

Höhere Mathematik 3 für Ingenieurstudiengänge

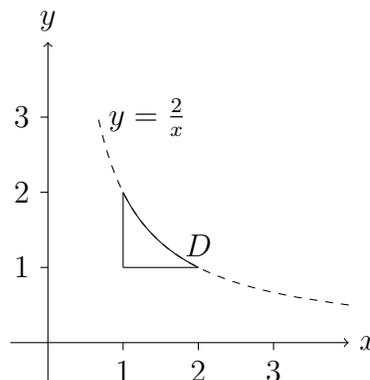
Lösung 1

Hausaufgabe 1 Sei $D := \left\{ \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} \in \mathbb{R}^2 \mid 1 \leq x \leq 2, 1 \leq y \leq 2, xy \leq 2 \right\}$.

- (a) Skizzieren Sie D .
 (b) Stellen Sie D als Normalbereich bezüglich der x -Achse dar.
 Berechnen Sie damit $\iint_D x^2 y \, dx \, dy$.
 (c) Stellen Sie D als Normalbereich bezüglich der y -Achse dar.
 Berechnen Sie damit $\iint_D x^2 y \, dx \, dy$.

Lösung.

- (a) Der Bereich D ist in der Grafik hervorgehoben.



- (b) Es ist $D = \left\{ \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} \in \mathbb{R}^2 \mid 1 \leq x \leq 2, 1 \leq y \leq 2/x \right\}$ eine Darstellung als Normalbereich bezüglich der x -Achse.

Damit wird

$$\iint_D x^2 y \, dx \, dy = \int_1^2 \left(\int_1^{2/x} x^2 y \, dy \right) dx.$$

Wir berechnen die beiden Integrale:

$$\begin{aligned} \int_1^2 \left(\int_1^{2/x} x^2 y \, dy \right) dx &= \int_1^2 x^2 \left[\frac{y^2}{2} \right]_1^{2/x} dx = \int_1^2 x^2 \left(\frac{2}{x^2} - \frac{1}{2} \right) dx \\ &= \int_1^2 \left(2 - \frac{x^2}{2} \right) dx = \left[2x - \frac{x^3}{6} \right]_1^2 = 4 - \frac{8}{6} - 2 + \frac{1}{6} = \frac{5}{6}. \end{aligned}$$

- (c) Es ist $D = \left\{ \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} \in \mathbb{R}^2 \mid 1 \leq y \leq 2, 1 \leq x \leq 2/y \right\}$ eine Darstellung als Normalbereich bezüglich der y -Achse.

Damit wird

$$\iint_D x^2 y \, dx \, dy = \int_1^2 \left(\int_1^{\frac{2}{y}} x^2 y \, dx \right) dy.$$

Wir berechnen die beiden Integrale:

$$\begin{aligned} \int_1^2 \left(\int_1^{\frac{2}{y}} x^2 y \, dx \right) dy &= \int_1^2 y \left[\frac{x^3}{3} \right]_1^{\frac{2}{y}} dy = \int_1^2 \frac{y}{3} \left(\frac{8}{y^3} - 1 \right) dy \\ &= \int_1^2 \left(\frac{8}{3y^2} - \frac{y}{3} \right) dy = \frac{1}{3} \left[-\frac{8}{y} - \frac{y^2}{2} \right]_1^2 = \frac{1}{3} \left(-\frac{8}{2} - 2 + 8 + \frac{1}{2} \right) = \frac{5}{6}. \end{aligned}$$

Höhere Mathematik 3 für Ingenieurstudiengänge

Hausaufgabe 2

Sei $K_1 := \{ \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} \in \mathbb{R}^2 \mid x^2 + (y-2)^2 = 1, y \geq 2 \}$.

Sei $K_2 := \{ \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} \in \mathbb{R}^2 \mid x^2 + (y-2)^2 = 1, y \leq 2 \}$.

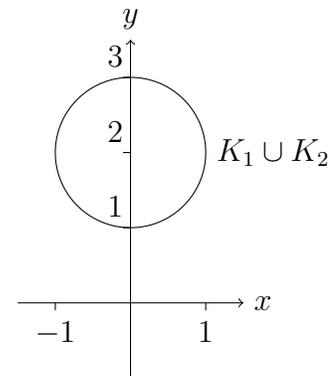
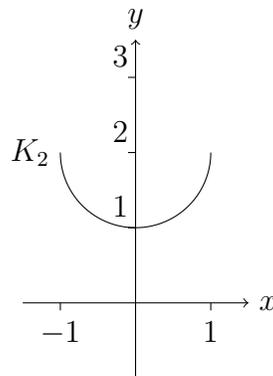
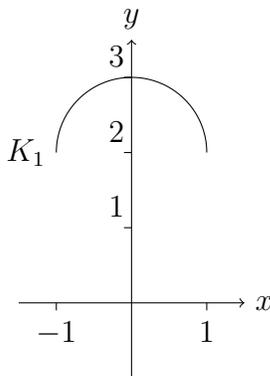
Sei $K := K_1 \cup K_2$.

Das Integral $\int_{-1}^{+1} \sqrt{1-x^2} dx = \frac{1}{2}\pi$ darf im folgenden verwendet werden.

- Skizzieren Sie K_1 , K_2 und K .
- Sei T_1 der Drehkörper, der durch Rotation von K_1 um die x -Achse entsteht. Berechnen Sie das Volumen V_1 von T_1 .
- Sei T_2 der Drehkörper, der durch Rotation von K_2 um die x -Achse entsteht. Berechnen Sie das Volumen V_2 von T_2 .
- Sei T der Torus, der durch Rotation von K um die x -Achse entsteht. Berechnen Sie das Volumen $V = V_1 - V_2$ des Torus T .

Lösung.

- Die Skizzen der drei Kurven sind in den Abbildungen dargestellt.



- Die Kurve K_1 wird durch die Funktion

$$r_1(x) = 2 + \sqrt{1-x^2}$$

beschrieben und wir können die Formel für das Volumen von Drehkörpern anwenden:

$$\begin{aligned} V_1 &= \pi \int_{-1}^1 r_1(x)^2 dx = \pi \int_{-1}^1 \left(2 + \sqrt{1-x^2}\right)^2 dx = \pi \int_{-1}^1 \left(5 - x^2 + 4\sqrt{1-x^2}\right) dx \\ &= 5\pi [x]_{-1}^1 - \pi \left[\frac{x^3}{3}\right]_{-1}^1 + 4\pi \int_{-1}^1 \sqrt{1-x^2} dx. \end{aligned}$$

Das letzte Integral wird mit der Formel $\int_{-1}^1 \sqrt{1-x^2} dx = \frac{1}{2}\pi$ ausgewertet und erhalten

$$V_1 = 10\pi - \frac{2}{3}\pi + 2\pi^2 = \frac{28}{3}\pi + 2\pi^2.$$

(c) Die Kurve K_2 wird durch die Funktion

$$r_2(x) = 2 - \sqrt{1 - x^2}$$

beschrieben, und wir können die Formel für das Volumen von Drehkörpern anwenden:

$$\begin{aligned} V_2 &= \pi \int_{-1}^1 r_2(x)^2 dx = \pi \int_{-1}^1 (2 - \sqrt{1 - x^2})^2 dx = \pi \int_{-1}^1 (5 - x^2 - 4\sqrt{1 - x^2}) dx \\ &= 5\pi [x]_{-1}^1 - \pi \left[\frac{x^3}{3} \right]_{-1}^1 - 4\pi \int_{-1}^1 \sqrt{1 - x^2} dx. \end{aligned}$$

Das letzte Integral wird mit der Formel $\int_{-1}^1 \sqrt{1 - x^2} dx = \frac{1}{2}\pi$ ausgewertet und erhalten

$$V_2 = 10\pi - \frac{2}{3}\pi - 2\pi^2 = \frac{28}{3}\pi - 2\pi^2.$$

(d) Das Volumen des Torus ist $V = V_1 - V_2 = \frac{28}{3}\pi + 2\pi^2 - \frac{28}{3}\pi + 2\pi^2 = 4\pi^2$.

Höhere Mathematik 3 für Ingenieurstudiengänge

Hausaufgabe 3

Sei $D := [0, \pi] \times [0, \pi] = \left\{ \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \end{pmatrix} \in \mathbb{R}^2 \mid 0 \leq x_1 \leq \pi, 0 \leq x_2 \leq \pi \right\} \subseteq \mathbb{R}^2$.

Sei K die geschlossene Kurve, von der D berandet wird, positiv orientiert parametrisiert.

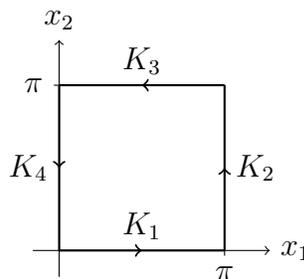
Sei $g : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2 : \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \end{pmatrix} \mapsto g(x_1, x_2) = \begin{pmatrix} \sin(x_2+x_1) \\ \cos(x_2-x_1) \end{pmatrix}$.

- Berechnen Sie die Zirkulation $Z(g, K) = \int_K g(x) \bullet dx$ als Kurvenintegral.
- Berechnen Sie $\iint_D \operatorname{rot} g(x) dx_1 dx_2$ als Gebietsintegral.
- Vergleichen Sie die Resultate aus (a) und (b) und verifizieren Sie so in diesem Fall den Satz von Green.

Lösung.

Wir betrachten den in der Abbildung dargestellten Bereich D und die positiv orientierte Kurve K , die ihn umschließt. Wir zerlegen die Kurve K wie folgt in vier Teilkurven:

$$K = K_1 \cup K_2 \cup K_3 \cup K_4.$$



Für jede Teilkurve schreiben wir eine Parametrisierung

$$\begin{aligned} C_1(t) &= \begin{pmatrix} t \\ 0 \end{pmatrix} & t \in [0, \pi], & C_2(t) &= \begin{pmatrix} \pi \\ t \end{pmatrix} & t \in [0, \pi], \\ C_3(t) &= \begin{pmatrix} \pi - t \\ \pi \end{pmatrix} & t \in [0, \pi], & C_4(t) &= \begin{pmatrix} 0 \\ \pi - t \end{pmatrix} & t \in [0, \pi]. \end{aligned}$$

- Die Zirkulation wird durch Anwendung der Formel

$$Z(g, K) = \int_K g(x) \bullet dx = \sum_j \int_{a_{j-1}}^{a_j} g(C(t)) \bullet C'(t) dt$$

berechnet.

Für jede Teilkurve berechnen wir den Beitrag zur Zirkulation:

$$Z_1 = \int_0^\pi \begin{pmatrix} \sin(t) \\ \cos(-t) \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix} dt = \int_0^\pi \sin(t) dt = -[\cos(t)]_0^\pi = 2$$

$$Z_2 = \int_0^\pi \begin{pmatrix} \sin(t + \pi) \\ \cos(t - \pi) \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix} dt = \int_0^\pi \cos(t - \pi) dt = -\int_0^\pi \cos(t) dt = -[\sin(t)]_0^\pi = 0$$

$$Z_3 = \int_0^\pi \begin{pmatrix} \sin(2\pi - t) \\ \cos(t) \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} -1 \\ 0 \end{pmatrix} dt = -\int_0^\pi \sin(2\pi - t) dt = \int_0^\pi \sin(t) dt = -[\cos(t)]_0^\pi = 2$$

$$Z_4 = \int_0^\pi \begin{pmatrix} \sin(\pi - t) \\ \cos(\pi - t) \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} 0 \\ -1 \end{pmatrix} dt = -\int_0^\pi \cos(\pi - t) dt = \int_0^\pi \cos(t) dt = [\sin(t)]_0^\pi = 0$$

Daraus ergibt sich die Zirkulation $Z = Z_1 + Z_2 + Z_3 + Z_4 = 4$.

(b) Wir wenden die Definition der Rotation an und erhalten

$$\operatorname{rot} g(x) = \frac{\partial g_2}{\partial x_1} - \frac{\partial g_1}{\partial x_2} = \sin(x_2 - x_1) - \cos(x_2 + x_1).$$

Wir berechnen:

$$\begin{aligned} \iint_D \operatorname{rot} g(x) dx_1 dx_2 &= \int_0^\pi \left(\int_0^\pi \sin(x_2 - x_1) - \cos(x_2 + x_1) dx_2 \right) dx_1 \\ &= \int_0^\pi (2 \cos(x_1) + 2 \sin(x_1)) dx_1 = 2 [\sin(x_1)]_0^\pi - 2 [\cos(x_1)]_0^\pi \\ &= 0 + 4 = 4. \end{aligned}$$

(c) Wir haben

$$4 \stackrel{(a)}{=} \int_K g(x) \cdot dx \stackrel{\text{Green}}{=} \iint_D \operatorname{rot} g(x) dx_1 dx_2 \stackrel{(b)}{=} 4.$$

Die Ergebnisse in (a) und (b) stimmen überein, wie der Satz von Green es vorhersagt.