Angewandte Mathematik

Vorlesung Nr. 3 – 10.10.2023

Dozent: Holger Gerhards

Kurs: TINF22IT1

Zeit: Oktober – Dezember 2023

Termine Angewandte Mathematik

```
04.10.23
                09:00-12:00
• Mi
     05.10.23
               13:00-16:00
D0
• Di
     10.10.23
                09:00-11:00
                09:00-11:45 (ab 11:45 – Infoveranstaltung Auslandssemester)
     11.10.23
• Mi
     17.10.23
                09:00-11:00
• Di
     18.10.23
                09:00-12:00
• Mi
                13:00-16:00
• Do
     19.10.23
• Di
     24.10.23
                09:00-11:00
     25.10.23
                09:00-12:00
• Mi
• Do
     26.10.23
                13:00-16:00
                09:00-11:00 (Wiederholung, Übungsaufgaben)
     31.10.23
• Di
     07.11.23
                09:00-11:00
• Di
     08.11.23
• Mi
                zwischen 09:00-12:00 (Klausur)
```

Überblick über Inhalte der Vorlesung

- Funktionen
 - Synthetisierung
 - Implizite Funktionen
- Operator (grobe Begriffseinführung)
- Ableitungen
 - Partielles Ableiten
 - Implizites Ableiten
- Differentialgleichungen
 - Kategorisierung
 - Lösung durch Trennung der Variablen
 - Lösung durch Variation der Konstanten
- · Vektoranalysis:
 - Kurven im IRⁿ
 - Skalarfeld, Vektorfeld
- Differentialoperatoren
 - Gradient
 - Divergenz, Rotation, Laplace-Operator
- Polynome
 - Horner-Schema
 - Taylor-Entwicklung

- Extremwerte eines Skalarfeldes
 - Hesse-Matrix
- Gaußsche-Fehlerfortpflanzung
- Integration
 - Mehrfachintegrale
 - Pfadintegrale
- Spezielle Koordinatensysteme
 - Polar-, Zylinder-, Kugelkoordinaten
- Exkurs Numerik
 - Numerische Integration, Newton-Verfahren
- Fourier-Analysis
 - Fourier-Zerlegung, Diskrete und Kontinuierliche Fourier-Transformation
- Optimierungsproblem
 - Summe der quadratischen Abweichungen
 - Gradienten-Verfahren

Erinnerungen

- Begrifflichkeiten
 - Anfangswertproblem
 - Randwertproblem
- Lösen von Differentialgleichungen 1ster Ordung
 - Grafische Betrachtung
 - Lösung durch Trennung der Variablen
 - Variation der Konstanten (lineare DGLs)
- Einstieg Vektoranalysis (sehr kurz)

- Wiederholung (kurz)
- Kurven im 3D
- Skalarfelder
- Gradient
- Vektorfelder

Wiederholung der Grundlagen - Lineare Algebra

Skalarprodukt

$$\vec{a} \cdot \vec{b} = a_x b_x + a_y b_y + a_z b_z \tag{1}$$

Vektorprodukt

$$\vec{a} \times \vec{b} = \begin{pmatrix} a_x \\ a_y \\ a_z \end{pmatrix} \times \begin{pmatrix} b_x \\ b_y \\ b_z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} a_y b_z - a_z b_y \\ a_z b_x - a_x b_z \\ a_x b_y - a_y b_x \end{pmatrix}$$
 (2)

- Skalarprodukt
 - Verwendung für Orthogonalitätstest
 - Berechnung einer Projektion
- Vektorprodukt
 - Konstruktion einer orthogonalen Basis
 - Flächenberechnung

Wiederholung der Grundlagen - Analysis

- Ableitung = Differentiation
 - Anstiegsberechnung, Anstieg der Tangente
 - ► Resultat einer Grenzwertberechnung $f'(x) = \lim_{h\to 0} \frac{1}{h} (f(x+h) f(x))$
- Ableitungen von Polynomen

$$\frac{d}{dx}x^n = nx^{n-1} \qquad \text{für} \quad n \neq 0 \tag{3}$$

Produktregel

$$\frac{d}{dx}\Big(f(x)g(x)\Big) = g(x)\frac{df(x)}{dx} + f(x)\frac{dg(x)}{dx} \tag{4}$$

Kettenregel

$$\frac{d}{dx}f(z(x)) = \frac{df(z)}{dz}\frac{dz(x)}{dx}$$
 (5)

- Wiederholung (kurz)
- Kurven im 3D
- Skalarfelder
- Gradient
- Vektorfelder

Kurven im 3D

- Bisher
 - Funktion entspricht $f: \mathbb{R} \to \mathbb{R}$
 - Darstellung im kartesischen Koordinatensystem mit y=f(x)
- Erweiterung
 - Implizite Funktionen: F(x,y) = 0
 - Darstellung von Kurven im IR²
 - (Lösungen von gewöhnlichen Differentialgleichungen)

Fragen:

- Welchen Möglichkeiten kennen / vermuten Sie, um Kurven im ℝ³ darzustellen?
- Wie können Sie beispielsweise eine Wurfparabel im ℝ³ darstellen?

Kurven im 3D

- Ziel der Betrachtung
 - Vorstellung der Möglichkeiten im 3D
- Darstellung als Tabelle

Zeit Punkt

0 s
$$P_0 = (x_0, y_0, z_0)$$

1 s $P_1 = (x_1, y_1, z_1)$

2 s $P_2 = (x_2, y_2, z_2)$

Analytische Darstellung

$$\vec{r}(t) = \begin{pmatrix} x(t) \\ y(t) \\ z(t) \end{pmatrix} \quad \text{mit} \quad t, x, y, z \in \mathbb{R}$$
 (6)

Darstellung als Abbildung

$$\vec{r}: \mathbb{R} \to \mathbb{R}^3 \tag{7}$$

Kurven im 3D - Beispiel: Wurfparabel

- y = 0 für Bewegung in der x-z-Ebene
- entlang x-Achse: $x(t) = v_x t + x_0$
- entlang z-Achse: $z(t) = -\frac{a}{2}t^2 + v_z t + z_0$
- zusammenfassend

$$\vec{r}(t) = \begin{pmatrix} x(t) \\ y(t) \\ z(t) \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} v_x t + x_0 \\ 0 \\ -\frac{a}{2} t^2 + v_z t + z_0 \end{pmatrix}$$
(8)

- ► Wichtig: lineare Unabhängigkeit der Komponenten x(t), y(t) und z(t)
- ▶ Darstellung als Wurfparabel für $x_0 = z_0 = 0$

$$z(x) = \frac{v_z x}{v_x} - \frac{a}{2} \frac{x^2}{v_x^2}$$
 (9)

Kurven im 3D - Beispiel: Wurfparabel

- Mögliche Fragestellungen
 - Wie schnell ist das Teilchen an jedem Punkt?
 - Was ist der Absolutbetrag der Geschwindigkeit an jedem Punkt?
 - Wo landet das Teilchen?
 - Wo ist der höchste Punkt des Teilchens?
 - Welche Strecke legt das Teilchen bis zu seinem Auftreffen zurück?

Kurven im 3D - Beispiel: Wurfparabel

- Mögliche Fragestellungen
 - Wie schnell ist das Teilchen an jedem Punkt?

$$\vec{v}(t) = \frac{d}{dt}\vec{r}(t) = \begin{pmatrix} \frac{dx}{dt} \\ 0 \\ \frac{dz}{dt} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} v_x \\ 0 \\ v_z - at \end{pmatrix}$$
 (10)

- ▶ Was ist der Absolutbetrag der Geschwindigkeit an jedem Punkt? ... $|\vec{v}| = \sqrt{\vec{v} \cdot \vec{v}}$
- Wo landet das Teilchen? ... $z_a = z(x = 0)$
- ▶ Wo ist der höchste Punkt des Teilchens? ... $z'(x_{max}) = 0$
- Welche Strecke legt das Teilchen bis zu seinem Auftreffen zurück?

$$s = ??? \tag{11}$$

- Wiederholung (kurz)
- Kurven im 3D
- Skalarfelder
- Gradient
- Vektorfelder

- Ziel der Betrachtung
 - Wichtiges Konzept für die folgenden Themen
 - lacktriangle Konzeptverständnis, Differentierung von "Konstrukten" im \mathbb{R}^n
- Skalarfeld als Abbildung
 - ightharpoonup im \mathbb{R}^2 ... $f: \mathbb{R}^2 \to \mathbb{R}$
 - ightharpoonup im \mathbb{R}^3 ... $f: \mathbb{R}^3 \to \mathbb{R}$
- Mathematische Beispiele
 - $\qquad \qquad \mathbf{m} \ \mathbb{R}^2 \ \dots \ \mathbf{z}(\mathbf{X}, \mathbf{y}) = \mathbf{d} \alpha \mathbf{X} \beta \mathbf{y}$
 - im \mathbb{R}^3 ... $\rho(X, Y, Z) = (X^2 + Y^2 + Z^2)^{\frac{1}{2}}$
- ► Physikalische Beispiele

. . .

- Ziel der Betrachtung
 - Wichtiges Konzept für die folgenden Themen
 - Konzeptverständnis, Differentierung von "Konstrukten" im \mathbb{R}^n
- Skalarfeld als Abbildung
 - ightharpoonup im \mathbb{R}^2 ... $f: \mathbb{R}^2 \to \mathbb{R}$
 - ightharpoonup im \mathbb{R}^3 ... $f: \mathbb{R}^3 \to \mathbb{R}$
- Mathematische Beispiele
 - $\qquad \qquad \mathbf{m} \ \mathbb{R}^2 \ \dots \ \mathbf{z}(\mathbf{X}, \mathbf{y}) = \mathbf{d} \alpha \mathbf{X} \beta \mathbf{y}$
 - im \mathbb{R}^3 ... $\rho(x, y, z) = (x^2 + y^2 + z^2)^{\frac{1}{2}}$
- Physikalische Beispiele
 - Temperaturverteilung im Raum
 - CO₂-Verteilung im Raum
 - Gravitationspotential der Erde (nicht die Gravitationskraft)

- ▶ Beispiel Wurfparabel z(x, v) bei gleichem Abschusswinkel
- ► Wie würden Sie die verschiedenen Wurfparabel bei unterschiedlichen Geschwindigkeiten darstellen?

- ▶ Beispiel Wurfparabel z(x, v) bei gleichem Abschusswinkel
- Darstellungsmöglichkeiten
 - separat: $z_1(x, v_1)$ und $z_2(x, v_2)$
 - Funktionenschar: $z_v(x, v)$
 - ▶ 3D-Plot: Fläche im x v z-Raum
 - Countour-Plot / Intensitätsverteilung
 - Jedem Punkt (x, v) wird ein Farbwert für z zugeordnet.

- Wiederholung (kurz)
- Kurven im 3D
- Skalarfelder
- Interludium: Partielle Ableitung (Erinnerung)
- Gradient
- Vektorfelder

Partielle Ableitungen

- Ziel der Betrachtung
 - Spezielle Art von Ableitung von Skalarfeldern
 - (Wichtiges Konzept für die folgenden Themen)
- Problemstellung

$$y(t, x(t)) = \alpha t + \beta x(t)$$
 (12)

Ableitung nach der Zeit

$$\frac{d}{dt}y(t,x(t)) = \alpha + \beta \frac{d}{dt}x(t)$$
 (13)

Bezeichnung

 $\frac{d}{dt}$ entspricht der totalen Ableitung nach t

Partielle Ableitungen

Problemstellung

$$y(t, x(t)) = \alpha t + \beta x(t)$$
 (14)

► Ableitung nach *t*, wobei *x* festgehalten werden soll (sozusagen eine Ableitung nach expliziten Variablen)

$$\frac{\partial}{\partial t}y(t,x(t)) = \alpha \tag{15}$$

- x wird hier als Konstante betrachtet.
- Bezeichnung

 $\frac{\partial}{\partial t}$ entspricht der partiellen Ableitung nach t

Schreibweisenabkürzung: $\frac{\partial}{\partial t} = \partial_t$

Partielle Ableitungen

Hinweis zur gemischten 2ten partiellen Ableitung

$$\frac{\partial}{\partial x}\frac{\partial}{\partial y}f(x,y) = \frac{\partial}{\partial y}\frac{\partial}{\partial x}f(x,y) \tag{16}$$

bzw.
$$\frac{\partial^2}{\partial x \partial y} f(x, y) = \frac{\partial^2}{\partial y \partial x} f(x, y)$$
 (17)

bzw.
$$\partial_X \partial_Y f(x, y) = \partial_Y \partial_X f(x, y)$$
 (18)

▶ Bedingung: Die Funktion f(x, y) ist bzgl. x und y 2 mal stetig differenzierbar.

- Wiederholung (kurz)
- Kurven im 3D
- Skalarfelder
- Gradient
- Vektorfelder

- Ziel der Betrachtung ... kommt später
- Ausgangsbeispiel im R² Paraboloid

$$z(x,y) = x^2 + y^2 (19)$$

Ableitung nach x bei konstantem y

$$\frac{\partial}{\partial x}z(x,y) = \frac{\partial}{\partial x}(x^2 + y^2) = 2x \tag{20}$$

Ableitung nach y bei konstantem x

$$\frac{\partial}{\partial y} z(x, y) = \frac{\partial}{\partial y} (x^2 + y^2) = 2y$$
 (21)

Zusammenlegung der beiden Ergebnisse als Vektor

$$\begin{pmatrix}
\frac{\partial}{\partial x} z(x, y) \\
\frac{\partial}{\partial y} z(x, y)
\end{pmatrix} = \begin{pmatrix}
2x \\
2y
\end{pmatrix}$$
(22)

- Informationsgehalt in diesem Vektor
 - Extremstelle bei $x_e = y_e = 0$
 - für beliebige Punkt P = (x, y)
 - Richtung des steilsten Anstieges
 - bzw. in entgegengesetzter Richtung: "schnellste Richtung nach unten"

Schreibweisenanpassung

$$\begin{pmatrix} \frac{\partial}{\partial x} z(x, y) \\ \frac{\partial}{\partial y} z(x, y) \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \frac{\partial}{\partial x} \\ \frac{\partial}{\partial y} \end{pmatrix} z(x, y) \equiv \nabla z(x, y) \tag{23}$$

- Darf ich vorstellen: Der Nabla-Operator ∇.
 - ightharpoonup im \mathbb{R}^2

$$\nabla = \begin{pmatrix} \frac{\partial}{\partial x} \\ \frac{\partial}{\partial y} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \partial_x \\ \partial_y \end{pmatrix} \tag{24}$$

ightharpoonup im \mathbb{R}^3

$$\nabla = \begin{pmatrix} \frac{\partial}{\partial x} \\ \frac{\partial}{\partial y} \\ \frac{\partial}{\partial z} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \partial_x \\ \partial_y \\ \partial_z \end{pmatrix} \tag{25}$$

Der Gradient eines Skalarfeldes entspricht

$$\nabla f(x,y) = \begin{pmatrix} \frac{\partial}{\partial x} f(x,y) \\ \frac{\partial}{\partial y} f(x,y) \end{pmatrix}$$
 bzw. (26)

$$\nabla f(x, y, z) = \begin{pmatrix} \frac{\partial}{\partial x} f(x, y, z) \\ \frac{\partial}{\partial y} f(x, y, z) \\ \frac{\partial}{\partial z} f(x, y, z) \end{pmatrix}$$
(27)

- Der Gradient ist ein Vektor, der in die Richtung des steilsten Anstiegs zeigt.
- Anwendung für
 - Bestimmung von Extremstellen
 - Optimierungsprobleme (z.B. Gradientenverfahren bei Neuronale Netzwerke)

- Wiederholung (kurz)
- Kurven im 3D
- Skalarfelder
- Gradient
- Vektorfelder

Vektorfelder (Richtungsfeld) im \mathbb{R}^n

- Ziel der Betrachtung
 - Wichtiges Konzept für die folgenden Themen
 - ightharpoonup Konzeptverständnis, Differentierung von "Konstrukten" im \mathbb{R}^n
- Der Gradient ist ein Vektorfeld!
- Veranschaulichung Strömungsmechanik
 - ▶ An jedem Punkt im P = (x, y, z) im \mathbb{R}^3 befinde sich ein "Teilchen"?
 - ▶ Jedes Teilchen hat eine Geschwindigkeit $\vec{v}(x, y, z)$.
 - Die Geschwindigkeit hängt vom Ort des Teilchens ab.
 - z.B. Flüssigkeitsstrom durch eine Röhre

Vektorfelder (Richtungsfeld) im \mathbb{R}^n

- Vektorfeld als Abbildung
 - $\qquad \qquad \mathbf{im} \ \mathbb{R}^2 \ ... \ f : \mathbb{R}^2 \to \mathbb{R}^2$
 - ightharpoonup im \mathbb{R}^3 ... $f: \mathbb{R}^3 \to \mathbb{R}^3$
- ▶ Mathematische Beispiel im \mathbb{R}^2

$$\vec{v}(x,y) = \begin{pmatrix} v_x(x,y) \\ v_y(x,y) \end{pmatrix} = \frac{1}{\sqrt{x^2 + y^2}} \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix}$$
(28)

- Physikalische Beispiele
 - Kraftfelder
 - Geschwindigkeitsfelder
 - **...**