## Analysis II - Lösung Serie 5

## 1. Parametrisierung der Ellipsen

$$E_1: \begin{array}{l} x\left(\varphi_1\right) = 2\cos\varphi_1 \\ y\left(\varphi_1\right) = \sin\varphi_1 \end{array} \qquad E_2: \begin{array}{l} x\left(\varphi_2\right) = \cos\varphi_2 \\ y\left(\varphi_2\right) = 3\sin\varphi_2 \end{array}$$

Die gemeinsame Fläche entspricht 4 mal der Fläche im ersten Quadranten (siehe Plot).

Der Schnittpunkt ergibt sich aus

$$\begin{array}{ll} 2\cos\varphi_1 = \cos\varphi_2 \\ \sin\varphi_1 = 3\sin\varphi_2 \end{array} \Rightarrow \begin{array}{ll} \cos^2\varphi_1 = \frac{1}{4}\cos^2\varphi_2 \\ \sin^2\varphi_1 = 9\sin^2\varphi_2 \end{array}$$
 Addition 
$$1 = \frac{1}{4}\cos^2\varphi_2 + 9\sin^2\varphi_2 = \frac{1}{4}\left(1 - \sin^2\varphi_2\right) + 9\sin^2\varphi_2$$

Daraus folgt

$$\sin^2 \varphi_2 = \frac{3}{35} \qquad \qquad \varphi_2 = \arcsin \sqrt{\frac{3}{35}}$$
$$\sin \varphi_1 = 3 \sin \varphi_2 = 3\sqrt{\frac{3}{35}} \qquad \varphi_1 = \arcsin \sqrt{\frac{27}{35}}$$

Für die Fläche gilt mit Ellipsenkoordinaten  $dA = a b s ds d\varphi$   $(0 \le s \le 1)$ 

$$A = 4 (A_1 + A_2) = 4 \left( \int_0^1 \int_{\varphi_1}^{\frac{\pi}{2}} a_1 b_1 s \, d\varphi \, ds + \int_0^1 \int_0^{\varphi_2} a_2 b_2 s \, d\varphi \, ds \right)$$

$$= 4 \left( 2 \int_0^1 \int_{\varphi_1}^{\frac{\pi}{2}} s \, d\varphi \, ds + 3 \int_0^1 \int_0^{\varphi_2} s \, d\varphi \, ds \right) = 4 \left( 2 \int_0^1 s \, ds \int_{\varphi_1}^{\frac{\pi}{2}} d\varphi + 3 \int_0^1 s \, ds \int_0^{\varphi_2} d\varphi \right)$$

$$= 4 \left( 2 \frac{1}{2} \left( \frac{\pi}{2} - \varphi_1 \right) + 3 \frac{1}{2} \varphi_2 \right) = 2 \left( \pi - 2 \varphi_1 + 3 \varphi_2 \right)$$

## 2. Der Zylinder sei gegeben durch

$$Z: (x-R)^2 + y^2 \le R^2 - \frac{H}{2} \le z \le \frac{H}{2}$$

Die Rotationsachse ist dann die z-Achse. Nach dem Satz von Steiner gilt für das Trägheitsmoment

$$I = \int_{Z} (x^{2} + y^{2}) dV = R^{2} \int_{\widetilde{Z}} dV + \int_{\widetilde{Z}} (\widetilde{x}^{2} + \widetilde{y}^{2}) dV$$

denn R ist der Abstand der Rotationsachse zum Schwerpunkt des Zylinders. Das letzte Integral stellt das Trägheitsmoment dar, falls der Zylinder um seine Längsachse rotiert.

$$\widetilde{Z}: \quad \widetilde{x}^2 + \widetilde{y}^2 \le R^2 \quad -\frac{H}{2} \le \widetilde{z} \le \frac{H}{2}$$

Mit dem Volumenelement für Zylinderkoordinaten  $dV = r dr d\varphi dz$  ergibt sich

$$\int_{\widetilde{Z}} (\widetilde{x}^2 + \widetilde{y}^2) dV = \int_{-\frac{H}{2}}^{\frac{H}{2}} \int_{0}^{2\pi} \int_{0}^{R} r^3 dr \, d\varphi \, dz = \int_{-\frac{H}{2}}^{\frac{H}{2}} dz \int_{0}^{2\pi} d\varphi \int_{0}^{R} r^3 dr = \frac{\pi}{2} H \, R^4$$

$$\int_{\widetilde{Z}} dV = \int_{-\frac{H}{2}}^{\frac{H}{2}} \int_{0}^{2\pi} \int_{0}^{R} r \, dr \, d\varphi \, dz = \pi H \, R^2$$

Und damit

$$I = R^2 \pi H R^2 + \frac{\pi}{2} H R^4 = \frac{3\pi}{2} H R^4$$

3. Der Weg ist gegeben durch

$$C: \quad \underline{r}(t) = \begin{pmatrix} x(t) \\ y(t) \\ z(t) \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \cos t \\ \sin t \\ t \end{pmatrix} \quad \text{mit} \quad \underline{\dot{r}}(t) = \begin{pmatrix} -\sin t \\ \cos t \\ 1 \end{pmatrix} \quad \text{und } 0 \le t \le \frac{\pi}{2}$$

(a) Das Kraftfeld hat ein Potential, da

$$\partial_y K_3 - \partial_z K_2 = 0 - 0 = 0 
\partial_z K_1 - \partial_x K_3 = 2z - 2z = 0 
\partial_y K_1 - \partial_x K_2 = 2x - 2x = 0$$

Das Potential berechnet sich durch

$$\Phi(x, y, z) = \int K_1 dx = \int (z^2 + 2xy) dx = x z^2 + y x^2 + C_1(y, z) 
\Phi(x, y, z) = \int K_2 dy = \int x^2 dy = y x^2 + C_2(x, z) 
\Phi(x, y, z) = \int K_3 dz = \int 2x z dz = x z^2 + C_3(x, y)$$

wobei sich die Konstanten durch Vergleich ergeben:

$$C_1(y, z) = 1$$
  $C_2(x, z) = x z^2$   $C_3(x, y) = y x^2$   
 $\Rightarrow \Phi(x, y, z) = x z^2 + y x^2$ 

Für die Arbeit gilt dann

$$W_{1} = \int_{C} \underline{K}(\underline{r}) \cdot d\underline{r} = \Phi(\underline{r}(1)) - \Phi(\underline{r}(0)) = x(1) z(1)^{2} + y(1) x(1)^{2} - x(0) z(0)^{2} + y(0) x(0)^{2} = 0$$

(b) Dieses Kraftfeld hat kein Potential, denn  $\partial_y K_1 \neq \partial_x K_2$ , aber es gilt

$$W_{2} = \int_{C} \underline{K}(\underline{r}) \cdot d\underline{r} = \int_{0}^{\frac{\pi}{2}} \begin{pmatrix} z(t)^{2} \\ x(t)^{2} \\ 2x(t)z(t)^{2} \end{pmatrix} \cdot \underline{\dot{r}}(t) dt = W_{1} - \int_{0}^{\frac{\pi}{2}} \begin{pmatrix} 2x(t)y(t) \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} \cdot \underline{\dot{r}}(t) dt$$
$$= W_{1} + 2 \int_{0}^{\frac{\pi}{2}} \cos t \sin^{2} t dt = W_{1} + \frac{2}{3} = \frac{2}{3}$$

4. Parametrisierung der Parabel

$$C: \quad \underline{r}\left(t\right) = \left(\begin{array}{c} x\left(t\right) \\ y\left(t\right) \end{array}\right) = \left(\begin{array}{c} t \\ 1-t^2 \end{array}\right) \quad \text{mit} \quad \underline{\dot{r}}\left(t\right) = \left(\begin{array}{c} 1 \\ -2t \end{array}\right) \quad \text{und } 0 \leq t \leq 1$$

 $\underline{\dot{r}}\left(t\right)$ ist der Tangentenvektor der Kurve C. Der Normalenvektor steht auf  $\underline{\dot{r}}$  senkrecht

$$\underline{n}(t) \cdot \underline{\dot{r}}(t) = 0 \quad \Rightarrow \quad \underline{n}(t) = \begin{pmatrix} 2t \\ 1 \end{pmatrix}$$

Für den Volumenfluss  $\dot{V}$  gilt

$$\dot{V} = \int_{C} \underline{v}(t) \cdot \frac{\underline{n}(t)}{\|\underline{n}(t)\|} ds = \int_{C} \underline{v}(t) \cdot \frac{\underline{n}(t)}{\|\underline{n}(t)\|} \|\dot{\underline{r}}(t)\| dt = \int_{0}^{1} \left( \begin{array}{c} 1 + x(t) \\ x(t) - y(t) \end{array} \right) \cdot \left( \begin{array}{c} 2t \\ 1 \end{array} \right) dt$$

$$= \int_{0}^{1} \left( \begin{array}{c} 1 + t \\ t - 1 + t^{2} \end{array} \right) \cdot \left( \begin{array}{c} 2t \\ 1 \end{array} \right) dt = \int_{0}^{1} (3t^{2} + 3t - 1) dt = \left[ t^{3} + \frac{3}{2}t^{2} - 1 \right]_{0}^{1} = \frac{3}{2}$$