

Aufgabe 1 (5+2+3=10 Punkte)

(i) Sei $D := [-1, 0] \times [0, 1]$ und F die Fläche, welche durch

$$\rho: D \rightarrow \mathbb{R}^3, \begin{pmatrix} u \\ v \end{pmatrix} \mapsto \begin{pmatrix} 3v \\ e^u \\ 4v \end{pmatrix}$$

parametrisiert ist.

Berechnen Sie für die Funktion

$$f: \left\{ (x, y, z)^T \in \mathbb{R}^3 \mid y \neq 0 \right\} \rightarrow \mathbb{R}, \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} \mapsto \frac{x^2}{y}$$

das Oberflächenintegral

$$\int_F f \, d\sigma.$$

(ii) Gegeben sei das Vektorfeld

$$g: \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3, \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} \mapsto \begin{pmatrix} x^3 \\ (\sin(x))^2 y \\ 0 \end{pmatrix}.$$

Bestimmen Sie $\operatorname{div} g$ und $\operatorname{rot} g$.

(iii) Wir betrachten nun den Würfel $W = [0, \pi]^3$ mit Rand ∂W und äußerer Normalen $n(x, y, z)$. Berechnen Sie

$$\int_{\partial W} \langle g, n \rangle \, d\sigma$$

mit g aus (ii).

Hinweis: Sie dürfen ohne Beweis verwenden, dass W Normalbereich bezüglich aller Koordinatenachsen ist.

Lösungsweg:

(i) Wir berechnen zunächst

$$\frac{\partial \rho}{\partial u}(u, v) = \begin{pmatrix} 0 \\ e^u \\ 0 \end{pmatrix},$$

$$\frac{\partial \rho}{\partial v}(u, v) = \begin{pmatrix} 3 \\ 0 \\ 4 \end{pmatrix}.$$

Entsprechend gilt

$$\begin{aligned}\frac{\partial \rho}{\partial u}(u, v) \times \frac{\partial \rho}{\partial v}(u, v) &= \begin{pmatrix} 0 \\ e^u \\ 0 \end{pmatrix} \times \begin{pmatrix} 3 \\ 0 \\ 4 \end{pmatrix} \\ &= \begin{pmatrix} 4e^u \\ 0 \\ -3e^u \end{pmatrix}.\end{aligned}$$

Wir erhalten

$$\begin{aligned}\left\| \frac{\partial \rho}{\partial u}(u, v) \times \frac{\partial \rho}{\partial v}(u, v) \right\| &= \sqrt{16e^{2u} + 9e^{2u}} \\ &= 5e^u\end{aligned}$$

und somit

$$\begin{aligned}\int_D f \, d\sigma &= \int_D f(\rho(u, v)) \left\| \frac{\partial \rho}{\partial u}(u, v) \times \frac{\partial \rho}{\partial v}(u, v) \right\| \, d(u, v) \\ &= \int_{-1}^0 \int_0^1 (9v^2)e^{-u} \cdot 5e^u \, du \, dv = 5 \cdot \int_{-1}^0 1 \, du \cdot \int_0^1 9v^2 \, dv \\ &= 5 \cdot (0 - (-1)) \cdot [3v^3]_0^1 = 5 \cdot (3 - 0) = 15.\end{aligned}$$

(ii) Es gelten

$$\begin{aligned}\operatorname{div} g \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} &= \frac{\partial g}{\partial x}(x^3) + \frac{\partial g}{\partial y}((\sin(x))^2 y) + \frac{\partial g}{\partial z}(\sin(y)z) \\ &= 3x^2 + (\sin(x))^2 = 3x^2 + (\sin(x))^2\end{aligned}$$

und

$$\operatorname{rot} g \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \frac{\partial g}{\partial y}(0) - \frac{\partial f}{\partial z}((\sin(x))^2 y) \\ \frac{\partial g}{\partial z}(x^3) - \frac{\partial f}{\partial x}(0) \\ \frac{\partial g}{\partial x}((\sin(x))^2 y) - \frac{\partial f}{\partial y}(x^3) \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 2y \sin(x) \cos(x) \end{pmatrix}.$$

(iii) Wir erhalten mit dem Satz von Gauß:

$$\begin{aligned}\int_{\partial W} \langle g, \mathbf{n} \rangle \, d\sigma &= \int_W \operatorname{div} g(x, y, z) \, d(x, y, z) \\ &= \int_0^\pi \int_0^\pi \int_0^\pi 3x^2 + (\sin(x))^2 \, dx \, dy \, dz \\ &= \int_0^\pi \int_0^\pi 1 \, dy \, dz \cdot \int_0^\pi 3x^2 + (\sin(x))^2 \, dx \\ &= \pi^2 \cdot \left[x^3 + \frac{x}{2} - \frac{\cos(x) \sin(x)}{2} \right]_0^\pi = \pi^5 + \frac{\pi^3}{2}.\end{aligned}$$

Aufgabe 2 (2+1+2=5 Punkte)

Gegeben sei die ausgehöhlte Kugel

$$S := \left\{ (x, y, z)^T \in \mathbb{R}^3 \mid 1 \leq \sqrt{x^2 + y^2 + z^2} \leq 2 \right\}.$$

(i) Geben Sie S in Kugelkoordinaten an.

Bestimmen Sie hierzu die Intervalle I_r , I_φ und I_θ so, dass

$$S = \left\{ \begin{pmatrix} r \cos(\varphi) \cos(\theta) \\ r \sin(\varphi) \cos(\theta) \\ r \sin(\theta) \end{pmatrix} \in \mathbb{R}^3 \mid r \in I_r, \varphi \in I_\varphi, \theta \in I_\theta \right\}$$

gilt:

$$I_r = \boxed{[1, 2]}, \quad I_\varphi = \boxed{[0, 2\pi]}, \quad I_\theta = \boxed{\left[-\frac{\pi}{2}, \frac{\pi}{2}\right]}$$

(ii) Bestimmen Sie die Abstandsfunktion d , welche den Abstand eines Punkts zur z -Achse in Kugelkoordinaten beschreibt:

$$d(r, \varphi, \theta) = \boxed{r \cos(\theta)}$$

(iii) Die Dichte ρ der Kugel sei nun gegeben mittels $\rho(x, y, z) = 2$.

Bestimmen Sie im folgenden Ausdruck den Integranden so, dass besagter Ausdruck mit dem Trägheitsmoment von S bezüglich der z -Achse übereinstimmt:

$$\Theta = \int_{I_r \times I_\varphi \times I_\theta} \boxed{2r^4 (\cos(\theta))^3} d(r, \varphi, \theta)$$

Berechnen Sie ferner ebendieses Trägheitsmoment:

$$\Theta = \boxed{\frac{496}{15}\pi}$$

$$\text{Hinweis: Es gilt } \int_0^{2\pi} |\cos(x)| dx = 2 \int_{-\frac{\pi}{2}}^{\frac{\pi}{2}} \cos(x) dx.$$

Lösungsweg:

(i) Einsetzen der Kugelkoordinaten in die erste Ungleichung ergibt:

$$\begin{aligned} 1 &\leq \sqrt{r^2 (\cos(\varphi))^2 (\cos(\theta))^2 + r^2 (\sin(\varphi))^2 (\cos(\theta))^2 + r^2 (\sin(\theta))^2} \\ &= \sqrt{r^2 (\cos(\theta))^2 + r^2 (\sin(\theta))^2} = r \leq 2. \end{aligned}$$

- (ii) Der Abstand eines Punktes $(x, y, z)^T$ zur z -Achse ist gegeben durch $\sqrt{x^2 + y^2}$. Wir erhalten also:

$$d(r, \varphi, \theta) = \sqrt{r^2 (\cos(\varphi))^2 (\cos(\theta))^2 + r^2 (\sin(\varphi))^2 (\cos(\theta))^2} = r |\cos(\theta)| .$$

- (iii) Sei $\tilde{S} := I_r \times I_\varphi \times I_\theta$.

Das Trägheitsmoment bezüglich einer Achse ist gegeben durch

$$\int_S \rho(x, y, z) (\tilde{d}(x, y, z))^2 d(x, y, z)$$

mit Abstand \tilde{d} zur entsprechenden Achse. Mit dem Transformationssatz erhalten wir entsprechend in Kugelkoordinaten:

$$\int_S \rho(x, y, z) (\tilde{d}(x, y, z))^2 d(x, y, z) = \int_{\tilde{S}} 2(r \cos(\theta))^2 \cdot r^2 \cos(\theta) d(r, \varphi, \theta) .$$

Wir erhalten hieraus mit (i) und (ii) und der Kettenregel:

$$\begin{aligned} \Theta &= \int_1^2 \int_0^{2\pi} \int_{-\frac{\pi}{2}}^{\frac{\pi}{2}} 2r^4 (\cos(\theta))^3 d\theta d\varphi dr \\ &= \int_1^2 2r^4 dr \cdot \int_0^{2\pi} 1 d\varphi \cdot \int_{-\frac{\pi}{2}}^{\frac{\pi}{2}} \cos(\theta) (1 - (\sin(\theta))^2) d\theta \\ &= \left[\frac{2}{5} r^5 \right]_1^2 \cdot 2\pi \cdot \left[\sin(\theta) - \frac{1}{3} (\sin(\theta))^3 \right]_{-\frac{\pi}{2}}^{\frac{\pi}{2}} \\ &= \underbrace{\left(\frac{2}{5} (32 - 1) \right)}_{=\frac{62}{5}} \cdot \underbrace{\left(1 - \frac{1}{3} - \left(-1 + \frac{1}{3} \right) \right)}_{=\frac{4}{3}} \\ &= \frac{496\pi}{15} . \end{aligned}$$

Aufgabe 3 (3 Punkte)

Die 2π -periodische, gerade Funktion $f: \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$ sei auf $[-\pi, \pi)$ gegeben durch

$$f(t) := 2 + \frac{3\pi}{8} |\sin(t)| \cos(t).$$

Bestimmen Sie die Koeffizienten a_1 und b_1 der zugehörigen Fourierreihe.

Lösungsweg: Aus Symmetriegründen ($f(t) = f(-t)$) gilt $b_1 = 0$.

Wir berechnen:

$$\begin{aligned} a_1 &= \frac{1}{\pi} \int_{-\pi}^{\pi} 2 \cos(t) + \frac{3\pi}{8} |\sin(t)| (\cos(t))^2 dt = \\ &= 0 + 2 \int_0^{\pi} \frac{3}{8} \sin(t) (\cos(t))^2 dt. \end{aligned}$$

Mittels der Substitution $x = \cos(t)$ – und somit $x'(t) = -\sin(t)$ – erhalten wir hieraus

$$\begin{aligned} a_1 &= \int_1^{-1} -\frac{3}{4} x^2 dt = \int_{-1}^1 \frac{3}{4} x^2 dt \\ &= \left[\frac{1}{4} x^3 \right]_{-1}^1 = \frac{1}{4} (1^3 - (-1)^3) = \frac{1}{2}. \end{aligned}$$

Aufgabe 4 (1+2+4=7 Punkte)

Gegeben sei der Parameter $\omega \in (0, \infty)$ sowie die Funktion

$$b_\omega: [0, \infty) \rightarrow \mathbb{R}, t \mapsto e^{-t\omega t}.$$

(i) Begründen Sie, ob b_ω von exponentieller Ordnung γ für ein geeignetes $\gamma > 0$ ist.

(ii) Bestimmen Sie die Laplace-Transformierte

$$(\mathcal{L}b_\omega)(z)$$

für $z \in \mathbb{C}$ mit $\operatorname{Re}(z) > 0$.

(iii) Lösen Sie mittels (ii) das folgende AWP:

$$\begin{aligned} y'(t) + y(t) &= b_\omega(t) \\ y(0) &= 0 \end{aligned}$$

Hinweis: Greifen Sie auf die bekannten Rechenregeln und Beispiele aus dem Skript zurück.

Lösungsweg:

(i) Für $t \geq 0$ gilt:

$$|b_\omega(t)| = |e^{-t}\omega t| \leq |\omega t|.$$

Da Polynome von exponentieller Ordnung für beliebiges $\gamma > 0$ sind, trifft dies auch auf b_ω zu.

(ii) Es gilt:

$$\begin{aligned}(\mathcal{L}b_\omega)(z) &= \omega(\mathcal{L}(te^{-t}))(z) \\ &= \omega(\mathcal{L}(t^1))(z+1) \\ &= \omega \cdot \frac{1}{(z+1)^2}.\end{aligned}$$

(iii) Wir erhalten mit (ii):

$$\begin{aligned}\frac{\omega}{(z+1)^2} &= (\mathcal{L}b_\omega)(z) = (\mathcal{L}(y' + y))(z) \\ &= (\mathcal{L}y')(z) + (\mathcal{L}y)(z) = z(\mathcal{L}y)(z) - y(0) + (\mathcal{L}(y))(z),\end{aligned}$$

woraus sich mit $y(0) = 0$

$$\mathcal{L}(y) = \frac{\omega}{(z+1)^3}$$

ergibt und somit

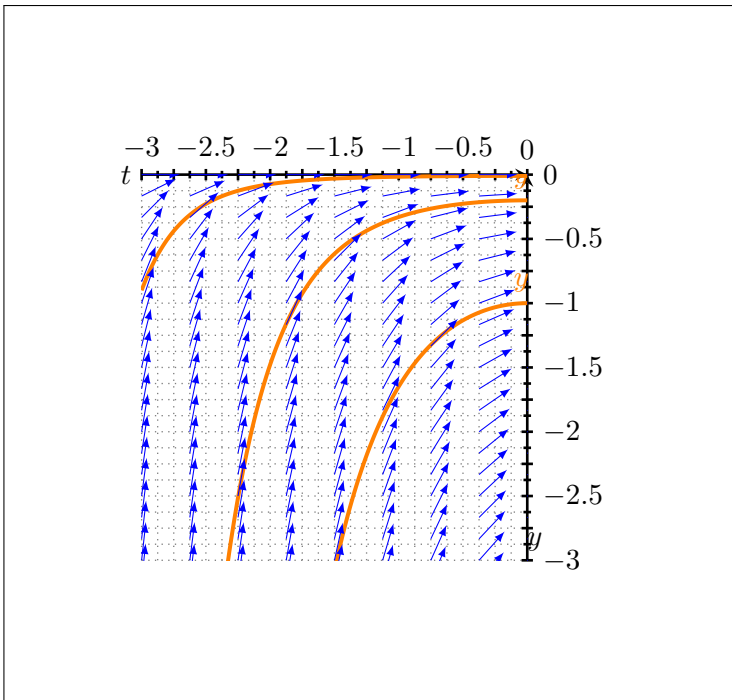
$$\begin{aligned}y(t) &= \left(\mathcal{L}^{-1} \left(\frac{\omega}{(z+1)^3} \right) \right) (t) \\ &= e^{-t} \cdot \frac{\omega}{2} \left(\mathcal{L}^{-1} \left(\frac{2}{z^3} \right) (t) \right) \\ &= \frac{\omega}{2} t^2 e^{-t}.\end{aligned}$$

Aufgabe 5 (2+2=4 Punkte)

- (i) Skizzieren Sie das Richtungsfeld der skalaren Differentialgleichung

$$y'(t) = t \cdot y(t)$$

für $-3 \leq t \leq 0$ sowie $-3 \leq y \leq 0$ und zeichnen Sie eine mögliche Lösung der Gleichung. Verwenden Sie hierfür das nachfolgend bereitgestellte Koordinatensystem.



y_1, y_2, y_3 : Drei Beispiele für mögliche Lösungen.

- (ii) Gegeben sei das Differentialgleichungssystem

$$y'(t) = Ay(t), \quad A := \begin{pmatrix} -4 & -2 \\ 2 & -4 \end{pmatrix}.$$

Die Matrix A besitzt die Eigenwerte $\lambda_1 = -4 + 2i$ und $\lambda_2 = -4 - 2i$ mit den jeweiligen Eigenvektoren

$$v_1 := \begin{pmatrix} i \\ 1 \end{pmatrix}, \quad v_2 := \begin{pmatrix} -i \\ 1 \end{pmatrix}.$$

Bestimmen Sie ein Fundamentalsystem reeller Lösungen des Differentialgleichungssystems $y'(t) = Ay(t)$:

$$\left\{ e^{-4t} \left(\begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix} \cos(2t) - \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix} \sin(2t) \right), e^{-4t} \left(\begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix} \sin(2t) + \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix} \cos(2t) \right) \right\}$$

Lösungsweg:

- (i) Skizze des Richtungsfeldes mit möglichen Lösungen y_1, y_2, y_3 : Siehe Abbildung. Wichtig: Da es $t \cdot y(t)$ ist, muss man einen Unterschied zwischen Pfeilen in der gleichen Zeile erkennen.
- (ii) Ein Fundamentalsystem für reelle Lösungen des Differentialgleichungssystems ist sofort gegeben durch Satz 17.3.4:

$$\left\{ e^{-4t} \left(\begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix} \cos(2t) - \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix} \sin(2t) \right), e^{-4t} \left(\begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix} \sin(2t) + \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix} \cos(2t) \right) \right\}.$$

Aufgabe 6 (4 Punkte)

Lösen Sie das Anfangswertproblem

$$y' \sin(t) - y \cos(t) = \sin^3(t), \quad y\left(\frac{\pi}{2}\right) = 2$$

mit Hilfe der Variation der Konstanten.

Lösungsweg:

Zuerst wird die homogene DGL durch Trennung der Variablen gelöst:

$$\begin{aligned} y' \sin(t) - y \cos(t) = 0 &\Rightarrow y' \sin(t) = \frac{dy}{dt} \sin(t) = y \cos(t) \Rightarrow \frac{dy}{y} = \frac{\cos(t)}{\sin(t)} dt \\ &\Rightarrow \int \frac{dy}{y} = \int \frac{\cos(t)}{\sin(t)} dt \Rightarrow \ln |y| = \ln |\sin(t)| + \ln |C| = \ln |C \sin(t)| \\ &\Rightarrow y = \pm C \sin(t) = K \sin(t). \end{aligned}$$

Variation der Konstanten: $K = K(t)$ setzen und ableiten ergibt:

$$K'(t) \sin(t) + \cos(t)K(t).$$

Für die DGL ergibt sich somit

$$\begin{aligned} y' = K'(t) \sin(t) + \cos(t)K(t) &\Rightarrow (K'(t) \sin(t) + \cos(t)K(t)) \sin(t) - K(t) \sin(t) \cos(t) = \sin^3(t) \\ &\Rightarrow K'(t) \sin^2(t) = \sin^3(t) \Rightarrow K'(t) = \sin(t) \\ &\Rightarrow K(t) = \int \sin(t) dt = -\cos(t) + C \\ &\Rightarrow y = (-\cos(t) + C) \sin(t). \end{aligned}$$

Anfangsbedingung liefert $C = 2$.

Es ist zu beachten, dass das Teilen durch $\sin(t)$ erlaubt ist, da $\sin(t) = 0$ nur an einzelnen Stellen – d.h. für eine diskrete, nicht-dichte Teilmenge – gilt und die Integration für die dazwischenliegenden Intervalle sinnvoll durchgeführt werden kann.

Aufgabe 7 (1+1+1+3+1=7 Punkte)

Gegeben sei das Differentialgleichungssystem

$$y_1' = y_1 + y_2 + e^t, \quad y_2' = y_2. \quad (1)$$

- (i) Schreiben Sie das System (1) in der Form $y' = Ay + b(t)$, mit $A \in \mathbb{R}^{2 \times 2}$ und $b(t), y(t) \in \mathbb{R}^2$.

$$y' = \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 0 & 1 \end{pmatrix} y + \begin{pmatrix} e^t \\ 0 \end{pmatrix} = Ay + b(t) \text{ mit } A := \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 0 & 1 \end{pmatrix} \text{ und } b(t) := \begin{pmatrix} e^t \\ 0 \end{pmatrix}.$$

- (ii) Begründen Sie, ob das System (1) autonom ist.

Weil (1) von der Form $y' = f(t, y)$ ist und $t \mapsto f(t, y) := Ay + b(t)$ nicht konstant ist für ein (alle) $y \in \mathbb{R}^2$, ist (1) nicht autonom.

- (iii) Ist das homogene System $y' = Ay$ stabil?

Nein, da beide Eigenwerte $\lambda_{1,2} = 1$ keine negativen Realteile besitzen.

- (iv) Geben Sie ein Fundamentalsystem reeller Lösungen des homogenen Systems $y' = Ay$ an.

$$\left\{ e^t \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix}, e^t \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix} + te^t \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix} \right\}$$

- (v) Bestimmen Sie die Lösung des zum System (1) gehörigen Anfangswertproblems mit Anfangsbedingung $y(0) = (1, 1)^T$.

$$y(t) = e^t \begin{pmatrix} 2t + 1 \\ 1 \end{pmatrix}$$

Lösungsweg:

- (iii) Die Eigenwerte berechnen oder ablesen. Die Eigenwerte sind $\lambda_{1/2} = 1$.

(iv) Berechnung über Fall c) aus der Vorlesung. Doppelter EW mit EV sind

$$\lambda_{1/2} = 1, \quad v_{1/2} = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix}.$$

Nun brauchen wir noch den Nebenvektor w :

$$(A - \lambda I)w = v \Leftrightarrow \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 0 & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} c \\ d \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix}.$$

Daraus folgt $d = 1$ und c beliebig, wir wählen $c = 0$. Einsetzen in Formel liefert

$$\left\{ e^t \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix}, e^t \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix} + te^t \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix} \right\}.$$

(v) Aufgrund von Korollar 17.3.14 ist die Lösung y des zu (1) gehörigen Anfangswertproblems mit Anfangsbedingung $y(0) = y_0$ mit $y_0 := (1, 1)^\top$ gegeben durch

$$\begin{aligned} y(t) &= e^{At}y_0 + \int_0^t e^{A(t-s)}b(s)ds \\ &= \begin{pmatrix} e^t & te^t \\ 0 & e^t \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix} + \int_0^t \begin{pmatrix} e^s \\ 0 \end{pmatrix} ds \\ &= \begin{pmatrix} (1+t)e^t \\ e^t \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} te^t \\ 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} (1+2t)e^t \\ e^t \end{pmatrix}. \end{aligned}$$
