

Themenvorschläge für die kleinen Übungen am 12. Juli 2006

Natürlich sind gerade diese Woche mehr noch als sonst auch alle früheren Themenvorschläge und Übungsblätter relevant, eventuell auch die Schein- und Vordiplomsklausuren vergangener Jahre. Trotzdem folgen hier noch wenigstens ein paar Themenvorschläge zum Vorlesungsstoff dieser Woche

- a) *Richtig oder falsch:* Für die Funktion $f \in C^1(\mathbb{R}^n, \mathbb{R}^m)$ verschwinde die JACOBI-Matrix überall. Dann gibt es einen Punkt $\mathbf{a} \in \mathbb{R}^m$, so daß $f(\mathbf{x}) = \mathbf{a}$ für alle $\mathbf{x} \in \mathbb{R}^n$.

Lösung: *Richtig*, denn da jede der partiellen Ableitungen $\frac{\partial f_i}{\partial x_j}$ identisch verschwindet, ist jede Komponente f_i von f undabhängig von jeder der Variablen x_j .

- b) *Richtig oder falsch:* Wenn die Funktion $f: \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}$ überall und zu jeder beliebigen Ordnung stetige partielle Ableitungen hat, ist sie um jeden Punkt durch eine TAYLOR-Reihe darstellbar.

Lösung: *Falsch*; das klassische Gegenbeispiel für $n = 1$, die Funktion $f(x) = e^{-1/x^2}$ mit $f(0) = 0$ läßt sich leicht ausbauen zu einer Funktion $\mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}$, z.B. zu

$$f(x_1, \dots, x_n) = e^{\frac{-1}{x_1^2 + \dots + x_n^2}}, \quad f(0, \dots, 0) = 0.$$

- c) Berechnen Sie die JACOBI-Matrix des Vektorfelds

$$(x, y, z) \mapsto \vec{V}(x, y, z) = \begin{pmatrix} x + y + z \\ yz + xz + xy \\ xyz \end{pmatrix}$$

auf \mathbb{R}^3 !

Lösung:

$$\begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 \\ y + z & x + z & x + y \\ yz & xz & xy \end{pmatrix}$$

- d) Bestimmen Sie Divergenz und Rotation von \vec{V} !

Lösung: Die Divergenz ist die Spur der JACOBI-Matrix, d.h.

$$\operatorname{div} \vec{V}(x, y, z) = 1 + x + z + xy.$$

Einsetzen in die definierende Formel zeigt, daß

$$\operatorname{rot} \vec{V}(x, y, z) = \begin{pmatrix} xz - x - z \\ 1 - yz \\ y + z - 1 \end{pmatrix}.$$

e) *ditto* für $\vec{W}: \mathbb{R}^3 \setminus \{(0, 0, 0)\} \rightarrow \mathbb{R}^3$; $\vec{v} \mapsto \frac{\vec{v}}{|\vec{v}|}$!

Lösung: In Koordinaten ist

$$\vec{W}(x, y, z) = \frac{1}{\sqrt{x^2 + y^2 + z^2}} \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix}.$$

Aus Quotientenregel und Kettenregel folgt, daß

$$\frac{\partial}{\partial x} \frac{x}{\sqrt{x^2 + y^2 + z^2}} = \frac{y^2 + z^2}{(x^2 + y^2 + z^2)^{3/2}}$$

ist; entsprechend die partiellen Ableitungen nach y, z . Somit ist

$$\operatorname{div} \vec{W}(x, y, z) = \frac{(y^2 + z^2) + (x^2 + z^2) + (x^2 + y^2)}{(x^2 + y^2 + z^2)^{3/2}} = \frac{2(x^2 + y^2 + z^2)}{(x^2 + y^2 + z^2)^{3/2}} = \frac{2}{\sqrt{x^2 + y^2 + z^2}}.$$

Bei der Berechnung der Rotation heben sich alle Terme weg, d.h. $\operatorname{rot} \vec{W}(x, y, z) = 0$.

f) Was sind die Divergenz und die Rotation der linearen Funktion

$$\vec{L}: \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3; \quad (x, y, z) \mapsto \begin{pmatrix} a_0 + a_1x + a_2y + a_3z \\ b_0 + b_1x + b_2y + b_3z \\ c_0 + c_1x + c_2y + c_3z \end{pmatrix} ?$$

Lösung: $\operatorname{div} \vec{L}(x, y, z) = a_1 + b_2 + c_3$ und $\operatorname{rot} \vec{L}(x, y, z) = \begin{pmatrix} c_2 - b_3 \\ a_3 - c_1 \\ b_1 - a_2 \end{pmatrix}$.

g) Berechnen Sie $\operatorname{div} \operatorname{grad} e^{-(x^2+y^2+z^2)}$!

Lösung:

$$\frac{\partial e^{-(x^2+y^2+z^2)}}{\partial x} = -2xe^{-(x^2+y^2+z^2)} \quad \text{und} \quad \frac{\partial^2 e^{-(x^2+y^2+z^2)}}{\partial x^2} = (4x^2 - 2x)e^{-(x^2+y^2+z^2)},$$

entsprechend für die Ableitungen nach den anderen Variablen. Somit ist

$$\Delta e^{-(x^2+y^2+z^2)} = (4(x^2 + y^2 + z^2) - 2(x + y + z))e^{-(x^2+y^2+z^2)}.$$

h) Berechnen Sie die Rotation des Vektorfelds $\vec{V}: \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$; $(x, y, z) \mapsto \begin{pmatrix} -y^2 - z^2 \\ -x^2 - z^2 \\ -x^2 - y^2 \end{pmatrix}$!

Lösung: $\operatorname{rot} \vec{V}(x, y, z) = \begin{pmatrix} 2z - 2y \\ 2x - 2z \\ 2y - 2x \end{pmatrix}$

i) Berechnen Sie die Rotation des Vektorfelds $\vec{W}: \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$; $(x, y, z) \mapsto \begin{pmatrix} yz^2 \\ x^2z \\ xy^2 \end{pmatrix}$!

Lösung: $\operatorname{rot} \vec{W}(x, y, z) = \begin{pmatrix} 2xy - x^2 \\ 2yz - y^2 \\ 2xz - z^2 \end{pmatrix}$