

• Hausaufgabe Lösungen der Sitzungsübung 10

Gezeigt ist die Existenz eines für alle $x \in \mathbb{R}$ stetigen und differenzierbaren $u = u(x, y) \in C^1(\mathbb{R}^2)$ (d.h. u_x und u_y stetige Ableitungen). Sei diese u die Lösung der R.

Zurück zu der ersten Aufgabe:

$$J = \iint_R f(x, y, u, u_x, u_y) dx dy$$

$$\text{d.h. } u_x = \frac{\partial u}{\partial x}, \quad u_y = \frac{\partial u}{\partial y}$$

Zu beweisen: Unter Voraussetzung einer stetigen partiellen Ableitung $u_{xy} = u_{yx}$ ist die Funktion J eine stetige Funktion der partiellen Ableitungen u_x und u_y .

Dazu sei die Definition von $J = \int f(x, y, u) dx$

$$\text{Gezeigt: } u = u(x, y, a) = u(x, y, 0) + a u_x(x, y)$$

$$\text{d.h. } u(x, y) \in C^1(\mathbb{R}^2) \text{ für } a = 0 \text{ für } J.$$

Auftrag: in der nächsten Sitzung:

$$S_2 = \frac{\partial f}{\partial a} = \frac{1}{\Delta a} \iint_R f(u, u_x, u_y) dx dy = \iint_R \frac{\partial f}{\partial a} dx dy$$

$$\frac{\partial f}{\partial a} = \frac{\partial f}{\partial u} \frac{\partial u}{\partial a} + \frac{\partial f}{\partial u_x} \frac{\partial u_x}{\partial a} + \frac{\partial f}{\partial u_y} \frac{\partial u_y}{\partial a} \Rightarrow$$

$$\Rightarrow S_2 = \iint_R \left(u \frac{\partial f}{\partial u} + u_x \frac{\partial f}{\partial u_x} + u_y \frac{\partial f}{\partial u_y} \right) dx dy$$

Rechnung

Frage! Der Impuls zur numerischen Approximation obereinige Gleichungen zu erhalten.

Gleich:

$$\begin{aligned} \frac{\partial}{\partial x} \left(u \frac{\partial f}{\partial u_x} \right) &= \underline{u_x \frac{\partial f}{\partial u_x}} + \underline{u \frac{\partial}{\partial x} \frac{\partial f}{\partial u_x}} \\ \frac{\partial}{\partial y} \left(u \frac{\partial f}{\partial u_y} \right) &= \underline{u_y \frac{\partial f}{\partial u_y}} + \underline{u \frac{\partial}{\partial y} \frac{\partial f}{\partial u_y}} \end{aligned} \quad \Rightarrow$$

$$\left\{ \begin{array}{l} u_x \frac{\partial f}{\partial u_x} = \frac{\partial}{\partial x} \left(u \frac{\partial f}{\partial u_x} \right) - u \frac{\partial}{\partial x} \frac{\partial f}{\partial u_x} \\ u_y \frac{\partial f}{\partial u_y} = \frac{\partial}{\partial y} \left(u \frac{\partial f}{\partial u_y} \right) - u \frac{\partial}{\partial y} \frac{\partial f}{\partial u_y} \end{array} \right. \quad \begin{array}{l} \rightarrow \text{Ankatalogen} \\ \text{Ges. obereinigt} \end{array}$$

$$\left\{ \begin{array}{l} u_x \frac{\partial f}{\partial u_x} = \frac{\partial}{\partial x} \left(u \frac{\partial f}{\partial u_x} \right) - u \frac{\partial}{\partial x} \frac{\partial f}{\partial u_x} \\ u_y \frac{\partial f}{\partial u_y} = \frac{\partial}{\partial y} \left(u \frac{\partial f}{\partial u_y} \right) - u \frac{\partial}{\partial y} \frac{\partial f}{\partial u_y} \end{array} \right. \quad \begin{array}{l} \rightarrow \text{Ankatalogen} \\ \text{Ges. obereinigt} \end{array}$$

$$\begin{aligned} \delta J &= \iint_R \left[u \frac{\partial f}{\partial u} + \frac{\partial}{\partial x} \left(u \frac{\partial f}{\partial u_x} \right) - u \frac{\partial^2}{\partial x^2} \frac{\partial f}{\partial u_x} + \right. \\ &\quad \left. + \frac{\partial}{\partial y} \left(u \frac{\partial f}{\partial u_y} \right) - u \frac{\partial^2}{\partial y^2} \frac{\partial f}{\partial u_y} \right] dx dy \\ &= \iint_R u \left(\frac{\partial f}{\partial u} - \frac{\partial}{\partial x} \frac{\partial f}{\partial u_x} - \frac{\partial}{\partial y} \frac{\partial f}{\partial u_y} \right) dx dy + \\ &\quad + \iint_R \left[\frac{\partial}{\partial x} \left(u \frac{\partial f}{\partial u_x} \right) + \frac{\partial}{\partial y} \left(u \frac{\partial f}{\partial u_y} \right) \right] dx dy \end{aligned}$$

• Isto é definido sobrepõe-se a Euler Green:

① Euler Green:

$$\iint_R \left(\frac{\partial P}{\partial x} - \frac{\partial Q}{\partial y} \right) dx dy = \int_C P dx + Q dy$$

onde:

$$Q = u \frac{\partial f}{\partial u_x}, \quad P = -u \frac{\partial f}{\partial u_y}$$

Portanto é definido sobreposta função:

$$\int_P dx + Q dy = \int_P \left(-u \frac{\partial f}{\partial u} dx + u \frac{\partial f}{\partial x} dy \right) = 0$$

↳ Abhängigkeit

$$\int u = 0$$

Zurück zur Ableitung der Gleichungssysteme
Untersuchung des Fehlers für die Anpassung:

$$S_J = \frac{\partial J}{\partial a} = 0$$

$$\Rightarrow \iint_P u \left(\frac{\partial f}{\partial u} - \frac{\partial}{\partial x} \frac{\partial f}{\partial u} - \frac{\partial}{\partial y} \frac{\partial f}{\partial u} \right) dx dy = 0, \quad \forall u$$

$$\Rightarrow \boxed{\frac{\partial f}{\partial u} - \frac{\partial}{\partial x} \frac{\partial f}{\partial u} - \frac{\partial}{\partial y} \frac{\partial f}{\partial u} = 0}$$

Dreidimensionale Green: $Q = x$, $P = 0$

$$\iint_R dx dy = \int_r x dy$$

$Q = 0$, $P = y$

$$-\iint_R dx dy = \int_r y dx$$

$$\left. \begin{array}{l} P = \iint_R dx dy = \int_r x dy \\ Q = -\int_r y dx \end{array} \right\} \Rightarrow A = \frac{1}{2} \int_r (x dy - y dx)$$

Nur ein Vektorfeld ist integrierbar?

Mehrere Vektorfelder sind integrierbar
oder integrierbar sind nur
die Vektorfelder mit den charakteristischen.

Parameterdarstellung

Die Vektoren sind entlang einer Kurve definiert
durch Parameter: $x = x(t)$, $y = y(t)$

○ Loxodrome kürze, $x = \cos t$, $y = \sin t$, $0 \leq t \leq 2\pi$

$$\int r x dy = \int_0^{2\pi} \cos t (\cos t) dt = \int_0^{2\pi} \cos^2 t dt$$

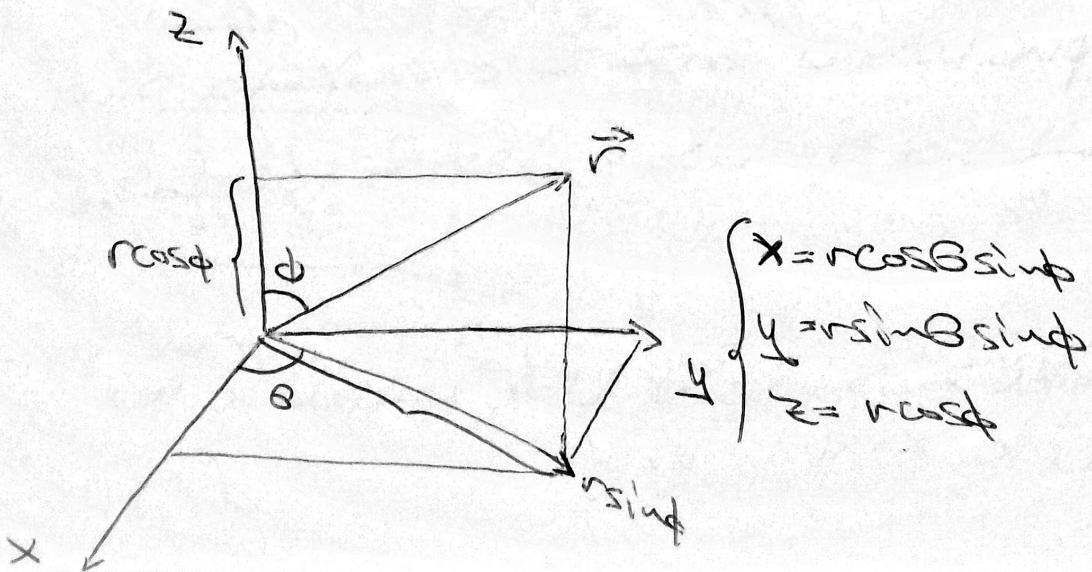
$$\int r y dx = \int_0^{2\pi} \sin t (-\sin t) dt = \int_0^{2\pi} -\sin^2 t dt$$

$$A = \frac{1}{2} \int_0^{2\pi} (\cos^2 t + \sin^2 t) dt = \frac{1}{2} \int_0^{2\pi} dt = \frac{1}{2} 2\pi = \pi$$

Astman

• Einheitszentrische Kugel in kartesischen Koordinaten (\mathbb{R}^3) mit
am Ort konstantem Radius r (oder $r = -\frac{dN}{dr}$).
• Nahe bei einer sogenannten Lagrange ge
schwankt's Kurvenlängen.

Möhr



$$\text{Erläuterung: } x^2 + y^2 + z^2 = r^2 \cos^2\theta \sin^2\phi + r^2 \sin^2\theta \sin^2\phi + r^2 \cos^2\phi = r^2$$

HAMILTONIAN LAGRANGE: Bei dieser.

$$L = T - V = \frac{1}{2} m (\dot{x}^2 + \dot{y}^2 + \dot{z}^2) - V(r)$$

$$\dot{x} = \frac{dx}{dt} = \frac{d}{dt} (r \cos \theta \sin \phi) = r \cos \theta \sin \phi \dot{\theta} + r \sin \theta \cos \phi \dot{\phi}$$

$$+ r \cos \theta \cos \phi \dot{\phi}$$

$$\dot{y} = \frac{dy}{dt} = \frac{d}{dt} (r \sin \theta \sin \phi) = r \sin \theta \sin \phi \dot{\theta} + r \cos \theta \sin \phi \dot{\phi}$$

$$+ r \sin \theta \cos \phi \dot{\phi}$$

$$\dot{z} = \frac{dz}{dt} = \frac{d}{dt} (r \cos \phi) = r \cos \phi \dot{\theta} - (-r \sin \phi \dot{\phi}) = r \cos \phi \dot{\theta} + r \sin \phi \dot{\phi}$$

Orbit:

$$\ddot{r} = \frac{m}{2} (r^2 + r^2 \sin^2 \phi \dot{\theta}^2 + r^2 \dot{\phi}^2)$$

$$L = \frac{1}{2} m (r^2 + r^2 \sin^2 \phi \dot{\theta}^2 + r^2 \dot{\phi}^2) - V(r)$$

HAMILTONIAN EULER Gleichungen:

$$\boxed{\frac{\partial L}{\partial r} - \frac{d}{dt} \frac{\partial L}{\partial \dot{r}} = 0} \Rightarrow$$

$$\frac{1}{2} m (2r \sin^2 \phi \dot{\theta}^2 + 2r \dot{\phi}^2) - \frac{dV}{dr} - \frac{d}{dt} \left(\frac{1}{2} m r^2 \right) = 0 \Rightarrow$$

$$\Rightarrow \omega \ddot{\phi} = m(r \sin^2 \phi \dot{\theta}^2 + r \dot{\phi}^2) - \frac{L^2}{r^2}$$

$$\boxed{\frac{\partial L}{\partial \theta} - \frac{d}{dt} \frac{\partial L}{\partial \dot{\theta}} = 0} \Rightarrow 0 - \frac{d}{dt} \frac{\partial L}{\partial \dot{\theta}} = 0$$

Αρχική ποσοτητική συνθήκη της κίνησης
είναι $\frac{\partial L}{\partial \dot{\theta}} = c \Rightarrow \int r^2 \sin^2 \phi \dot{\theta}^2 d\theta = c \Rightarrow$

$$\Rightarrow \boxed{r^2 \sin^2 \phi \dot{\theta}^2 = \frac{c}{m} = \tilde{c}}$$

$$\boxed{\frac{\partial L}{\partial \phi} - \frac{d}{dt} \frac{\partial L}{\partial \dot{\phi}} = 0} \Rightarrow \cancel{m(r^2 \dot{\theta} \sin \phi \cos \phi \dot{\theta}^2)} - \frac{d}{dt} (\cancel{m r^2 \dot{\phi}}) = 0$$

$$\Rightarrow r^2 \sin \phi \cos \phi \dot{\theta}^2 - \frac{d}{dt} (r^2 \dot{\phi}) = 0$$

$$\Rightarrow r^2 \dot{\phi}^2 + 2r \dot{r} \dot{\phi} = r^2 \sin \phi \cos \phi \dot{\theta}^2$$

- 105 -

Aktion①

Να επισημάνετε την ρόλο ηγετών που $r^2 \sin^2 \theta = C$ σε
εμπειρικές συνεπαγθέτες.

↳ Αρχι ηγετών
των Σιριακών

Aktion②

U.S. σε αρχήν $H = T + Y$ στην σιδηροδρόμη.

Aktion③ ④

Να ενδιαφέρεται στην διαδικασία σε πολιτικές συνεπαγθέτες
και να διηγείται την λειτουργία της ρόλου της
Νεαρών. Από την ανταντεστάσεις να διηγείται
την ποσότητα της στην επικόπτια επίδειξη.