

4 Mathematik für Physiker III

4.1 Jacobi-Matrix

Gegeben ist $f : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$ $f(x, y) = xy + \frac{x}{y}$. Zu bestimmen ist $J_f(1, -1)$. Wir bestimmen die partiellen Ableitungen an der Stelle $(1, -1)$.

$$\begin{aligned}\frac{\partial f(x, y)}{\partial x} &= y + \frac{1}{y} \\ \frac{\partial f(1, -1)}{\partial x} &= -2 \\ \frac{\partial f(x, y)}{\partial y} &= x - \frac{x}{y^2} \\ \frac{\partial f(1, -1)}{\partial y} &= 0\end{aligned}$$

Daraus folgt:

$$J_f(1, -1) = (-2, 0).$$

4.2 Totale Differenzierbarkeit

Gegeben ist $f(x, y) = \sqrt[3]{x^3 + y^3}$. Wir berechnen zunächst die partiellen Ableitungen im Ursprung in x - und y -Richtung um dann die totale Differenzierbarkeit im Ursprung zu überprüfen.

$$\begin{aligned}\frac{\partial f}{\partial x}(0, 0) &= \lim_{h \rightarrow 0} \frac{f(h, 0) - \overbrace{f(0, 0)}^{=0}}{h} \\ &= \lim_{h \rightarrow 0} \frac{\sqrt[3]{h^3 + 0}}{h} \\ &= \lim_{h \rightarrow 0} \frac{h}{h} = 1\end{aligned}$$

$$\begin{aligned}\frac{\partial f}{\partial y} &= \lim_{h \rightarrow 0} \frac{f(0, h) - f(0, 0)}{h} \\ &= 1\end{aligned}$$

f total differenzierbar in $(0, 0)$ ist gleichbedeutend mit $\exists \rho(x) \in O\left(\frac{1}{r}\right) : f\left((0, 0) + \vec{h}\right) = f(0, 0) + J_f(0, 0) \cdot \vec{h} + \left|\vec{h}\right| \rho(\vec{h})$ in einer kleinen Umgebung von $(0, 0)$. In die gegebene Gleichung können wir für den konkreten Fall einsetzen und nach ρ auflösen. Um die totale Differenzierbarkeit zu überprüfen, werden wir die kleine Verrückung $\vec{h} = (h_1, h_2)$ mit $h_1 = h_2 = h$ benutzen

$$\begin{aligned}
f\left((0,0) + \vec{h}\right) &= f(0,0) + (1,1) \cdot \vec{h} + \left|\vec{h}\right| \rho(\vec{r}) \\
\leadsto f(h_1, h_2) &= 0 + (1,1) \cdot (h_1, h_2) + \sqrt{h_1^2 + h_2^2} \rho(\vec{h}) \\
\leadsto &= h_1 + h_2 + \rho(\vec{h}) \\
\leadsto \rho(\vec{h}) &= \frac{\sqrt[3]{h_1^3 + h_2^3} - h_1 - h_2}{\sqrt{h_1^2 + h_2^2}} \\
&= \frac{\sqrt[3]{2h^3} - 2h}{\sqrt{2}h} = \frac{h}{h} \cdot \frac{\sqrt[3]{2} - 2}{\sqrt{2}} \neq 0
\end{aligned}$$

4.3 Gradient eines Skalarfeldes

Gegeben ist

$$f(x, y, z) = x^3 + y^3 + z^3 - 3xyz.$$

Der Gradient lautet:

$$\vec{\nabla} f = \begin{pmatrix} 3x^2 - 3yz \\ 3y^2 - 3xz \\ 3z^2 - 3xy \end{pmatrix}.$$

a) Die Punkte im Gradientenfeld, die senkrecht auf der z -Achse stehen erfüllen die Gleichung:

$$\vec{\nabla} f \cdot (0, 0, \gamma) = 0,$$

wobei $\gamma \in \mathbb{R}$. Das bedeutet:

$$\begin{aligned}
z^2 &= xy \\
\leadsto \{(x, y, z) : z^2 = xy\}
\end{aligned}$$

Die Menge bildet zwei abgeplattete Kegel, die mit der Spitze den Ursprung berühren und sowohl die x - und y -Achse als auch die $(1,1,1)$ -Achse umfasst.

b) Die Punkte, die im Gradientenfeld parallel zur z -Achse stehen erfüllen, da das Kreuzprodukt verschwinden muss:

$$\begin{aligned}
\text{I } 3x^2 - 3yz &= 0 \\
\text{II } 3y^2 - 3xy &= 0.
\end{aligned}$$

Umformen liefert:

$$\begin{aligned}
\text{I } x^2 &= yz \\
\text{II } y^2 &= xy \Leftrightarrow x = y
\end{aligned}$$

Einsetzen liefert:

$$\begin{aligned} \text{I } x^2 &= xz \Leftrightarrow x = z \\ \text{II } y^2 &= yz \Leftrightarrow y = z \end{aligned}$$

Dies gilt jedoch nur für den Fall $x \neq 0$ und $y \neq 0$. Somit folgt $x = y = z$.

$$\rightsquigarrow \{(x, y, z) : x = y = z\}.$$

Die Punkte bilden also die Ursprungsgerade in $(1, 1, 1)$ -Richtung (dies ist wie beim Nullvektor, da der Nullvektor jedoch auf jedem Vektor senkrecht steht und zu jedem Vektor parallel ist, gilt dies).

Für den Fall, dass $x = 0, y = 0$ folgt automatisch $x = y = z = 0$:

$$\rightsquigarrow \{(x, y, z) : x = y = z = 0\}.$$

Hierbei befinden wir uns im Punkt $(0, 0, 0)$.

c) Die Punkte, die im Gradientenfeld zum Nullvektor werden erfüllen:

$$\vec{\nabla} f = \vec{0} = \begin{pmatrix} 3x^2 - 3yz \\ 3y^2 - 3xz \\ 3z^2 - 3xy \end{pmatrix}$$

Durch Umstellen erhält man die 3 Gleichungen:

$$\begin{aligned} x &= \frac{yz}{x} = \frac{y^2}{z} = \frac{z^2}{y} \\ y &= \frac{xz}{y} = \frac{y^2}{x} = \frac{x^2}{z} \\ z &= \frac{xy}{z} = \frac{y^2}{x} = \frac{x^2}{y} \end{aligned}$$

Was wiederum auf

$$x = y = z$$

$$\rightsquigarrow \{(x, y, z) : x = y = z\}$$

führt. Die Punkte bilden also die Ursprungsgerade in $(1, 1, 1)$ -Richtung.

4.4 Gradientenfeld und Beschränktheit

Gegeben ist

$$g : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}$$

auf ganz \mathbb{R}^3 definiert und in C^1 und $f(x, y, z) = \vec{\nabla} g(x, y, z)$ mit

$$\|f(x, y, z)\| \leq \frac{C}{r^{1+\varepsilon}} \quad r = \sqrt{x^2 + y^2 + z^2}, \quad \varepsilon > 0.$$

Es ist zu zeigen, dass g beschränkt ist.

Es gilt für $r > 1$:

$$g(x, y, z) = g\left(\frac{x}{r}, \frac{y}{r}, \frac{z}{r}\right) + \int_1^r \frac{d}{dt} g\left(t \frac{x}{r}, t \frac{y}{r}, t \frac{z}{r}\right) dt$$

wobei

$$\begin{aligned} \frac{d}{dt} g\left(t \frac{x}{r}, t \frac{y}{r}, t \frac{z}{r}\right) &= \left(\frac{dg}{dx} \frac{x}{r}, \frac{dg}{dy} \frac{y}{r}, \frac{dg}{dz} \frac{z}{r} \right) \\ &= \left(\frac{dg}{dx} \cdot \frac{dx}{dt}, \frac{dg}{dy} \cdot \frac{dy}{dt}, \frac{dg}{dz} \cdot \frac{dz}{dt} \right) \\ &= \left(\frac{dg}{dx}, \frac{dg}{dy}, \frac{dg}{dz} \right) \cdot \underbrace{\left(\frac{x}{r}, \frac{y}{r}, \frac{z}{r} \right)}_{-\vec{\nabla}|\vec{r}|} \\ &= -(\vec{\nabla}g) \cdot (\vec{\nabla}r) \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} \rightsquigarrow g(x, y, z) &= \underbrace{g\left(\frac{x}{r}, \frac{y}{r}, \frac{z}{r}\right)}_{\leq A} - [r-1] \underbrace{(\vec{\nabla}g) \cdot (\vec{\nabla}r)}_{\text{Cauchy-Schwarz}} \\ &\leq A - r \underbrace{\|\vec{\nabla}g\|}_{\leq \frac{C}{r^{1+\varepsilon}}} \underbrace{\|\vec{\nabla}r\|}_{\leq 3} \\ &\leq A3r^{-\varepsilon}. \end{aligned}$$

Das heißt, die Funktion ist beschränkt.