

5 Übungsblatt von Analysis 2 zum Mittwoch, den 19.5.2010

5.1

$$\begin{aligned}
 \text{a) } D(\phi \cdot f)(x, y, z)(v) &= f(x, y, z) \cdot D\phi(x, y, z)(v) + \phi(x, y, z) \cdot Df(x, y, z)(v) \\
 &= (1, 0, e^{1+\frac{\pi}{2}}) \cdot ((\pi, 1, 2) \cdot (1, 2, 3)) + (1 + \frac{\pi}{2}) \cdot \begin{pmatrix} 2 & 0 & -1 \\ 0 & 0 & 1 \\ e^{1+\frac{\pi}{2}} & e^{1+\frac{\pi}{2}} & 0 \end{pmatrix} \cdot (1, 2, 3) \\
 &= (1, 0, e^{1+\frac{\pi}{2}}) \cdot (8 + \pi) + (1 + \frac{\pi}{2}) \cdot (-1, 3, 3e^{1+\frac{\pi}{2}}) \\
 &= \left(8 + \pi, 0, e^{1+\frac{\pi}{2}}(8 + \pi) \right) + \left(-1 - \frac{\pi}{2}, 3 \left(1 + \frac{\pi}{2} \right), 3e^{1+\frac{\pi}{2}} \left(1 + \frac{\pi}{2} \right) \right) \\
 &= \left(7 + \frac{\pi}{2}, 3 + \frac{3}{2}\pi, e^{1+\frac{\pi}{2}}(11 + \frac{5}{2}\pi) \right)
 \end{aligned}$$

$$\text{b) } J_\psi(1, 1) = \begin{pmatrix} \partial_1 \psi_1(1, 1) & \partial_2 \psi_1(1, 1) \\ \partial_1 \psi_2(1, 1) & \partial_2 \psi_2(1, 1) \\ \partial_1 \psi_3(1, 1) & \partial_2 \psi_3(1, 1) \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \\ 2 & -2 \end{pmatrix}$$

Da Spaltenvektoren von $J_\psi(1, 1)$ linear unabhängig, bilden Sie das das Bild und eine Basis dieses Unterraums, also

$$\text{Bild}(D\psi(1, 1)) = \text{Basis}(\text{Bild}(D\psi(1, 1))) = \left(\begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 2 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ -2 \end{pmatrix} \right)$$

5.2

$$\begin{aligned}
 \text{grad}(\text{div}(f)) - \text{rot}(\text{rot}(f)) &= \text{grad} \left(x^3 e^y \cos(z) + \frac{2xz \arctan(y)}{z^2+1} + 2xe^z \sin(y) \right) \\
 &\quad - \text{rot} \left(x^3 e^y \sin(z) + \frac{x \log(z^2+1)}{y^2+1}, x^2 e^z \sin(y) - \arctan(y) \log(z^2+1), 3x^2 e^y \cos(z) - x^2 e^z \cos(y) \right) \\
 &= \begin{pmatrix} 3x^2 e^y \cos(z) + \frac{2z \arctan(y)}{z^2+1} + 2e^z \sin(y) \\ x^3 e^y \cos(z) + \frac{2xz}{(y^2+1)(z^2+1)} + 2xe^z \cos(y) \\ x \left(x^2 (-e^y) \sin(z) - \frac{2(z^2-1) \arctan(y)}{(z^2+1)^2} + 2e^z \sin(y) \right) \end{pmatrix} \\
 &\quad - \begin{pmatrix} 3x^2 e^y \cos(z) + \frac{2z \arctan(y)}{z^2+1} \\ x \left((x^2 - 6) e^y \cos(z) + \frac{2z}{(y^2+1)(z^2+1)} + 2e^z \cos(y) \right) \\ x^3 (-e^y) \sin(z) + \frac{2xy \log(z^2+1)}{(y^2+1)^2} + 2xe^z \sin(y) \end{pmatrix} \\
 &= \left(2e^z \sin(y), 6xe^y \cos(z), 2x \left(-\frac{y \log(z^2+1)}{(y^2+1)^2} - \frac{(z^2-1) \arctan(y)}{(z^2+1)^2} \right) \right) \\
 \Delta f &= \begin{pmatrix} 2e^z \sin(y) - x^2 e^z \sin(y) + x^2 e^z \sin(y) \\ 6xe^y \cos(z) + x^3 e^y \cos(z) - x^3 e^y \cos(z) \\ -\frac{2xy \log(z^2+1)}{(y^2+1)^2} + x \left(\frac{2}{z^2+1} - \frac{4z^2}{(z^2+1)^2} \right) \arctan(y) \end{pmatrix} \\
 &= \left(2e^z \sin(y), 6xe^y \cos(z), -\frac{2xy \log(z^2+1)}{(y^2+1)^2} - \frac{2x(z^2-1) \arctan(y)}{(z^2+1)^2} \right) \\
 &= \left(2e^z \sin(y), 6xe^y \cos(z), 2x \left(-\frac{y \log(z^2+1)}{(y^2+1)^2} - \frac{(z^2-1) \arctan(y)}{(z^2+1)^2} \right) \right) \\
 &= \text{grad}(\text{div}(f)) - \text{rot}(\text{rot}(f))
 \end{aligned}$$

5.3

$$\begin{aligned}
 J_f(x, y, z) &= \begin{pmatrix} \partial_1 \psi_1 & \partial_2 \psi_1 & \partial_3 \psi_1 \\ \partial_1 \psi_2 & \partial_2 \psi_2 & \partial_3 \psi_2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 2x & e^y \sin(z) & e^y \cos(z) \\ y^3 z^2 - e^z \sin(x) & 3xy^2 z^2 & 2xzy^3 + e^z \cos(x) \end{pmatrix} \\
 J_f(1, 0, \frac{\pi}{2}) &= \begin{pmatrix} 2 & 1 & 0 \\ -e^{\pi/2} \sin(1) & 0 & e^{\pi/2} \cos(1) \end{pmatrix}
 \end{aligned}$$

5.4

$$J_F(x) = \begin{pmatrix} \partial_1 F_1(x_1, x_2) & \partial_2 F_1(x_1, x_2) \\ \partial_1 F_2(x_1, x_2) & \partial_2 F_2(x_1, x_2) \\ \partial_1 F_3(x_1, x_2) & \partial_2 F_3(x_1, x_2) \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -e^{-x_2^2} & 2e^{-x_2^2} x_1 x_2 \\ \pi \cos(\pi x_1) & \pi \sin(\pi x_2) \\ x_2^2 + 2x_1 & 2x_1 x_2 \end{pmatrix}$$

$$J_G(y) = \begin{pmatrix} \partial_1 G_1(y_1, y_2, y_3) & \partial_2 G_1(y_1, y_2, y_3) & \partial_3 G_1(y_1, y_2, y_3) \\ \partial_1 G_2(y_1, y_2, y_3) & \partial_2 G_2(y_1, y_2, y_3) & \partial_3 G_2(y_1, y_2, y_3) \end{pmatrix}$$

$$= \begin{pmatrix} y_2 - y_3 & y_3^2 + y_1 & 2y_2 y_3 - y_1 \\ 3y_1^2 y_2^3 y_3^3 + \frac{y_2}{y_1 y_2 + y_3} & 3y_1^3 y_2^2 y_3^3 + \frac{y_1}{y_1 y_2 + y_3} & 3y_1^3 y_3^2 y_2^3 + \frac{1}{y_1 y_2 + y_3} \end{pmatrix}$$

5.5

$$F(1, 1) = (-\frac{1}{e}, 1, 2) \in M, \text{ da } -\frac{1}{e} + 2 > 0$$

Da M offen Existiert eine Umgebung U von $(1,1)$ sodass $F(U) \subset M$. Damit ist $H = G \circ F$ auf U definiert und total differenzierbar, da es eine Komposition von differenzierbaren Funktionen ist.

$$J_F(1, 1) = \begin{pmatrix} -\frac{1}{e} & \frac{2}{e} \\ -\pi & 0 \\ 3 & 2 \end{pmatrix}$$

$$J_G(-\frac{1}{e}, 1, 2) = \begin{pmatrix} -1 & 4 - \frac{1}{e} & 4 + \frac{1}{e} \\ \frac{1}{2-\frac{1}{e}} + \frac{24}{e^2} & -\frac{24}{e^3} - \frac{1}{(2-\frac{1}{e})e} & \frac{1}{2-\frac{1}{e}} - \frac{12}{e^3} \end{pmatrix}$$

$$J_H(1, 1) = J_G(-\frac{1}{e}, 1, 2) \cdot J_F(1, 1)$$

$$= \begin{pmatrix} 3(4 + \frac{1}{e}) + \frac{1}{e} - (4 - \frac{1}{e})\pi & 2(4 + \frac{1}{e}) - \frac{2}{e} \\ 3\left(\frac{1}{2-\frac{1}{e}} - \frac{12}{e^3}\right) - \frac{\frac{1}{2-\frac{1}{e}} + \frac{24}{e^2}}{e} - \left(-\frac{24}{e^3} - \frac{1}{(2-\frac{1}{e})e}\right)\pi & 2\left(\frac{1}{2-\frac{1}{e}} - \frac{12}{e^3}\right) + \frac{2\left(\frac{1}{2-\frac{1}{e}} + \frac{24}{e^2}\right)}{e} \end{pmatrix}$$

$$= \begin{pmatrix} \frac{4-4e(-3+\pi)+\pi}{e} & 8 \\ \frac{60+3e^4+e^3(-1+\pi)-24\pi+24e(-5+2\pi)}{e^3(-1+2e)} & \frac{2(-12+24e+e^3+e^4)}{e^3(-1+2e)} \end{pmatrix}$$

5.6

„ \Rightarrow “:

Sei $f'(z_0) = \alpha + i\beta$ und f bei z_0 komplex differenzierbar.

Dann gilt:

$$\forall \varepsilon > 0 \exists \delta > 0 \forall z \in \mathbb{C} : |z - z_0| < \delta : |f'(z) - f(z_0) - f'(z_0)(z - z_0)| \leq \varepsilon |z - z_0|$$

Also ist $Df(z_0)$ über die Multiplikation mit $f'(z_0) = \alpha + i\beta$ definiert, existiert also.

$$f'(z_0)(1, 0) = Df(z_0)(1, 0) = \alpha + i\beta = (\alpha, \beta)$$

$$f'(z_0)(0, 1) = Df(z_0)(0, 1) = -\beta + i\alpha = (-\beta, \beta)$$

$$\text{Daher ist } J_f(z_0) = \begin{pmatrix} \alpha & -\beta \\ \beta & \alpha \end{pmatrix}$$

„ \Leftarrow “:

Existiere $Df(z_0)$, (also f sei bei z_0 reell differenzierbar)

$$\text{und sei } J_f(z_0) = \begin{pmatrix} \alpha & -\beta \\ \beta & \alpha \end{pmatrix}$$

Dann gilt:

$$\forall v \in \mathbb{C} : Df(z_0)v = (\alpha + i\beta)v \text{ und}$$

$$\forall z \in U : |f(z) - f(z_0) - (\alpha + i\beta)(z - z_0)| = |f(z) - f(z_0) - Df(z_0)(z - z_0)|$$

Daraus folgt, f ist komplex differenzierbar, $f'(z_0) = \alpha + i\beta$