2. Zylinderkoordinaten

In vielen Fällen ist es zweckmäßig der Problemstellung angepasste Koordinaten zu verwenden, wie z. B. die Zylinderkoordinaten $\xi^1 = \rho$, $\xi^2 = \varphi$, $\xi^3 = z$.

Der Zusammenhang mit den kartesischen Koordinaten ist gegeben durch

$$x_1 = \rho \cos \varphi \quad (1)$$

$$x_2 = \rho \sin \varphi \quad (2)$$

$$x_3 = z \quad (3)$$

(a) Berechnen Sie die Basisvektoren

$$\underline{e}_i = \frac{\partial \underline{x}}{\partial \xi_i} \quad ,$$

wobei $\underline{x} = (x_1, x_2, x_3)$ sei und normieren Sie diese. Die normierten Basisvektoren bezeichnen wir mit $\hat{\underline{e}}_i$.

(b) Stellen Sie $\underline{x}$ in der Basis $\{\hat{\underline{e}}_i\}$ dar und berechnen Sie die Geschwindigkeit $\underline{v} = \dot{\underline{x}}$.

Bitte wenden $\longrightarrow$

3. Linienintegral

Als Linienintegral bezeichnen wir das Integral über ein Vektorfeld $\underline{F}$ längs eines Weges $\underline{s}(t)$:

$$\int_{\underline{x}_0}^{\underline{x}_1} \underline{F} d\underline{s} = \int_{t_0}^{t_1} \underline{F}(\underline{s}(t)) \frac{d\underline{s}(t)}{dt} dt \quad .$$

Bestimmen sie das Linienintegral von $\underline{A}$ von $\underline{x}_0 = (-1, 0, 0)$ nach $\underline{x}_1 = (1, 0, 0)$ für die Wege

$$\underline{s}_1(t) = (2t - 1, 0, 0) \quad t \in [0, 1]$$

$$\underline{s}_2(t) = (\cos t, \sin t, 0) \quad t \in [\pi, 0]$$

Die Bogenlänge $s(t)$ einer Kurve $\underline{s}(t)$ ist gegeben durch

$$s(t) = \int_{\underline{x}_0}^{\underline{x}_1} |d\underline{s}| = \int_{t_0}^{t_1} \left| \frac{d\underline{s}(t)}{dt} \right| dt \quad .$$

Berechnen Sie die Bogenlängen von $\underline{s}_1(t)$ und $\underline{s}_2(t)$.

4. Differentialgleichungen I

Lösen sie folgende Differentialgleichungen

(a) $y'(x) = -xy(x)$

(b) $\dot{x}^2 + x = U$

(c) $y'' - 3y' + y = 0$