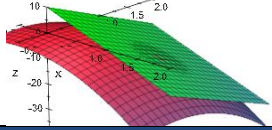
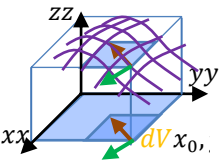
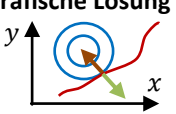


PARTIELLE ABLEITUNG

Partielle Ableitungen	Ableitung nach x / x-Achse	Ableitung nach y / y-Achse	2te Ableitung nach x/x-Achse	2te Ableitung nach y/y-Achse	gemischte partielle Ableitungen															
	$\frac{\partial f}{\partial x} = f_x$	$\frac{\partial f}{\partial y} = f_y$	$\frac{\partial^2 f}{\partial x^2} = f_{xx}$	$\frac{\partial^2 f}{\partial y^2} = f_{yy}$	$\frac{\partial^2 f}{\partial x \partial y} = f_{xy} = f_{yx}$															
Gradient senkrecht auf Isolinie	$\vec{\nabla} f(x, y) = \begin{pmatrix} f_x \\ f_y \end{pmatrix}$		Richtung = Richtung des steilsten Anstiegs Betrag = Maximaler Aufstieg																	
Tangentialebene			Funktionswerte / Ableitung in x / Ableitung in y identisch: $z = f(x_0, y_0) + f_x(x_0, y_0)(x - x_0) + f_y(x_0, y_0)(y - y_0)$																	
Anwendungen																				
Extremalstellen	$\vec{\nabla} f(x, y) = 0 = \begin{pmatrix} f_x \\ f_y \end{pmatrix}$		Suchen von Maximum, Minimum oder Sattelpunkten Unterteilen in Funktion, auf Strecke und an Endpunkten																	
Geometrie der 2ten Ableitung		$f(x, y)$ $\vec{\nabla} f$ \vec{v}	<table border="1"> <tr> <td rowspan="2">$\vec{\nabla} f = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix}$</td> <td>$\Delta(x, y) = f_{xx} * f_{yy} - f_{xy}^2$</td> <td>$< 0$</td> <td>$= 0$</td> <td>$> 0$</td> </tr> <tr> <td rowspan="3">Sattelpunkt</td> <td>$f_{xx} < 0$</td> <td>part. Abl. höherer Ordnung</td> <td>lok. Max.</td> </tr> <tr> <td>$f_{yy} = 0$</td> <td></td> <td></td> </tr> <tr> <td>$f_{yy} > 0$</td> <td></td> <td>lok. Min.</td> </tr> </table>			$\vec{\nabla} f = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix}$	$\Delta(x, y) = f_{xx} * f_{yy} - f_{xy}^2$	< 0	$= 0$	> 0	Sattelpunkt	$f_{xx} < 0$	part. Abl. höherer Ordnung	lok. Max.	$f_{yy} = 0$			$f_{yy} > 0$		lok. Min.
$\vec{\nabla} f = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix}$	$\Delta(x, y) = f_{xx} * f_{yy} - f_{xy}^2$	< 0	$= 0$	> 0																
	Sattelpunkt	$f_{xx} < 0$	part. Abl. höherer Ordnung	lok. Max.																
$f_{yy} = 0$																				
$f_{yy} > 0$			lok. Min.																	
Hessematrix H und Taylor Reihe	$H = \begin{pmatrix} f_{xx} & f_{xy} \\ f_{xy} & f_{yy} \end{pmatrix}$		$f(\vec{x}_0 + \Delta\vec{x}) = f(\vec{x}_0) + \vec{\nabla} f(\vec{x}_0) * \Delta\vec{x} + \frac{1}{2} \Delta\vec{x}^T H \Delta\vec{x}$																	
Richtungsableitung	$\frac{\partial f}{\partial \vec{v}}(x_0, y_0) = \frac{\vec{v}}{ \vec{v} } * \vec{\nabla} f(x_0, y_0)$		Steigung in Richtung $\vec{v} = \begin{pmatrix} v_x \\ v_y \end{pmatrix}$																	
	$\frac{\partial f}{\partial \vec{v}} = 0, \quad \vec{\nabla} f * \vec{v} = 0$		Bewegung auf Höhenlinie (da Gradient \perp Höhenlinie)																	
Differentiation auf Pfaden	$z(t) = f(x(t), y(t))$		Höhenprofil entlang des Pfades $z(x, y)$																	
	Var 1: $\frac{dz}{dt} = \frac{d}{dt} f(x(t), y(t))$ Var 2: $\frac{dz}{dt} = f_x * \dot{x} + f_y * \dot{y}$		Steigung entlang eines Pfades $z(x, y)$ „Verallgemeinerte Kettenregel“																	
Extremwerte mit Nebenbedingungen NB	Grafische Lösung 		Lagrange Funktion Unklar ob Min oder Max, da 1ter Ordnung $L(x, y, \lambda) = f(x, y) + \lambda g(x, y)$ $L_x = 0 \quad L_y = 0 \quad L_\lambda = 0$																	
	Max/Min $f(x, y)$ NB $g(x, y) = 0$		Alternativ durch Einsetzen NB(explizit) in Funktion setzen $\bar{f}(x, y) = f(x, y(x)) = \dots$ $f_x = 0, \quad f_y = 0$																	
Totales Differential = Taylor-Entwicklung in 2D (1. Ordnung)	$z_0 + \Delta z = f(x_0 + \Delta x, y_0 + \Delta y)$ $\Delta z = f_x(x_0, y_0)\Delta x + f_y(x_0, y_0)\Delta y$		exakt Näherung durch Tangentialebene auch mit mehr als 2 part. Ableitungen Fehler: $\sigma = \Delta z_{\text{exakt}} - \Delta z_{\text{Diff}} $																	