

Gegenbeispiel von Peano 1884 [früheres Beisp. von Thomae 1870; Notices AMS
bzw. Heine ~1870; Notices AMS
August 2011] 39

$$f(x_1, x_2) := \begin{cases} \frac{x_1 \cdot x_2}{x_1^2 + x_2^2} & (x_1, x_2) \neq (0, 0) \\ 0 & (x_1, x_2) = (0, 0) \end{cases}$$

• $f(x_1, 0) = 0 \quad \forall x_1, f(0, x_2) = 0 \quad \forall x_2$, daher ist f separat stetig bei 0

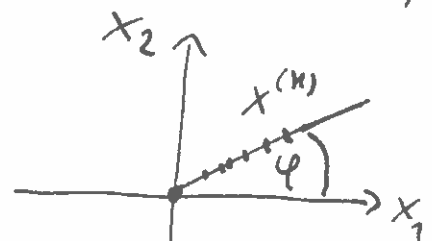
• f ist stetig in allen Punkten $(x_1, x_2) \neq (0, 0)$, weil dort durch rationale Funktion ohne Nennernullstelle gegeben

• f ist nicht stetig bei $(0, 0)$: betrachte spezielle Folgen $x^{(n)} = (x_1^{(n)}, x_2^{(n)})$ mit $x^{(n)} \rightarrow 0 \quad (n \rightarrow \infty)$

sei $\varphi \in [0, 2\pi[$ fix und (r_n) Nullfolge in \mathbb{R} mit $r_n \neq 0 \quad \forall n$;

• setze $x_1^{(n)} := r_n \cdot \cos \varphi, x_2^{(n)} := r_n \cdot \sin \varphi$

$x_1^{(n)}, x_2^{(n)} \rightarrow 0 \Rightarrow x^{(n)} \rightarrow (0, 0)$ in \mathbb{R}^2



$$f(x^{(n)}) = \frac{r_n^2 \cos \varphi \cdot \sin \varphi}{r_n^2} = \cos \varphi \cdot \sin \varphi = \frac{1}{2} \sin 2\varphi$$

↑ unabhängig von n

speziell für $\varphi = \frac{\pi}{4}$ ergibt sich $\lim_{n \rightarrow \infty} f(x^{(n)}) = \frac{1}{2} \neq 0 = f(0)$

Also in Satz 9.10 niemals Komponentenfunktion f_i mit einzelnen Variablen x_i verwechseln !!

9.12. Stetige Funktionen auf kompakten Mengen

40

○ sei $K \subseteq \mathbb{R}^n$ kompakt und $f: K \rightarrow \mathbb{R}^m$ stetig, dann gilt:

(i) im Fall $m=1$, also $f: K \rightarrow \mathbb{R}$: f ist beschränkt und nimmt sowohl Max. als auch Min. an
d.h. $\exists \xi, \eta \in K$ mit Eig., dass

$$f(\xi) \leq f(x) \leq f(\eta) \quad \forall x \in K$$

(ii) f ist gleichmäßig stetig, d.h. $\forall \varepsilon > 0 \exists \delta > 0$ (unabh. von $x \in K$)

mit Eig.: $x, y \in K, \|x - y\| < \delta \Rightarrow \|f(x) - f(y)\| < \varepsilon$

Beweise dieser Aussagen können mittels Satz von Bolzano-Weierstraß (Kor (ii) in 9.4) analog zu entsprechenden Beweisen im eindim. Fall geführt werden [vgl. etwa Skriptum zur Einf. i.d. Analysis von G.H., 5.9 und 5.10]

○ Beachte dafür, dass K als kompakte Menge beschränkt und abgeschlossen ist.

§10 DIFFERENZIERBARE FUNKTIONEN

10.1. Partielle Ableitungen

Sei $G \subseteq \mathbb{R}^n$ offen und $f: G \rightarrow \mathbb{R}$, $\xi = (\xi_1, \dots, \xi_n) \in G$

- die Abb. $x_1 \mapsto f(x_1, \xi_2, \dots, \xi_n)$ ist zumindest auf einem kleinen offenen Intervall $I_1 \ni \xi_1$ definiert (weil G offen ist und daher [ein offener Würfel um ξ] in offener Kugel innerhalb G liegt)
- und f heißt in ξ partiell nach x_1 differenzierbar, falls die Ableitung der Fkt. $x_1 \mapsto f(x_1, \xi_2, \dots, \xi_n)$ bei $x_1 = \xi_1$ existiert; Notation $D_1 f(\xi_1, \dots, \xi_n)$ für diese partielle Ableitung

(auch gebräuchlich: $\frac{\partial f}{\partial x_1}(\xi_1, \dots, \xi_n)$, $\partial_{x_1} f(\xi_1, \dots, \xi_n)$ etc.)

- analog: wenn $x_k \mapsto f(\xi_1, \dots, \xi_{k-1}, x_k, \xi_{k+1}, \dots, \xi_n)$ bei $x_k = \xi_k$ diffbar ist, heißt f in ξ partiell nach x_k differenzierbar und Notation für die Ableitung $D_k f(\xi_1, \dots, \xi_n)$ ($1 \leq k \leq n$)

• Also: k -te partielle Ableitung durch „Festhalten aller anderen Variablen“ und übliches Differenzieren in der k -ten Var.

BEISP.: (oft nützlich, Variablen mit verschiedenen Buchstaben zu bezeichnen)

1) $f: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}, f(s,t) = s \cdot e^t + \sin(st)$

$D_1 f(s,t) = e^t + t \cdot \cos(st)$

$D_2 f(s,t) = s e^t + s \cdot \cos(st)$

2) $g: \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}, g(x,y,z) = x^2 + xy^2 + 2z^3$

$D_1 g(x,y,z) = 2x + y^2$

$D_2 g(x,y,z) = 2xy$

$D_3 g(x,y,z) = 6z^2$

10.2. Höhere partielle Ableitungen: $G \subseteq \mathbb{R}^n$ offen;

falls $f: G \rightarrow \mathbb{R}$ in jedem Punkt von G nach jeder Variable partiell differenzierbar ist, so erhalten wir n Funktionen

$D_1 f: G \rightarrow \mathbb{R}, \dots, D_n f: G \rightarrow \mathbb{R}$

• ist $D_k f$ bei $\xi \in G$ nach x_j partiell differenzierbar, dann ergibt dies die partielle Ableitung zweiter Ordnung

Ordnung

$D_j D_k f(\xi_1, \dots, \xi_n)$

$(1 \leq k, j \leq n)$

- es gibt also bis zu n^2 mögliche part. Abl. 2. Ordnung.

• falls $D_j D_k f$ in allen Punkten existiert und selbst

bei ξ noch x_ℓ partiell diffbar ist, dann erhalten wir part. Abl. 3. Ordnung.

$$D_\ell D_j D_k f(\xi_1, \dots, \xi_n)$$

⋮
usw
⋮

[?] Ist bei gemischten Ableitungen, z.B. $D_1 D_2 f$ und $D_2 D_1 f$, die Reihenfolge der Differentiationen wesentlich?

D.h. gilt z.B. $D_1 D_2 f(\xi) \stackrel{?}{=} D_2 D_1 f(\xi)$ **[?]**

Achtung: im Allgemeinen muss hier nicht Gleichheit gelten!
[siehe z.B. Hensler 2, Aufg. 162.4; historische Gegenbeispiele von Schwarz 1873 und Peano 1884 z.B. in Heiber-Wannen IV.4.]

Aber in vielen praktisch wichtigen Fällen stimmt das doch:

SATZ (von Schwarz oder Euler [in 2 Var.]): $G \subseteq \mathbb{R}^n$ offen

(i) $f: G \rightarrow \mathbb{R}$ zweimal partiell differenzierbar und partielle Ableitungen $D_j D_k f: G \rightarrow \mathbb{R}$ stetig $\forall j, k \in \{1, \dots, n\}$

\Rightarrow $D_j D_k f = D_k D_j f$ ($1 \leq j, k \leq n$)

(ii) $f: G \rightarrow \mathbb{R}$ m-mal part. diffbar und alle Abl. der Ordnungen $\leq m$ stetig \Rightarrow part. Abl. der Ordn. $\leq m$ unabhängig von der Reihenfolge

Beweis: (ii) ergibt sich induktiv aus (i)

- (i): genügt, dies für Funktion von zwei Variablen zu zeigen (OBdA nämlich $x=x_j, y=x_k$ und alle anderen Var. werden eh festgehalten)

D.h. es sei $G \subseteq \mathbb{R}^2$ offen, $(\xi, \eta) \in G$ beliebig,

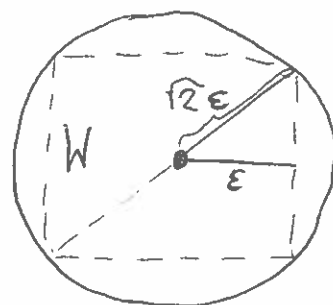
$f: G \rightarrow \mathbb{R}$ 2-mal part. diffbar und alle Abl.

$D_1 f, D_2 f, D_1^2 f, D_1 D_2 f, D_2 D_1 f, D_2^2 f: G \rightarrow \mathbb{R}$ stetig

[müssen es eig. nur von diesen wissen...]

z.z.: $D_1 D_2 f(\xi, \eta) = D_2 D_1 f(\xi, \eta)$.

Wähle $\varepsilon > 0$ so, dass $U_{\sqrt{2}\varepsilon}((\xi, \eta)) \subseteq G$;



denn ist $W := [\xi - \varepsilon, \xi + \varepsilon] \times [\eta - \varepsilon, \eta + \varepsilon] \subseteq U_{\sqrt{2}\varepsilon}((\xi, \eta)) \subseteq G$

seien $\alpha, \beta \neq 0$ mit $|\alpha|, |\beta| < \varepsilon$; $[\xi - |\alpha|, \xi + |\alpha|] \times [\eta - |\beta|, \eta + |\beta|] \subseteq W$;

1) setze $\varphi(x) := f(x, \eta + \beta) - f(x, \eta)$ für $x \in [\xi - |\alpha|, \xi + |\alpha|]$

MWS der Diff. $\Rightarrow \exists x_1 \in [\xi - |\alpha|, \xi + |\alpha|]$:

$$\varphi(\xi + \alpha) - \varphi(\xi) = \alpha \cdot \varphi'(x_1) = \alpha \cdot \underbrace{(D_1 f(x_1, \eta + \beta) - D_1 f(x_1, \eta))}_{(*)}$$

setze $\psi_1(y) := D_1 f(x_1, y)$ für $y \in [\eta - |\beta|, \eta + |\beta|] \Rightarrow$

$(*) = \psi_1(\eta + \beta) - \psi_1(\eta)$; MWS der Diff. \Rightarrow

$$\exists \gamma_1 \in [\eta - |\beta|, \eta + |\beta|]: (*) = \beta \cdot \psi_1'(\gamma_1) = \beta \cdot D_2 D_1 f(x_1, \gamma_1)$$

145

$$\Rightarrow \psi(\xi + \alpha) - \psi(\xi) = \alpha \cdot \beta \cdot D_2 D_1 f(x_1, \gamma_1) \quad (\text{Gl. 1})$$

2) setze $\psi(\gamma) := f(\xi + \alpha, \gamma) - f(\xi, \gamma)$ für $\gamma \in [\eta - |\beta|, \eta + |\beta|]$

wie in 1) gilt nun: $\exists x_2 \in [\xi - |\alpha|, \xi + |\alpha|], \gamma_2 \in [\eta - |\beta|, \eta + |\beta|]$ mit:

$$\underbrace{\psi(\eta + \beta) - \psi(\eta)}_{\substack{\uparrow \\ \text{[MWS]}}} = \beta \cdot \psi'(\gamma_2) = \beta \cdot \left(\underbrace{D_2 f(\xi + \alpha, \gamma_2) - D_2 f(\xi, \gamma_2)}_{\substack{\uparrow \\ \text{[MWS]}}} \right)$$

$$= \alpha \cdot \beta \cdot D_1 D_2 f(x_2, \gamma_2) \quad (\text{Gl. 2})$$

3) es ist $\psi(\xi + \alpha) - \psi(\xi) =$

$$= f(\xi + \alpha, \eta + \beta) - f(\xi + \alpha, \eta) - f(\xi, \eta + \beta) + f(\xi, \eta) =$$

$$= f(\xi + \alpha, \eta + \beta) - f(\xi, \eta + \beta) - (f(\xi + \alpha, \eta) - f(\xi, \eta)) =$$

$$= \psi(\eta + \beta) - \psi(\eta), \text{ daher gemäß (Gl. 1), (Gl. 2)}$$

$$\alpha \cdot \beta \cdot D_1 D_2 f(x_2, \gamma_2) = \alpha \cdot \beta \cdot D_2 D_1 f(x_1, \gamma_1) \quad [\alpha, \beta \neq 0] \Rightarrow$$

$$\underline{D_1 D_2 f(x_2, \gamma_2) = D_2 D_1 f(x_1, \gamma_1)}$$

4) $(\alpha, \beta) \rightarrow (0, 0) \Rightarrow (x_2, \gamma_2) \rightarrow (\xi, \eta)$ und $(x_1, \gamma_1) \rightarrow (\xi, \eta)$

$D_1 D_2 f, D_2 D_1 f$ stetig?

$$\boxed{D_1 D_2 f(\xi, \eta) = D_2 D_1 f(\xi, \eta)} \quad \square$$

24.10.2011

10.3. Interpretation der partiellen Ableitung

○ sei $G =]a, b[\times]c, d[\dots$ offenes Rechteck im \mathbb{R}^2

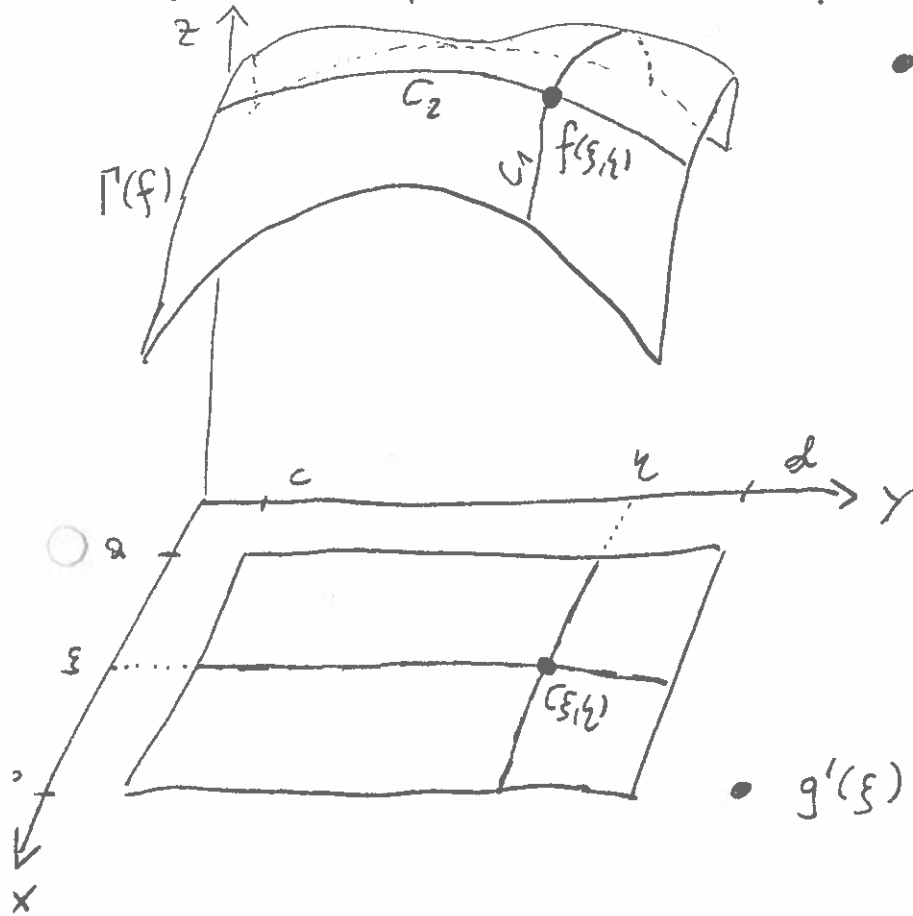
$f: G \rightarrow \mathbb{R}$ partiell diffbar, $(\xi, \eta) \in G$ fix

partielle Funktionen $g: x \mapsto f(x, \eta)$, $h: y \mapsto f(\xi, y)$

Graph von f ist

$$\Gamma(f) := \{ (x, y, z) \in \mathbb{R}^3 \mid (x, y) \in G, z = f(x, y) \}$$

○ beschreibt „Fläche“ über G



- g beschreibt Kurve C_1 , die durch Schnitt mit der Ebene $y = \eta$ (parallel zur xz -Ebene) entsteht

- h beschreibt Kurve C_2 , die durch Schnitt mit der Ebene $x = \xi$ (parallel zur yz -Ebene) entsteht

- $g'(\xi) = D_1 f(\xi, \eta) \dots$ Anstieg von C_1 im Punkt $(\xi, \eta, f(\xi, \eta))$

- $h'(\eta) = D_2 f(\xi, \eta) \dots$ Anstieg von C_2 im Punkt $(\xi, \eta, f(\xi, \eta))$

○ Bem: die Information aus $D_1 f, D_2 f$ beschränkt sich auf die (sehr spezielle gewählten?) Koordinatenrichtungen und sagt ohne Zusatzbedingungen nichts über andere Richtungen aus.

10.4. Differenzierbarkeit

erinnere: wir hatten im SS11 eine Charakterisierung der Diffbarkeit für Fkt. $f: \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$ wie folgt

$$f \text{ diffbar in } \xi \Leftrightarrow \exists a \in \mathbb{R}: f(\xi+h) - f(\xi) = a \cdot h + r(h)$$

für kleine h und mit $\lim_{h \rightarrow 0} \frac{r(h)}{h} = 0$

beachte: hier ist $h \mapsto a \cdot h$ eine lineare Abb. $\mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$, die die Differenzfunktion $h \mapsto f(\xi+h) - f(\xi)$ approximiert; es ist $a = f'(\xi)$.

- dieser Aspekt der Diffbarkeit im Sinne der linearen Approximierbarkeit von $f(\xi+h) - f(\xi)$ lässt sich am einfachsten auf beliebige Dimensionen verallgemeinern.

DEF: Sei $G \subseteq \mathbb{R}^n$ offen, $\xi \in G$, $f: G \rightarrow \mathbb{R}^m$.

f heißt differenzierbar in ξ , wenn gilt:

\exists lineare Abbildung $A: \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^m$, \exists Umgebung U von ξ mit $U \subseteq G$ und $\exists r: U_0 := \{h \in \mathbb{R}^n \mid \xi+h \in U\} \rightarrow \mathbb{R}^m$, so dass
[$U_0 = U - \{\xi\}$, U_0 ist Ump. von 0]

$$f(\xi+h) - f(\xi) = A \cdot h + r(h) \quad \forall h \in U_0$$

und $\lim_{h \rightarrow 0} \frac{r(h)}{\|h\|} = 0$

Die lineare Abb. $A: \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^m$ entspricht (bzgl. der Standardbasen $e_1 = (1, 0, \dots, 0)$ etc...) einer

$$(m \times n)\text{-Matrix } \begin{pmatrix} a_{11} & \dots & a_{1n} \\ \vdots & & \vdots \\ a_{m1} & \dots & a_{mn} \end{pmatrix}$$

[?] Ist A in obiger Def. eindeutig? Wie kann sie bestimmt werden?

LEMMA: Sei $f: G \rightarrow \mathbb{R}^m$ diffbar in ξ gemäß obiger Def. und sei $f = (f_1, \dots, f_m)$ [Komponentenfkt. $f_j: G \rightarrow \mathbb{R}$].

Dann ist jedes f_j ($j=1, \dots, m$) partiell diffbar in ξ und es gilt

$$A = \begin{pmatrix} D_1 f_1(\xi) & \dots & D_n f_1(\xi) \\ \vdots & & \vdots \\ D_1 f_m(\xi) & \dots & D_n f_m(\xi) \end{pmatrix} =: Df(\xi).$$

$$[\text{d. h. } a_{ij} = D_j f_i(\xi)]$$

kurz: f diffbar $\Rightarrow f_j$ partiell diffbar und $A = Df$.

A ist also eindeutig und gegeben durch die sogenannte

Jacobi-Matrix $Df(\xi)$ und wird Ableitung von f bei ξ genannt.

Beweis: sei $\xi = (\xi_1, \dots, \xi_n)$, $h = (h_1, \dots, h_n)$, $v = (v_1, \dots, v_m)$ [Komp.fkt.] in Def. der Diffbarkeit

Die Gleichung $f(\xi+h) - f(\xi) = A \cdot h + r(h)$ bedeutet in

- Komponenten $\forall j \in \{1, \dots, m\}$

$$f_j(\xi+h) - f_j(\xi) = a_{j1} \cdot h_1 + \dots + a_{jn} \cdot h_n + r_j(h)$$

und $\lim_{h \rightarrow 0} \frac{r(h)}{\|h\|} = 0$ ergibt $\lim_{h \rightarrow 0} \frac{r_j(h)}{\|h\|} = 0$.

Speziell mit $h = s \cdot e_k$, $s \in \mathbb{R}$ [d.h. variiert nur in k. Koord.]

- ergibt sich mit $\rho_j(s) := r_j(s \cdot e_k)$ nun

$$\lim_{s \rightarrow 0} \frac{\rho_j(s)}{|s|} = \lim_{s \rightarrow 0} \frac{r_j(s e_k)}{\|s \cdot e_k\|} = 0 \quad \text{sowie}$$

$$f_j(\xi + s \cdot e_k) - f_j(\xi) = a_{jk} \cdot s + \rho_j(s)$$

$$\Rightarrow \underbrace{s \mapsto f_j(\xi + s e_k)} \text{ diffbar bei } s=0 \text{ mit Ableitung } a_{jk}$$

- ξ_1, \dots, ξ_{k-1} und ξ_{k+1}, \dots, ξ_n fixiert und $x_k = \xi_k + s$

$$\Rightarrow f_j \text{ partiell diffbar in } \xi \text{ nach } x_k \text{ und } D_k f_j(\xi) = a_{jk}$$

□

Speziellfälle: $\underline{n=1, m=1} \rightsquigarrow$ SS 11, WS 10/11

$n=1, m$ beliebig: O.B.d.A. U offenes Intervall um ξ und

- $f: U \rightarrow \mathbb{R}^m$, $f(t) = (f_1(t), \dots, f_m(t))$ $t \in U \subseteq \mathbb{R}$

$$Df(t) = \begin{pmatrix} D_1 f_1(t) \\ \vdots \\ D_1 f_m(t) \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} f_1'(t) \\ \vdots \\ f_m'(t) \end{pmatrix} \quad \text{Spaltenvektor, } (m \times 1)\text{-Matrix}$$

n beliebig, $m=1$: $f: G \rightarrow \mathbb{R}$ skalarwertige Funktion 50

$Df(\xi) = (D_1 f(\xi), \dots, D_n f(\xi)) \dots$ Zeilenvektor, $(1 \times n)$ -Matrix

$$\begin{aligned} f(\xi+h) - f(\xi) &= D_1 f(\xi) \cdot h_1 + \dots + D_n f(\xi) \cdot h_n + r(h) = \\ &= \langle \underbrace{Df(\xi)}^{\text{transponiert, Spaltenvektor}}, h \rangle + r(h) \end{aligned}$$

Notation: $\text{grad } f(\xi) := Df(\xi)^T$ heißt

Gradient von f bei ξ

also: $f(\xi+h) - f(\xi) = \langle \text{grad } f(\xi), h \rangle + r(h)$

mit $\lim_{h \rightarrow 0} \frac{r(h)}{\|h\|} = 0$

BEM: einfache Überlegungen zeigen für $f: G \rightarrow \mathbb{R}^m$,

$G \subseteq \mathbb{R}^n$ offen, $\xi \in G$, dass folgende Aussagen äquivalent sind

(i) f ist diffbar in ξ

(ii) $\forall j \in \{1, \dots, m\}$: $f_j: G \rightarrow \mathbb{R}$ ist diffbar in ξ

(iii) $\exists A: \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^m$ linear, sodass $\lim_{h \rightarrow 0} \frac{f(\xi+h) - f(\xi) - A \cdot h}{\|h\|} = 0$.

BEISP: $f: \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^m$ linear, also $f(x) = B \cdot x$ mit $(m \times n)$ -Matrix B

$\forall \xi \forall h$: $f(\xi+h) - f(\xi) = B(\xi+h) - B\xi = B \cdot h$, d.h. Def. erfüllt mit

$A=B$ und $r(h)=0 \forall h$; es ist $Df(\xi) = B \forall \xi \in \mathbb{R}^n$

10.5. SATZ: Wenn $f: \mathbb{R}^n \supseteq A \rightarrow \mathbb{R}^m$ diffbar in $\xi \in A$ ist, [51]
dann ist f auch stetig in ξ .

Beweis: sei $x^{(k)} \rightarrow \xi$ in \mathbb{R}^n ; setze $h^{(k)} := x^{(k)} - \xi \Rightarrow$
 $h^{(k)} \rightarrow 0$ und $f(x^{(k)}) - f(\xi) = f(\xi + h^{(k)}) - f(\xi) =$
 $= Df(\xi) \cdot h^{(k)} + r(h^{(k)}) \rightarrow Df(\xi) \cdot 0 + 0 = 0$
[$Df(\xi)$ lineare Abb., also stetig]

$\Rightarrow \lim_{k \rightarrow \infty} f(x^{(k)}) = f(\xi)$; also f stetig in ξ \square

10.6. BEM: oben gezeigt f diffbar $\Rightarrow f$ partiell diffbar

Achtung! Existenz der partiellen Ableitungen
garantiert nicht Diffbarkeit, d.h.

i.A.: f part. diffb. $\not\Rightarrow f$ diffb.

[siehe z.B. Hensler 2, Aufg. 164.2 bzw. 162.4:

$f(x,y) := \begin{cases} \frac{xy}{x^2+y^2} & (x,y) \neq (0,0) \\ 0 & (x,y) = (0,0) \end{cases}$ ist part. diffb., aber nicht
diffbar in $(0,0)$

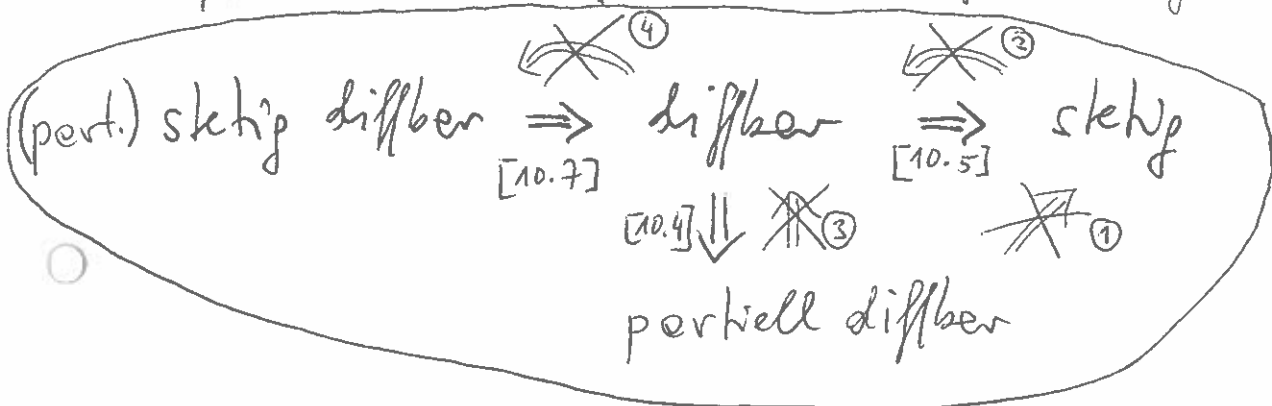
[f nicht mal stetig, vgl. Candy's Irrtum!]

- falls aber zusätzlich die partiellen Ableitungen stetig sind,
dann folgt auch Diffbarkeit

10.7. SATZ: Wenn $f: \mathbb{R}^n \supseteq A \rightarrow \mathbb{R}$ partiell diffbar ist
und alle partiellen Ableitungen $D_1 f, \dots, D_n f: A \rightarrow \mathbb{R}$
stetig sind, dann ist f diffbar auf A [in jedem Punkt].

BEM: unter den Bedingungen von Satz 10.7 gilt

• denn auch, dass $\xi \mapsto \Delta f(\xi)$ stetig ist; wir setzen daher einfach f sei stetig differenzierbar oder eine \mathcal{C}^1 -Funktion, wenn f partiell diffbar und alle part. Abl. stetig sind. Es gilt insgesamt:



- ①: siehe 10.6 und Cauchy's Kriterium; ②: $n=1$: Beisp. $x \mapsto |x|$; ③: siehe 10.6;
- ④: $n=1$, Beisp: $f(x) = \begin{cases} x^2 \sin \frac{1}{x} & x \neq 0 \\ 0 & x = 0 \end{cases}$ ist diffbar und f' unstetig bei 0

Beweis von Satz 10.7 für den Fall $n=2$:

sei $(\xi, \eta) \in G$ und $W = [\xi - \varepsilon, \xi + \varepsilon] \times [\eta - \varepsilon, \eta + \varepsilon] \subseteq G$

für (α, β) mit $|\alpha|, |\beta| < \varepsilon$ gilt $(\xi, \eta) + (\alpha, \beta) \in W$



$$\begin{aligned}
 & \underline{f((\xi, \eta) + (\alpha, \beta)) - f(\xi, \eta)} = \\
 & \underbrace{f(\xi + \alpha, \eta + \beta) - f(\xi, \eta + \beta)}_{\substack{\text{[MWS der Diff.]} \\ \parallel \\ \alpha \cdot D_1 f(x_1, \eta + \beta)}} + \underbrace{f(\xi, \eta + \beta) - f(\xi, \eta)}_{\substack{\text{[MWS der Diff.]} \\ \parallel \\ \beta \cdot D_2 f(\xi, \eta_1)}} = (*)
 \end{aligned}$$

mit passenden Zwischenskellen $x_1 \in [\xi - \varepsilon, \xi + \varepsilon], \eta_1 \in [\eta - \varepsilon, \eta + \varepsilon]$

$$(*) = \alpha \cdot D_1 f(x_1, y + \beta) + \beta \cdot D_2 f(\xi, \eta) =$$

$$= \alpha \cdot D_1 f(\xi, \eta) + \beta \cdot D_2 f(\xi, \eta) +$$

$$+ \underbrace{\alpha \cdot (D_1 f(x_1, y + \beta) - D_1 f(\xi, \eta))}_{=: r_1(\alpha, \beta)} + \underbrace{\beta \cdot (D_2 f(\xi, \eta) - D_2 f(\xi, \eta))}_{=: r_2(\alpha, \beta)} =$$

$$\underbrace{\hspace{10em}}_{=: r(\alpha, \beta)}$$

$$= (D_1 f(\xi, \eta), D_2 f(\xi, \eta)) \cdot \begin{pmatrix} \alpha \\ \beta \end{pmatrix} + r(\alpha, \beta)$$

und $\frac{|r(\alpha, \beta)|}{\sqrt{\alpha^2 + \beta^2}} \leq \frac{|\alpha| \cdot |r_1(\alpha, \beta)| + |\beta| \cdot |r_2(\alpha, \beta)|}{\sqrt{\alpha^2 + \beta^2}} \leq \left[\text{Cauchy-Schwarz-Ungleichung} \right]$

$$\leq \frac{\sqrt{\alpha^2 + \beta^2} \cdot \sqrt{r_1^2(\alpha, \beta) + r_2^2(\alpha, \beta)}}{\sqrt{\alpha^2 + \beta^2}} = \sqrt{r_1^2(\alpha, \beta) + r_2^2(\alpha, \beta)}$$

mit $(\alpha, \beta) \rightarrow (0, 0)$ folgt $x_1 \rightarrow \xi, \eta \rightarrow \eta, \eta + \beta \rightarrow \eta,$

daher auch $r_1(\alpha, \beta), r_2(\alpha, \beta) \rightarrow 0,$

weil $D_1 f$ und $D_2 f$ stetig sind

$\Rightarrow f$ diffbar in (ξ, η) , weil $\frac{r(h)}{\|h\|} \rightarrow 0$ ($h \rightarrow 0$ in \mathbb{R}^2)

□

(Der Fall für beliebiges u benötigt nur Anpassung der Notation.)