

Hinweise zu H6.2

a) Gefragt ist nach dem Differential $d\beta(p, q)$ an der Stelle (p, q) für die Funktion $\beta : \mathbb{R}^n \times \mathbb{R}^n \cong \mathbb{R}^{2n} \rightarrow \mathbb{R}$. Also

$$\beta(p + \Delta\vec{x}, q + \Delta\vec{y}) = \beta(p, q) + (d\beta(p, q))(\Delta\vec{x}, \Delta\vec{y}) + R((\Delta\vec{x}, \Delta\vec{y}))$$

mit

$$\frac{R((\Delta\vec{x}, \Delta\vec{y}))}{|((\Delta\vec{x}, \Delta\vec{y}))|} \rightarrow \text{für } ((\Delta\vec{x}, \Delta\vec{y}) \rightarrow (\vec{0}, \vec{0}))$$

Das geht wie bei Produkt bzw. Vektorprodukt durch “Ausmultiplizieren” und scharfes Ansehen der dabei entstehenden Summanden.

Bemerkung: Statt “Differential” ist auch die irreführende Bezeichnung “Ableitung” im Gebrauch. Diese ist dann legitim, wenn man statt der linearen Abbildung $df(p)$ ihre Matrix bzgl. einer Basis meint.

b) Es geht darum, zu zeigen, dass die Abbildung

$$(p, q) \mapsto d\beta(p, q), \quad \mathbb{R}^{2n} \rightarrow L(\mathbb{R}^{2n}, \mathbb{R}) \cong \mathbb{R}^{2n}$$

linear ist. Hier steht $L(\mathbb{R}^{2n}, \mathbb{R})$ für den Raum der Linearformen auf \mathbb{R}^{2n} , den man mit \mathbb{R}^{2n} identifizieren kann

$$d\beta(p, q) \hat{=} (a_1, \dots, a_{2n}) \hat{=} \text{grad}\beta(p, q)$$

Die Vektorraumstruktur von $L(\mathbb{R}^m, \mathbb{R})$ ist gegeben durch

$$(f + g)(\vec{x}) = f(\vec{x}) + g(\vec{x}), \quad (rf)(\vec{x}) = r f(\vec{x})$$

Also ist zu zeigen

$$d\beta(p + r\hat{p}, q + r\hat{q}) = d\beta(p, q) + r d\beta(\hat{p}, q + \hat{q})$$

also zu $p, q, \hat{p}, \hat{q} \in \mathbb{R}^n$ und $r \in \mathbb{R}$ zu zeigen, dass

$$(d\beta(p + r\hat{p}, q + r\hat{q}))(v, w) = (d\beta(p, q))(v, w) + r(d\beta(\hat{p}, q + \hat{q}))(v, w) \quad \text{für alle } v, w$$

c) Es ist zu zeigen, dass die Abbildung

$$(p, q) \mapsto d\beta(p, q) \quad \mathbb{R}^{2n} \rightarrow L(\mathbb{R}^{2n}, \mathbb{R}) \cong \mathbb{R}^{2n}$$

stetig ist. Vgl. dazu Teil b.