

Lösung zur Diplomvorprüfung
Höhere Mathematik III für die Fachrichtungen
Elektroingenieurwesen, Physik und Geodäsie

Aufgabe 1 a) Die Differentialgleichung

$$\underbrace{-(x^3 + xy^2 - x^5 - x^3y^2)}_P dx + \underbrace{(x^2y + y^3)}_Q dy = 0$$

ist nicht exakt, da

$$P_y = -(2xy - 2x^3y) \neq 2xy = Q_x.$$

b) Polynomdivision liefert $(x^5 - x^3 + x^3y^2 - xy^2) : (x^2 + y^2) = \underbrace{x^3 - x}_P$, bzw. $(x^2y + y^3) \frac{1}{x^2+y^2} = \underbrace{y}_Q$.

Da $P_y = 0 = Q_x$ ist die Differentialgleichung

$$(x^3 - x) dx + y dy = 0$$

exakt. Wir suchen eine Funktion $F = F(x, y)$ mit $F_x = x^3 - x$ und $F_y = y$.

$$F(x, y) = \frac{1}{4}x^4 - \frac{1}{2}x^2 + C(y) \implies F_y = C'(y) \implies C'(y) = y \implies C(y) = \frac{1}{2}y^2$$

Die Lösungskurven sind in impliziter Form gegeben durch

$$\frac{1}{4}x^4 - \frac{1}{2}x^2 + \frac{1}{2}y^2 = C, \quad C = \text{const}$$

c) Die Abbildung, welche $z_1 = -i$, $z_2 = 0$ und $z_3 = i$ auf $w_1 = -1$, $w_2 = i$ und $w_3 = 1$ abbildet ergibt sich aus

$$\frac{(w - w_2)(w_3 - w_1)}{(w - w_1)(w_3 - w_2)} = \frac{(z - z_2)(z_3 - z_1)}{(z - z_1)(z_3 - z_2)} \implies \frac{(w - i)2}{(w + 1)(1 - i)} = \frac{2iz}{(z + i)i}$$

und ist

$$w = \frac{-iz + i}{z + 1}.$$

Das Bild der imagiären Achse ist der Einheitskreis.

Aufgabe 2 a) Setzen wir $z = e^{ix}$, so ist $\cos(x) = \frac{1}{2}(e^{ix} + e^{-ix}) = \frac{1}{2}(z + \frac{1}{z})$ und wir erhalten

$$\int_0^{2\pi} (\cos(x))^{80} dx = \int_{|z|=1} \left(\frac{z^2 + 1}{2z}\right)^{80} \frac{1}{iz} dz = \frac{2\pi}{2^{80}} \text{Res} \left(\left(\frac{(z^2 + 1)^{80}}{z^{81}}\right), z_0 = 0 \right) = \frac{1}{2^{79}} \binom{80}{40} \pi$$

Hinweis: $(a+b)^n = \binom{n}{j} a^j b^{n-j}$.

Das Residuum erhalten wir, indem wir den Koeffizienten für $j = 40$ bestimmen.

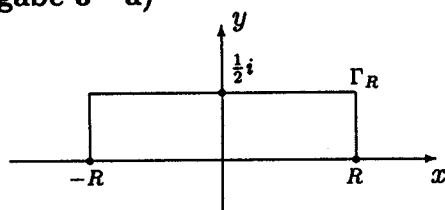
$$(z^2 + 1)^{80} = 1 + \dots + \binom{80}{40} z^{80} + \dots + z^{160}.$$

b) Setzen wir $z - 1 = u$, also $z = 1 + u$, dann ist

$$\begin{aligned} \frac{e^{2z}}{(z-1)^3} &= \frac{e^{2+2u}}{u^3} = \frac{e^2}{u^3} \cdot e^{2u} = \frac{e^2}{u^3} \left(1 + 2u + \frac{(2u)^2}{2!} + \frac{(2u)^3}{3!} + \frac{(2u)^4}{4!} + \dots \right) \\ &= \frac{e^2}{(z-1)^3} + \frac{2e^2}{(z-1)^2} + \frac{2e^2}{(z-1)} + \frac{4e^2}{3} + \frac{2e^2}{3}(z-1) + \dots \end{aligned}$$

$$\Rightarrow f(z) = e^2 \sum_{n=-3}^{\infty} \frac{2^{n+3}}{(n+3)!} (z-1)^n.$$

Aufgabe 3 a)



b) Die Funktion f besitzt Singularitäten bei $z_0 = \pm i$. Diese liegen jedoch außerhalb des geschlossenen Streckenzuges Γ_R .

c) Die Funktion f ist mit Ausnahme der Singularitäten bei $z_0 = \pm i$ holomorph. Da diese jedoch außerhalb des geschlossenen Integrationsweges Γ_R liegen, ist nach Cauchy-Integralsatz $\int_{\Gamma_R} f(z) dz = 0$.

d) Es ist $|y| < \frac{1}{2}$ und es sei $R > 1$. Dann gilt mit einer von R ^{unabhängig} und y unabhängigen Konstante C

$$\left| \frac{1}{1 + (R + iy)^2} \right| \leq \frac{C}{1 + R^2}$$

Nach Lemma 3.2 gilt:

$$\left| \int_0^{\frac{1}{2}} f(z) dz \right| \leq L \max_{z \in [0, \frac{1}{2}]} |f(z)| \leq \frac{1}{2} \frac{C}{1 + R^2} \rightarrow 0 \quad (R \rightarrow \infty)$$

$$\begin{aligned} \text{e) } \lim_{R \rightarrow \infty} \int_{\Gamma_R} f(z) dz &= 0 = \lim_{R \rightarrow \infty} \int_{-R}^R \frac{1}{1+x^2} dx - \lim_{R \rightarrow \infty} \int_{-R}^R \frac{1}{1+(x+\frac{1}{2}i)^2} dx - \lim_{R \rightarrow -\infty} \int_0^{\frac{1}{2}} \frac{i}{1+(R+iy)^2} dy + \lim_{R \rightarrow \infty} \int_0^{\frac{1}{2}} \frac{i}{1+(R+iy)^2} dy \\ &= \pi - \pi + 0 + 0, \end{aligned}$$

Damit folgt $\int_{-\infty}^{\infty} \frac{1}{1+(x+\frac{1}{2}i)^2} dx = \pi$.

Aufgabe 4 a) Fixpunkte: $\dot{x} = y = 0, \dot{y} = 0 = -2x - x^2 + x^3 = x(x^2 - x - 2) = x(x-2)(x+1)$

$$\Rightarrow P_1 = (0, 0), P_2 = (2, 0), P_3 = (-1, 0)$$

b) Jacobi-Matrix für Linearisierung: $J_{f,g}(x,y) = \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ -2 - 2x + 3x^2 & 0 \end{pmatrix}$

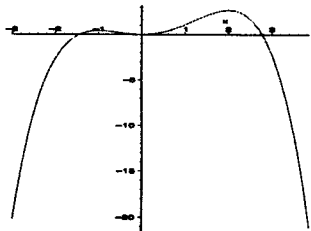
P_1 : $J_{f,g}(0,0) = \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ -2 & 0 \end{pmatrix} \Rightarrow \lambda_{1,2} = \pm\sqrt{2}i \Rightarrow P_1$ linear stabil, nichtlinear unklar,

P_2 : $J_{f,g}(2,0) = \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 6 & 0 \end{pmatrix} \Rightarrow \lambda_{1,2} = \pm\sqrt{6} \Rightarrow P_2$ ist Sattelpunkt und somit instabil,

P_3 : $J_{f,g}(-1,0) = \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 3 & 0 \end{pmatrix} \Rightarrow \lambda_{1,2} = \pm\sqrt{3} \Rightarrow P_3$ ist Sattelpunkt und somit instabil.

c) Nulllinien: $N_x = \{y = 0\}$, $N_y = \{x = 0, x = 2, x = -1\}$

d) Potential $V(x)$ der Differentialgleichung $\ddot{x} = -2x - x^2 + x^3$.



e) Als Lösungskurven um P_1 ergeben sich geschlossene Kurven. Aus dem Potentialverlauf in d) ist zu entnehmen, dass der Sattelpunkt P_3 eine homokline Verbindung besitzt, dass Lösungskurven existieren die über P_1 hinweglaufen, aber nicht zu P_2 gelangen, sowie Lösungskurven, die über P_1, P_2 und P_3 hinweglaufen. Desweiteren existieren Lösungskurven die nicht an P_2 bzw. P_3 herankommen.