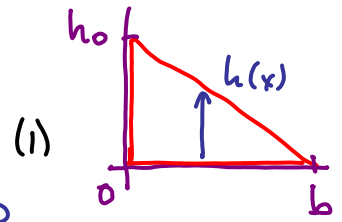


Flächenintegral: Integrationsgrenzen definieren die Fläche: ^{07-22.11.05} F32a

Beispiele: Fläche v. Dreieck:

$$h(x) = h_0(1 - x/b)$$

$$A = \int dA = \int_0^b dx \int_0^{h(x)} dy = \int_0^b dx h(x) = \int_0^b dx h_0(1 - x/b) = h_0(b - \frac{1}{2} b^2/b) = \frac{1}{2} h_0 b$$



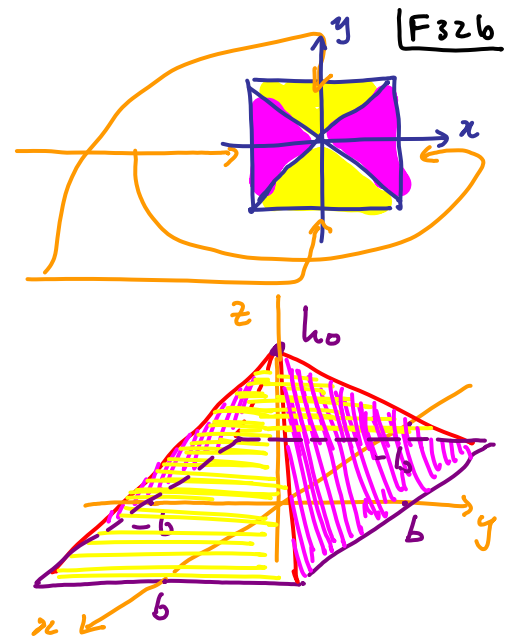
Dichte (pro Fläche) des Dreiecks sei gegeben durch: $\rho(x, y) = x^2 y$.

Was ist Masse des Dreiecks?

$$\begin{aligned} M = \int dA \rho(x, y) &= \int_0^b dx \int_0^{h(1-x/b)} dy x^2 y = \int_0^b dx x^2 \left. \frac{1}{2} y^2 \right|_0^{h(1-x/b)} & (2) \\ &= \int_0^b dx x^2 \frac{h_0^2}{2} (1 - x/b)^2 = \frac{h_0^2}{2} \int_0^b dx x^2 \left[1 - \frac{2x}{b} + \frac{x^2}{b^2} \right] & (3) \\ &= \frac{h_0^2}{2} \left[\frac{1}{3} b^3 - \frac{2}{b} \frac{1}{4} b^4 + \frac{1}{b^2} \frac{1}{5} b^5 \right] = h_0^2 b^3 \underbrace{\frac{1}{2} \left[\frac{1}{3} - \frac{1}{2} + \frac{1}{5} \right]}_{1/60} & (4) \end{aligned}$$

Volumenintegral: Volumen einer Pyramide

Höhe: $h(x, y) = \begin{cases} h_0(1 - \frac{|x|}{b}) & \text{if } |x| > |y| \\ h_0(1 - \frac{|y|}{b}) & \text{if } |x| < |y| \end{cases}$



$$\text{Volumen} = \int dV = \int_{-b}^b dx \int_{-b}^b dy \int_0^{h(x, y)} dz$$

Integriere getrennt über die

Bereiche $|x| > |y|$ und $|x| < |y|$:

$$\begin{aligned} \text{Volumen} &= \int_{-b}^b dx \int_{-|x|}^{|x|} dy \int_0^{h_0(1 - |x|/b)} dz + \int_{-b}^b dy \int_{-|y|}^{|y|} dx \int_0^{h_0(1 - |y|/b)} dz \\ &= \int_{-b}^b dx z |x| h_0(1 - |x|/b) + \int_{-b}^b dy z |y| h_0(1 - |y|/b) \quad \text{liefert dasselbe} \\ &= 2 \cdot 4 h_0 \int_0^b dx \left(x - \frac{x^2}{b} \right) = 8 h_0 \left[\frac{1}{2} b^2 - \frac{1}{3} \frac{b^3}{b} \right] = \frac{4}{3} h_0 b^2 \end{aligned}$$

Dichte pro Volumen der Pyramide sei $\rho(x,y,z) = z$

F32c

$$\text{Masse: } M = \int dV \rho(x,y,z) = 4 \int_0^b dx \int_0^b dy \int_0^{h(x,y)} dz \, z$$

$$= \int_{-b}^b dx \int_{-|x|}^{|x|} dy \int_0^{h_0(1-|x|/b)} dz \, z + \int_{-b}^b dy \int_{-|y|}^{|y|} dx \int_0^{h_0(1-|y|/b)} dz \, z$$

$$= \int_{-b}^b dx \, z|x| \, \frac{1}{2} h_0^2 (1-|x|/b)^2 + \int_{-b}^b dy \, z|y| \, \frac{1}{2} h_0^2 (1-|y|/b)^2$$

$$= \frac{1}{2} z \cdot h_0^2 \int_0^b dx (x - 2x^2/b + x^3/b^2)$$

$$= z h_0^2 \left[\frac{1}{2} x - \frac{2}{3} x^2/b + \frac{1}{4} \frac{x^4}{b^2} \right]_0^b$$

$$= z h_0^2 b \left[\frac{1}{2} - \frac{2}{3} + \frac{1}{4} \right] = \frac{6-4+3}{12} = \frac{5}{12}$$

$$= \frac{5}{6} h_0^2 b$$

Stoke'sche Satz

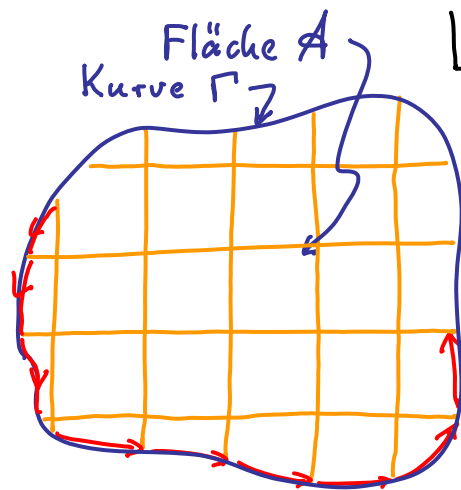
07-21.11.05

F33

Betrachte endliche Fläche A ,
umschlossen durch Kurve Γ :

Zirkulation
um A : $Z_A \stackrel{(30.1)}{=}$

(1)



alternativ $\left(\begin{smallmatrix} \text{Zirkulation pro} \\ \text{Flächenelement} \end{smallmatrix} \right) \left(\begin{smallmatrix} \text{Flächen-} \\ \text{element} \end{smallmatrix} \right)$

über alle
Flächenelemente

Zirkulation um ein
typisches Flächenelement

$\lim_{\Delta A \rightarrow 0}$

(2)

Flächenintegral

Linienintegral

(1)
=

(3)

"Stoke'sche Satz"

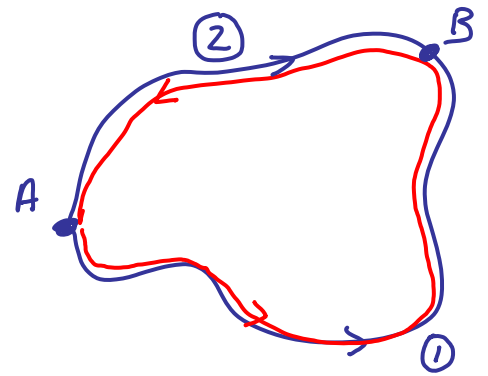
gilt für "beliebige" Vektorfelder, beliebige A, Γ

Noch ein Beweis für wegunabhängigkeit von $\int d\vec{r} \cdot \vec{\nabla} \varphi$

F34

$$\int d\vec{r} \cdot \vec{\nabla} \varphi - \int d\vec{r} \cdot \vec{\nabla} \varphi$$

①: A → B ②: A → B



$$= \oint d\vec{r} \cdot \vec{\nabla} \varphi$$

Stokes:

$$(33.3)$$

$$(32.1)$$

Gradientenfelder
sind rotationsfrei:

⇒ Weg 1 und Weg 2 liefern

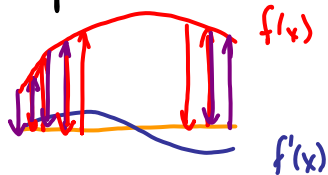
✓

Zusammenfassung:

3 Integralsätze der Vektoranalysis

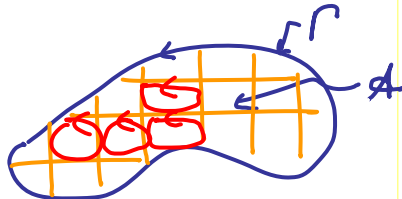
F35

Hauptsatz der Analysis:



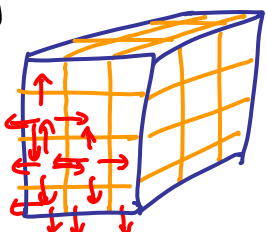
$$\int_a^b \underbrace{dx(\partial_x f)}_{\text{Steigung = Änderung pro Abstand}} = \lim_{\Delta x \rightarrow 0} \left(\frac{\Delta f}{\Delta x} \right) \Delta x = \underbrace{f(b) - f(a)}_{\text{Gesamtänderung}} \quad (1)$$

Stokes'sche Satz:



$$\int d\vec{A} \cdot \underbrace{(\vec{\nabla} \times \vec{v})}_{\text{Zirkulation pro Flächenelement}} = \lim_{\Delta A \rightarrow 0} \sum \Delta A \left(\frac{\Delta \vec{z}}{\Delta A} \right) = \underbrace{\int_{\Gamma} d\vec{r} \cdot \vec{v}}_{\text{Gesamtzirkulation}} \quad (2)$$

Gauss'sche Satz:



$$\int_V dV \underbrace{(\vec{\nabla} \cdot \vec{v})}_{\text{Ausfluss pro Volumenelement}} = \lim_{\Delta V \rightarrow 0} \sum \Delta V \left(\frac{\Delta \text{Fluss}}{\Delta V} \right) = \underbrace{\int_A d\vec{A} \cdot \vec{v}}_{\text{Gesamtausfluss}} \quad (3)$$

Transformationsregeln:

Umgekehrte Transformation:

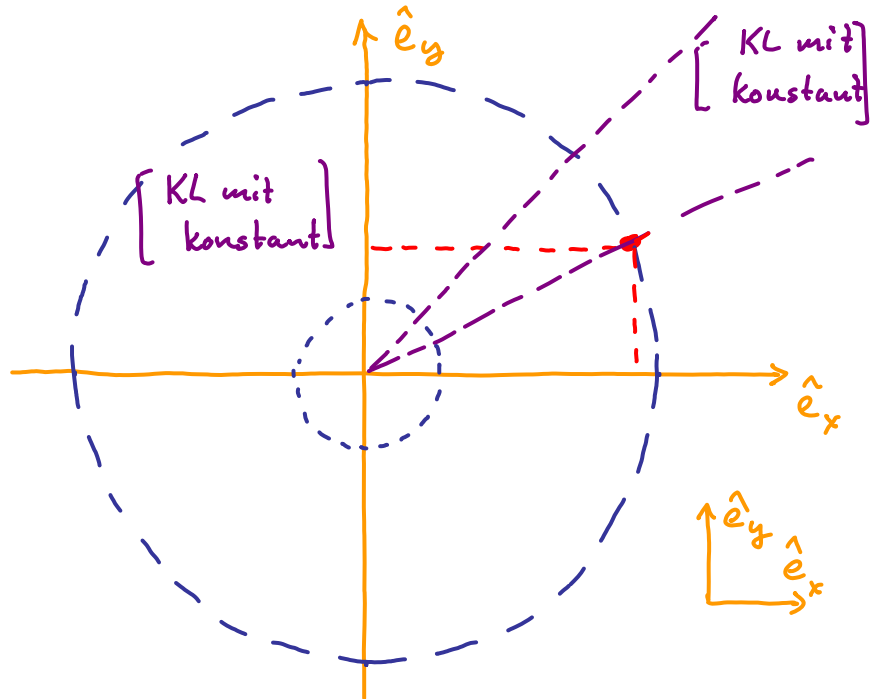
$$x = \rho \cos \varphi \quad (1a)$$

$$\rho = \sqrt{x^2 + y^2} \quad (2a)$$

$$y = \rho \sin \varphi \quad (1b)$$

$$\varphi = \arctan(y/x) \in [0, 2\pi) \quad (2b)$$

$\vec{r} = \vec{r}(x, y)$ mit $\begin{cases} = \text{konst.} \\ = \text{konst.} \end{cases}$
definiert "Koordinatenlinie" (KL)
parametrisiert durch $\{ \}$



$\vec{r} = \vec{r}(\rho, \varphi)$ mit $\begin{cases} = \text{konst.} \\ = \text{konst.} \end{cases}$
definiert "Koordinatenlinie" (KL)
parametrisiert durch $\{ \}$

Lokales Zweibein:

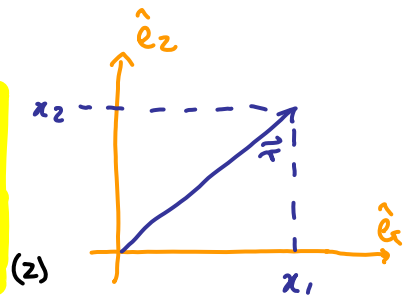
Ortsvektor in
Cartesischen Koord:

$$\vec{r}(x, y) = \quad (1)$$

Lokales Zweibein,
Cartesisch:

$$\vec{r} = \sum_{i=1}^2 x_i \hat{e}_i \quad (1)$$

$$\frac{\partial \vec{r}(x_1, x_2)}{\partial x_i} = \text{parallel zur KL}$$



Basisvektoren sind tangential zu KL

Dieselbe Konstruktion in Polarkoordinaten:

Ortsvektor [= (1)]
in Polarkoordinaten:

$$\vec{r}(\rho, \varphi) = \overbrace{x_1}^{(37.1)} \hat{e}_x + \overbrace{x_2} \hat{e}_y \quad (3)$$

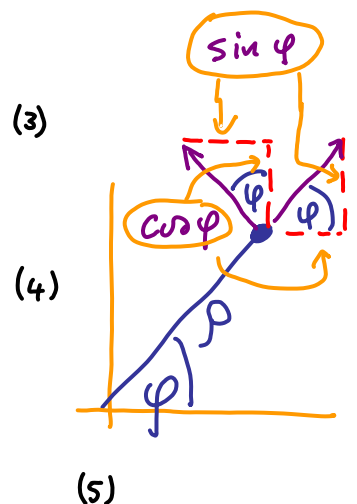
Lokales Zweibein,
in Polarkoordinaten:
[per Konstruktion]
tangential zu KL

$$\frac{\partial \vec{r}(\rho, \varphi)}{\partial \rho} = \quad (3)$$

$$\frac{\partial \vec{r}(\rho, \varphi)}{\partial \varphi} = \quad (3)$$

Betrag

Betrag



Allgemein:

$\hat{e}_\rho, \hat{e}_\varphi$ bilden ein
lokales (ortsabhängiges)
orthonormales Zweibein:

WICHTIG!!

$$\hat{e}_\rho \equiv \frac{\partial \vec{r}}{\partial \rho} / \left| \frac{\partial \vec{r}}{\partial \rho} \right| = \cos \varphi \hat{e}_x + \sin \varphi \hat{e}_y \quad (1)$$

$$\hat{e}_\varphi \equiv \frac{\partial \vec{r}}{\partial \varphi} / \left| \frac{\partial \vec{r}}{\partial \varphi} \right| = -\sin \varphi \hat{e}_x + \cos \varphi \hat{e}_y \quad (2)$$

$$\vec{r} = x \hat{e}_x + y \hat{e}_y = \rho \cos \varphi \hat{e}_x + \rho \sin \varphi \hat{e}_y = \quad (3)$$

F39

(1)

(2)

(3)

Wegelement:

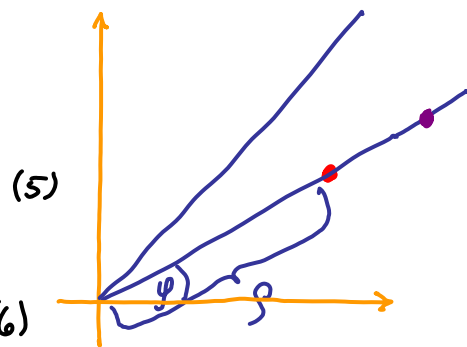
Skizze: siehe Seite 37.

$$\text{Cartesisch: } d\vec{r} = \frac{\partial \vec{r}}{\partial x} dx + \frac{\partial \vec{r}}{\partial y} dy = \quad (4)$$

$$\text{polar: } = \frac{\partial \vec{r}}{\partial \rho} d\rho + \frac{\partial \vec{r}}{\partial \varphi} d\varphi =$$

⇒

$$d\vec{r} = d\rho \hat{e}_\rho + \rho d\varphi \hat{e}_\varphi \quad (6)$$



(5)

Dimensionen:

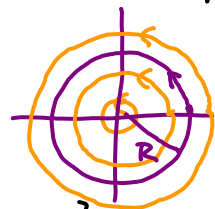
Länge dimensionslos!

Flächenelement:

$$dA = dx dy = \quad (7)$$

$$\text{Bsp: Fläche eines Kreises: } A = \int dA = \int_0^R \rho d\rho \int_0^{2\pi} d\varphi = \frac{1}{2} R^2 2\pi = \pi R^2 \quad (1)$$

Bsp: $\vec{v}(\vec{r}) = r \hat{e}_\varphi$ sei Vektorfeld im 2-dimensionalen:



Überprüfen Sie Stoke'schen Satz (33.3) für den Kreisweg $\vec{r} = R, \varphi \in [0, 2\pi]$

$$d\vec{r} = R d\varphi \hat{e}_\varphi \quad (2)$$

$$\oint_{\text{Rand des Kreises}} d\vec{r} \cdot \vec{v}$$

$$= \int_0^{2\pi} \underbrace{R d\varphi \hat{e}_\varphi}_{d\vec{r}} \cdot \underbrace{(R \hat{e}_\varphi)}_{\vec{v}(R)} = R^2 \int_0^{2\pi} d\varphi = 2\pi R^2$$

(39.2)

$$\vec{\nabla} \times \vec{r} = ?$$

$$\vec{v}(\vec{r}) = r (-\sin \varphi \hat{e}_x + \cos \varphi \hat{e}_y) = -y \hat{e}_x + x \hat{e}_y$$

$$\begin{aligned} \vec{\nabla} \times \vec{r} &= (\partial_2 v_3 - \partial_3 v_2, \partial_3 v_1 - \partial_1 v_3, \partial_1 v_2 - \partial_2 v_1) \\ &= (0, 0, 2) = 2 \hat{e}_z \end{aligned}$$

$$(\rho d\rho d\varphi \hat{e}_z)$$

$$\int_{\text{Fläche des Kreises}} d\vec{A} \cdot (\vec{\nabla} \times \vec{v})$$

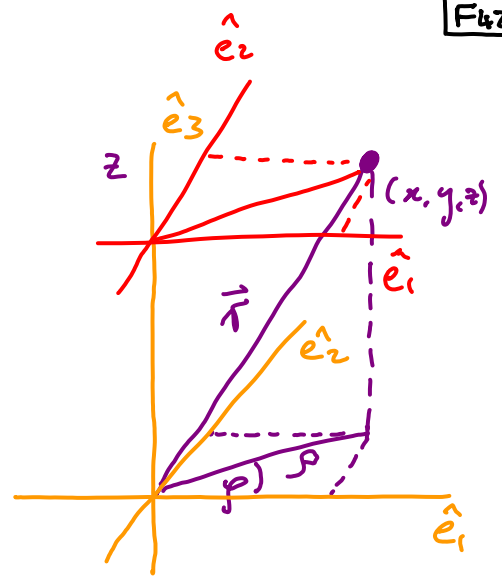
$$= \int_0^R \rho d\rho \int_0^{2\pi} d\varphi \underbrace{\hat{e}_z \cdot (\vec{\nabla} \times \vec{v})}_2 = \left(\frac{1}{2} R^2 \right) 2\pi \cdot 2 = 2\pi R^2$$

Stokes
(33.3)

Polarkoordinaten in 3 Dimension

F42

Def: $x = \rho \cos \varphi$, (1a) $\rho = \sqrt{x^2 + y^2}$ (1d)
 $y = \rho \sin \varphi$ (1b) $\varphi = \arctan(y/x) \in [0, 2\pi)$ (1e)
 $z = z$ (1c) $z = z$ (1f)



Ortsvektor: $\vec{r} = \rho \cos \varphi \hat{e}_x + \rho \sin \varphi \hat{e}_y + z \hat{e}_z$ (2)

Polares Dreiein:
 (analog zu 2-D)

$\hat{e}_\rho \stackrel{(2)}{=} \frac{\partial \vec{r}}{\partial \rho} / \left| \frac{\partial \vec{r}}{\partial \rho} \right| = \cos \varphi \hat{e}_x + \sin \varphi \hat{e}_y$ (3a)

$\hat{e}_\varphi \stackrel{(2)}{=} \frac{\partial \vec{r}}{\partial \varphi} / \left| \frac{\partial \vec{r}}{\partial \varphi} \right| = -\sin \varphi \hat{e}_x + \cos \varphi \hat{e}_y$ (3b)

$\hat{e}_z \stackrel{(2)}{=} \frac{\partial \vec{r}}{\partial z} / \left| \frac{\partial \vec{r}}{\partial z} \right| = \hat{e}_z$ (3c)

Wegelement: $d\vec{r} = d\rho \hat{e}_\rho + \rho d\varphi \hat{e}_\varphi$ (4)

Volumenelement: $dV =$ (5)

Anwendung auf Bahnkurve:

zeitunabhängig

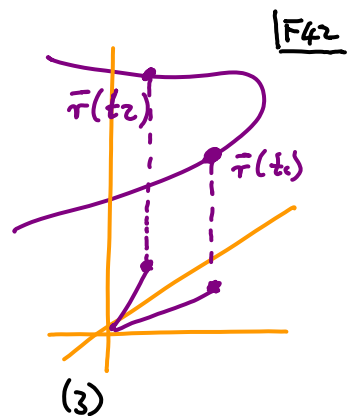
Ortsvektor: $\vec{r}(t) = x(t) \hat{e}_x + y(t) \hat{e}_y + z(t) \hat{e}_z$ (1)

zeitabhängig!

=

Produktregel

Geschwindigkeitsvektor: $\vec{v}(t) = \frac{d\vec{r}}{dt} \stackrel{(2)}{=}$



Berechne $\dot{\hat{e}}_\rho, \dot{\hat{e}}_\varphi$
 Cartesischen Koord.,
 wo Basisvekt. zeit
 unabhängig sind:

$\dot{\hat{e}}_\rho \stackrel{(39.1)}{=} \frac{d}{dt} [\cos \varphi \hat{e}_x + \sin \varphi \hat{e}_y]$

$\dot{\hat{e}}_\varphi \stackrel{(39.2)}{=} \frac{d}{dt} [-\sin \varphi \hat{e}_x + \cos \varphi \hat{e}_y]$

$\Rightarrow \vec{v}(t) = \dot{\rho} \hat{e}_\rho + \rho \dot{\varphi} \hat{e}_\varphi + \dot{z} \hat{e}_z$

Beschleunigung: $\vec{a}(t) = \frac{d\vec{v}}{dt} = \ddot{\rho} \hat{e}_\rho + \dot{\rho} \dot{\hat{e}}_\rho + \dot{\rho} \varphi \hat{e}_\varphi + \rho \ddot{\varphi} \hat{e}_\varphi + \rho \dot{\varphi} \dot{\hat{e}}_\varphi + \ddot{z} \hat{e}_z$
 $= (\ddot{\rho} - \rho \dot{\varphi}^2) \hat{e}_\rho + (\rho \ddot{\varphi} + 2\dot{\rho} \dot{\varphi}) \hat{e}_\varphi + \ddot{z} \hat{e}_z$

Kugelkoordinaten: (r, θ, φ)

$$x = r \sin \theta \cos \varphi$$

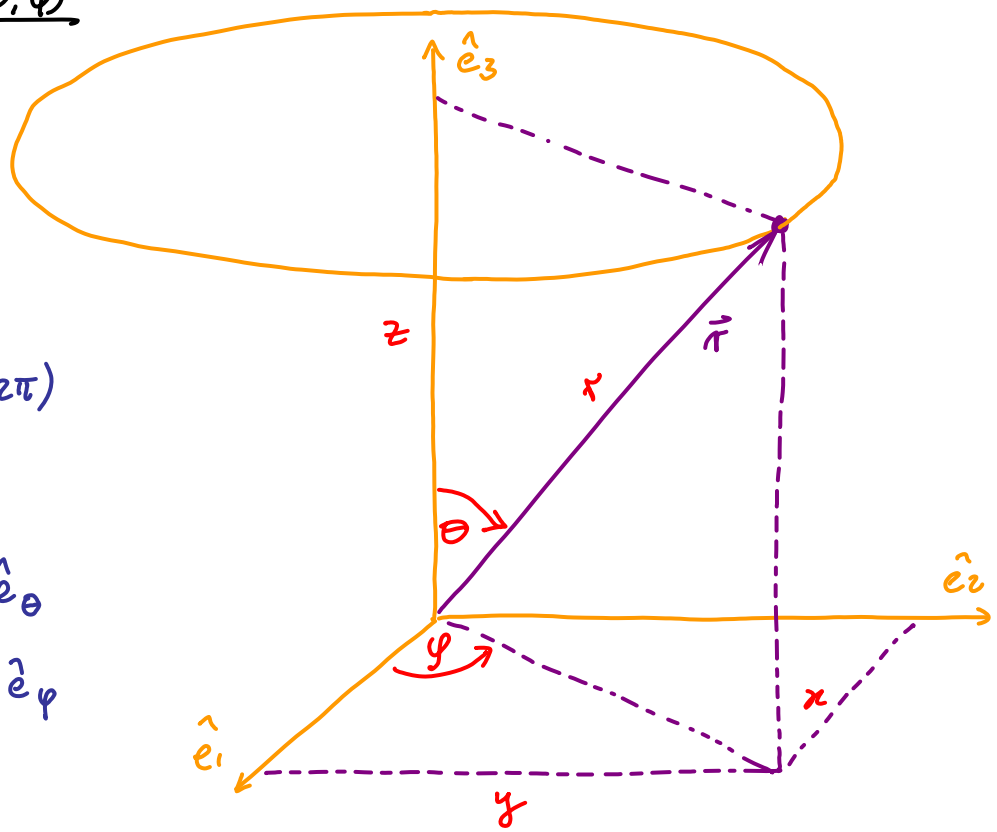
$$y = r \sin \theta \sin \varphi$$

$$z = r \cos \theta$$

$$\theta \in [0, \pi], \varphi \in [0, 2\pi)$$

Wegelement:

$$d\vec{r} = dr \hat{e}_r + d\theta r \hat{e}_\theta + d\varphi r \sin \theta \hat{e}_\varphi$$



Volumenelement:

$$dV = r^2 \sin \theta dr d\theta d\varphi$$

Allgemeine Koordinatentransformationen in 3D

Def. der Transf: $x_i = x_i(\quad)$, $i = 1, 2, 3$; $j = 1, 2, 3$ (1)

↑
Cartesisch

↑
krümmung

Ortsvektor: $\vec{r} =$ (2)

Lokales Dreibein: $\hat{e}_{y_i} \equiv$ (3)

Normierungsfaktor

↓
mit $b_{y_i} \equiv$ $i = 1, 2, 3$

Wegelement: $d\vec{r} =$ (4)

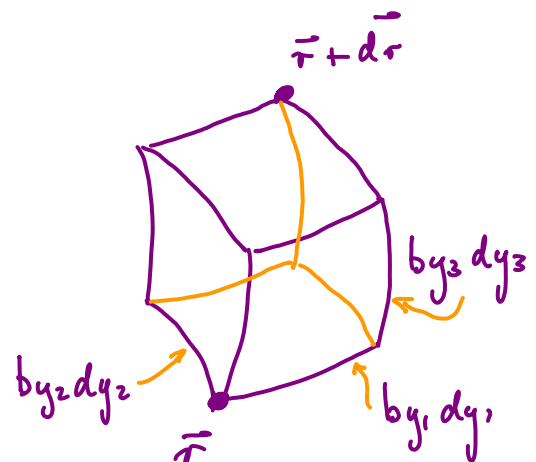
(5)

Dimension: Länge

Volumenelement: $dV = dx_1 dx_2 dx_3$

=

(6)



Beispiel Kugelkoordinaten:

F45

$$x = r \sin \theta \cos \varphi, \quad y = r \sin \theta \sin \varphi, \quad z = r \cos \theta \quad (1)$$

$$\vec{r} = \sum_i x_i \hat{e}_i = r \left[\sin \theta \cos \varphi \hat{e}_1 + \sin \theta \sin \varphi \hat{e}_2 + \cos \theta \hat{e}_3 \right] \quad (2)$$

$$\frac{\partial \vec{r}}{\partial r} \stackrel{(2)}{=} \left[\sin \theta \cos \varphi \hat{e}_1 + \sin \theta \sin \varphi \hat{e}_2 + \cos \theta \hat{e}_3 \right] \quad (3)$$

$$\frac{\partial \vec{r}}{\partial \theta} \stackrel{(2)}{=} r \left[\cos \theta \cos \varphi \hat{e}_1 + \cos \theta \sin \varphi \hat{e}_2 - \sin \theta \hat{e}_3 \right] \quad (4)$$

$$\frac{\partial \vec{r}}{\partial \varphi} \stackrel{(2)}{=} r \left[-\sin \theta \sin \varphi \hat{e}_1 + \sin \theta \cos \varphi \hat{e}_2 \right] \quad (5)$$

$$\text{mit } b_r = \quad, \quad b_\theta = \quad, \quad b_\varphi = \quad \quad (6)$$

$$\begin{aligned} d\vec{r} &\stackrel{(4.5)}{=} \sum_i b_{y_i} dy_i \hat{e}_i & dV &\stackrel{(4.6)}{=} b_{y_1} b_{y_2} b_{y_3} dy_1 dy_2 dy_3 \\ \Rightarrow &= \hat{e}_r + \hat{e}_\theta + \hat{e}_\varphi & &= dr d\theta d\varphi \end{aligned}$$

Beispiel:

Volumen einer Kugel
mit Radius R :

$$\begin{aligned} V = \int dV &= \int_0^R dr \int_0^\pi d\theta \int_0^{2\pi} d\varphi \quad r^2 \sin \theta \\ &= \frac{1}{3} R^3 \underbrace{(-\cos \theta)_0^\pi}_{-(-1-1)=2} 2\pi = \frac{4\pi}{3} R^3 \end{aligned}$$

Bsp: $\vec{v}(\vec{r}) = \sum_i x_i \hat{e}_i = \hat{e}_r r$ sei Vektorfeld im 3-dimensionalen:

Überprüfen Sie Gauss'schen Satz (27.4) für die Kugelfläche $\vec{r} = R$, $\theta \in [0, \pi]$, $\varphi \in [0, 2\pi]$

$$\int_{\text{Kugelfläche}} d\vec{A} \cdot \vec{v} = \underbrace{\int_0^\pi R d\theta \int_0^{2\pi} R \sin \theta d\varphi}_{d\vec{A}} \underbrace{\hat{e}_r \cdot \hat{e}_r R}_{=1 \cdot \vec{v}} = R^3 \cdot 2 \cdot 2\pi \quad \left[\begin{array}{l} \text{Skizze} \\ \text{Seite 43} \end{array} \right]$$

$$\vec{\nabla} \cdot \vec{v} = \partial_1 x_1 + \partial_2 x_2 + \partial_3 x_3 = 3$$

$$\int_{\text{Kugelvolumen}} dV \vec{\nabla} \cdot \vec{v} = \int_0^R dr \int_0^\pi d\theta \int_0^{2\pi} d\varphi \quad r^2 \sin \theta \cdot 3 = 4\pi R^3$$

= Gauss
(27.4) ✓

Gradient in Krummlinigen Koordinatensystemen

$$\varphi = \varphi(x_i) = \varphi(x_i(y_j)) \quad |F47$$

Def. v. Gradient
(in Cartesischen KS):

$$\vec{\nabla} \varphi \equiv \sum_i \hat{e}_i \frac{\partial \varphi}{\partial x_i} \quad (1)$$

$$(44.3) \quad \frac{\partial \varphi}{\partial y_j} \frac{1}{b_{y_j}} \quad (2)$$

Komponente v. $\vec{\nabla} \varphi$
in $\hat{e}_{y_k}$ -Richtung:

$$(\vec{\nabla} \varphi)_{y_j} \equiv$$

=

(3)

Kettenregel

Gradient in y_j -
Koordinaten ausgedrückt:

$$\vec{\nabla} \varphi = \sum_j \hat{e}_{y_j} \frac{1}{b_{y_j}} \frac{\partial}{\partial y_j} \varphi$$

(5)

(4)