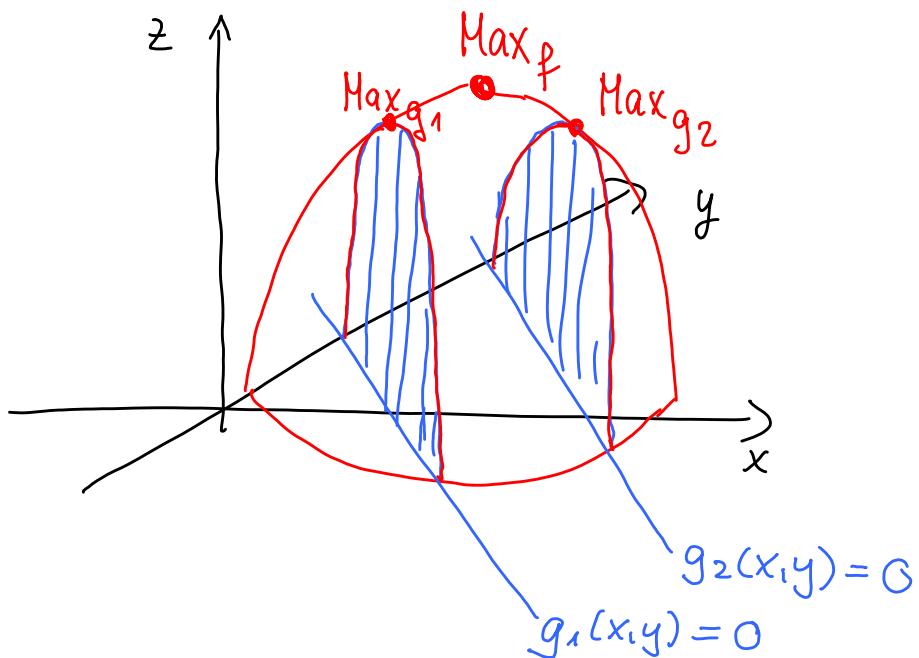


# Vorlesung Mathe 2

3. 7. 2017



$$L(x, y, \lambda) = f(x, y) + \lambda g(x, y)$$

$$\frac{L(x, y, \lambda) - f(x, y)}{g(x, y)} = \lambda$$

Interpretation mit Hilfe der Differentialrechnung

$\lambda$  ist der Differentialquotient der Funktion  $L$  nach der Funktion  $g$

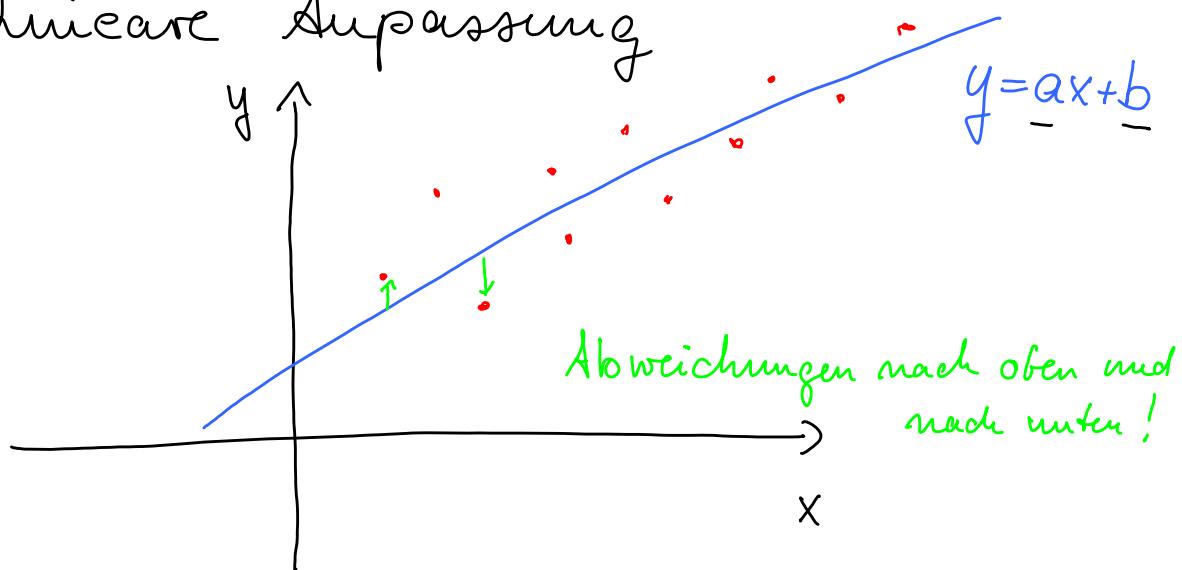
$$\lambda = \frac{\partial L(x, y, \lambda)}{\partial g(x, y)}$$

$\lambda$  ist die marginale Änderungsrate der Fkt.  $f$  relativ zur NB  $g$

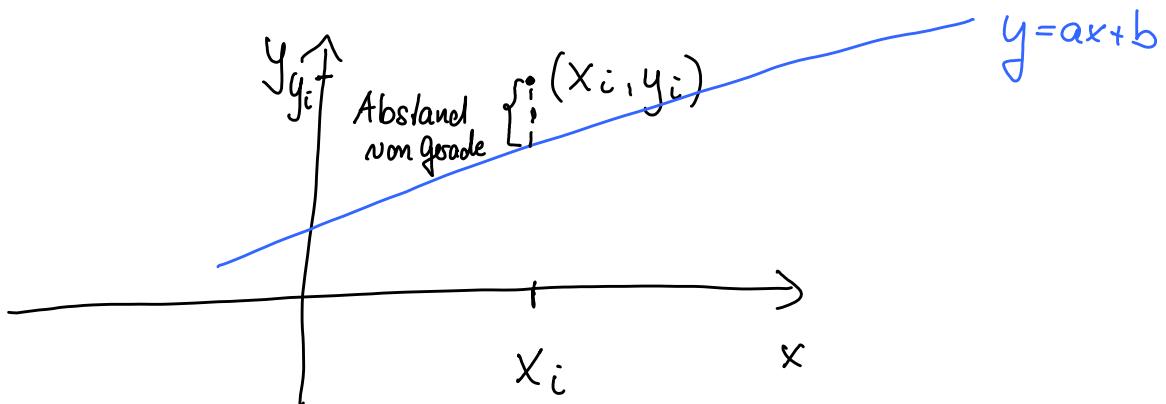
$\Rightarrow$  Marginalanalyse

Anwendung der mehrdimensionalen Analyse:

Lineare Approximation



Ziel:  $a, b$  so bestimmen, dass die Gerade "optimal" liegt.



Methode der kleinsten Quadrate nach C.F. Gauß

Damit Abweichungen sich nicht aufheben,  
wählt man "Abstandsquadrate"

$$(y_i - (ax_i + b))^2$$

$$Q(a, b) = \sum_{i=1}^n [y_i - (ax_i + b)]^2$$

$Q(a, b)$  ist Fkt. mit zwei unabh. Variablen:  $a, b$

Ziel: Minimum bestimmen bzw.  $a, b$  so bestimmen,

dass  $Q(a,b)$  ein Minimum ist.

$x_i, y_i$  sind  $n$  Messwerte  $i=1, \dots, n$

$$Q(a,b) = \sum_{i=1}^n y_i^2 - 2(ax_i + b) \cdot y_i + (ax_i + b)^2$$

Notwendigen Bedingungen:

$$Q_a(a,b) = 0$$

$$Q_b(a,b) = 0$$

$$Q_a(a,b) = \sum_{i=1}^n -2x_i \cdot y_i + 2(ax_i + b) \cdot x_i = 0$$

$$\Leftrightarrow -\sum_{i=1}^n x_i y_i + \sum_{i=1}^n ax_i^2 + bx_i = 0$$

$$\Leftrightarrow \sum_{i=1}^n x_i y_i = a \sum_{i=1}^n x_i^2 + b \sum_{i=1}^n x_i$$

$$Q_b(a,b) = -\sum_{i=1}^n 2(y_i - (ax_i + b))$$

$$= 2 \sum_{i=1}^n -y_i + ax_i + b = 0$$

$$\Leftrightarrow \sum_{i=1}^n y_i = \sum_{i=1}^n (ax_i + b)$$

$$\Leftrightarrow \sum_{i=1}^n y_i = \sum_{i=1}^n ax_i + \sum_{i=1}^n b$$

$$\Leftrightarrow \sum_{i=1}^n y_i = a \sum_{i=1}^n x_i + n \cdot b$$

$$\text{Setze: } \bar{x} = \frac{1}{n} \sum_{i=1}^n x_i \quad \text{und} \quad \bar{y} = \frac{1}{n} \sum_{i=1}^n y_i$$

arithmetische Mittelwerte

$$\text{Aus * } \frac{1}{n} \sum_{i=1}^n y_i = \frac{a}{n} \sum_{i=1}^n x_i + \frac{n}{n} b$$

$$\bar{y} = a\bar{x} + b$$

$$\Rightarrow b = \bar{y} - a\bar{x}$$
\*\*\*

\*\*\*  $\alpha$  \*\*\*

$$\sum_{i=1}^n x_i y_i = a \sum_{i=1}^n x_i^2 + (\bar{y} - a\bar{x}) \sum_{i=1}^n x_i$$

$$\Leftrightarrow \sum_{i=1}^n x_i y_i - \bar{y} \sum_{i=1}^n x_i = a \left( \sum_{i=1}^n x_i^2 - \bar{x} \sum_{i=1}^n x_i \right)$$

$$\Rightarrow a = \frac{\sum_{i=1}^n x_i y_i - n \bar{x} \cdot \bar{y}}{\sum_{i=1}^n x_i^2 - n \bar{x}^2}$$

Also:  $a$  und  $b$  sind bestimmt  
für  $y = ax + b$

Nachweis der Minimums

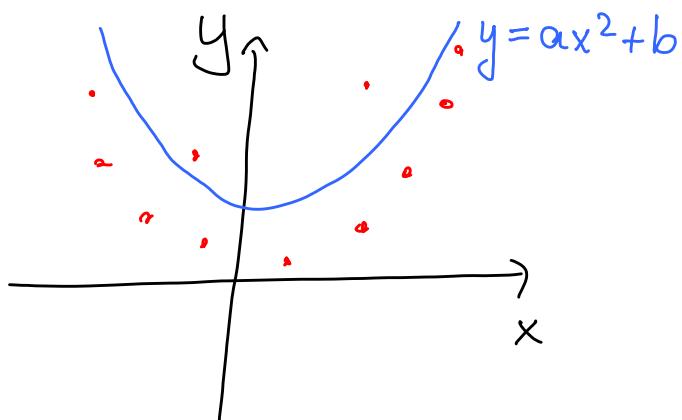
$$Q_{aa}(a, b) > 0$$

$Q_{bb}(a, b)$  bestimmen

$$\Delta = Q_{aa} \cdot Q_{bb} - (Q_{ab})^2 > 0$$

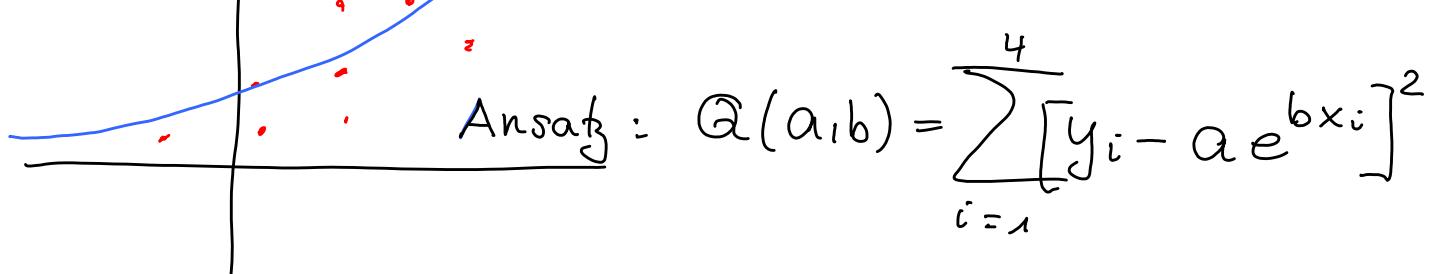
etwas zu umfangreich 

Methode der kleinsten Quadrate ist auch für die Anpassung durch Ausgleichskurven aller Art anwendbar!



Bsp: 4 Messwerte  
 $(x_1, y_1)$   
 $(x_2, y_2)$   
 $(x_3, y_3)$   
 $(x_4, y_4)$

Ausatz:  $Q(a, b) = \sum_{i=1}^4 [y_i - (ax_i^2 + b)]^2$



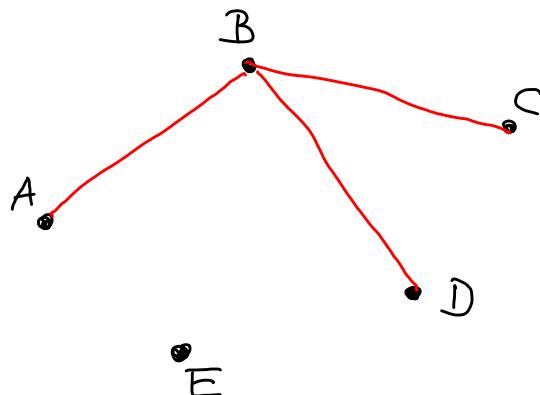
A graph showing four red data points plotted against a blue exponential curve labeled  $y = ae^{bx}$ . The x-axis is labeled  $x$  and the y-axis is labeled  $y$ .

$$\text{Ansatz: } Q(a, b) = \sum_{i=1}^4 [y_i - ae^{bx_i}]^2$$

Die Methode der kleinsten Quadrate benötigt die Kenntnisse der Extremwertbestimmung ohne NB der mehrdimensionalen Analysis!

# Themenwechsel: Graphentheorie

## Teilgebiet der Mathematik



Städte Knoten  
Straßen Kanten

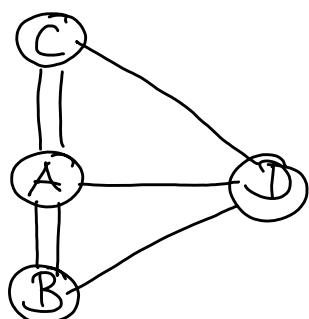
Systeme von Objekten mit ihren Beziehungen

Wege  
Stromleitungen  
Telefonleitungen  
Zuordnungen anderer Art

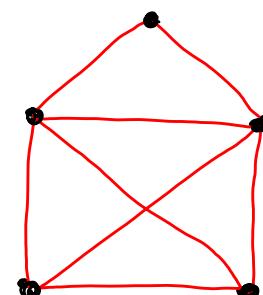
} durch Graphen  
repräsentiert

Suche nach Wegen (kürzeste)  
geringsten Kosten  
etc.

Brückenproblem



Haus vom Nikolaus



Suchen eines Euler-Wegs

Mathematische Formulierung eines Graphen:

$$G = (M, K, v)$$

Bsp:  $M = \{x_1, x_2, x_3, x_4, x_5, x_6\}$

$$K = \{k_1, k_2, k_3, k_4, k_5, k_6, k_7\}$$

$$\begin{cases} v(k_1) = \{x_1, x_2\} & : \text{Kante zw. } x_1 \text{ und } x_2 \\ v(k_1) = (x_1, x_2) & : \text{Kante von } x_1 \text{ nach } x_2 \\ & \text{geordnetes Paar} \end{cases}$$

$$\dots v(k_2) = \{x_1, x_2\} \quad v(k_4) = \{x_2, x_5\}$$

$$v(k_3) = \{x_2, x_3\} \quad v(k_5) = \{x_3, x_5\}$$

