

**Höhere Mathematik II für die Fachrichtungen
 Elektroingenieurwesen, Physik und Geodäsie inklusive
 Komplexe Analysis und Integraltransformationen
 Lösungsvorschläge zum 10. Übungsblatt**

Aufgabe 1

- a) Wir setzen in die Ungleichung, die G definiert, Polarkoordinaten ein, also $x = r \cos \varphi$ und $y = r \sin \varphi$ mit $r \geq 0$ und $0 \leq \varphi < 2\pi$:

$$(r^2 \cos^2 \varphi + r^2 \sin^2 \varphi)^2 < 3r^2 \cos^2 \varphi + 4r^2 \sin^2 \varphi.$$

Wegen $\cos^2 \varphi + \sin^2 \varphi = 1$ bedeutet das $r^4 < r^2(3 + \sin^2 \varphi)$. Dies ist genau dann erfüllt, wenn $r \neq 0$ und $r^2 < 3 + \sin^2 \varphi$. Der Rand von G besteht folglich aus dem Punkt $(0, 0)$ und der durch die Parametrisierung

$$\gamma(t) := \begin{pmatrix} r(t) \cos t \\ r(t) \sin t \end{pmatrix} \quad (0 \leq t \leq 2\pi), \quad \text{wobei } r(t) := \sqrt{3 + \sin^2 t},$$

gegebenen Kurve.

- b) Die Leibnizsche Sektorformel liefert für den Flächeninhalt von G

$$A(G) = \frac{1}{2} \int_0^{2\pi} r^2(t) dt = \frac{1}{2} \int_0^{2\pi} (3 + \sin^2 t) dt = \frac{1}{2}(6\pi + \pi) = \frac{7}{2}\pi.$$

Aufgabe 2

Die Fläche $\mathcal{F} = \{(x, y, f(x, y)) : (x, y) \in \mathbb{R}^2, x^2 + y^2 \leq 1\}$ liegt in expliziter Darstellung vor mit $f(x, y) = x^2 + y^2$ bzw. in Parameterdarstellung $\mathcal{F} = \{\vec{g}(x, y) : (x, y) \in \mathbb{R}^2, x^2 + y^2 \leq 1\}$ mit

$$\vec{g}(x, y) = \begin{pmatrix} x \\ y \\ f(x, y) \end{pmatrix}.$$

Wir setzen $B = \{(x, y) \in \mathbb{R}^2 : x^2 + y^2 \leq 1\}$. Dann ist

$$\begin{aligned} A(\mathcal{F}) &= \iint_{\mathcal{F}} d\sigma = \iint_B \|\partial_x \vec{g}(x, y) \times \partial_y \vec{g}(x, y)\| d(x, y) = \iint_B \left\| \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ \partial_x f(x, y) \end{pmatrix} \times \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ \partial_y f(x, y) \end{pmatrix} \right\| d(x, y) \\ &= \iint_B \left\| \begin{pmatrix} -\partial_x f(x, y) \\ -\partial_y f(x, y) \\ 1 \end{pmatrix} \right\| d(x, y) = \iint_B \sqrt{(\partial_x f(x, y))^2 + (\partial_y f(x, y))^2 + 1} d(x, y) \\ &= \iint_B \sqrt{4x^2 + 4y^2 + 1} d(x, y). \end{aligned}$$

Mit Polarkoordinaten ergibt sich

$$A(\mathcal{F}) = \iint_{[0,1] \times [0,2\pi]} \sqrt{4r^2 + 1} r d(r, \varphi) = 2\pi \int_0^1 \sqrt{4r^2 + 1} r dr = 2\pi \left[\frac{1}{12} (4r^2 + 1)^{3/2} \right]_0^1 = \frac{\pi}{6} (5^{3/2} - 1).$$

Aufgabe 3

Wir bestimmen zunächst, welcher Teil \mathcal{F}_Z von \mathcal{F} innerhalb von Z liegt:

$$\vec{g}(u, v) \in Z \iff (u+v)^2 + (u-v)^2 \leq 4 \iff 2u^2 + 2v^2 \leq 4.$$

Die Fläche \mathcal{F}_Z ist also durch $\vec{g}(u, v)$ mit $(u, v) \in U := \{(u, v) \in \mathbb{R}^2 : u^2 + v^2 \leq 2\}$ gegeben. Definitionsgemäß ist dann

$$A(\mathcal{F}_Z) = \iint_{\mathcal{F}_Z} do = \iint_U \|\partial_u \vec{g}(u, v) \times \partial_v \vec{g}(u, v)\| d(u, v).$$

Hier haben wir

$$\partial_u \vec{g}(u, v) = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 2v \end{pmatrix}, \quad \partial_v \vec{g}(u, v) = \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ 2u \end{pmatrix}, \quad \text{also} \quad \partial_u \vec{g}(u, v) \times \partial_v \vec{g}(u, v) = \begin{pmatrix} 2u + 2v \\ 2v - 2u \\ -2 \end{pmatrix}.$$

Damit gilt

$$A(\mathcal{F}_Z) = \iint_U \sqrt{(2u+2v)^2 + (2v-2u)^2 + 4} d(u, v) = \iint_U \sqrt{8(u^2+v^2) + 4} d(u, v).$$

Wir gehen zu Polarkoordinaten über: $u = r \cos \varphi$, $v = r \sin \varphi$, $d(u, v) = r d(r, \varphi)$, mit $0 \leq r \leq \sqrt{2}$ und $0 \leq \varphi \leq 2\pi$:

$$\begin{aligned} A(\mathcal{F}_Z) &= \int_0^{\sqrt{2}} \int_0^{2\pi} 2\sqrt{2(r^2 \cos^2 \varphi + r^2 \sin^2 \varphi) + 1} \cdot r d\varphi dr = 4\pi \int_0^{\sqrt{2}} r\sqrt{2r^2 + 1} dr \\ &= \frac{2}{3}\pi [(2r^2 + 1)^{3/2}]_{r=0}^{\sqrt{2}} = \frac{2}{3}\pi(5^{3/2} - 1) = \frac{2}{3}\pi(5\sqrt{5} - 1). \end{aligned}$$

Aufgabe 4

- a) Wie wir aus der Vorlesung wissen, gilt für jedes zweimal stetig differenzierbare Vektorfeld \vec{w} die Gleichung

$$\nabla \cdot (\nabla \times \vec{w}) = 0, \quad \text{also} \quad \operatorname{div}(\operatorname{rot} \vec{w}) = 0.$$

Daraus können wir folgern: Ist $\vec{v} = \nabla \times \vec{w}$, so muss $\nabla \cdot \vec{v} = 0$ (also $\operatorname{div} \vec{v} = 0$) gelten.

- b) Für die gegebene Funktion $\vec{v} = (v_1, v_2, v_3)$ gilt

$$\operatorname{div} \vec{v} = \partial_1 v_1 + \partial_2 v_2 + \partial_3 v_3 = 0 + 0 + 0 = 0,$$

die Bedingung aus a) ist also erfüllt.

Gemäß Hinweis suchen wir jetzt ein Vektorpotential der Form $\vec{w} = (w_1, w_2, 0)$. Es ist

$$\nabla \times \vec{w} = \begin{pmatrix} \partial_x \\ \partial_y \\ \partial_z \end{pmatrix} \times \begin{pmatrix} w_1 \\ w_2 \\ 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -\partial_z w_2 \\ \partial_z w_1 \\ \partial_x w_2 - \partial_y w_1 \end{pmatrix}.$$

Damit $\nabla \times \vec{w} = \vec{v}$ erfüllt ist, muss insbesondere $-\partial_z w_2 = v_1 = y - z$ gelten. Somit ist

$$w_2(x, y, z) = -yz + \frac{1}{2}z^2 + c(x, y)$$

mit einer gewissen Funktion $c: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$. Ferner soll $\partial_z w_1 = v_2 = z - x$ gelten; folglich ist

$$w_1(x, y, z) = \frac{1}{2}z^2 - xz + d(x, y)$$

mit einer gewissen Funktion $d: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$. Damit ergibt sich

$$\partial_x w_2(x, y, z) - \partial_y w_1(x, y, z) = \partial_x c(x, y) - \partial_y d(x, y).$$

Die Funktionen c und d müssen nun so gewählt werden, dass $\partial_x c(x, y) - \partial_y d(x, y) = v_3 = x - y$ gilt. Für $\partial_x c(x, y) = x$ und $\partial_y d(x, y) = y$ ist dies der Fall; beispielsweise können wir $c(x, y) = \frac{1}{2}x^2$ und $d(x, y) = \frac{1}{2}y^2$ wählen. Ein Vektorpotential von \vec{v} ist dann

$$\vec{w}(x, y, z) = \begin{pmatrix} \frac{1}{2}z^2 - xz + \frac{1}{2}y^2 \\ -yz + \frac{1}{2}z^2 + \frac{1}{2}x^2 \\ 0 \end{pmatrix}.$$

Aufgabe 5

Eine Parametrisierung der Fläche \mathcal{F} ist gegeben durch

$$\vec{g}(u, v) = \begin{pmatrix} u \\ v \\ v^2 - u^2 \end{pmatrix}, \quad (u, v) \in U := \{(x, y) \in \mathbb{R}^2 : x^2 + y^2 \leq 3\}.$$

Der Stokessche Integralsatz liefert

$$\int_{\partial\mathcal{F}} \vec{v} \cdot d\vec{s} = \iint_{\mathcal{F}} (\nabla \times \vec{v}) \cdot d\vec{\sigma} = \iint_U (\nabla \times \vec{v})(\vec{g}(u, v)) \cdot (\partial_u \vec{g}(u, v) \times \partial_v \vec{g}(u, v)) d(u, v).$$

Nun ist

$$\partial_u \vec{g}(u, v) = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ -2u \end{pmatrix}, \quad \partial_v \vec{g}(u, v) = \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 2v \end{pmatrix}, \quad \text{also} \quad \partial_u \vec{g}(u, v) \times \partial_v \vec{g}(u, v) = \begin{pmatrix} 2u \\ -2v \\ 1 \end{pmatrix},$$

und es gilt

$$\nabla \times \vec{v} = \begin{pmatrix} \partial_1 \\ \partial_2 \\ \partial_3 \end{pmatrix} \times \begin{pmatrix} v_1 \\ v_2 \\ v_3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \partial_2 v_3 - \partial_3 v_2 \\ \partial_3 v_1 - \partial_1 v_3 \\ \partial_1 v_2 - \partial_2 v_1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 - (-3) \\ 1 - (-2) \\ 9 - (-5) \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 4 \\ 3 \\ 14 \end{pmatrix}.$$

Folglich ergibt sich

$$\int_{\partial\mathcal{F}} \vec{v} \cdot d\vec{s} = \iint_U \begin{pmatrix} 4 \\ 3 \\ 14 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} 2u \\ -2v \\ 1 \end{pmatrix} d(u, v) = \iint_U (8u - 6v + 14) d(u, v);$$

und mit Polarkoordinaten (U ist die Kreisscheibe um $(0, 0)$ mit Radius $\sqrt{3}$) erhält man unter Berücksichtigung von $\int_0^{2\pi} \cos \varphi d\varphi = \int_0^{2\pi} \sin \varphi d\varphi = 0$:

$$\begin{aligned} &= \int_0^{\sqrt{3}} \int_0^{2\pi} (8r \cos \varphi - 6r \sin \varphi + 14) r d\varphi dr = \int_0^{\sqrt{3}} 28\pi r dr \\ &= 28\pi \left[\frac{1}{2} r^2 \right]_{r=0}^{\sqrt{3}} = 28\pi \cdot \frac{3}{2} = 42\pi. \end{aligned}$$

Aufgabe 6

Seien $B = \{(x, y, z) \in \mathbb{R}^3 : x^2 + y^2 + (z + 2)^2 \leq 3, z = \frac{1}{2}(x^2 + y^2) - 2, x \geq 0\}$ und

$$\vec{v}(x, y, z) = \begin{pmatrix} x^2 + y + z^2 \\ x - 2z \\ -2xz + 2y + 2z \end{pmatrix}.$$

\mathcal{F} bezeichne die Oberfläche von B und \vec{N} den äußeren Normaleneinheitsvektor an \mathcal{F} .

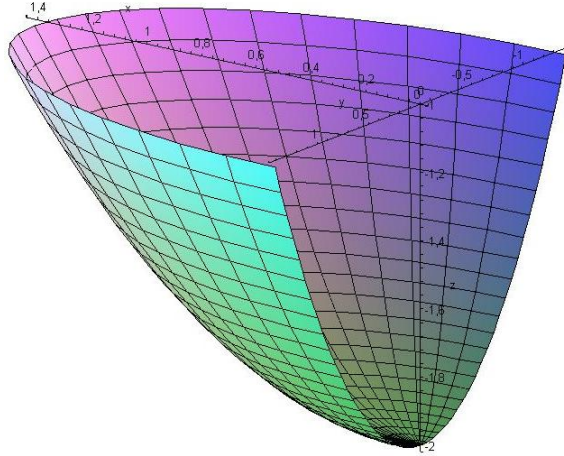
Ist die Orientierung von $\partial\mathcal{F}$ an den Normaleneinheitsvektor \vec{N} angepasst, so gilt nach dem Integralsatz von Stokes

$$\iint_{\mathcal{F}} (\nabla \times \vec{v}) \cdot \vec{N} \, d\sigma = \oint_{\partial\mathcal{F}} \vec{v} \cdot d\vec{s}.$$

Eine Parametrisierung von \mathcal{F} ist gegeben durch

$$\vec{g}: V \rightarrow \mathbb{R}^3, \quad \vec{g}(r, \varphi) = \begin{pmatrix} r \cos \varphi \\ r \sin \varphi \\ \frac{1}{2}r^2 - 2 \end{pmatrix}$$

mit $V := [0, \sqrt{2}] \times [-\frac{\pi}{2}, \frac{\pi}{2}]$. (Hierbei erhält man die Bedingung $r \in [0, \sqrt{2}]$ aus der Ungleichung $x^2 + y^2 + (z+2)^2 \leq 3$ und die Forderung $\varphi \in [-\frac{\pi}{2}, \frac{\pi}{2}]$ aus $x \geq 0$.)



Der Rand $\partial\mathcal{F}$ von \mathcal{F} besteht aus zwei Kurvenstücken: einem Halbkreis in der Ebene $z = -1$ mit Radius $\sqrt{2}$ und einem Parabelstück der Parabel $z = \frac{1}{2}y^2 - 2$ in der Ebene $x = 0$. Eine Parametrisierung des Halbkreises ist

$$\gamma_1: [-\frac{\pi}{2}, \frac{\pi}{2}] \rightarrow \mathbb{R}^3, \quad \gamma_1(\varphi) = \begin{pmatrix} \sqrt{2} \cos \varphi \\ \sqrt{2} \sin \varphi \\ -1 \end{pmatrix}$$

(nehme $r = \sqrt{2}$) und eine Parametrisierung des Parabelstücks lautet

$$\gamma_2: [-\sqrt{2}, \sqrt{2}] \rightarrow \mathbb{R}^3, \quad \gamma_2(r) = \begin{pmatrix} 0 \\ r \\ \frac{1}{2}r^2 - 2 \end{pmatrix}$$

(nehme $\varphi = -\frac{\pi}{2}$ und $\varphi = \frac{\pi}{2}$). Die Orientierung von γ_1 entspricht allerdings noch nicht der Rechtsschraubenregel. $\partial\mathcal{F}$ wird durch $-\gamma_1$ und γ_2 korrekt parametrisiert (vgl. Skizze). Daher ist

$$\oint_{\partial\mathcal{F}} \vec{v} \cdot d\vec{s} = \int_{-\gamma_1} \vec{v} \cdot d\vec{s} + \int_{\gamma_2} \vec{v} \cdot d\vec{s} = - \int_{\gamma_1} \vec{v} \cdot d\vec{s} + \int_{\gamma_2} \vec{v} \cdot d\vec{s}.$$

Es gilt

$$\begin{aligned} \int_{\gamma_1} \vec{v} \cdot d\vec{s} &= \int_{-\frac{\pi}{2}}^{\frac{\pi}{2}} \vec{v}(\gamma_1(\varphi)) \cdot \dot{\gamma}_1(\varphi) \, d\varphi = \int_{-\frac{\pi}{2}}^{\frac{\pi}{2}} \begin{pmatrix} 2 \cos^2 \varphi + \sqrt{2} \sin \varphi + 1 \\ \sqrt{2} \cos \varphi + 2 \\ 2\sqrt{2} \cos \varphi + 2\sqrt{2} \sin \varphi - 2 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} -\sqrt{2} \sin \varphi \\ \sqrt{2} \cos \varphi \\ 0 \end{pmatrix} \, d\varphi \\ &= \int_{-\frac{\pi}{2}}^{\frac{\pi}{2}} (-2\sqrt{2} \cos^2 \varphi \sin \varphi - 2 \sin^2 \varphi - \sqrt{2} \sin \varphi + 2 \cos^2 \varphi + 2\sqrt{2} \cos \varphi) \, d\varphi \\ &\stackrel{(*)}{=} \int_{-\frac{\pi}{2}}^{\frac{\pi}{2}} (-2\sqrt{2} \cos^2 \varphi \sin \varphi + 2 \cos(2\varphi) - \sqrt{2} \sin \varphi + 2\sqrt{2} \cos \varphi) \, d\varphi \\ &= \left[\frac{2\sqrt{2}}{3} \cos^3 \varphi + \sin(2\varphi) + \sqrt{2} \cos \varphi + 2\sqrt{2} \sin \varphi \right]_{-\frac{\pi}{2}}^{\frac{\pi}{2}} = 2\sqrt{2} - (-2\sqrt{2}) = 4\sqrt{2} \end{aligned}$$

(in (*) verwendeten wir das Additionstheorem des Cosinus: $\cos(2\varphi) = \cos^2 \varphi - \sin^2 \varphi$) sowie

$$\begin{aligned} \int_{\gamma_2} \vec{v} \cdot d\vec{s} &= \int_{-\sqrt{2}}^{\sqrt{2}} \vec{v}(\gamma_2(r)) \cdot \dot{\gamma}_2(r) dr = \int_{-\sqrt{2}}^{\sqrt{2}} \begin{pmatrix} r + (\frac{1}{2}r^2 - 2)^2 \\ -r^2 + 4 \\ 2r + r^2 - 4 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ r \end{pmatrix} dr \\ &= \int_{-\sqrt{2}}^{\sqrt{2}} (-r^2 + 4 + 2r^2 + r^3 - 4r) dr \\ &= \left[\frac{1}{4}r^4 + \frac{1}{3}r^3 - 2r^2 + 4r \right]_{-\sqrt{2}}^{\sqrt{2}} = \frac{4}{3}\sqrt{2} + 8\sqrt{2}. \end{aligned}$$

Damit ist

$$\iint_{\mathcal{F}} (\nabla \times \vec{v}) \cdot \vec{N} do = \oint_{\partial\mathcal{F}} \vec{v} \cdot d\vec{s} = - \int_{\gamma_1} \vec{v} \cdot d\vec{s} + \int_{\gamma_2} \vec{v} \cdot d\vec{s} = -4\sqrt{2} + \frac{4}{3}\sqrt{2} + 8\sqrt{2} = \frac{16}{3}\sqrt{2}.$$

Aufgabe 7

- a) Die Oberfläche \mathcal{F} des Zylinders Z besteht aus drei Teilen, nämlich aus der Bodenfläche \mathcal{F}_1 , der Mantelfläche \mathcal{F}_2 und der oberen Deckfläche \mathcal{F}_3 .

Die Bodenfläche \mathcal{F}_1 können wir durch die Parametrisierung $\vec{g}(u, v) := (u \cos v, u \sin v, 0)$ mit $(u, v) \in U := [0, 1] \times [0, 2\pi]$ darstellen. Es gilt

$$\partial_u \vec{g}(u, v) \times \partial_v \vec{g}(u, v) = \begin{pmatrix} \cos v \\ \sin v \\ 0 \end{pmatrix} \times \begin{pmatrix} -u \sin v \\ u \cos v \\ 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ u \cos^2 v + u \sin^2 v \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ u \end{pmatrix}.$$

Es ergibt sich $\vec{N} = (0, 0, -1)$ als äußere Einheitsnormale. (Man teilt $\partial_u \vec{g}(u, v) \times \partial_v \vec{g}(u, v)$ durch die Norm $\|\partial_u \vec{g}(u, v) \times \partial_v \vec{g}(u, v)\|$ und wählt dann noch das Vorzeichen so, dass der Vektor nach außen weist.) Also ist $\iint_{\mathcal{F}_1} \vec{v} \cdot \vec{N} do = 0$, denn

$$(\vec{v}(\vec{g}(u, v))) \cdot (\vec{N}(\vec{g}(u, v))) = v_3(\vec{g}(u, v)) (-1) = 0.$$

Die Mantelfläche \mathcal{F}_2 wird durch $\vec{g}(u, v) := (\cos u, \sin u, v)$ mit $(u, v) \in U := [0, 2\pi] \times [0, 1]$ parametrisiert. Wir erhalten

$$\partial_u \vec{g}(u, v) \times \partial_v \vec{g}(u, v) = \begin{pmatrix} -\sin u \\ \cos u \\ 0 \end{pmatrix} \times \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \cos u \\ \sin u \\ 0 \end{pmatrix}.$$

Dies ist auch schon die äußere Einheitsnormale \vec{N} . Wegen

$$(\vec{v}(\vec{g}(u, v))) \cdot (\vec{N}(\vec{g}(u, v))) = \begin{pmatrix} \cos^3 u \\ \cos^2 u \sin u \\ v \cos^2 u \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} \cos u \\ \sin u \\ 0 \end{pmatrix} = \cos^4 u + \cos^2 u \sin^2 u = \cos^2 u$$

folgt

$$\iint_{\mathcal{F}_2} \vec{v} \cdot \vec{N} do = \iint_U \cos^2 u \underbrace{\|\partial_u \vec{g}(u, v) \times \partial_v \vec{g}(u, v)\|}_{=\cos^2 u + \sin^2 u = 1} d(u, v) = \int_0^{2\pi} \int_0^1 \cos^2 u dv du = \int_0^{2\pi} \cos^2 u du = \pi.$$

Es bleibt noch die Deckfläche \mathcal{F}_3 : Die Parametrisierung $\vec{g}(u, v) := (u \cos v, u \sin v, 1)$ mit $(u, v) \in U := [0, 1] \times [0, 2\pi]$ liefert $\partial_u \vec{g}(u, v) \times \partial_v \vec{g}(u, v) = (0, 0, u)$. Es ist $\vec{N} = (0, 0, 1)$ und damit

$$(\vec{v}(\vec{g}(u, v))) \cdot (\vec{N}(\vec{g}(u, v))) = v_3(\vec{g}(u, v)) = u^2 \cos^2 v.$$

Somit erhalten wir

$$\begin{aligned} \iint_{\mathcal{F}_3} \vec{v} \cdot \vec{N} \, do &= \iint_U u^2 \cos^2 v \underbrace{\|\partial_u \vec{g}(u, v) \times \partial_v \vec{g}(u, v)\|}_{=|u|=u, \text{ da } u \geq 0} d(u, v) = \int_0^1 \int_0^{2\pi} u^3 \cos^2 v \, dv \, du \\ &= \left(\int_0^1 u^3 \, du \right) \left(\int_0^{2\pi} \cos^2 v \, dv \right) = \frac{1}{4} \pi. \end{aligned}$$

Insgesamt ergibt sich schließlich

$$\iint_{\mathcal{F}} \vec{v} \cdot \vec{N} \, do = \sum_{k=1}^3 \iint_{\mathcal{F}_k} \vec{v} \cdot \vec{N} \, do = 0 + \pi + \frac{1}{4} \pi = \frac{5}{4} \pi.$$

b) Nach dem Gaußschen Integralsatz bzw. dem Divergenzatz ist

$$\iint_{\mathcal{F}} \vec{v} \cdot \vec{N} \, do = \iiint_Z (\nabla \cdot \vec{v}) \, d(x, y, z).$$

Nun gilt $(\nabla \cdot \vec{v})(x, y, z) = \partial_x(x^3) + \partial_y(x^2y) + \partial_z(x^2z) = 3x^2 + x^2 + x^2 = 5x^2$ und mit Zylinderkoordinaten $x = r \cos \varphi$, $y = r \sin \varphi$, $z = z$, wobei $r \in [0, 1]$, $\varphi \in [0, 2\pi]$, $z \in [0, 1]$, folgt

$$\begin{aligned} \iint_{\mathcal{F}} \vec{v} \cdot \vec{N} \, do &= \iiint_Z 5x^2 \, d(x, y, z) = \iiint_{[0,1] \times [0,2\pi] \times [0,1]} 5(r \cos \varphi)^2 r \, d(r, \varphi, z) \\ &= \int_0^1 \int_0^{2\pi} \int_0^1 5r^3 \cos^2 \varphi \, dz \, d\varphi \, dr = \int_0^1 \int_0^{2\pi} 5r^3 \cos^2 \varphi \, d\varphi \, dr \\ &= 5 \left(\int_0^1 r^3 \, dr \right) \left(\int_0^{2\pi} \cos^2 \varphi \, d\varphi \right) = \frac{5}{4} \pi. \end{aligned}$$

Aufgabe 8

Zur Berechnung von

$$\iiint_V \nabla \cdot \vec{v} \, d(x, y, z)$$

verwenden wir Kugelkoordinaten

$$x = r \cos \varphi \cos \vartheta, \quad y = r \sin \varphi \cos \vartheta, \quad z = r \sin \vartheta \quad \text{mit} \quad 0 \leq r \leq 1, \quad 0 \leq \varphi \leq 2\pi, \quad 0 \leq \vartheta \leq \frac{\pi}{2}.$$

Damit ergibt sich

$$\begin{aligned} \iiint_V \nabla \cdot \vec{v} \, d(x, y, z) &= \iiint_V (2 + 3z^2) \, d(x, y, z) = 2 \underbrace{\iiint_V d(x, y, z)}_{= \frac{1}{2} \frac{4}{3} \pi \cdot 1^3, \text{ da } V \text{ Halbkugel}} + 3 \iiint_V z^2 \, d(x, y, z) \\ &= \frac{4}{3} \pi + 3 \int_0^{\frac{\pi}{2}} \int_0^1 \int_0^{2\pi} r^2 \sin^2 \vartheta r^2 \cos \vartheta \, d\varphi \, dr \, d\vartheta \\ &= \frac{4}{3} \pi + 6\pi \int_0^{\frac{\pi}{2}} \int_0^1 r^4 \sin^2 \vartheta \cos \vartheta \, dr \, d\vartheta \\ &= \frac{4}{3} \pi + 6\pi \left(\int_0^1 r^4 \, dr \right) \left(\int_0^{\frac{\pi}{2}} \sin^2 \vartheta \cos \vartheta \, d\vartheta \right) \\ &= \frac{4}{3} \pi + \frac{6}{5} \pi \left[\frac{1}{3} \sin^3 \vartheta \right]_0^{\frac{\pi}{2}} = \frac{4}{3} \pi + \frac{6}{5} \pi \cdot \frac{1}{3} = \frac{26}{15} \pi. \end{aligned}$$

Die Oberfläche ∂V von V setzt sich zusammen aus \mathcal{F}_1 und \mathcal{F}_2 , wobei \mathcal{F}_1 die Kugelschalenhälfte und \mathcal{F}_2 die Grundkreisscheibe sind. Als Parametrisierungen nehmen wir

$$\mathcal{F}_1 = \{\vec{g}_1(\varphi, \vartheta) : \varphi \in [0, 2\pi], \vartheta \in [0, \frac{\pi}{2}]\} \quad \text{mit } \vec{g}_1(\varphi, \vartheta) := \begin{pmatrix} \cos \varphi \cos \vartheta \\ \sin \varphi \cos \vartheta \\ \sin \vartheta \end{pmatrix}$$

(Kugelkoordinaten der Kugel um $(0, 0, 0)$ mit Radius $r = 1$) und

$$\mathcal{F}_2 = \{\vec{g}_2(r, \varphi) : r \in [0, 1], \varphi \in [0, 2\pi]\} \quad \text{mit } \vec{g}_2(r, \varphi) := \begin{pmatrix} r \cos \varphi \\ r \sin \varphi \\ 0 \end{pmatrix}$$

(Polarkoordinaten der Kreisscheibe um $(0, 0)$ mit Radius 1 in der xy -Ebene $z = 0$). Setze

$$\vec{n}_1(\varphi, \vartheta) := \partial_\varphi \vec{g}_1(\varphi, \vartheta) \times \partial_\vartheta \vec{g}_1(\varphi, \vartheta) = \begin{pmatrix} -\sin \varphi \cos \vartheta \\ \cos \varphi \cos \vartheta \\ 0 \end{pmatrix} \times \begin{pmatrix} -\cos \varphi \sin \vartheta \\ -\sin \varphi \sin \vartheta \\ \cos \vartheta \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \cos \varphi \cos^2 \vartheta \\ \sin \varphi \cos^2 \vartheta \\ \cos \vartheta \sin \vartheta \end{pmatrix}.$$

Da die dritte Komponente von $\vec{n}_1(\varphi, \vartheta)$ nichtnegativ ist, zeigt $\vec{n}_1(\varphi, \vartheta)$ nach außen. (Achtung: $\vec{n}_1(\varphi, \vartheta)$ ist nicht normiert!) Für den Normaleneinheitsvektor an \mathcal{F}_2 nach außen ergibt sich

$$\vec{N}_2 = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ -1 \end{pmatrix}.$$

Aufgrund von

$$\begin{aligned} \iint_{\mathcal{F}_1} \vec{v} \cdot \frac{\vec{n}_1}{\|\vec{n}_1\|} do &= \iint_{[0, 2\pi] \times [0, \frac{\pi}{2}]} \vec{v}(\vec{g}_1(\varphi, \vartheta)) \cdot \frac{\vec{n}_1(\varphi, \vartheta)}{\|\vec{n}_1(\varphi, \vartheta)\|} \|\vec{n}_1(\varphi, \vartheta)\| d(\varphi, \vartheta) \\ &= \int_0^{2\pi} \int_0^{\frac{\pi}{2}} \begin{pmatrix} \cos \vartheta (\cos \varphi + \sin \varphi) \\ \cos \vartheta (\sin \varphi - \cos \varphi) \\ \sin^3 \vartheta \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} \cos \varphi \cos^2 \vartheta \\ \sin \varphi \cos^2 \vartheta \\ \cos \vartheta \sin \vartheta \end{pmatrix} d\vartheta d\varphi \\ &= \int_0^{2\pi} \int_0^{\frac{\pi}{2}} (\cos^3 \vartheta \cos \varphi (\cos \varphi + \sin \varphi) + \cos^3 \vartheta \sin \varphi (\sin \varphi - \cos \varphi) + \sin^4 \vartheta \cos \vartheta) d\vartheta d\varphi \\ &= \int_0^{2\pi} \int_0^{\frac{\pi}{2}} (\cos^3 \vartheta + \sin^4 \vartheta \cos \vartheta) d\vartheta d\varphi = 2\pi \int_0^{\frac{\pi}{2}} (\cos \vartheta (1 - \sin^2 \vartheta) + \sin^4 \vartheta \cos \vartheta) d\vartheta \\ &= [\sin \vartheta - \frac{1}{3} \sin^3 \vartheta + \frac{1}{5} \sin^5 \vartheta]_0^{\frac{\pi}{2}} = 2\pi(1 - \frac{1}{3} + \frac{1}{5}) = \frac{26}{15} \pi \end{aligned}$$

und

$$\begin{aligned} \iint_{\mathcal{F}_2} \vec{v} \cdot \vec{N}_2 do &= \iint_{[0, 1] \times [0, 2\pi]} \vec{v}(\vec{g}_2(r, \varphi)) \cdot \vec{N}_2(\vec{g}_2(r, \varphi)) \|\partial_r \vec{g}_2(r, \varphi) \times \partial_\varphi \vec{g}_2(r, \varphi)\| d(r, \varphi) \\ &= \iint_{[0, 1] \times [0, 2\pi]} \begin{pmatrix} r(\cos \varphi + \sin \varphi) \\ r(\sin \varphi - \cos \varphi) \\ 0 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ -1 \end{pmatrix} \|\partial_r \vec{g}_2(r, \varphi) \times \partial_\varphi \vec{g}_2(r, \varphi)\| d(r, \varphi) \\ &= \iint_{[0, 1] \times [0, 2\pi]} 0 \|\partial_r \vec{g}_2(r, \varphi) \times \partial_\varphi \vec{g}_2(r, \varphi)\| d(r, \varphi) = 0 \end{aligned}$$

erhalten wir

$$\iint_{\partial V} \vec{v} \cdot \vec{N} do = \iint_{\mathcal{F}_1} \vec{v} \cdot \frac{\vec{n}_1}{\|\vec{n}_1\|} do + \iint_{\mathcal{F}_2} \vec{v} \cdot \vec{N}_2 do = \frac{26}{15} \pi.$$

Fazit: Es ist

$$\iint_{\partial V} \vec{v} \cdot \vec{N} do = \frac{26}{15} \pi = \iiint_V \nabla \cdot \vec{v} d(x, y, z).$$