

Serie 9

1. Berechne die Divergenz der folgenden Vektorfelder. Im zweidimensionalen Fall skizziere auch die Felder, im dreidimensionalen Fall berechne auch die Rotation.

(a) $v(x, y) = (x, y)$

(d) $v(x, y, z) = (z, x, y)$

(b) $v(x, y) = (y, -x)$

(e) $v(x, y, z) = (xyz, x^2z, x^2y)$

(c) $v(x, y) = (x, -y)$

(f) $v(x, y, z) = (x, y, z) \times \omega$ für $\omega \in \mathbb{R}^3$

2. Sei f ein Skalarfeld (eine Funktion) und seien $K = \begin{pmatrix} K_1 \\ K_2 \\ K_3 \end{pmatrix}$ und $L = \begin{pmatrix} L_1 \\ L_2 \\ L_3 \end{pmatrix}$ Vektorfelder im

\mathbb{R}^3 , jeweils hinreichend oft stetig differenzierbar.

Der *Gradient* von f ist das Vektorfeld $\text{grad } f := \nabla f$.

Die *Rotation* von K ist das Vektorfeld

$$\text{rot } K := \nabla \times K = \begin{pmatrix} \frac{\partial K_3}{\partial y} - \frac{\partial K_2}{\partial z} \\ \frac{\partial K_1}{\partial z} - \frac{\partial K_3}{\partial x} \\ \frac{\partial K_2}{\partial x} - \frac{\partial K_1}{\partial y} \end{pmatrix}.$$

Die *Divergenz* von K ist das Skalarfeld

$$\text{div } K := \nabla \cdot K = \frac{\partial K_1}{\partial x} + \frac{\partial K_2}{\partial y} + \frac{\partial K_3}{\partial z}.$$

Beweise die folgenden Identitäten:

(a) $\text{div}(fK) = \nabla f \cdot K + f \text{div } K$

(b) $\text{div}(K \times L) = L \cdot \text{rot } K - K \cdot \text{rot } L$

(c) $\text{rot}(\text{grad } f) = 0$

(d) $\text{div}(\text{rot } K) = 0$

(e) $\text{div}(f \text{rot } K) = \text{grad } f \cdot \text{rot } K$

(f) $\text{div grad } f = \Delta f$

(g) $\text{rot rot } K = \text{grad div } K - \text{div grad } K = \text{grad div } K - \Delta K$

Hierbei bezeichnet \cdot das Skalarprodukt. Bei der letzten Teilaufgabe ist der Laplace-Operator $\Delta = \frac{\partial^2}{\partial x^2} + \frac{\partial^2}{\partial y^2} + \frac{\partial^2}{\partial z^2}$ komponentenweise auf das Vektorfeld K anzuwenden.

3. Ermittle mittels Picard-Lindelöf-Iteration die Lösung des Anfangswertproblems

$$\begin{pmatrix} \dot{x} \\ \dot{y} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -y \\ x \end{pmatrix}, \quad \begin{pmatrix} x(0) \\ y(0) \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix}.$$

4. Konstruiere ein im ganzen Raum definiertes Vektorfeld $V : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$, das die Schraubenlinien

$$\gamma_{r,\theta} : t \mapsto \begin{pmatrix} r \cos t \\ r \sin t \\ t - \theta \end{pmatrix}, \quad r \geq 0, \theta \in \mathbb{R}$$

als Feldlinien besitzt.

5. Sei $\Omega \subset \mathbb{R}^n$ eine offene Menge, $v : \Omega \rightarrow \mathbb{R}^n$ ein stetig differenzierbares Vektorfeld auf Ω , $I \subset \mathbb{R}$ ein Intervall so dass $0 \in I$ und bezeichne mit

$$\Phi : U := I \times \Omega \rightarrow \Omega$$

den durch das Vektorfeld v erzeugten Fluss auf $U := I \times \Omega$. Dieser ist (im Existenzfall) definiert durch die Bedingung, dass für jedes $x_0 \in \Omega$ die Kurve $x : I \rightarrow \Omega$, $x(t) := \Phi(t, x_0)$, die Differentialgleichung

$$\dot{x}(t) = v(x(t)), \quad x(0) = x_0$$

löst. Falls der Fluss Φ stetig differenzierbar ist, definiere für $\xi_0 \in \mathbb{R}^n$ die Kurve

$$\xi : I \rightarrow \mathbb{R}^n, \quad \xi(t) := d\Phi_t(x_0)\xi_0$$

mit der Notation $\Phi_t(x) := \Phi(t, x)$. Zeige, dass ξ die Differentialgleichung

$$\dot{\xi}(t) = dv(x(t))\xi(t), \quad \xi(0) = \xi_0$$

erfüllt.

Hinweis: Wende den Satz von Schwarz über die Existenz und Vertauschbarkeit von partiellen Ableitungen auf $\xi(t) = \partial_{\xi_0}\Phi(t, x_0)$ an.

Abgabe: in der Woche vom 30. April 2018, in der Übungsstunde oder in den Fächern im HG F 28