

# Analysis - II - Zusammenfassung - Vektor Analysis

①

Tangentenvektor:  $f \rightarrow \vec{K}(f)$

$$\vec{t} = \vec{K}'(f) \quad \text{jede Komponente nach } f \text{ abgeleitet}$$

normierter Tangentenvektor:

$$\hat{\vec{t}} = \frac{\vec{t}}{\|\vec{t}\|}$$

Tangentenvektor in s-Parameterdarstellung

~~$\vec{t}(s) = \vec{t}(x) \frac{dx}{ds}$  wobei gilt  $\frac{dx}{ds} = \frac{1}{\|\vec{t}(x)\|}$~~

$\vec{t}(s) = \vec{t}(x) \cdot 1$   $\rightarrow ds = \|\vec{t}(x)\| \cdot dx$

$$\frac{d\vec{K}}{ds} = \vec{t}(s) = \frac{d\vec{K}}{dt} \frac{dt}{ds} = \vec{t}(x) \frac{dt}{ds}$$

~~$$\frac{dx}{ds} = \frac{1}{\|\vec{t}(x)\|}$$~~

$$\frac{dx}{ds} = \frac{1}{\|\vec{t}(x)\|}$$

$$ds = \|\vec{t}(x)\| dx$$

Krümmung:

$$\kappa = \frac{dx}{ds}$$

$\kappa > 0$  linkskrümmung

$$\kappa = \frac{\ddot{y}\dot{x} - \dot{y}\ddot{x}}{(\dot{x}^2 + \dot{y}^2)^{3/2}}$$

$\kappa < 0$  rechtskrümmung

Normalenvektor: im  $\mathbb{R}^2$   $\vec{n} = \begin{pmatrix} -\dot{y} \\ \dot{x} \end{pmatrix}$   $\hat{\vec{n}} = \frac{\vec{n}}{\|\vec{n}\|}$

Fresnet Gleichungen:

Kurven in der Ebene:  $\Rightarrow \mathbb{R}^2$

$$\vec{T}' = \kappa \cdot \vec{n} \quad \vec{n} = \vec{U}$$

$$\vec{N}' = -\kappa \cdot \vec{T}$$

Kurven im Raum  $\Rightarrow \mathbb{R}^3$ :

$$\vec{T}' = \kappa \vec{U} \quad \vec{B}' = -\tau \cdot \vec{U} \quad (\vec{B} = \vec{T} \times \vec{U})$$

$$\vec{N}' = -\kappa \vec{T} + \tau \cdot \vec{B}$$

Darboux'scher Drehvektor

$$\vec{D} := \tau \vec{T} + \kappa \vec{B}$$

$$\vec{T}' = \vec{D} \times \vec{T}$$

$$\vec{N}' = \vec{D} \times \vec{N}$$

$$\vec{B}' = \vec{D} \times \vec{B}$$

Gradient:

$$\text{grad } F = \left( \frac{\partial F}{\partial x_1}, \frac{\partial F}{\partial x_2}, \dots, \frac{\partial F}{\partial x_n} \right)$$

Grad kann nur von einer skalaren Funktion gebildet werden, auf keinen Fall von einem Vektor

Nabla-Operator:  $\vec{\nabla}$

$$\vec{\nabla} = \left( \frac{\partial}{\partial x}, \frac{\partial}{\partial y}, \frac{\partial}{\partial z}, \dots \right) = (\partial_x, \partial_y, \partial_z, \dots)$$

$$\text{grad } F = \vec{\nabla} F$$

Divergenz:

$$\text{div } \vec{V} = \vec{\nabla} \cdot \vec{V}$$

Wenn  $\vec{V} = \text{grad } U \Leftrightarrow \text{rot } \vec{V} = 0$

↳ wenn Rotation von einem Vektor  $\vec{V}$  null ist so lässt er sich als skalare Funktion beschreiben.  
↳ Wegunabhängigkeit

Kurvenintegral: (Wegintegrale)

allgemein:

$$W = \int \vec{F}(\vec{r}) d\vec{s}$$

spezielle Parameterdarstellung:

$$W = \int \vec{F}(\vec{r}(t)) \frac{d\vec{r}}{dt} dt$$

Oberflächenintegrale:

Oberfläche von Flächenstücken

$$\int d\sigma = \iint \sqrt{g} du_1 du_2$$

wobei  $g$  ist

$$g = \det g_{ik} = \|\partial_1 \Phi \times \partial_2 \Phi\|^2$$

$$g_{ik} = \begin{pmatrix} \partial_1 \vec{\Phi} \cdot \partial_1 \vec{\Phi} & \partial_1 \vec{\Phi} \cdot \partial_2 \vec{\Phi} \\ \partial_2 \vec{\Phi} \cdot \partial_1 \vec{\Phi} & \partial_2 \vec{\Phi} \cdot \partial_2 \vec{\Phi} \end{pmatrix}$$

$$g = g_{11}g_{22} - g_{21} \cdot g_{12}$$

vektorielles Oberflächenelement:

$$d\vec{\sigma} = \vec{n} d\sigma$$

$$\vec{n} = \frac{\partial_1 \vec{\Phi} \times \partial_2 \vec{\Phi}}{\|\partial_1 \vec{\Phi} \times \partial_2 \vec{\Phi}\|}$$

$$\|\partial_1 \vec{\Phi} \times \partial_2 \vec{\Phi}\|$$

Oberflächenintegral:

$$\int \vec{v} d\sigma = \iint \vec{v}(r(u_1, u_2)) \vec{n} \sqrt{g} du_1 du_2$$

Stokes'scher Integralsatz:

$$\int \vec{v} d\vec{s} = \int \text{rot } \vec{v} \cdot d\vec{\sigma}$$

Gauß'scher Integralsatz:

$$\int \vec{v} \cdot d\vec{\sigma} = \int \text{div } \vec{v} dv$$

geschl. Fläche

Innerer Raum

Gesamtlösung = homogener Teil + Inhomogener (4)

n-te Ordnung homogen

$$a_n y^{(n)}(x) + a_{n-1} y^{(n-1)}(x) + \dots + a_0 y(x) = 0$$

exponentialansatz:

$$y(x) = a_0 e^{\lambda x} \quad c, \lambda = \text{const}$$
$$y'(x) = a_1 \cdot \lambda \cdot e^{\lambda x}$$
$$y''(x) = a_2 \cdot \lambda^2 \cdot e^{\lambda x}$$
$$y^{(n)}(x) = a_n \cdot \lambda^n \cdot e^{\lambda x}$$

$$a_n \lambda^n + a_{n-1} \lambda^{n-1} + \dots + a_0 = 0$$

Wenn alle Nullstellen verschieden sind, dann:

$$y(x) = c_1 e^{\lambda_1 x} + c_2 e^{\lambda_2 x} + \dots + c_n e^{\lambda_n x}$$

Zur Bestimmung sind n Anfangsbedingungen nötig

Wenn Nullstellen mehrfach vorhanden sind, dann

$r$  = wie oft die Nullstelle vorhanden ist

$$\sum_{\mu=0}^{r-1} c_{j\mu} x^\mu \cdot e^{\lambda_j x}$$

n-te Ordnung Inhomogen

Lineare inhomogene DGL's - 1. Ordnung

$$y' = \underbrace{g(x)y}_{\text{homog. Teil}} + \underbrace{h(x)}_{\text{Inhomogen}}$$

1) Homogener Teil:

$$y' = g(x)y$$

Trennung der Variablen:

$$y' = \frac{dy}{dx} = g(x)y \quad | : y \quad | \cdot dx$$

$$\frac{1}{y} dy = g(x) dx$$

Integral bilden

$$\int \frac{1}{y} dy = \int g(x) dx$$

$$\ln y + c_1 = G(x) + c_2$$

$$\ln y = G(x) + c_2 - c_1$$

$$c_2 - c_1 = C$$

$$\ln y = G(x) + C$$

$$e^{\ln y} = e^{G(x)+C}$$

$$y = e^{G(x)} \cdot e^C$$

$$y = e^{G(x)} \cdot C$$

$$e^C = C = \text{const.}$$

2.) Inhomogener Teil:

Annahme:  $h(x) = C'(x) \cdot e^{G(x)} \quad | \cdot e^{-G(x)}$

$$e^{-G(x)} = \frac{1}{e^{G(x)}}$$

$$e^{-G(x)} \cdot h(x) = C'(x) = \frac{dc}{dx} \quad | \cdot dx$$

$$dc = e^{-G(x)} \cdot h(x) \cdot dx$$

Integral bilden

$$\int dc = \int e^{-G(x)} \cdot h(x) \cdot dx$$

$$c(x) = \int e^{-G(x)} \cdot h(x) \cdot dx$$

eingesetzt in

$$y(x) = c(x) \cdot e^{G(x)} = \int e^{-G(x)} \cdot h(x) dx \cdot e^{G(x)}$$

*Anmerkung*

Durch die Bezeichnung „Variation der Konstanten“ soll zum Ausdruck gebracht werden, daß die Integrationskonstante  $K$  „variiert“, d.h. durch eine Funktion  $K(x)$  ersetzt wird.

■ **Beispiele**

**Hinweis:** Die beim Lösen einer Differentialgleichung anfallenden Integrale werden der *Integraltafel der Formelsammlung* entnommen (Angabe der jeweiligen *Integralnummer*). Diese Regelung gilt im *gesamten* Kapitel.

$$(1) \quad y' + \frac{y}{x} = \cos x$$

Wir lösen zunächst die zugehörige *homogene* Differentialgleichung

$$y' + \frac{y}{x} = 0$$

durch *Trennung der Variablen*:

$$\frac{dy}{dx} + \frac{y}{x} = 0 \Rightarrow \frac{dy}{y} = -\frac{dx}{x}$$

$$\int \frac{dy}{y} = -\int \frac{dx}{x} \Rightarrow \ln |y| = -\ln |x| + \ln |K| = \ln \left| \frac{K}{x} \right|$$

*allg. homogene Lösung*

Die *allgemeine* Lösung der *homogenen* Gleichung lautet somit:

$$y_0 = \frac{K}{x} \quad (K \in \mathbb{R})$$

Die *inhomogene* Differentialgleichung lösen wir durch *Variation der Konstanten* ( $K \rightarrow K(x)$ ):

$$y = \frac{K(x)}{x}, \quad y' = \frac{K'(x) \cdot x - K(x)}{x^2} = \frac{K'(x)}{x} - \frac{K(x)}{x^2}$$

Wir setzen nun diese Funktionsterme in die *inhomogene* Differentialgleichung ein:

$$y' + \frac{y}{x} = \frac{K'(x)}{x} - \underbrace{\frac{K(x)}{x^2} + \frac{K(x)}{x^2}}_0 = \cos x$$

$$\frac{K'(x)}{x} = \cos x \quad \text{oder} \quad K'(x) = x \cdot \cos x$$

Durch *unbestimmte Integration* folgt hieraus:

$$K(x) = \int K'(x) dx = \int \underbrace{x \cdot \cos x dx}_{\text{Integral Nr. 232}} = \cos x + x \cdot \sin x + C$$

Integral Nr. 232

Die *inhomogene* Differentialgleichung besitzt damit die *allgemeine* Lösung

$$y = \frac{K(x)}{x} = \frac{\cos x + x \cdot \sin x + C}{x} \quad (C \in \mathbb{R})$$

(2)  $y' - 3y = x \cdot e^{4x}$

*Reduzieren*

Die zugehörige *homogene* Differentialgleichung

$$y' - 3y = 0$$

wird durch *Trennung der Variablen* gelöst. Ihre *allgemeine* Lösung ist

$$y_0 = K \cdot e^{3x} \quad (K \in \mathbb{R})$$

(nachrechnen!). Die *inhomogene* Differentialgleichung lösen wir durch den Ansatz

$$y = K(x) \cdot e^{3x}$$

(*Variation der Konstanten*). Wir gehen mit den Termen

$$y = K(x) \cdot e^{3x}, \quad y' = K'(x) \cdot e^{3x} + 3K(x) \cdot e^{3x}$$

in die *inhomogene* Gleichung ein und erhalten:

$$y' - 3y = K'(x) \cdot e^{3x} + \underbrace{3K(x) \cdot e^{3x} - 3K(x) \cdot e^{3x}}_0 = x \cdot e^{4x}$$

$$K'(x) \cdot e^{3x} = x \cdot e^{4x} \quad \text{oder} \quad K'(x) = x \cdot e^x$$

Durch *unbestimmte Integration* folgt:

$$K(x) = \int K'(x) dx = \int \underbrace{x \cdot e^x dx}_{\text{Integral Nr. 313}} = (x-1) \cdot e^x + C$$

Integral Nr. 313

Die *allgemeine* Lösung der *inhomogenen* Differentialgleichung lautet damit:

$$y = K(x) \cdot e^{3x} = [(x-1) \cdot e^x + C] \cdot e^{3x} = (x-1) \cdot e^{4x} + C \cdot e^{3x}$$