



1. Differentialoperatoren

- Der Gradient eines skalaren Potentials $\Phi(\underline{r})$ ist als

$$\partial_{\underline{r}}\Phi(\underline{r}) = \underline{A}(\underline{r}) \quad (1)$$

definiert. Dabei zeigt \underline{A} in Richtung der stärksten Änderung von Φ .

- Die Divergenz eines Vektorfeldes $\underline{B}(\underline{r})$ ist als

$$\partial_{\underline{r}} \cdot \underline{B}(\underline{r}) = f(\underline{r}) \quad (2)$$

definiert. Dabei stellt f die Quellstärke von \underline{B} dar.

- Die Rotation eines Vektorfeldes \underline{B} ist als

$$\partial_{\underline{r}} \times \underline{B}(\underline{r}) = \underline{C}(\underline{r}) \quad (3)$$

definiert. Dabei stellt \underline{C} die Wirbelstärke von \underline{B} dar.

- (a) Es seien \underline{r} und \underline{r}' zwei unterschiedliche Ortsvektoren und r bzw. r' deren Beträge. Berechnen Sie

i. $\partial_{\underline{r}} r$	iv. $\partial_{\underline{r}'} \underline{r} - \underline{r}' $	vii. $\partial_{\underline{r}'} \frac{1}{ \underline{r} - \underline{r}' }$
ii. $\partial_{\underline{r}} \cdot \underline{r}$	v. $\partial_{\underline{r}'} \frac{1}{r'}$	viii. $\partial_{\underline{r}} (\ln r)$
iii. $\partial_{\underline{r}} \underline{r} - \underline{r}' $	vi. $\partial_{\underline{r}} \frac{1}{ \underline{r} - \underline{r}' }$	

- (b) (optional):

Es sei $\underline{A}(x, y, z) = \begin{pmatrix} x - 2y \\ 2x \\ -\frac{1}{2}(x^2 + y^2) \end{pmatrix}$, $\Phi(x, y, z) = -4xy^2 - 3xz + 8yz^3$ und $\underline{B} = \partial_{\underline{r}}\Phi$.

Berechnen Sie $\partial_{\underline{r}} \cdot \underline{A}$, $\partial_{\underline{r}} \times \underline{A}$, $\partial_{\underline{r}} \times \underline{B}$ und $\partial_{\underline{r}} \cdot (\partial_{\underline{r}} \times \underline{A})$.

2. Linienintegral

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

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

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

$$\underline{s}_1(t) = \begin{pmatrix} 2t - 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}, \quad t \in [0, 1] \quad \text{und} \quad \underline{s}_2(t) = \begin{pmatrix} \cos t \\ \sin t \\ 0 \end{pmatrix}, \quad t \in [\pi, 0] \quad .$$

Bitte wenden \rightarrow

(b) 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 $\underline{s}_2(t)$.

3. Differentialgleichungen (optional)

Lösen Sie folgende Differentialgleichungen

(a) $y'(x) = -xy(x) + Ux$, $U = const$

(b) $\dot{x}^2 + x = 0$

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