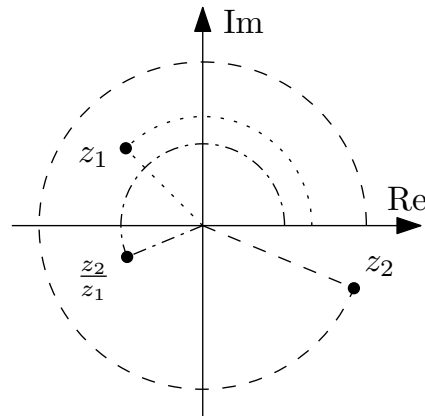


MUSTERLÖSUNG ZUR PRÜFUNG

1. a) $\arg\left(\frac{z_2}{z_1}\right) = \varphi_2 - \varphi_1$



b) In der Polardarstellung sind $z_i = r_i e^{i\varphi_i}$ wobei $i = 1, 2, 3$, das heisst

$$\left|\frac{z_2}{z_1}\right| = \left|\frac{r_2 e^{i\varphi_2}}{r_1 e^{i\varphi_1}}\right| = \frac{r_2}{r_1} = \sqrt{2} \quad \Rightarrow \quad r_1 = \frac{r_2}{\sqrt{2}}$$

$$\arg \frac{z_2}{z_1} = \arg \frac{r_2}{r_1} e^{i(\varphi_2 - \varphi_1)} = \varphi_2 - \varphi_1 = \frac{\pi}{3} \quad \Rightarrow \quad \varphi_1 = \varphi_2 - \frac{\pi}{3}$$

$$\left|\frac{z_3}{z_2}\right| = \left|\frac{r_3 e^{i\varphi_3}}{r_2 e^{i\varphi_2}}\right| = \frac{r_3}{r_2} = \sqrt{8} \quad \Rightarrow \quad r_3 = r_2 \sqrt{8}$$

$$\arg \frac{z_3}{z_2} = \arg \frac{r_3}{r_2} e^{i(\varphi_3 - \varphi_2)} = \varphi_3 - \varphi_2 = \frac{8\pi}{9} \quad \Rightarrow \quad \varphi_3 = \frac{8\pi}{9} + \varphi_2.$$

Damit folgt

$$\left|\frac{z_1}{z_3}\right| = \left|\frac{r_1 e^{i\varphi_1}}{r_3 e^{i\varphi_3}}\right| = \frac{r_1}{r_3} = \frac{\frac{r_2}{\sqrt{2}}}{r_2 \sqrt{8}} = \frac{1}{\sqrt{16}} = \frac{1}{4}$$

$$\arg \frac{z_1}{z_3} = \arg \frac{r_1}{r_3} e^{i(\varphi_1 - \varphi_3)} = \varphi_1 - \varphi_3 = \varphi_2 - \frac{\pi}{3} - \frac{8\pi}{9} - \varphi_2 = -\frac{11\pi}{9}$$

Bitte wenden!

2. a)

$$\lim_{x \rightarrow 0} \frac{\ln(x+1)}{\tan x} \stackrel{\text{BdH}}{=} \lim_{x \rightarrow 0} \frac{\frac{1}{x+1}}{\frac{1}{\cos^2 x}} = \lim_{x \rightarrow 0} \frac{\cos^2 x}{x+1} = 1.$$

b)

$$\lim_{x \rightarrow 0} \frac{\ln(x+1) + \pi}{\tan(x) + 1} = \frac{\lim_{x \rightarrow 0} \ln(x+1) + \pi}{\lim_{x \rightarrow 0} \tan(x) + 1} = \pi.$$

3. a) Die Tangentengleichung lautet

$$y = f(x_0) + f'(x_0)(x - x_0).$$

Mit

$$y = f(x) = \ln x - \frac{x}{4}, \quad f'(x) = \frac{1}{x} - \frac{1}{4}$$

findet man

$$f(1) = \ln 1 - \frac{1}{4} = -\frac{1}{4}, \quad f'(1) = 1 - \frac{1}{4} = \frac{3}{4}.$$

Einsetzen in die Tangentengleichung an der Stelle $(1, f(1)) = (1, -\frac{1}{4})$ liefert

$$y = f(1) + f'(1)(x - 1) = -\frac{1}{4} + \frac{3}{4}(x - 1) = \frac{3}{4}x - 1.$$

Um den Schnittpunkt x_1 der Tangente mit der x -Achse zu bestimmen, betrachtet man

$$0 = -\frac{1}{4} + \frac{3}{4}x_1 - \frac{3}{4} \quad \Leftrightarrow \quad x_1 = \frac{4}{3}$$

b) Die Rekursionsformel des Newton-Verfahrens lautet

$$x_{k+1} = x_k - \frac{f(x_k)}{f'(x_k)}.$$

Fasst man nun $x_1 = \frac{4}{3}$ als ersten Schritt in diesem Verfahren auf, so liefert dies

$$x_2 = x_1 - \frac{f(x_1)}{f'(x_1)}.$$

Mit

$$f\left(\frac{4}{3}\right) = \ln\left(\frac{4}{3}\right) - \frac{1}{3}$$

und

$$f'\left(\frac{4}{3}\right) = \frac{3}{4} - \frac{1}{4} = \frac{1}{2}$$

erhält man schliesslich

$$x_2 = \frac{4}{3} - \frac{\ln(\frac{4}{3}) - \frac{1}{3}}{\frac{1}{2}} = \frac{4}{3} - 2 \ln\left(\frac{4}{3}\right) + \frac{2}{3} = 2 \left(1 - \ln\left(\frac{4}{3}\right)\right).$$

Siehe nächstes Blatt!

4. Der homogene Teil kann mittels Separation der Variablen gelöst werden

$$\frac{dx}{dt} = -\frac{x}{t} \Leftrightarrow \int \frac{dx}{x} = - \int \frac{dt}{t} \quad \Leftrightarrow \quad \ln x = -\ln t + c, \quad c \in \mathbb{R}$$

$$\Rightarrow x_h(t) = \frac{C}{t}, \quad t > 0.$$

Die inhomogene Lösung findet man mittels Variation der Konstanten:

Mit dem Ansatz

$$x(t) = \frac{C(t)}{t}$$

findet man

$$\begin{aligned} \dot{x}(t) &= \frac{\dot{C}(t)}{t} - \frac{C(t)}{t^2} = \cos(2t) - \frac{C(t)}{t^2} \\ \Rightarrow \dot{C}(t) &= t \cos(2t). \end{aligned}$$

Partielle Integration liefert

$$\begin{aligned} C(t) &= \int t \cos(2t) = \frac{t}{2} \sin(2t) - \frac{1}{2} \int \sin(2t) \\ &= \frac{t}{2} \sin(2t) + \frac{1}{4} \cos(2t). \\ \Rightarrow x_i(t) &= \frac{1}{2} \sin(2t) + \frac{1}{4t} \cos(2t). \end{aligned}$$

Damit lautet die allgemeine Lösung der Differentialgleichung

$$x(t) = x_h(t) + x_i(t) = \frac{C}{t} + \frac{1}{2} \sin(2t) + \frac{1}{4t} \cos(2t).$$

Die Anfangsbedingung bestimmt die Konstante:

$$x\left(\frac{\pi}{4}\right) = 1 = \frac{4C}{\pi} + \frac{1}{2} \sin\left(\frac{\pi}{2}\right) + \frac{1}{\pi} \cos\left(\frac{\pi}{2}\right) = \frac{4C}{\pi} + \frac{1}{2}$$

$$\Rightarrow C = \frac{\pi}{8}.$$

Die Lösung des Anfangwertproblems ist also

$$x(t) = \frac{\pi}{8t} + \frac{1}{2} \sin(2t) + \frac{1}{4t} \cos(2t).$$

5. a) Der kritische Punkt muss folgende Bedingung erfüllen

$$\begin{aligned} \frac{\partial S}{\partial m} &= 0 = 2(m + q - 2) + 4(2m + q + 1) \\ &= 10m + 6q \end{aligned}$$

Bitte wenden!

$$\begin{aligned}\frac{\partial S}{\partial q} = 0 &= 2q + 2(m + q - 2) + 2(2m + q + 1) \\ &= 6q + 6m - 2.\end{aligned}$$

Aus der ersten Gleichung folgt

$$m = -\frac{3}{5}q,$$

und Einsetzen in die zweite liefert

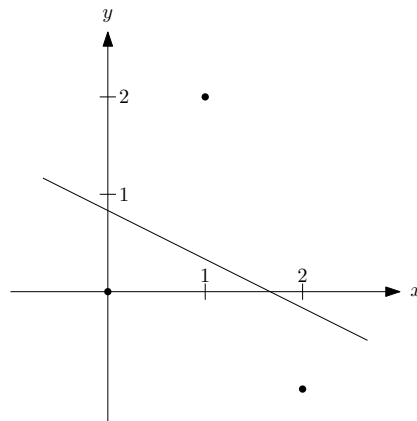
$$\begin{aligned}6q - \frac{18}{5}q - 2 &= 0 \Leftrightarrow \frac{12}{5}q = 2 \Leftrightarrow q = \frac{5}{6} \\ \Rightarrow m &= -\frac{1}{2}.\end{aligned}$$

Der kritische Punkt ist also $(m_0, q_0) = \left(-\frac{1}{2}, \frac{5}{6}\right)$, an dieser Stelle hat die Funktion $S(m, q)$ also ein Extremum. Da es sich um eine quadratische Funktion mit ausschliesslich positiven Koeffizienten handelt, kann sie nur steigend sein. Die Extremalstelle stellt also ein Minimum dar.

- b) Im Sinne der Gauss'schen Methode der kleinsten Quadrate stellen m_0 die Steigung und q_0 den y -Achsenabschnitt der Regressionsgeraden

$$y = -\frac{1}{2}x + \frac{5}{6}$$

dar.



6. a) Sei $v = \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \end{pmatrix}$. Mit

$$e = \frac{v}{|v|} = \frac{1}{\sqrt{1 + (-1)^2}} \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \end{pmatrix} = \frac{1}{\sqrt{2}} \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \end{pmatrix}$$

Siehe nächstes Blatt!

und

$$(\text{grad } f)_{(1, \frac{\pi}{2})} = \begin{pmatrix} \frac{\partial f}{\partial x} \\ \frac{\partial f}{\partial y} \end{pmatrix}_{(1, \frac{\pi}{2})} = \begin{pmatrix} \sin(xy) + xy \cos(xy) \\ x^2 \cos(xy) \end{pmatrix}_{(1, \frac{\pi}{2})} = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix}$$

ergibt sich für die Richtungsableitung

$$D_e(f)_{(1, \frac{\pi}{2})} = \langle (\text{grad } f)_{(1, \frac{\pi}{2})}, \frac{1}{\sqrt{2}} \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \end{pmatrix} \rangle = \frac{1}{\sqrt{2}} \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix} = \frac{1}{\sqrt{2}}.$$

b) Da $\text{grad } f$ in Richtung der maximalen Änderungsrate von f zeigt und

$$D_e(f)_{(1, \frac{\pi}{2})} = |(\text{grad } f)_{(1, \frac{\pi}{2})}| \cos \varphi$$

ist die Richtungsableitung minimal, wenn $\varphi = \pi$ ist und hat dort den Wert

$$\cos \varphi |(\text{grad } f)_{(1, \frac{\pi}{2})}| = - \left| \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix} \right| = -1.$$

7. a) Direkt:

$$h(t) = (g \circ f)(t) = g(f(t)) = g(\ln t, t^2) = e^{\ln t} (t^2)^2 = t t^4 = t^5.$$

Damit

$$h'(t) = 5t^4.$$

b) Mit Hilfe der Kettenregel $D(g(f(t))) = Dg(f(t)) \cdot Df(t)$:

$$Df(t) = \begin{pmatrix} \frac{1}{t} \\ 2t \end{pmatrix}$$

$$Dg(u, v) = (e^u v^2 \quad 2v e^u)$$

$$\Rightarrow Dh(t) = Dg(\ln t, t^2) \cdot Df(t) = (e^{\ln t} (t^2)^2 \quad 2e^{\ln t} t^2) \cdot \begin{pmatrix} \frac{1}{t} \\ 2t \end{pmatrix} = (t^5 \quad 2t^3) \cdot \begin{pmatrix} \frac{1}{t} \\ 2t \end{pmatrix} = t^4 + 4t^4 = 5t^4.$$

8. a) Betrachte erst die Kurve u

$$a_{(u, \pi)} = \begin{pmatrix} \ln u \cdot \sin \pi \\ 2\sqrt{u} \cdot \cos \pi \\ u^2 \pi \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ -2\sqrt{u} \\ u^2 \pi \end{pmatrix}$$

Bitte wenden!

und den Tangentialvektor daran

$$t_u = \frac{\partial a}{\partial u} \Big|_{u=1} = \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ -\frac{1}{\sqrt{u}} \\ 2u\pi \end{pmatrix}_{u=1} = \begin{pmatrix} 0 \\ -1 \\ 2\pi \end{pmatrix}$$

und analog die Kurve v

$$a_{(1,v)} = \begin{pmatrix} \ln 1 \cdot \sin v \\ 2\sqrt{1} \cdot \cos v \\ 1v \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 2 \cos v \\ v \end{pmatrix}$$

und den Tangentialvektor daran

$$t_v = \frac{\partial a}{\partial v} \Big|_{v=\pi} = \begin{pmatrix} 0 \\ -2 \sin v \\ 1 \end{pmatrix}_{v=\pi} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}.$$

Die Parameterdarstellung der Tangentialebene am Punkt $a_{(1,\pi)} = \begin{pmatrix} 0 \\ -2 \\ \pi \end{pmatrix}$

lautet somit

$$T_{(h,k)} = \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ -2 \\ \pi \end{pmatrix} + h \begin{pmatrix} 0 \\ -1 \\ 2\pi \end{pmatrix} + k \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}.$$

Daraus erhält man die Koordinatengleichung der Tangentialebene:

$$\begin{pmatrix} 0 \\ -1 \\ 2\pi \end{pmatrix} \times \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$$

$$T_p = \langle t_u \times t_v, \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} - a(1, \pi) \rangle = \left\langle \begin{pmatrix} -1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} - \begin{pmatrix} 0 \\ -2 \\ \pi \end{pmatrix} \right\rangle = -x = 0.$$

Die fragliche Ebene ist also die (y, z) -Ebene ($x = 0$).

b) Der Gradient

$$\text{grad } f(x, y, z) = \begin{pmatrix} 2x - 4 \\ 2y - 6 \\ 1 \end{pmatrix}$$

steht senkrecht zur Tangentialebene und diese ist parallel zur (x, y) -Ebene, also gilt

$$\begin{aligned} 2x - 4 &= 0, & \Rightarrow & \quad x = 2, \\ 2y - 6 &= 0, & \Rightarrow & \quad y = 3. \end{aligned}$$

Siehe nächstes Blatt!

Aus

$$1 = f(2, 3, z) = 4 - 8 + 9 - 18 + z = z - 13$$

folgt dann $z = 14$.

9. Die Arbeit A eines Vektorfeldes F längs einer Kurve γ mit Endpunkten a und b ist gegeben durch

$$A = \int_{\gamma} F = \int_a^b \langle F(\gamma(t)), \dot{\gamma}(t) \rangle dt.$$

Hier ist

$$F(x, y) = \begin{pmatrix} 2x^2y - 2e^{x^2} \\ -x^2y + e^{x^2} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -2u \\ u \end{pmatrix}$$

wobei $u = -x^2y + e^x$, also steht F senkrecht zu den Seiten γ_2 und γ_4 . Die verrichtete Arbeit auf diesen Teilstrecken ist somit gleich 0.

a) Parametrisieren der einzelnen Streckenzüge:

$$\gamma_1(t) = \begin{pmatrix} -1 \\ 1 \end{pmatrix} + t \begin{pmatrix} 4 \\ 2 \end{pmatrix}, \quad t \in [0, 1], \quad \dot{\gamma}_1(t) = \begin{pmatrix} 4 \\ 2 \end{pmatrix}$$

$$\gamma_3(t) = \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \end{pmatrix} + t \begin{pmatrix} -4 \\ -2 \end{pmatrix}, \quad t \in [0, 1], \quad \dot{\gamma}_3(t) = \begin{pmatrix} -4 \\ -2 \end{pmatrix}.$$

Die totale Arbeit ergibt sich also aus der Summe der Arbeiten entlang γ_1 und γ_3 :

$$\begin{aligned} A &= \int_0^1 \langle F(\gamma_1(t)), \dot{\gamma}_1(t) \rangle dt + \int_0^1 \langle F(\gamma_3(t)), \dot{\gamma}_3(t) \rangle dt \\ &= \int_0^1 \begin{pmatrix} 2(-1+4t)^2(1+2t) - 2e^{(-1+4t)^2} \\ -(-1+4t)^2(1+2t) + e^{(-1+4t)^2} \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} 4 \\ 2 \end{pmatrix} dt \\ &\quad + \int_0^1 \begin{pmatrix} 2(1-4t)^2(-1-2t) - 2e^{(1-4t)^2} \\ -(-1-4t)^2(-1-2t) + e^{(1-4t)^2} \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} -4 \\ -2 \end{pmatrix} dt \\ &= 12 \int_0^1 (-1+4t)^2(1+2t) dt \\ &= 12 \int_0^1 (1-6t+32t^3) dt \\ &= 12(t-3t^2+8t^4) \Big|_0^1 \\ &= 12(1-3+8) = 72 \end{aligned}$$

Bitte wenden!

- b) $F(x, y)$ Potentialfeld \Leftrightarrow es gibt $V : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$, so dass $F(x, y) = \text{grad } V(x, y)$, also

$$\begin{pmatrix} F_1(x, y) \\ F_2(x, y) \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \frac{\partial V}{\partial x}(x, y) \\ \frac{\partial V}{\partial y}(x, y) \end{pmatrix}.$$

Gesucht ist nun eine Funktion $g(x, y)$, so dass

$$F \begin{pmatrix} g(x, y) \\ -x^2y + e^{x^2} \end{pmatrix} = \text{grad } V.$$

Das heisst

$$\frac{\partial V}{\partial y}(x, y) = -x^2y + e^{x^2} \quad \Rightarrow \quad V(x, y) = -\frac{1}{2}x^2y^2 + ye^{x^2}$$

$$\frac{\partial V}{\partial x}(x, y) = -xy^2 + 2xye^{x^2} + C = g(x, y).$$

10. Der Fluss des Vektorfeldes

$$F(x, y, z) = \begin{pmatrix} \frac{x^2}{2} - x \\ -\frac{x^2}{2} + x \\ 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} a \\ -a \\ 0 \end{pmatrix},$$

wobei $a = \frac{x^2}{2} - x$, ist gleich 0 durch die Grundfläche (Normalenvektor nur in z -Richtung) und die Deckfläche (Normalenvektor gleichermassen in x - und y -Richtung, hebt sich also auf).

Ausserdem verschwindet er auch in der y - z -Ebene, da dort $x = 0$ ist.

- a) Man verwende den Satz von Gauss, wobei

$$\text{div } F = \frac{\partial F_x}{\partial x} + \frac{\partial F_y}{\partial y} + \frac{\partial F_z}{\partial z} = x - 1$$

ist.

Siehe nächstes Blatt!

Somit ergibt sich für den Fluss

$$\begin{aligned}
 \Phi_{\partial T} &= \iint_{D(\partial T)} \langle F, n \rangle dudv = \iiint_T \operatorname{div} F(x, y, z) dx dy dz \\
 &= \int_0^1 \int_0^{1-x} \int_0^{1-x-y} (x-1) dx dy dz = \int_0^1 \int_0^{1-x} (x-1)(1-x-y) dy dx \\
 &= \int_0^1 \int_0^{1-x} -(x-1)^2 + y(1-x) dy dx = \int_0^1 -(x-1)^2(1-x) + \frac{(1-x)^3}{2} dx \\
 &= \int_0^1 -(1-x)^3 + \frac{(1-x)^3}{2} dx \\
 &= \int_0^1 -\frac{(1-x)^3}{2} dx \\
 &= \frac{(1-x)^4}{8} \Big|_0^1 = -\frac{1}{8}
 \end{aligned}$$

- b) Es bleibt noch der Fluss durch die Seite in der x - z -Ebene zu bestimmen:
 Parametrisierung des Dreiecks:

$$a: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^3$$

$$(u, v) \mapsto a(u, v) = u \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} + v \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} u \\ 0 \\ v \end{pmatrix} = \begin{cases} 0 \leq u \leq 1 \\ 0 \leq v \leq 1-u \end{cases}$$

Normalenvektor:

$$\vec{n} = a_u \times a_v = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} \times \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ -1 \\ 0 \end{pmatrix}$$

Fluss:

$$\begin{aligned}
 \Phi_{xz} &= \int_0^1 \int_0^{1-u} \langle v, F(a(u, v)) \rangle dv du \\
 &= \int_0^1 \int_0^{1-u} \left\langle \begin{pmatrix} 0 \\ -1 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} \frac{u^2}{2} - u \\ -\frac{u^2}{2} + u \\ 0 \end{pmatrix} \right\rangle dv du \\
 &= \int_0^1 \int_0^{1-u} \frac{u^2}{2} - u dv du \\
 &= \int_0^1 \left(\frac{u^2}{2} - u \right) (1-u) du \\
 &= \int_0^1 -\frac{u^3}{2} + \frac{3u^2}{2} - u du \\
 &= -\frac{u^4}{8} + \frac{3u^3}{6} - \frac{u^2}{2} \Big|_0^1 = -\frac{1}{8}.
 \end{aligned}$$