

**Aufgabe 1 (10 Punkte)**

- a) Bestimmen Sie die Fläche, welche durch die Kurven  $y = x^2$  und  $y = 2 - x^2$  eingeschlossen wird.
- b) Bestimmen Sie  $\iint_{\{x^2+y^2 \leq 1\}} e^{-(x^2+y^2)} d(x, y)$  durch Einführen von Polarkoordinaten.
- c) Berechnen Sie  $\iiint_K xy d(x, y, z)$  für  $(x, y, z) \in K$  mit  $K = [0, 1] \times [0, 3] \times [0, 10]$ .
- d) Berechnen Sie den Schwerpunkt der Platte  $P = \{(x, y) \mid y \geq 0, x^2 + y^2 \leq 1\}$  bei konstanter Dichte  $\rho_0$ .

**Lösung:**

- (a) Das gesuchte Flächenstück hat den Inhalt

$$\int_{-1}^1 [(2 - x^2) - x^2] dx = [2x - \frac{2}{3}x^3]_{-1}^1 = \frac{8}{3}.$$

- (b) Nach Einführung von Polarkoordinaten
- $(x, y) = (r \cos \varphi, r \sin \varphi)$
- gilt mit der Transformationsregel

$$\begin{aligned} \iint_{x^2+y^2 \leq 1} e^{-(x^2+y^2)} d(x, y) &= \int_0^1 \int_0^{2\pi} e^{-r^2} \cdot \underbrace{r}_{\text{Funktionaldeterminante}} d\varphi dr = \int_0^{2\pi} 1 d\varphi \cdot \int_0^1 e^{-r^2} r dr \\ &= 2\pi \left[ -\frac{1}{2} e^{-r^2} \right]_0^1 = \pi (1 - e^{-1}). \end{aligned}$$

- (c) Es ist

$$\iiint_K xy d(x, y, z) = \int_0^{10} \int_0^3 \int_0^1 xy dx dy dz = \int_0^1 x dx \cdot \int_0^3 y dy \cdot \int_0^{10} 1 dz = \frac{1}{2} \cdot \frac{9}{2} \cdot 10 = \frac{45}{2}.$$

- (d) Die Koordinaten
- $(x_S, y_S)^\top$
- des Schwerpunktes mit Dichtefunktion
- $\rho(x, y) \equiv \rho_0$
- sind gegeben durch

$$\begin{pmatrix} x_S \\ y_S \end{pmatrix} = \frac{1}{\iint_P \rho_0 d(x, y)} \iint_P \rho_0 \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} d(x, y).$$

$P$  ist der Halbkreis um 0 mit Radius 1 in der oberen Halbebene. Daher ist

$$\rho_0 \iint_P 1 d(x, y) = \rho_0 \cdot (\text{Flächeninhalt von } P) = \frac{\pi}{2} \rho_0.$$

Damit ist unter Verwendung von Polarkoordinaten

$$x_S = \frac{2}{\pi} \iint_P x \, d(x, y) = \frac{2}{\pi} \int_0^1 \int_0^\pi r \cos(\varphi) \cdot r \, d\varphi \, dr = \frac{2}{\pi} \left[ \frac{1}{3} r^3 \right]_0^1 \cdot [\sin(\varphi)]_0^\pi = 0,$$
$$y_S = \frac{2}{\pi} \iint_P y \, d(x, y) = \frac{2}{\pi} \int_0^1 \int_0^\pi r \sin(\varphi) \cdot r \, d\varphi \, dr = \frac{2}{\pi} \left[ \frac{1}{3} r^3 \right]_0^1 \cdot [-\cos(\varphi)]_0^\pi = \frac{4}{3\pi}.$$

*Bemerkung:* Dass  $x_S = 0$  kann auch sofort aus der Symmetrie der Menge  $P$  zur  $y$ -Achse gefolgert werden.

**Aufgabe 2** (10 Punkte)

Gegeben seien das Vektorfeld  $f = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}$  und der Körper  $K = \{(x, y, z) \mid x^2 + y^2 + z^2 \leq 4 \text{ und } z \geq 0\}$ .

a) Bestimmen Sie  $\operatorname{div} f$  und  $\operatorname{rot} f$ .

b) Bestimmen Sie den Durchfluss  $\int_B \langle f, n \rangle d\sigma$  durch den Boden

$$B = \{(x, y, z) \mid x^2 + y^2 + z^2 \leq 4 \text{ und } z = 0\}.$$

c) Bestimmen Sie den Durchfluss  $\int_D \langle f, n \rangle d\sigma$  durch den Deckel

$$D = \{(x, y, z) \mid x^2 + y^2 + z^2 = 4 \text{ und } z \geq 0\}.$$

d) Sei  $g = \begin{pmatrix} e^x \\ x + y^9 \\ \cos z \end{pmatrix}$ . Bestimmen Sie  $\operatorname{rot} g$  und das Wegintegral  $\oint_C \langle g, dx \rangle$  zweiter Art, wobei  $C = \{(x, y, z) \mid x^2 + y^2 + z^2 = 4 \text{ und } z = 0\}$ .

*Hinweis:* Einige Aufgabenteile vereinfachen sich bei Verwendung von Integralsätzen erheblich.

**Lösung:**

*Bemerkung:* In den Aufgabenteilen **b)** und **c)** ist keine Orientierung der Flächen  $B$  und  $D$  vorgegeben, d.h. für die Wahl von  $n$  stehen zwei Möglichkeiten zur Verfügung, nämlich  $n = \pm\nu$ , wenn  $\nu$  den bezüglich  $K$  nach außen weisende Normalenvektor bezeichnet. Ebenso ist die Durchlaufrichtung von  $C$  in Aufgabenteil **d)** frei wählbar. Die Ergebnisse unterscheiden sich dann jeweils nur durch das Vorzeichen. Beide Möglichkeiten sind jeweils korrekt.

**(a)** Es ist  $\operatorname{div} f = 0$  und  $\operatorname{rot} f = (0, 0, 0)^\top$ .

**(b)** Mit obiger Bemerkung haben wir

$$\int_B \langle f, n \rangle d\sigma = \int_B \langle f, \pm\nu \rangle d\sigma = \int_B \left\langle \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ \pm 1 \end{pmatrix} \right\rangle d\sigma = \pm \int_B 1 d\sigma = \pm 4\pi,$$

da  $B$  ein Kreis mit Radius 2 in der  $x, y$ -Ebene ist und somit den Flächeninhalt  $4\pi$  besitzt.

**Alternativ:**

Wir parametrisieren  $B$  z.B. durch  $F : [0, 2] \times [0, 2\pi] \rightarrow \mathbb{R}^3$  mit

$$F(r, \varphi) = \begin{pmatrix} r \cos(\varphi) \\ r \sin(\varphi) \\ 0 \end{pmatrix}.$$

Daraus ergibt sich

$$\partial_r F(r, \varphi) = \begin{pmatrix} \cos(\varphi) \\ \sin(\varphi) \\ 0 \end{pmatrix}, \quad \partial_\varphi F(r, \varphi) = \begin{pmatrix} -r \sin(\varphi) \\ r \cos(\varphi) \\ 0 \end{pmatrix}, \quad (\partial_r F \times \partial_\varphi F)(r, \varphi) = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ r \end{pmatrix}.$$

Also ist mit dieser Parametrisierung

$$\int_B \langle f, n \rangle d\sigma = \int_0^{2\pi} \int_0^2 \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ r \end{pmatrix} dr d\varphi = \int_0^{2\pi} 1 d\varphi \cdot \int_0^2 r dr = 4\pi.$$

(c) Es ist  $\partial K = B \cup D$ . Daher gilt nach dem Satz von Gauß:

$$\int_D \langle f, n \rangle d\sigma = \int_D \langle f, \pm \nu \rangle d\sigma = \pm \left( \int_K \underbrace{\operatorname{div} f(x, y, z)}_{=0} d(x, y, z) - \underbrace{\int_B \langle f, \nu \rangle d\sigma}_{=4\pi} \right) = \mp 4\pi.$$

**Alternativ:**

Da  $\operatorname{div} f = 0$ , existiert ein Vektorpotential  $\Phi : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$  mit  $\operatorname{rot} \Phi = f$ . Da  $\partial D = \partial B$ , gilt mit dem Satz von Stokes:

$$\int_D \underbrace{\langle f, n \rangle}_{=\operatorname{rot} \Phi} d\sigma = \oint_{\partial D} \langle \Phi, dx \rangle = \oint_{\partial B} \langle \Phi, dx \rangle = \int_B \langle f, n \rangle d\sigma = \pm 4\pi.$$

**Alternativ:**

Wir parametrisieren  $D$  z.B. durch  $F : [0, 2\pi] \times [0, \pi/2] \rightarrow \mathbb{R}^3$  mit

$$F(\varphi, \psi) = \begin{pmatrix} 2 \cos(\varphi) \cos(\psi) \\ 2 \sin(\varphi) \cos(\psi) \\ 2 \sin(\psi) \end{pmatrix}.$$

Daraus ergibt sich

$$\partial_\varphi F(\varphi, \psi) = \begin{pmatrix} -2 \sin(\varphi) \cos(\psi) \\ 2 \cos(\varphi) \cos(\psi) \\ 0 \end{pmatrix}, \quad \partial_\psi F(\varphi, \psi) = \begin{pmatrix} -2 \cos(\varphi) \sin(\psi) \\ -2 \sin(\varphi) \sin(\psi) \\ 2 \cos(\psi) \end{pmatrix}$$

und somit

$$(\partial_\varphi F \times \partial_\psi F)(\varphi, \psi) = \begin{pmatrix} 4 \cos(\varphi) \cos^2(\psi) \\ 4 \sin(\varphi) \cos^2(\psi) \\ 4 \sin(\psi) \cos(\psi) \end{pmatrix}.$$

Damit ist nach der Definition des Oberflächenintegrals zweiter Art

$$\begin{aligned} \iint_D \langle f, n \rangle d\sigma &= \int_0^{2\pi} \int_0^{\pi/2} f(F(\varphi, \psi)) \cdot (\partial_\varphi F \times \partial_\psi F)(\varphi, \psi) d\psi d\varphi \\ &= \int_0^{2\pi} \int_0^{\pi/2} 4 \sin(\psi) \cos(\psi) d\psi d\varphi \\ &= 4 \cdot 2\pi \cdot \left[ \frac{1}{2} \sin^2(\psi) \right]_0^{\pi/2} = 4\pi. \end{aligned}$$

(d) Es ist

$$\operatorname{rot} g(x, y, z) = \begin{pmatrix} \partial_y \cos(z) - \partial_z(x + y^9) \\ \partial_z e^x - \partial_x \cos(z) \\ \partial_x(x + y^9) - \partial_y e^x \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}.$$

Da  $C$  die Randkurve von  $B$  ist, gilt mit dem Satz von Stokes

$$\oint_C \langle g, dx \rangle = \int_B \underbrace{\langle \operatorname{rot} g, n \rangle}_{=f} d\sigma = \pm 4\pi.$$

**Alternativ:**

Das Wegintegral kann auch direkt berechnet werden, indem wir  $C$  parametrisieren durch  $\gamma : [0, 2\pi] \rightarrow \mathbb{R}^3$  mit

$$\gamma(\varphi) = \begin{pmatrix} 2 \cos(\varphi) \\ 2 \sin(\varphi) \\ 0 \end{pmatrix}.$$

Damit haben wir

$$\begin{aligned}\oint_C \langle g, dx \rangle &= \int_0^{2\pi} \begin{pmatrix} e^{2\cos(\varphi)} \\ 2\cos(\varphi) + 2^9 \sin(\varphi) \\ 1 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} -2\sin(\varphi) \\ 2\cos(\varphi) \\ 0 \end{pmatrix} d\varphi \\ &= \int_0^{2\pi} (-2e^{2\cos(\varphi)} \sin(\varphi) + 4\cos^2(\varphi) + 2^{10} \sin^9(\varphi) \cos(\varphi)) d\varphi \\ &= \left[ e^{2\cos(\varphi)} + 2(\varphi + \sin(\varphi) \cos(\varphi)) + \frac{2^{10}}{10} \sin^{10}(\varphi) \right]_0^{2\pi} \\ &= 4\pi.\end{aligned}$$

*Bemerkung:* Die Berechnung des Integrals wird sogar noch einfacher, wenn man  $[-\pi, \pi]$  als Definitionsbereich von  $\gamma$  wählt. Dann ist nämlich sofort zu sehen, dass die ungeraden Anteile des Integranden (alles außer  $4\cos^2(\varphi)$ ) verschwinden.

**Aufgabe 3** (10 Punkte)

Gegeben sei die  $2\pi$ -periodische Fortsetzung der Funktion

$$f(x) = \begin{cases} 4, & \text{für } x \in [0, \pi], \\ 0, & \text{für } x \in (\pi, 2\pi). \end{cases}$$

- Bestimmen Sie die Fourierreihe von  $f$ .
- Gegen welche Funktion konvergiert die Fourierreihe punktweise?
- Gegeben sei der Unterraum  $S = \text{span}\{\cos x, \cos 4x, \sin 3x\}$ . Bestimmen Sie das Element von  $S$ , welches bezüglich der Norm  $\|\cdot\|_2$  den minimalen Abstand zu  $f$  besitzt. Dabei ist

$$\|u\|_2 := \left( \int_0^{2\pi} u(x)^2 dx \right)^{1/2}.$$

- Sei  $u(x, t)$  Lösung der Wärmeleitungsgleichung  $\partial_t u = \partial_x^2 u$  mit  $2\pi$ -periodischen Randbedingungen und Anfangsbedingung  $u(x, 0) = f(x)$ . Bestimmen Sie  $\lim_{t \rightarrow \infty} u(x, t)$ .

**Lösung:**

- (a)  $f$  ist  $2\pi$ -periodisch. Dann hat die zugehörige reelle Fourierreihe  $F_f$  die Form

$$F_f(x) = \frac{a_0}{2} + \sum_{k=1}^{\infty} (a_k \cos(kx) + b_k \sin(kx))$$

Es ist

$$a_0 = \frac{2}{2\pi} \int_0^{2\pi} f(x) dx = \frac{1}{\pi} \int_0^{\pi} 4 dx = 4.$$

Die Fourierkoeffizienten  $a_k, b_k$  sind dann für  $k \geq 1$  gegeben durch

$$\begin{aligned} a_k &= \frac{1}{\pi} \int_0^{\pi} 4 \cos(kx) dx = \frac{4}{\pi} \left[ \frac{1}{k} \sin(kx) \right]_0^{\pi} = 0, \\ b_k &= \frac{1}{\pi} \int_0^{\pi} 4 \sin(kx) dx = \frac{4}{\pi} \left[ -\frac{1}{k} \cos(kx) \right]_0^{\pi} = \frac{4}{\pi} \left[ -\frac{(-1)^k}{k} + \frac{1}{k} \right] = -\frac{4}{k\pi} [(-1)^k - 1]. \end{aligned}$$

*Bemerkung:* Man kann sich die explizite Berechnung der  $a_k$  sparen, wenn man berücksichtigt, dass  $f - 2$  eine ungerade Funktion ist, d.h. die Fourierreihe von  $f - 2$  ist eine reine Sinusreihe. Damit muss die Fourierreihe  $F_f$  von  $f$  von der Form

$$F_f(x) = 2 + \sum_{k=1}^{\infty} b_k \sin(kx)$$

sein.

**Alternativ:**

Die komplexe Fourierreihe  $\mathcal{F}_f$  ist von der Form

$$\mathcal{F}_f(x) = \sum_{k \in \mathbb{Z}} \hat{f}_k e^{ikx}.$$

Die komplexen Fourierkoeffizienten  $\hat{f}_k$  berechnen sich für  $|k| \geq 1$  durch

$$\hat{f}_k = \frac{1}{2\pi} \int_0^{2\pi} f(x) e^{-ikx} dx = \frac{2}{\pi} \left[ \frac{1}{-ik} e^{-ikx} \right]_0^\pi = \frac{2i}{k\pi} (e^{-ik\pi} - 1) = \frac{2i}{k\pi} [(-1)^k - 1]$$

und für  $k = 0$  durch

$$\hat{f}_0 = \frac{1}{2\pi} \int_0^{2\pi} f(x) dx = \frac{1}{2\pi} \int_0^\pi 4 dx = 2.$$

(b) Die Fourierreihe konvergiert punktweise gegen die  $2\pi$ -periodische Fortsetzung der Funktion

$$\tilde{f}(x) = \begin{cases} 2 & , \text{ für } x \in \{0, \pi\}, \\ 4 & , \text{ für } x \in (0, \pi), \\ 0 & , \text{ für } x \in (\pi, 2\pi). \end{cases}$$

(c) Da die  $\|\cdot\|_2$ -Norm vom Skalarprodukt  $\langle \cdot, \cdot \rangle$  mit

$$\langle u, v \rangle := \int_0^{2\pi} u(x)v(x) dx$$

induziert wird, ist  $g \in S$  mit dem kürzesten Abstand zu  $f$  gegeben durch die Orthogonalprojektion von  $f$  auf  $S$ . Da eine Orthonormalbasis von  $S$  gegeben ist durch

$$\{s_1, s_2, s_3\} := \left\{ \frac{1}{\sqrt{\pi}} \cos(\cdot), \frac{1}{\sqrt{\pi}} \cos(4\cdot), \frac{1}{\sqrt{\pi}} \sin(3\cdot) \right\},$$

ist

$$\begin{aligned} g(x) &= \langle f, s_1 \rangle s_1(x) + \langle f, s_2 \rangle s_2(x) + \langle f, s_3 \rangle s_3(x) \\ &= a_1 \cos(x) + a_4 \cos(4x) + b_3 \sin(3x) \\ &= \frac{8}{3\pi} \sin(3x). \end{aligned}$$

(d) Wir machen den Ansatz  $u(x, t) = \sum_{k \in \mathbb{Z}} \hat{u}_k(t) e^{ikx}$ . Dann müssen die komplexen Fourierkoeffizienten von  $u$  der Differentialgleichung

$$\partial_t \hat{u}_k(t) = -k^2 \hat{u}_k(t)$$

genügen. Die allgemeine Lösung dieser Differentialgleichung ist gegeben durch  $\hat{u}_k(t) = c_k e^{-k^2 t}$  mit  $c_k \in \mathbb{C}$ .

Aus der Anfangsbedingung  $u(x, 0) = f(x)$  erhalten wir  $\hat{u}_k(0) = \hat{f}_k$ , woraus sich für  $t > 0$  die Lösungsdarstellung

$$u(x, t) = \sum_{k \in \mathbb{Z}} \hat{f}_k e^{-k^2 t} e^{ikx}$$

ergibt.

Um  $\lim_{t \rightarrow \infty} u(x, t)$  zu berechnen, schreiben wir

$$u(x, t) = 2 + e^{-t} \sum_{k \in \mathbb{Z} \setminus \{0\}} \hat{f}_k e^{-(k^2-1)t} e^{ikx}. \quad (1)$$

Da

$$\left| \sum_{k \in \mathbb{Z} \setminus \{0\}} \hat{f}_k e^{-(k^2-1)t} e^{ikx} \right| \leq \sum_{k \in \mathbb{Z} \setminus \{0\}} |\hat{f}_k| e^{-(k^2-1)t} \leq \sum_{k \in \mathbb{Z} \setminus \{0\}} \frac{4}{k\pi} e^{-(k^2-1)t} \leq 2 \sum_{k=1}^{\infty} \frac{4}{k\pi} e^{-(k^2-1)t}$$

und die letzte Reihe für  $t > 0$  absolut konvergiert (z.B. leicht mit Hilfe des Wurzel- oder Quotientenkriteriums einzusehen), konvergiert der zweite Summand in (1) gleichmäßig gegen 0 für  $t \rightarrow \infty$ . D.h.  $\lim_{t \rightarrow \infty} u(x, t) = 2$  für alle  $x \in \mathbb{R}$ .

**Aufgabe 4** (10 Punkte)

- a) Betrachten Sie die Differentialgleichung  $\dot{x} = \sin x$ . Bestimmen Sie  $\lim_{t \rightarrow \infty} x(t)$  und  $\lim_{t \rightarrow -\infty} x(t)$  für die Lösung  $t \mapsto x(t)$  mit der Anfangsbedingung  $x(0) = 5$ .
- b) Betrachten Sie das Differentialgleichungssystem

$$\begin{aligned}\dot{x} &= y, \\ \dot{y} &= \mu y + x - x^3.\end{aligned}$$

Bestimmen Sie alle Fixpunkte und untersuchen Sie deren Stabilität in Abhängigkeit von  $\mu \in \mathbb{R} \setminus \{0\}$ .

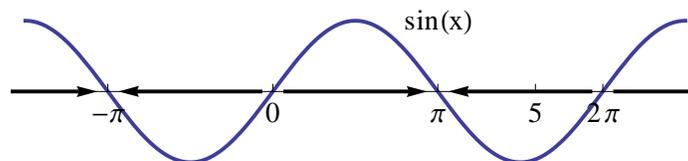
- c) Bestimmen Sie diejenige Lösung  $y(x)$  der exakten Differentialgleichung

$$4xy - 4x^3 + 2(y + x^2)y' = 0$$

mit  $y(0) = -3$ .

**Lösung:**

- (a) Die Differentialgleichung besitzt die Fixpunkte  $k\pi$  für  $k \in \mathbb{Z}$ . Da  $(\sin(x))'|_{x=k\pi} = \cos(x)|_{x=k\pi} = (-1)^k$ , sind die Fixpunkte  $k\pi$  asymptotisch stabil für ungerades  $k$  und andernfalls instabil. Da  $\pi < 5 < 2\pi$ , gilt  $\lim_{t \rightarrow \infty} x(t) = \pi$  und  $\lim_{t \rightarrow -\infty} x(t) = 2\pi$  wie auch leicht aus dem Phasenporträt zu erkennen ist:



**Alternativ:**

Die Differentialgleichung lässt sich auch explizit lösen mit Hilfe der Trennung der Veränderlichen.

Da sowohl  $x \equiv \pi$  als auch  $x \equiv 2\pi$  Lösungen der Differentialgleichung sind und  $\pi < x(0) = 5 < 2\pi$ , muss wegen des Existenz- und Eindeigkeitssatzes gelten, dass  $\pi < x(t) < 2\pi$  für alle  $t \in \mathbb{R}$ .

Da somit insbesondere  $\sin(x(t)) \neq 0$  für alle  $t \in \mathbb{R}$ , erhalten wir die allgemeine Lösung der Differentialgleichung durch Auflösen von

$$\int \frac{1}{\sin(x)} dx = c + t.$$

Es ist

$$\int \frac{1}{\sin(x)} dx = \int \frac{\sin(x)}{\sin^2(x)} dx = \int \frac{\sin(x)}{1 - \cos^2(x)} dx = \int \frac{-\sin(x - \pi)}{1 - \cos^2(x - \pi)} dx.$$

Wir machen die Substitution  $y = \cos(x - \pi)$  (dies garantiert, dass  $x = \pi + \arccos(y) \in (\pi, 2\pi)$ ).

$$= \int \frac{1}{1 - y^2} dy = \frac{1}{2} \int \left( \frac{1}{1 - y} + \frac{1}{1 + y} \right) dy = \frac{1}{2} \ln \left| \frac{1 + y}{1 - y} \right| = \frac{1}{2} \ln \left( \frac{1 + y}{1 - y} \right),$$

da  $y \in (-1, 1)$ . Damit ist die allgemeine Lösung gegeben durch

$$x(t) = \pi + \arccos \left( \frac{Ke^{2t} - 1}{Ke^{2t} + 1} \right).$$

Unabhängig von  $K \in \mathbb{R}$  gilt dann  $\lim_{t \rightarrow \pm\infty} x(t) = \pi + \arccos(\pm 1)$ , also

$$\lim_{t \rightarrow \infty} x(t) = 2\pi \quad \text{und} \quad \lim_{t \rightarrow -\infty} x(t) = \pi.$$

**(b)** Wir interpretieren das Differentialgleichungssystem als

$$\begin{pmatrix} \dot{x} \\ \dot{y} \end{pmatrix} = F(x, y).$$

Die Fixpunkte sind dann gegeben durch die Lösungen von  $F(x, y) = (0, 0)^\top$ . Es ergibt sich unmittelbar aus der ersten Zeile, dass  $y = 0$  sein muss, was dann insgesamt zu den Fixpunkten  $(0, 0)$ ,  $(-1, 0)$ ,  $(1, 0)$  führt. Die Stabilität der Fixpunkte bestimmen wir durch Berechnen von  $J_F$ .

$$J_F(x, y) = \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 1 - 3x^2 & \mu \end{pmatrix}, \quad J_F(0, 0) = \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 1 & \mu \end{pmatrix}, \quad J_F(\pm 1, 0) = \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ -2 & \mu \end{pmatrix}.$$

Die Eigenwerte von  $J_F(0,0)$  sind dann  $\lambda_{1/2} = \frac{\mu}{2} \pm \sqrt{\frac{\mu^2}{4} + 1}$ . Da  $\sqrt{\frac{\mu^2}{4} + 1} > \left|\frac{\mu}{2}\right|$ , ist  $\lambda_1 > 0$  unabhängig von  $\mu \in \mathbb{R} \setminus \{0\}$ . D.h. der Fixpunkt  $(0,0)$  ist stets instabil.

Die Eigenwerte von  $J_F(\pm 1,0)$  sind  $\lambda_{3/4} = \frac{\mu}{2} \pm \sqrt{\frac{\mu^2}{4} - 2}$ .

- Für  $\mu > 0$  ist  $\operatorname{Re} \lambda_3 > 0$ , d.h. die beiden Fixpunkte sind in diesem Fall jeweils instabil.
- Ist  $\mu \in (-2\sqrt{2}, 0)$ , so ist  $\operatorname{Re} \lambda_{3/4} = \frac{\mu}{2} < 0$ , d.h. die beiden Fixpunkte sind dann jeweils asymptotisch stabil.
- Ist  $\mu \leq -2\sqrt{2}$ , dann ist  $\sqrt{\frac{\mu^2}{4} - 2} < \left|\frac{\mu}{2}\right|$ , somit also  $\lambda_{3/4} < 0$ . D.h. die beiden Fixpunkte sind in diesem Fall ebenfalls asymptotisch stabil.

### Alternativ:

Für die Stabilitätseigenschaften der Fixpunkte sind nur die Vorzeichen der Realteile der Eigenwerte interessant. Für  $2 \times 2$ -Matrizen  $A$  gilt

$$\det A = \lambda_1 \cdot \lambda_2 \quad \text{und} \quad \operatorname{spur} A = \lambda_1 + \lambda_2,$$

wobei  $\lambda_1, \lambda_2$  die Eigenwerte von  $A$  sind.

Die Eigenwerte von  $J_F(0,0)$  sind reell, da die Matrix symmetrisch ist. Daher folgt aus  $\det J_F(0,0) = -1 < 0$ , dass die Eigenwerte von  $J_F$  unterschiedliche Vorzeichen haben müssen, weshalb es unabhängig von  $\mu$  mindestens einen positiven Eigenwert gibt und  $(0,0)$  somit instabil ist für alle  $\mu \in \mathbb{R} \setminus \{0\}$ .

$J_F(\pm 1,0)$  ist nicht symmetrisch, daher gilt entweder  $\lambda_1, \lambda_2 \in \mathbb{R}$  oder  $\lambda_2 = \overline{\lambda_1}$ .

Falls beide Eigenwerte reell sind, folgt aus  $\det J_F(\pm 1,0) = 1 > 0$ , so dass  $\lambda_1$  und  $\lambda_2$  dasselbe Vorzeichen besitzen. Wegen  $\operatorname{spur} J_F(\pm 1,0) = \mu$ , gilt dann  $\operatorname{sign}(\mu) = \operatorname{sign}(\lambda_1) = \operatorname{sign}(\lambda_2)$ , so dass in diesem Fall Stabilität vorliegt, falls  $\mu < 0$ , und Instabilität, falls  $\mu > 0$ .

Sind beide Eigenwerte komplex konjugiert, so ist  $\operatorname{spur} J_F(\pm 1,0) = 2\operatorname{Re} \lambda_1 = 2\operatorname{Re} \lambda_2 = \mu$ , so dass wiederum (In-)Stabilität vorliegt für  $\mu < 0$  ( $> 0$ ).

(c) Gesucht ist eine Funktion  $H(x,y)$ , welche entlang von Lösungen konstant ist, d.h.

$$\frac{d}{dx} H(x, y(x)) \stackrel{!}{=} 0 \quad \Leftrightarrow \quad \partial_x H(x, y) + \partial_y H(x, y) y' = 0.$$

Damit erhalten wir aus der Differentialgleichung

$$\begin{aligned} \partial_x H(x, y) &\stackrel{!}{=} 4xy - 4x^3 && \Rightarrow H(x, y) = 2x^2y - x^4 + c(y), \\ \partial_y H(x, y) &= 2x^2 + c'(y) \stackrel{!}{=} 2y + 2x^2 && \Rightarrow \text{z.B.: } H(x, y) = y^2 + 2x^2y - x^4. \end{aligned}$$

Wir erhalten die Lösungen  $y(x)$  durch Auflösen der impliziten Gleichung  $H(x, y(x)) = c \in \mathbb{R}$ , also

$$y(x) = -x^2 \pm \sqrt{c + 2x^4}.$$

Zusammen mit der Anfangsbedingung  $y(0) = -3$  haben wir dann  $y(x) = -x^2 - \sqrt{9 + 2x^4}$ .

*Bemerkung:* Es genügt nicht, die Lösung  $y$  in impliziter Form

$$y^2(x) + 2x^2y(x) - x^4 = 9$$

anzugeben, da diese Gleichung zwei Lösungen zulässt, nämlich  $y_{1/2}(x) = -x^2 \pm \sqrt{9 + 2x^4}$ . Da allerdings  $y_1(0) = 3$ , kann dies keine Lösung des Anfangswertproblems sein.

**Aufgabe 5 (10 Punkte)**

- a) Bestimmen Sie diejenige Möbiustransformation, welche  $-1$  in  $i$ ,  $3i$  in  $3$  und  $2$  in  $-2i$  abbildet.
- b) Bestimmen Sie eine Funktion  $v$  zu  $u = x^2 - y^2$ , so dass  $f(x + iy) = u(x, y) + iv(x, y)$  komplex differenzierbar ist.
- c) Gegeben sei die komplex differenzierbare Funktion

$$f : \mathbb{C} \rightarrow \mathbb{C}, \text{ welche auf } K_1 = \{z = e^{i\varphi} \mid \varphi \in [0, 2\pi]\}$$

die Werte  $f(e^{i\varphi}) = \cos \varphi + i \sin \varphi$  annimmt. Bestimmen Sie  $f(0)$  und allgemein  $f^{(n)}(0)$  für  $n \in \mathbb{N}$ .

- d) Bestimmen Sie

$$\oint_{\{|z|=8\}} \frac{1}{z^2 - 3z + 2} dz \quad \text{und} \quad \oint_{\{|z|=4\}} \frac{1}{(z-2)^6} dz.$$

**Lösung:**

- (a) Auflösen der Gleichung (6-Punkte-Formel)

$$\frac{3(z-3i)}{(z+1)(2-3i)} = \frac{-3i(w-3)}{(w-i)(-2i-3)}$$

liefert  $w = M(z) = -iz$ .  $M$  ist damit die gesuchte Möbiustransformation.

- (b) Mit den Cauchy-Riemannschen Differentialgleichungen ergibt sich

$$\begin{aligned} \partial_x u(x, y) = 2x &\stackrel{!}{=} \partial_y v(x, y) &\Rightarrow v(x, y) = 2xy + c(x), \\ -\partial_y u(x, y) = 2y &\stackrel{!}{=} \partial_x v(x, y) = 2y + c'(x) &\Rightarrow v(x, y) = 2xy + c, c \in \mathbb{R}. \end{aligned}$$

- (c) Nach der Cauchyschen Integralformel ist für  $z$  im von  $K_1$  umschlossenen Gebiet für  $n \geq 0$

$$f^{(n)}(z) = \frac{n!}{2\pi i} \oint_{K_1} \frac{f(\zeta)}{(\zeta - z)^{n+1}} d\zeta.$$

Damit haben wir

$$f^{(n)}(0) = \frac{n!}{2\pi i} \oint_{K_1} \frac{f(\zeta)}{\zeta^{n+1}} d\zeta = \frac{n!}{2\pi i} \int_0^{2\pi} \overbrace{\frac{f(e^{i\varphi})}{e^{i(n+1)\varphi}}}^{e^{i\varphi}} i e^{i\varphi} d\varphi = \frac{n!}{2\pi} \int_0^{2\pi} e^{-i(n-1)\varphi} d\varphi.$$

Damit ist  $f'(0) = 1$  und

$$f^{(n)}(0) = \frac{n!}{2\pi} \left[ \frac{i}{n-1} e^{-i(n-1)t} \right]_0^{2\pi} = 0$$

für  $n \neq 1$ .

**Alternativ:**

Die identische Abbildung  $\text{id} : z \mapsto z$  erfüllt die an  $f$  gestellten Bedingungen. Da nach der Cauchyschen Integralformel die Werte von  $f$  für  $z$  im Innern des Einheitskreises bereits eindeutig durch die Werte von  $f$  auf  $K_1$  festgelegt sind, muss  $f \equiv \text{id}$  sein. Daher ist  $f(0) = 0$ ,  $f'(0) = 1$  und  $f^{(n)}(0) = 0$  für  $n \geq 2$ .

- (d) i) Es ist  $z^2 - 3z + 2 = (z - 1)(z - 2)$ . Die beiden Singularitäten  $z_1 = 1$  und  $z_2 = 2$  liegen beide innerhalb des Kreises um den Ursprung mit Radius 8. Nach dem Residuensatz ist damit

$$\oint_{|z|=8} \frac{1}{z^2 - 3z + 2} dz = 2\pi i \left( \text{Res} \left( \frac{1}{z^2 - 3z + 2}, 1 \right) + \text{Res} \left( \frac{1}{z^2 - 3z + 2}, 2 \right) \right).$$

Da bei  $z_1$  und  $z_2$  jeweils Pole 1. Ordnung vorliegen, können die Residuen beispielweise durch die folgenden Formeln berechnet werden:

$$\begin{aligned} \text{Res} \left( \frac{1}{z^2 - 3z + 2}, 1 \right) &= \lim_{z \rightarrow 1} (z - 1) \frac{1}{(z - 1)(z - 2)} = -1, \\ \text{Res} \left( \frac{1}{z^2 - 3z + 2}, 2 \right) &= \frac{1}{\frac{d}{dz}(z^2 - 3z + 2)} \Big|_{z=2} = \frac{1}{2 \cdot 2 - 3} = 1. \end{aligned}$$

Damit ist

$$\oint_{|z|=8} \frac{1}{z^2 - 3z + 2} dz = 2\pi i(-1 + 1) = 0.$$

**Alternativ:**

Mit einer Partialbruchzerlegung ergibt sich

$$\oint_{|z|=8} \frac{1}{z^2 - 3z + 2} dz = \oint_{|z|=8} \frac{1}{z - 2} dz - \oint_{|z|=8} \frac{1}{z - 1} dz \stackrel{CIF}{=} 2\pi i \cdot 1|_{z=2} - 2\pi i \cdot 1|_{z=1} = 0.$$

- ii) Bei  $z = 2$  liegt ein Pol 6. Ordnung vor. Außerdem liegt die Singularität im Innern des Kreises um den Ursprung mit Radius 4. Deshalb haben wir mit dem Residuensatz

$$\oint_{|z|=4} \frac{1}{(z - 2)^6} dz = 2\pi i \cdot \text{Res} \left( \frac{1}{(z - 2)^6}, 2 \right) = 2\pi i \cdot \frac{1}{5!} \lim_{z \rightarrow 2} \frac{d^5}{dz^5} \left( (z - 2)^6 \frac{1}{(z - 2)^6} \right) = 0.$$

**Alternativ:**

Da  $\frac{1}{(z - 2)^6}$  bereits in Form einer Laurentreihe um den Entwicklungspunkt 2 gegeben ist, lässt sich sofort ablesen, dass das Residuum gleich 0 ist.

**Aufgabe 6** (10 Punkte)

a) Entwickeln Sie  $f(z) = \frac{1}{z^2}e^z + \frac{1}{z-2}$  unter Verwendung der Exponentialreihe in eine Laurentreihe mit Entwicklungspunkt  $z_0 = 0$ , welche im Punkt  $z = 1$  konvergiert. Wie lautet das Residuum dieser Reihe?

b) Bestimmen Sie

$$\oint_{\{|z|=1\}} f(z) dz \quad \text{und} \quad \oint_{\{|z|=1\}} \frac{f(z)}{z} dz.$$

c) Bestimmen Sie den Konvergenzradius der Taylorreihe von  $f$  zum Entwicklungspunkt  $z_0 = 2 + 2i$ .

**Lösung:**

(a)  $f$  besitzt Singularitäten in 0 und 2. Das Ringgebiet um 0, in dem  $f$  analytisch ist und welches 1 enthält, ist dann  $\{z \in \mathbb{C} \mid 0 < |z| < 2\}$ . Damit ist insbesondere  $|\frac{z}{2}| < 1$ , so dass wir den zweiten Summanden in folgender Weise als geometrische Reihe schreiben können:

$$f(z) = \frac{1}{z^2} \sum_{k=0}^{\infty} \frac{1}{k!} z^k - \frac{1}{2} \cdot \frac{1}{1 - \frac{z}{2}} = \sum_{k=0}^{\infty} \frac{1}{k!} z^{k-2} - \frac{1}{2} \sum_{j=0}^{\infty} \frac{1}{2^j} z^j = \sum_{n=-2}^{\infty} a_n z^n,$$

wobei

$$a_n = \begin{cases} 1 & , \text{ für } n \in \{-2, -1\}, \\ \frac{1}{(n+2)!} - \frac{1}{2^{n+1}} & , \text{ für } n \geq 0. \end{cases}$$

Aus obiger Darstellung gewinnen wir sofort  $\text{Res}(f, 0) = a_{-1} = 1$ .

(b) Weiter erkennt man sofort, dass  $\text{Res}(z \mapsto f(z)/z, 0) = a_0 = 0$ . Da der Einheitskreis nur die Singularität  $z_0 = 0$  enthält, ergibt sich damit nach dem Residuensatz sofort:

$$\oint_{|z|=1} f(z) dz = 2\pi i, \quad \oint_{|z|=1} \frac{f(z)}{z} dz = 0.$$

(c) Der Konvergenzradius der Taylorreihe von  $f$  zum Entwicklungspunkt  $z_0 = 2 + 2i$  ist gegeben durch den Abstand von  $z_0$  zur nächstliegenden Singularität von  $f$ . Da 2 näher an  $z_0$  liegt als 0, ist der Konvergenzradius  $R = |(2 + 2i) - 2| = 2$ .