

# Funktionen mehrerer Variablen

FS 2024 Prof. Dr. Bernhard Zraggen

Autoren:

Laurin Heitzer, Flurin Brechbühler

Version:

0.1.20240701

<https://github.com/P4ntomime/funktionen-mehrerer-variablen>



## Inhaltsverzeichnis

<b>1 Dimensionen, Schnitte und Kontouren</b>	<b>2</b>	<b>5 Koordinatensysteme</b>	<b>6</b>
1.1 Dimensionen	2	5.1 2D Koordinatensysteme	6
1.2 Schnitte	2	5.2 3D Koordinatensysteme	6
1.3 Kontouren, Levelsets, Niveaulinien, Höhenlinien, ...	2	<b>6 Integration</b>	<b>6</b>
<b>2 Ableitungen, DGL und Gradienten (bi-variät)</b>	<b>3</b>	6.1 Allgemeines	6
2.1 Partielle Ableitung	3	6.2 Normalbereiche	6
2.2 Gradient (Nabla-Operator)	3	6.3 Satz von Fubini (Satz von Tonelli)	6
2.3 Totale Ableitung	3	6.4 Längenintegrale	6
2.4 Linearapproximation (Tangentialapproximation)	3	6.5 (Ober-)Flächenintegrale	6
2.5 DGL	3	6.6 Volumenintegrale	7
2.6 Richtungselement (Tangentiellinie an Kontouren)	3	6.7 Anwendungsformeln 2D (Doppelintegrale)	7
2.7 Gradientenfeld $\perp$ Kontouren	3	6.8 Anwendungsformeln 3D (Dreifachintegrale)	7
2.8 ?Wie heisst dieser Abschnitt?	3	<b>7 Vektoranalysis</b>	<b>7</b>
2.9 Richtungs-Ableitung	3	7.1 Vektorfelder	7
<b>3 Extrema von Funktionen finden</b>	<b>4</b>	7.2 Gradient	7
3.1 Extrema von Funktionen zweier Variablen finden	4	7.3 Vektorgradient	7
3.2 Extrema von Funktionen mehrerer Variablen finden	4	7.4 Divergenz	7
3.3 Lokales oder Globales Extremum	4	7.5 Laplace Operator Delta	8
3.4 Extrema von Funktionen zweier Variablen mit NB finden	4	7.6 Rotation eines Vektorfelds (rot, curl)	8
3.5 Extrema von Funktionen mehrerer Variablen mit NB finden	4	7.7 Rechenregeln mit Nabla	8
<b>4 Support Vector Machine (SVM)</b>	<b>5</b>	7.8 Anwendungen	8
4.1 Lineare Trennbarkeit von Daten	5	7.9 Integralsatz von Gauss	8
		7.10 Poisson-Gleichung (Laplace-Gleichung)	8
		7.11 Integralsatz von Stokes	8
		7.12 Anwendungen: Maxwell-Gleichungen	8

# 1 Dimensionen, Schnitte und Kontouren

## 1.1 Dimensionen

$$f: \mathbb{D}_f(\subseteq \mathbb{R}^m) \rightarrow \mathbb{W}_f(\subseteq \mathbb{R}^n)$$

- $m$  Anzahl Dimensionen von  $\mathbb{D}_f$ , wobei  $m \in \mathbb{N}$
- $n$  Anzahl Dimensionen von  $\mathbb{W}_f$ , wobei  $n \in \mathbb{N}$
- $\vec{f}$  wenn Output vektoriell

⚠ Variablen sind abhängig von einander!

### Multi-Variat:

$f$  ist "Multi-Variat", wenn:

- Input mehrdimensional ist
- Output mehrdimensional ist
- Input **und** Output mehrdimensional sind

$f$  ist **nicht** "Multi-Variat", wenn:

- Input **und** Output Skalare sind

### 1.1.1 Raumzeit

$$\left. \begin{array}{l} \text{Raum 3D } (x; y; z) \in \mathbb{R}^3 \\ \text{Zeit 1D } (t) \in \mathbb{R}^1 \end{array} \right\} \mathbb{R}^1 \times \mathbb{R}^3 = \text{Raumzeit 4D } (t; x; y; z)$$

### 1.1.2 Stationärer Fall

$$t \rightarrow \infty \rightarrow \text{Stationär}$$

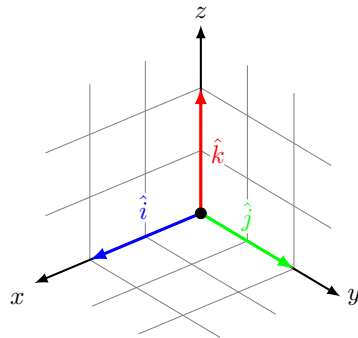
$$T(x; y; z) \frac{\Delta T}{\Delta t} \rightarrow 0$$

### 1.1.3 Einheitsvektoren (Koordinatenvektoren)

$$\hat{x} = \vec{i} = \hat{i} = \vec{e}_1 = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$$

$$\hat{y} = \vec{j} = \hat{j} = \vec{e}_2 = \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}$$

$$\hat{z} = \vec{k} = \hat{k} = \vec{e}_3 = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}$$



## 1.2 Schnitte

Schnitt = Restriktion  $\rightarrow$  Teilmenge vom Definitionsbereich  $\mathbb{D}_f$

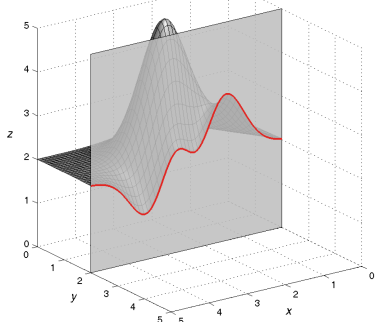
### 1.2.1 Partielle Funktion

- Nur **eine** Variable ist frei! (wählbar)
  - **Alle** anderen Variablen sind fix!
- ⚠  $\mathbb{W}_f$  Analyse!

### Beispiel: Schnitte

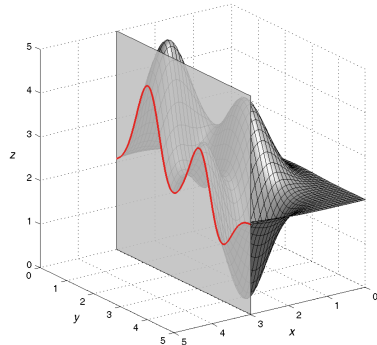
#### x-Linien

- Fläche wird geschnitten mit Ebene, die parallel zur x,z-Ebene liegt
- Bestehen aus den  $(x; y; z)$  Punkten  $(x; y_0; f(x; y_0))$
- x-Wert ist variabel
- y-Wert ist fixiert  $\Leftrightarrow y_0 = 2$



#### y-Linien

- Fläche wird geschnitten mit Ebene, die parallel zur y,z-Ebene liegt
- Bestehen aus den  $(x; y; z)$  Punkten  $(x_0; y; f(x_0; y))$
- x-Wert ist fixiert  $\Leftrightarrow x_0 = 3$
- y-Wert ist variabel



### 1.2.2 Bedingungen

Initialbedingungen  $\rightarrow$  Beziehen sich auf die **Zeit**

Randbedingungen  $\rightarrow$  Beziehen sich auf **räumliche Ebenen**

## 1.3 Kontouren, Levelsets, Niveaulinien, Höhenlinien, ...

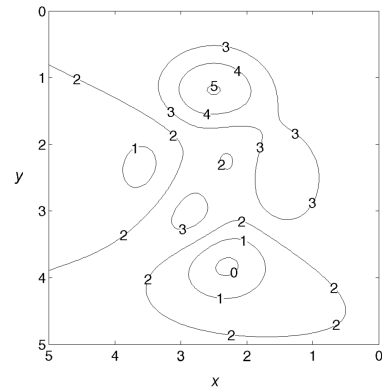
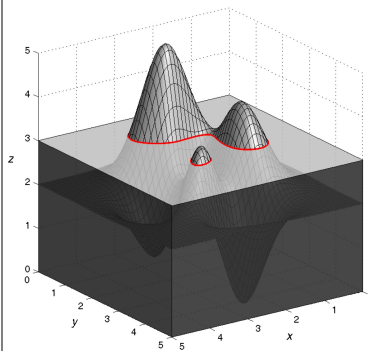
Bei **Kontouren**, **Levelsets**, **Niveaulinien** oder **Höhenlinien** ist der **Output** der Funktion  $f$  **konstant**.

$$\vec{y} = \vec{f}(\vec{x}) = \text{const. wobei } \vec{x} \in \mathbb{D}_f$$

## Beispiel: Höhenlinien

### Kontouren (Höhenlinien)

- Fläche wird geschnitten mit einer Ebene, die parallel zur x,y-Ebene liegt
- Bestehen aus den  $(x; y; z)$  Punkten  $(x; y; f(x; y) = z_0)$
- x-Wert ist variabel
- y-Wert ist variabel
- z-Wert ist fixiert  $\Leftrightarrow z_0 = 3$



## 2 Ableitungen, DGL und Gradienten (bi-variät)

$$f: \mathbb{D}_f \subseteq \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{W}_f \subseteq \mathbb{R} \quad \text{skalar}$$

### 2.1 Partielle Ableitung

Ableitung einer Partiellen Funktion.

#### Beispiel: Bi-Variate Funktion

$$f(x, y): y \text{ fixieren} = \text{const.} = y_0; \quad x \text{ **einzig**e freie Variable}$$

#### Notationen

$$\begin{aligned} 1. \text{ Ordnung: } f(x; y_0) &\Rightarrow \frac{\partial f}{\partial x} = f_x(x; y_0) \\ 2. \text{ Ordnung: } \frac{\partial}{\partial x} \left( \frac{\partial f}{\partial x} \right) &= \frac{\partial^2 f}{\partial x^2} = f_{xx} \\ \frac{\partial}{\partial y} \left( \frac{\partial f}{\partial x} \right) &= \frac{\partial^2 f}{\partial y \partial x} = f_{xy} \end{aligned}$$

#### 2.1.1 Schwarz-Symmetrie

Wenn  $f_{xx}, f_{yy}, f_{xy}$  &  $f_{yx}$  **stetig** (sprungfrei) sind, dann gilt:

$$f_{xy} \stackrel{!}{=} f_{yx}$$

### 2.2 Gradient (Nabla-Operator)

Spaltenvektor mit partiellen Ableitungen

$$\text{"Gradient" / Nabla} \rightarrow \vec{\nabla} f = \begin{pmatrix} \frac{\partial f}{\partial x} \\ \frac{\partial f}{\partial y} \\ \vdots \end{pmatrix} \hat{=} \text{Vektorfeld}$$

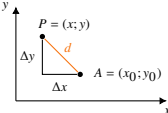
### 2.3 Totale Ableitung

Für Fehlerrechnung benutzt, da man hierbei die Abstände von  $(x; y; z)$  zu einem festen Punkt  $(x_0; y_0; z_0)$  erhält. (relative Koordinaten)

$$D(f; \underbrace{(x_0, y_0, \dots)}_{\text{Arbeitspunkt}}) : \mathbb{R}^2 \xrightarrow[1 \times 2 \text{ Matrix}]{\text{gute Approximation}} \mathbb{R}^1; \text{ "gute Approximation"}$$

$$f(x = x_0 + \Delta x; y = y_0 + \Delta y; \dots) = (D_{11}; D_{12}) \cdot \begin{pmatrix} \Delta x \\ \Delta y \end{pmatrix} + f(x_0; y_0) + R_1$$

Wobei  $R_1$  dem "Rest" entspricht. (Ähnlich wie bei Taylorreihe)

$$\frac{R_1}{d = \sqrt{\Delta x^2 + \Delta y^2}} \rightarrow 0 \text{ ("gut", "schneller gegen 0 als } d \text{")}$$


$$\begin{aligned} D(f; (x_0; y_0)) &= \left( D_{11} = \frac{\partial f}{\partial x}(x_0; y_0); D_{12} = \frac{\partial f}{\partial y}(x_0; y_0) \right) \\ &= (\nabla f)^{\text{tr}} \text{ wenn } \frac{\partial f}{\partial x}; \frac{\partial f}{\partial y} \text{ stetig bei } A \end{aligned}$$

### 2.4 Linearapproximation (Tangentialapproximation)

$$f(x; y) \approx f(x_0; y_0) + D(f; (x_0; y_0)) \cdot \begin{pmatrix} \Delta x \\ \Delta y \end{pmatrix} \quad \text{linear in } \Delta x \text{ und } \Delta y$$

#### 2.4.1 Tangentialebene

$$g(x; y) = f(x_0; y_0) + D(f; (x_0; y_0)) \cdot \begin{pmatrix} x - x_0 \\ y - y_0 \end{pmatrix}$$

$$g(x; y) = f(x_0; y_0) + f_x(x_0; y_0) \cdot (x - x_0) + f_y(x_0; y_0) \cdot (y - y_0)$$

#### 2.4.2 Tangentialer Anstieg (Totale Differential)

$$df \stackrel{!}{=} \frac{\partial f}{\partial x} dx + \frac{\partial f}{\partial y} dy \quad \text{bezüglich } A = (x_0; y_0)$$

#### 2.4.3 Differential-Trick (df Trick)

$$\left( \begin{array}{l} f = c = \text{const.} \quad | d(\dots) \\ df = dc \stackrel{!}{=} 0 \end{array} \right) \quad f_x dx + f_y dy = 0 \quad \text{für Kontourlinien}$$

### 2.4.4 Implizite (Steigungs-)Funktion

$$y'(x) = \frac{dy}{dx} = - \frac{f_x}{f_y \neq 0} \vee x'(y) = \frac{dx}{dy} = - \frac{f_y}{f_x \neq 0}$$



### 2.5 DGL

$$y' = \left( - \frac{f_x}{f_y} \right); y(x_0) = y_0$$

right-hand-side (r.h.s.) Funktion

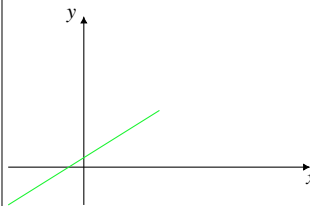
### 2.6 Richtungselement (Tangentiellinie an Kontouren)

$$\vec{r} = \left( dx = h; dy = y' dx = - \frac{f_x}{f_y} dx \right)^{\text{tr}}$$

### 2.7 Gradientenfeld $\perp$ Kontouren

$$\text{Skalarprodukt} \rightarrow \nabla f \cdot \begin{pmatrix} dx \\ dy = y' dx \end{pmatrix} \stackrel{!}{=} 0$$

### 2.8 ?Wie heisst dieser Abschnitt?



$$\begin{aligned} s(t) &: P_0 + t \cdot \hat{v} \mid t \in \mathbb{R} \\ s(t) &: f(x_0 + t \cdot \hat{v}_1; y_0 + t \cdot \hat{v}_2) \end{aligned}$$

$$\frac{ds(t)}{dt} = \dot{s}(t) : t \mapsto \overbrace{\begin{pmatrix} x_0 + t \cdot v_1 \\ y_0 + t \cdot v_2 \end{pmatrix}}^{\begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix}} \mapsto f(x, y)$$

### 2.9 Richtungs-Ableitung

$$\frac{\partial f}{\partial \hat{v}} \stackrel{!}{=} D(f; (x_0; y_0)) \cdot \hat{v} \stackrel{\text{Def.}}{\Leftrightarrow} \text{grad}(f)^{\text{tr}} \cdot \hat{v} = f_x \cdot v_1 + f_y \cdot v_2$$

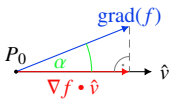
#### Beispiel: Richtungs-Ableitung

$$\vec{x} : \vec{v} = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix} = \hat{e}_1 \Rightarrow \frac{\partial f}{\partial \hat{e}_1} = f_x \cdot 1 + f_y \cdot 0 = \underline{\underline{f_x}}$$

#### 2.9.1 Spezialfälle

- $\alpha = \frac{\pi}{2} \Rightarrow$  rechter Winkel
- $\frac{\partial f}{\partial \hat{v}}$  extremal
  - $\alpha = 0$  (max):  $\nabla f \cdot \hat{v} > 0 \Rightarrow \text{grad}(f)$  liegt auf  $\hat{v}$
  - $\alpha = \pi$  (min):  $\nabla f \cdot \hat{v} < 0 \Rightarrow \text{grad}(f)$  liegt invers auf  $\hat{v}$

$$\text{Trigo: } \nabla f \cdot \hat{v} \wedge \frac{\partial f}{\partial \hat{v}} \Rightarrow \cos(\alpha) \cdot |\nabla f|$$



3 Extrema von Funktionen finden

Stationaritätsbedingung: ∇f  $\stackrel{!}{=} \vec{0}$

3.1 Extrema von Funktionen zweier Variablen finden

1. Gradient von f Null-setzen und kritische Stellen finden:

∇f = (f\_x / f\_y)  $\stackrel{!}{=} \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix} \Rightarrow \begin{matrix} f_x = 0 \\ f_y = 0 \end{matrix} \Rightarrow x_0 \text{ und } y_0 \text{ bestimmen}$

2. Zweite Partielle Ableitungen bestimmen:

f\_xx = ... f\_xy = f\_yx = ... f\_yy = ...

3. Determinante Δ der Hesse-Matrix H bestimmen:

Δ = f\_xx(x\_0; y\_0) · f\_yy(x\_0; y\_0) - (f\_xy(x\_0; y\_0))^2

4. Auswertung:

Δ > 0	AND	f_xx(x_0; y_0) < 0	⇒	lokales Maximum
Δ > 0	AND	f_yy(x_0; y_0) < 0	⇒	lokales Maximum
Δ > 0	AND	f_xx(x_0; y_0) > 0	⇒	lokales Minimum
Δ > 0	AND	f_yy(x_0; y_0) > 0	⇒	lokales Minimum
Δ < 0			⇒	Sattelpunkt
Δ = 0		?		Multi-variate-Taylor-logik ...

3.2 Extrema von Funktionen mehrerer Variablen finden

1. Gradient von f Null-setzen und kritische Stellen finden:

∇f = (f\_x / f\_y / ... / f\_t)  $\stackrel{!}{=} \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ \vdots \\ 0 \end{pmatrix} \Rightarrow x_0, y_0, \dots, t_0 \text{ bestimmen}$

2. Zweite Partielle Ableitungen für Hesse-Matrix H bestimmen:

H = (f\_xx f\_xy ... f\_xt / f\_yx f\_yy ... f\_yt / ... / f\_tx f\_ty ... f\_tt) • Symmetrien beachten! • Nicht doppelt rechnen! ⇒ f\_xt = f\_tx

3. Hesse-Matrix H mit gefundenen Stellen füllen:

H(x\_0, y\_0, ... t\_0) = (f\_xx(x\_0, y\_0, ... t\_0) f\_xy(x\_0, y\_0, ... t\_0) ... f\_xt(x\_0, y\_0, ... t\_0) / f\_yx(x\_0, y\_0, ... t\_0) f\_yy(x\_0, y\_0, ... t\_0) ... f\_yt(x\_0, y\_0, ... t\_0) / ... / f\_tx(x\_0, y\_0, ... t\_0) f\_ty(x\_0, y\_0, ... t\_0) ... f\_tt(x\_0, y\_0, ... t\_0))

4. Eigenwerte λ\_i der Hesse-Matrix bestimmen:

det(H(x\_0, y\_0, ... t\_0) - λ · E) = 0 Nullstellen λ\_i finden → Eigenwerte

Zur Erinnerung:

E = (1 0 ... 0 / 0 1 ... 0 / ... / 0 0 ... 1) λ · E = (λ 0 ... 0 / 0 λ ... 0 / ... / 0 0 ... λ)

H(x\_0, y\_0, ... t\_0) - λ · E = ...

... = (f\_xx(x\_0, y\_0, ... t\_0) - λ f\_xy(x\_0, y\_0, ... t\_0) ... f\_xt(x\_0, y\_0, ... t\_0) / f\_yx(x\_0, y\_0, ... t\_0) f\_yy(x\_0, y\_0, ... t\_0) - λ ... f\_yt(x\_0, y\_0, ... t\_0) / ... / f\_tx(x\_0, y\_0, ... t\_0) f\_ty(x\_0, y\_0, ... t\_0) ... f\_tt(x\_0, y\_0, ... t\_0) - λ)

5. Auswertung:

λ_i < 0 ∀i	⇒	lokales Maximum
λ_i > 0 ∀i	⇒	lokales Minimum
λ_i > 0 und λ_i < 0	⇒	Sattelpunkt

Erklärung:

- λ\_i < 0 ∀i ⇔ Alle λ\_i sind negativ
- λ\_i > 0 ∀i ⇔ Alle λ\_i sind positiv

3.3 Lokales oder Globales Extremum

Für eine beliebige die Funktion f(x, y, ..., t) gilt:

f(x, y, ..., t) ≤ M_max	∀(x, y, ..., t) ∈ D_f	⇒	globales Maximum
f(x, y, ..., t) > M_max	∃(x, y, ..., t) ∈ D_f	⇒	kein globales Maximum
f(x, y, ..., t) ≥ M_min	∀(x, y, ..., t) ∈ D_f	⇒	globales Minimum
f(x, y, ..., t) < M_min	∃(x, y, ..., t) ∈ D_f	⇒	kein globales Minimum

- M\_max: grösstes lokales Maximum
- M\_min: kleinstes lokales Minimum

3.4 Extrema von Funktionen zweier Variablen mit NB finden

1. Nebenbedingung (NB) in Standardform bringen:

Standardform: n(x, y)  $\stackrel{!}{=} 0$  Nebenbedingung: x + y = 1 Standardform der Nebenbedingung: x + y - 1 = 0

2. Lagrange-Funktion L aufstellen:

L(x, y, λ) = f(x, y) + λ · n(x, y) Am besten gleich ausmultiplizieren

3. Gradient der Lagrange-Funktion L Null-setzen und kritische Stellen finden:

∇L = (L\_x / L\_y / L\_λ)  $\stackrel{!}{=} \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} \Rightarrow x_0 \text{ und } y_0 \text{ bestimmen}$

4. Zweite Partielle Ableitungen bestimmen:

L\_λλ  $\stackrel{!}{=} 0$  L\_λx = L\_xλ = n\_x = ... L\_xx = ... L\_λy = L\_yλ = n\_y = ... L\_yy = ... L\_xy = L\_yx = ...

5. Geränderte Hesse Matrix H aufstellen und kritische Stellen einsetzen:

H(x\_0, y\_0) = (L\_λλ(x\_0, y\_0) L\_λx(x\_0, y\_0) L\_λy(x\_0, y\_0) / L\_xλ(x\_0, y\_0) L\_xx(x\_0, y\_0) L\_xy(x\_0, y\_0) / L\_yλ(x\_0, y\_0) L\_yx(x\_0, y\_0) L\_yy(x\_0, y\_0)) = (0 n\_x(x\_0, y\_0) n\_y(x\_0, y\_0) / n\_x(x\_0, y\_0) L\_xx(x\_0, y\_0) L\_xy(x\_0, y\_0) / n\_y(x\_0, y\_0) L\_yx(x\_0, y\_0) L\_yy(x\_0, y\_0))

6. Determinante der geränderten Hesse Matrix bestimmen:

det(H) = ...

7. Auswertung

det(H) > 0	⇒	lokales Maximum
det(H) < 0	⇒	lokales Minimum
det(H) = 0	⇒	keine Aussage möglich

3.5 Extrema von Funktionen mehrerer Variablen mit NB finden

1. Nebenbedingung (NB) in Standardform bringen:

Standardform: n(x, y, ..., t)  $\stackrel{!}{=} 0$

2. Lagrange-Funktion L aufstellen:

L(x, y, ..., t, λ) = f(x, y, ..., t) + λ · n(x, y, ..., t) Am besten gleich ausmultiplizieren

3. Gradient der Lagrange-Funktion L Null-setzen und kritische Stellen finden:

∇L = (L\_x / L\_y / ... / L\_t / L\_λ)  $\stackrel{!}{=} \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ \vdots \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} \Rightarrow x_0, y_0, \dots, t_0 \text{ bestimmen}$

4. Zweite Partielle Ableitungen bestimmen:

L\_λλ  $\stackrel{!}{=} 0$  L\_λx = L\_xλ = n\_x = ... L\_xy = L\_yx L\_xx = ... L\_λy = L\_yλ = n\_y = ... L\_xt = L\_tx L\_yy = ... L\_yt = L\_ty ... L\_tλ = L\_λt = n\_t = ...

5. Geränderte Hesse Matrix H aufstellen und kritische Stellen einsetzen:

H(x\_0, y\_0, ... t\_0) = (L\_λλ(...) L\_λx(...) L\_λy(...) ... L\_λt(...) / L\_xλ(...) L\_xx(...) L\_xy(...) ... L\_xt(...) / L\_yλ(...) L\_yx(...) L\_yy(...) ... L\_yt(...) / ... / L\_tλ(...) L\_tx(...) L\_ty(...) ... L\_tt(...)) = (0 n\_x(...) n\_y(...) ... n\_t(...) / n\_x(...) L\_xx(...) L\_λy(...) ... L\_xt(...) / n\_y(...) L\_yx(...) L\_yy(...) ... L\_yt(...) / ... / n\_t(...) L\_tx(...) L\_ty(...) ... L\_tt(...))

6. Determinante der geränderten Hesse Matrix bestimmen:

det(H) = ...

7. Auswertung

det(H) > 0	⇒	lokales Maximum
det(H) < 0	⇒	lokales Minimum
det(H) = 0	⇒	keine Aussage möglich

## 4 Support Vector Machine (SVM)

### 4.1 Lineare Trennbarkeit von Daten

#### 4.1.1 Allgemeines

**Datenpunkte:** (2D Beispiel)

$$A : \underbrace{((x_1, x_2); y_1)}_{\vec{x}_1}, \quad B : \underbrace{((x_1, x_2); y_2)}_{\vec{x}_2}, \quad C : \underbrace{((x_1, x_2); y_3)}_{\vec{x}_3}, \quad \dots, \quad N : \underbrace{((x_1, x_2); y_n)}_{\vec{x}_n}$$

$\vec{x}_j$  sind Datenvektoren

$y_j \in \{\pm 1\}$  klassifiziert die jeweiligen Datenvektoren

**Hyperebenen:**

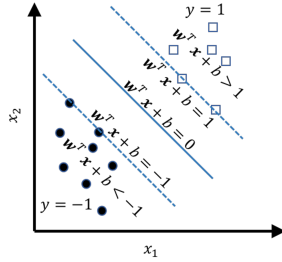
$$\vec{w}^{tr} \cdot \vec{x} + b = 0$$

$\vec{w}$ : Normalenvektor,  $\vec{w} \in \mathbb{R}^d$  und  $\vec{w} \neq 0$

$b$ : Konstante,  $b \in \mathbb{R}$

Dimension der Hyperebene =  $d - 1$

Abstand der Hyperebene zum Ursprung:  $\frac{|b|}{|\vec{w}|}$



**Klassifizierung:**

$$\vec{w}^{tr} \cdot \vec{x} + b > 0 \Rightarrow \vec{x} \text{ gehört zur Klasse } y = +1$$

$$\vec{w}^{tr} \cdot \vec{x} + b < 0 \Rightarrow \vec{x} \text{ gehört zur Klasse } y = -1$$

**Klassifizierung der Trainingsdaten:**

$$\vec{w}^{tr} \cdot \vec{x}_j + b \geq 0 \Rightarrow \vec{x}_j \text{ gehört zur Klasse } y = +1$$

$$\vec{w}^{tr} \cdot \vec{x}_j + b \leq 0 \Rightarrow \vec{x}_j \text{ gehört zur Klasse } y = -1$$

**Zielfunktion:**

$$\frac{2}{|\vec{w}|} = \frac{2}{w}$$

#### 4.1.2 Das primale Optimierungsproblem

$$\frac{1}{2} \vec{w}^{tr} \cdot \vec{w} = \frac{1}{2} |\vec{w}|^2 = \frac{1}{2} w^2 \rightarrow \min! \quad \text{s.t.} \quad (\vec{w}^{tr} \cdot \vec{x}_j + b) y_j \geq 1 \quad (j = 1, \dots, N)$$

#### 4.1.3 Das duale Optimierungsproblem

**Nebenbedingung:**

$$\underbrace{1 - (\vec{w}^{tr} \cdot \vec{x}_j + b) y_j}_{g_j(\vec{w}^{tr}, b)} \leq 0 \Leftrightarrow g_j(\vec{w}^{tr}, b) \leq 0 \quad (j = 1, \dots, N)$$

**Lagrange-Funktion:**

Zusammengesetzt aus dem primalen Problem und den Nebenbedingungen.

$$\begin{aligned} L(\vec{w}^{tr}, b, \vec{\alpha}) &= L(w_1, w_2, \dots, w_d, b, \alpha_1, \alpha_2, \dots, \alpha_N) \\ &= \frac{1}{2} \vec{w}^{tr} \cdot \vec{w} + \sum_{j=1}^N \alpha_j \underbrace{\left( 1 - (\vec{w}^{tr} \cdot \vec{x}_j + b) y_j \right)}_{g_j(\vec{w}^{tr}, b)} \end{aligned}$$

**Stationaritätsbedingungen:**

Aus der Bedingung, dass  $\text{grad}(L) = 0$  sein muss, lassen sich folgende Formeln ableiten:

$$\text{grad}_{\{\vec{w}^{tr}, b\}} (L(\vec{w}^{tr}, b, \vec{\alpha})) = \vec{0} \Leftrightarrow \vec{w} = \sum_{j=1}^N \alpha_j y_j \vec{x}_j \quad \text{und} \quad \sum_{j=1}^N \alpha_j y_j = 0$$

**Das duale Problem:**

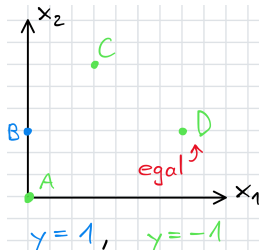
Die oben erhaltenen Summen können nun in die Lagrange-Fkt. eingesetzt werden. Daraus entsteht

$$L(\vec{\alpha}) = \sum_{j=1}^N \alpha_j - \frac{1}{2} \underbrace{\sum_{j,j'=1}^N \alpha_j \alpha_{j'} y_j y_{j'} \vec{x}_j^{tr} \cdot \vec{x}_{j'}}_{= \frac{1}{2} \vec{w}^{tr} \cdot \vec{w}} \rightarrow \max! \quad \text{s.t.} \quad \alpha_j \geq 0 \wedge \sum_{j=1}^N \alpha_j y_j = 0$$

**Vorgehen zum lösen des dualen Optimierungsproblems:**

1. **Skizze mit Datenpunkten erstellen:**

- Einzelne Datenpunkte klassenweise farblich hervorheben
- Falls ein Datenpunkt der gleichen Klasse weit weg von den anderen ist  
 $\Rightarrow$  diesen vergessen, da sein  $\alpha = 0$  sein wird



2. **Nebenbedingungen, Es muss gelten:**

$$\alpha_j \geq 0$$

$$\sum_{j=1}^N \alpha_j \cdot y_j = 0$$

Nach einem  $\alpha$  umstellen und anschließend jenes  $\alpha$

(damit die Nebenbedingung miteinbezogen wird) in der Lagrange-Funktion ersetzen

3. **Kernel-Matrix aufstellen:**

$$K(\vec{x}^{tr}; \vec{x}) = \vec{x}^{tr} \bullet \vec{x}$$

$$\begin{array}{c|ccc} & \vec{x}_1 & \vec{x}_2 & \dots \\ \hline \vec{x}_1^{tr} & K(\vec{x}_1^{tr}; \vec{x}_1) & K(\vec{x}_1^{tr}; \vec{x}_2) & \dots \\ \vec{x}_2^{tr} & K(\vec{x}_2^{tr}; \vec{x}_1) & K(\vec{x}_2^{tr}; \vec{x}_2) & \dots \\ \vdots & \vdots & \vdots & \ddots \end{array}$$

- Einträge sind die Ergebnisse der Skalarprodukte

4. **Lagrange-Funktion aufstellen:**

$$L(\vec{\alpha}) = \sum_{j=1}^N \alpha_j - \frac{1}{2} \sum_{j,j'=1}^N \alpha_j \cdot \alpha_{j'} \cdot y_j \cdot y_{j'} \cdot \vec{x}_j^{tr} \bullet \vec{x}_{j'} \rightarrow \max!$$

- 2. b und 3 brauchen

5. **Alle  $\alpha$  finden durch Stationaritätsbedingung**

$$\nabla L = \vec{0}$$

$\Rightarrow$  ersetztes  $\alpha$  mit gefundenen  $\alpha$  berechnen

6.  **$\vec{w}$  berechnen:**

$$\vec{w} = \sum_{j=1}^N \alpha_j y_j \vec{x}_j$$

7. **Konstante b berechnen:**

Datenpunkte mit der Klasse  $y = 1$  oder  $y = -1$  wählen und einsetzen

- **Variante 1:** Stützvektor-Datenpunkt mit  $y = +1$

$$\vec{w}^{tr} \cdot \vec{x}_{\dots} + b = 1 \Leftrightarrow b = 1 - \vec{w}^{tr} \cdot \vec{x}_{\dots} = \dots$$

- **Variante 2:** Stützvektor-Datenpunkt mit  $y = -1$

$$\vec{w}^{tr} \cdot \vec{x}_{\dots} + b = -1 \Leftrightarrow b = -1 - \vec{w}^{tr} \cdot \vec{x}_{\dots} = \dots$$

5 Koordinatensysteme

5.1 2D Koordinatensysteme

Neben den Kartesischen Koordinatensystemen kommen in zweidimensionalen Räumen auch Polare Koordinatensysteme zum Einsatz. Die beiden Systeme können mit Hilfe der Trigonometrie in einander überführt werden.

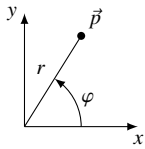
5.1.1 Umrechnung Kartesisch ↔ Polar

Polar zu Kartesisch

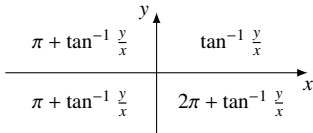
Kartesisch zu Polar

(x, y) = (r · cos φ, r · sin φ)

(r, φ) = (sqrt(x^2 + y^2), tan^-1(y/x))



Dabei ist zu beachten, dass tan^-1 nur Werte von -pi/2 bis pi/2 liefert, für phi jedoch phi in [0, pi] gelten soll. phi wird also, je nach dem in welchem Quadranten sich P befindet, nach folgendem Schema berechnet:



Um ein ganzes Integral von einem Koordinatensystem ins andere zu überführen, muss man die Funktion f(x, y) zu f(r, phi) (oder umgekehrt) umgeschrieben, sowie die differentiale angepasst werden. Hier dafür einige gängige Elemente:

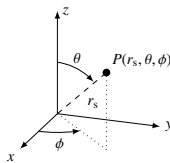
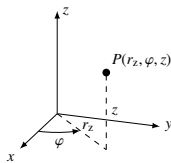
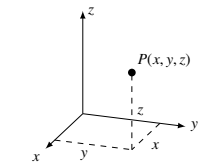
	Kartesisch	Polar
x-Achselement	dx	dx = cos phi dr - r sin phi dphi
y-Achselement	dy	dy = sin phi dr + r cos phi dphi
Linienelement	ds^2 = dx^2 + dy^2	ds^2 = dr^2 + r^2 dphi^2
Flächenelement	dA = dx dy	dA = r dr dphi

5.2 3D Koordinatensysteme

Kartesisch

Zylindrisch

Sphärisch



(x, y, z) = (r cos phi cos theta, r cos phi sin theta, r sin phi) = (r\_s sin theta cos phi, r\_s sin theta sin phi, r\_s cos theta) = (r\_s sin theta cos phi, r\_s sin theta sin phi, r\_s cos theta)

5.2.1 Umrechnen zwischen Koordinatensystemen

Beim Umrechnen zwischen den Koordinatensystemen gelten im Grunde genommen die obigen Formeln. Dabei muss jedoch in einigen Fällen auf die Wertebereiche von den trigonometrischen Funktionen Rücksicht genommen werden.

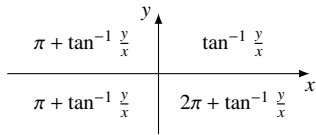
Zylindrisch → Kartesisch:

Sphärisch → Kartesisch:

Keine weiteren Berücksichtigungen nötig, die Berechnung erfolgt nach der Formel oben.

Kartesisch → Zylindrisch:

Der Parameter phi wird analog zum zweidimensionalen Fall, je nach dem in welchem Quadranten sich P befindet, nach dem Schema rechts berechnet.



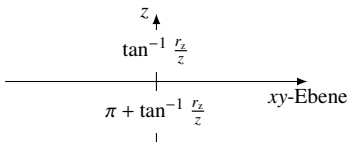
Sphärisch → Zylindrisch:

Kartesisch → Sphärisch:

Keine weiteren Berücksichtigungen nötig, die Berechnung erfolgt nach der Formel oben.

Zylindrisch → Sphärisch:

Auch hier macht der tan^-1 Probleme, da er Werte von -pi/2 bis pi/2 liefert, für theta jedoch theta in [0, pi] gelten soll. Je nach dem, ob P sich oberhalb oder unterhalb der xy-Ebene befindet, wird theta wie rechts berechnet.



6 Integration

6.1 Allgemeines

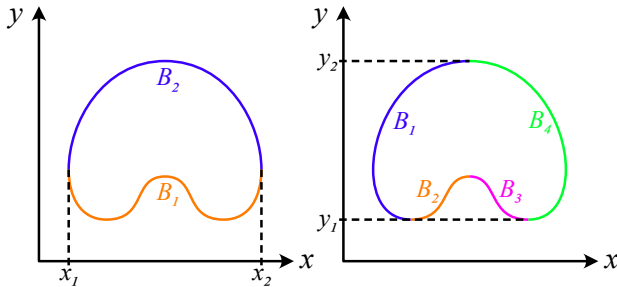
Unter bi- oder multivariater Integration versteht man Integrale, welche sich über zwei oder mehr unabhängige Variablen erstrecken. Sie haben die Form:

int\_Omega f(omega) d omega = int ... int f(x\_1, x\_2, ..., x\_n) dx\_1 dx\_2 ... dx\_n | Omega in R^n

6.2 Normalbereiche

Unter einem Normalbereich versteht man einen Bereich, welcher in allen Dimensionen so begrenzt ist, dass eine Funktion f(x\_1, x\_2, ..., x\_n) für jeden Eingangsvektor jeweils nur einen Funktionswert zurückgibt.

Beispiel: Normalbereich in 2D



6.3 Satz von Fubini (Satz von Tonelli)

Der Satz von Fubini besagt, dass die Reihenfolge der Integrationen vertauscht werden kann, sofern die Funktion integrierbar ist.

int\_{x1, x1}^{y2, y2} f(x, y) dx dy = int\_{x1, y1}^{x2, y2} f(x, y) dy dx

6.4 Längenintegrale

6.4.1 Längenelemente

ds^2 = dx^2 + dy^2 + dz^2 = dr^2 + r^2 dphi^2 + dz^2 = dr^2 + r^2 dtheta^2 + r^2 sin^2 theta dphi^2

6.4.2 Länge einer Funktion

- Die Bestimmung der Länge einer Kurve kann in folgende Schritte unterteilt werden:
- 1. Funktion in die Parameterdarstellung überführen (sofern nicht gegeben): Dafür wird einer der Parameter (z.B. x oder theta) = t gesetzt und die anderen Parameter ebenfalls als Funktion von t ausgedrückt.
- 2. Integral aufstellen: Das Integral in der Form int ds wird mit dt/dt erweitert.
- 3. Das Integral lösen

Beispiel: Längenintegral in kartesischen Koordinaten

Es soll die Länge der Kurve v(t) = (x(t), y(t), z(t)) auf dem Intervall [t1, t2] bestimmt werden. Dazu werden die oben genannten Schritte abgearbeitet:

- 1. Funktion in die Parameterdarstellung überführen: Hier nicht nötig.
- 2. Integral aufstellen: int ds = int sqrt(dx^2 + dy^2 + dz^2) = int\_{t1}^{t2} sqrt((dx/dt)^2 + (dy/dt)^2 + (dz/dt)^2) dt
- 3. Integral lösen: dx/dt, dy/dt und dz/dt ausrechnen, einsetzen, integrieren.

6.5 (Ober-)Flächenintegrale

6.5.1 Flächenelemente

Das Bestimmen der Flächenelemente ist in drei Dimensionen nicht wie bei den Längen- und Volumenelementen pauschal möglich. Dies, da jeweils nur über zwei der drei Koordinaten integriert werden muss. Ein einfaches Verfahren für das Berechnen von Flächeninhalten schafft jedoch Abhilfe.

6.5.2 Flächeninhalt einer Oberfläche

Für das Berechnen der Oberflächen von Funktionen des Typs f(a, b) in 3D kann die Formel

S = int\_B int\_A sqrt(f\_a^2 + f\_b^2 + 1) da db

verwendet werden. Dabei repräsentieren a und b die beiden Koordinatenrichtungen, in denen sich die Fläche erstreckt. f\_a und f\_b sind die partiellen Ableitungen der Funktion f(a, b) nach a bzw. b.



Beispiele zur Veranschaulichung:

Es soll die Oberfläche der Funktion  $f(x,y)$  im Bereich  $x \in [x_1,x_2], y \in [y_1,y-2]$  bestimmt werden. Das entsprechende Integral lautet:

$$S = \int_{y_1}^{y_2} \int_{x_1}^{x_2} \sqrt{(f_x)^2 + (f_y)^2 + 1} \, dx \, dy$$

Wäre die Funktion  $f$  stat in kartesischen in polaren oder sphärischen Koordinaten formuliert, ändern sich lediglich die Namen der Variablen. Folglich ist das zu einer in sphärischen Koordinaten definierten Fkt.  $f(\theta,\phi)$  gehörende Integral

$$S = \int_{\phi_1}^{\phi_2} \int_{\theta_1}^{\theta_2} \sqrt{(f_\theta)^2 + (f_\phi)^2 + 1} \, d\theta \, d\phi$$

sehr leicht aufzustellen.

6.5.3 Allgemeine Wendelfläche

Die allgemeine Wendelfläche rotiert und verschiebt eine parametrisierte 3D Kurve  $\vec{r}(t) = (x(t),y(t),z(t))$  tr im Raum.

Parametrisierung bei vertikaler Rotationsachse und vertikaler Verschiebungsrichtung (z-Achse):

$$\vec{S}(t,\varphi) = \begin{pmatrix} \cos(\varphi) & -\sin(\varphi) \\ \sin(\varphi) & \cos(\varphi) \\ z(t) + c \cdot \varphi \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} x(t) \\ y(t) \end{pmatrix} \quad (t_1 \leq t \leq t_2, \wedge \varphi \in \mathbb{R} \text{ , } c \equiv const.)$$

Bei  $c = 1 \implies$  Voller Meter bei einer Kurve

6.5.4 1. metrischer Tensor

Beim 1. metrischen Tensor (oder auch **1. Fundamentalmatrix**) handelt es sich um eine Parameter abhängige Matrix, welche aus den Skalarprodukten der partiellen Ableitungsvektoren nach den Parametern besteht.

$$g_{ij} = \frac{\partial \vec{S}}{\partial u_i} \cdot \frac{\partial \vec{S}}{\partial u_j}$$

6.6 Volumenintegrale

6.6.1 Volumenelemente

$$dV = \underbrace{dx \, dy \, dz}_{\text{Kartesisch}} = \underbrace{r \, dr \, d\varphi \, dz}_{\text{Zylindrisch}} = \underbrace{r^2 \, \sin \theta \, d\theta \, d\phi \, dr}_{\text{Sphärisch}}$$

6.7 Anwendungsformeln 2D (Doppelintegrale)

Allgemein	Kartesische Koordinaten	Polarkoordinaten
<b>Flächeninhalt einer ebenen Figur <math>F</math></b>		
$A = \iint_F dF$	$= \int_X \int_Y dy \, dx$	$= \int_\Phi \int_R r \, dr \, d\varphi$
<b>Oberfläche einer Ebene in drei Dimensionen</b>		
$S = \iint_A \frac{1}{\cos \gamma} \, dA$	$= \int_X \int_Y \sqrt{1 + \left(\frac{\partial z}{\partial x}\right)^2 + \left(\frac{\partial z}{\partial y}\right)^2} \, dy \, dx$	$= \int_\Phi \int_R \sqrt{r^2 + r^2 \left(\frac{\partial z}{\partial r}\right)^2 + \left(\frac{\partial z}{\partial \varphi}\right)^2} \, dr \, d\varphi$
<b>Volumen eines Zylinders</b>		
$V = \iint_A z \, dA$	$= \int_X \int_Y z \, dy \, dx$	$= \int_\Phi \int_R z r \, dr \, d\varphi$
<b>Trägheitsmoment einer ebenen Figur <math>F</math>, bezogen auf die x-Achse</b>		
$I_x = \iint_F y^2 \, dF$	$= \int_X \int_Y (y^2) \, dy \, dx$	$= \int_\Phi \int_R (r^2 \sin^2 \varphi) r \, dr \, d\varphi$
<b>Trägheitsmoment einer ebenen Figur <math>F</math>, bezogen auf den Pol (0,0)</b>		
$I_x = \iint_F r^2 \, dF$	$= \int_X \int_Y (x^2 + y^2) \, dy \, dx$	$= \int_\Phi \int_R (r^2) r \, dr \, d\varphi$
<b>Masse einer ebenen Figur <math>F</math> mit Dichtefunktion <math>\varrho</math></b>		
$m = \iint_F \varrho \, dF$	$= \int_X \int_Y \varrho(x,y) \, dy \, dx$	$= \int_\Phi \int_R \varrho(r,\varphi) r \, dr \, d\varphi$
<b>Koordinaten des Schwerpunkts <math>S</math> einer homogenen, ebenen Figur <math>F</math></b>		
$x_S = \frac{\iint x \, dF}{A}$	$= \frac{\int_X \int_Y x \, dy \, dx}{\int_X \int_Y dy \, dx}$	$= \frac{\int_\Phi \int_R r^2 \cos \varphi \, dr \, d\varphi}{\int_\Phi \int_R r \, dr \, d\varphi}$
$y_S = \frac{\iint y \, dF}{A}$	$= \frac{\int_X \int_Y y \, dy \, dx}{\int_X \int_Y dy \, dx}$	$= \frac{\int_\Phi \int_R r^2 \sin \varphi \, dr \, d\varphi}{\int_\Phi \int_R r \, dr \, d\varphi}$

Hinweis: Damit die Flächenelemente leichter erkennbar und die Formeln entsprechend besser nachvollziehbar sind, wurden sie teilweise nicht vollständig vereinfacht.

6.8 Anwendungsformeln 3D (Dreifachintegrale)

Allgemein	Kartesische Koordinaten	Zylinderkoordinaten	Kugelkoordinaten
<b>Volumen eines Körpers <math>K</math></b>			
$V = \iiint_K dV$	$= \iiint dx \, dy \, dz$	$= \iiint r \, dr \, d\phi \, dz$	$= \iiint r^2 \sin \theta \, d\theta \, d\phi \, dr$
<b>Trägheitsmoment eines Körpers <math>K</math>, bezogen auf die Z-Achse</b>			
$I_z = \iiint_K r^2 \, dV$	$= \iiint (x^2 + y^2) \, dx \, dy \, dz$	$= \iiint (r^2) r \, dr \, d\phi \, dz$	$= \iiint (r^2 \sin^2 \theta) r^2 \sin \theta \, d\theta \, d\phi \, dr$
<b>Masse eines Körpers <math>K</math> mit der Dichtefunktion <math>\varrho</math></b>			
$M = \iiint_K \varrho \, dV$	$= \iiint \varrho(x,y,z) \, dx \, dy \, dz$	$= \iiint \varrho(r,\phi,z) r \, dr \, d\phi \, dz$	$= \iiint \varrho(r,\theta,\phi) r^2 \sin \theta \, d\theta \, d\phi \, dr$
<b>Koordinaten des Schwerpunktes <math>S</math> eines homogenen Körpers <math>K</math></b>			
$x_S = \frac{\iiint x \, dV}{V}$	$= \frac{\iiint (x) \, dx \, dy \, dz}{V}$	$= \frac{\iiint (r \cos \phi) r \, dr \, d\phi \, dz}{V}$	$= \frac{\iiint (r \sin \theta \cos \phi) r^2 \sin \theta \, d\theta \, d\phi \, dr}{V}$
$y_S = \frac{\iiint y \, dV}{V}$	$= \frac{\iiint (y) \, dx \, dy \, dz}{V}$	$= \frac{\iiint (r \sin \phi) r \, dr \, d\phi \, dz}{V}$	$= \frac{\iiint (r \sin \theta \sin \phi) r^2 \sin \theta \, d\theta \, d\phi \, dr}{V}$
$z_S = \frac{\iiint z \, dV}{V}$	$= \frac{\iiint (z) \, dx \, dy \, dz}{V}$	$= \frac{\iiint (z) r \, dr \, d\phi \, dz}{V}$	$= \frac{\iiint (r \cos \theta) r^2 \sin \theta \, d\theta \, d\phi \, dr}{V}$

Hinweis: Damit die Volumenelemente leichter erkennbar und die Formeln entsprechend besser nachvollziehbar sind, wurden sie teilweise nicht vollständig vereinfacht.

7 Vektoranalysis

7.1 Vektorfelder

Das Vektorfeld

$$\vec{V} : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^n$$

weist jedem Punkt  $P \in \mathbb{R}^n$  einen Vektor  $\vec{v} \in \mathbb{R}^n$  zu. Die Notation eines Vektorfelds ist gleich deren eines Vektors, wobei Vektorfelder üblicherweise gross geschrieben werden. Weiter kann auch  $\vec{V}(\vec{x})$  geschrieben werden, wobei  $\vec{x}$  der Stützvektor eines beliebigen Punktes ist.

7.2 Gradient

Wir erinnern uns an den Nabla- oder Del-Operator aus Kapitel 2.2 als Spaltenvektor der verschiedenen Raumableitungen:

$$\nabla = \left( \frac{\partial}{\partial x_1} \quad \frac{\partial}{\partial x_2} \quad \dots \quad \frac{\partial}{\partial x_n} \right)^T$$

Der Gradient eines Potentialfelds  $\phi : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}$  berechnet sich als

$$\nabla \cdot \phi(\vec{x}) = \left( \frac{\partial}{\partial x_1} \quad \frac{\partial}{\partial x_2} \quad \dots \quad \frac{\partial}{\partial x_n} \right)^T \cdot \phi(\vec{x}) = \left( \frac{\partial \phi}{\partial x_1}(\vec{x}) \quad \frac{\partial \phi}{\partial x_2}(\vec{x}) \quad \dots \quad \frac{\partial \phi}{\partial x_n}(\vec{x}) \right)^T = \vec{F}(\vec{x})$$

und resultiert in einem Vektorfeld.

- Wird als Potential das elektrische Potential verwendet, entspricht  $\vec{F}$  dem (negativen, skalierten) elektrischen Feld.
- Wird als Potential eine Höhe verwendet, entspricht  $\vec{F}$  der negativen Hangabtriebskraft.
- Der Gradient kann als mehrdimensionale Ableitung verstanden werden.
- Der Gradient steht senkrecht auf allen Kontouren unz zeigt in Richtung hoher wert.
- Die Multiplikation  $\nabla \cdot \phi$  wird normalerweise als  $\nabla \phi$  abgekürzt.
- Zudem kann der Gradient auch als  $\text{grad } \phi$  geschrieben werden.

7.3 Vektorgradient

Die Definition des Gradienten eines Vektorfeldes  $\vec{V} : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^m$  lautet

$$\frac{\partial \vec{V}}{\partial \vec{a}} = \vec{a} \bullet \text{grad } \vec{V},$$

wobei  $\vec{a}$  ein beliebiger Vektor und  $\frac{\partial \vec{V}}{\partial \vec{a}}$  die Richtungsableitung von  $\vec{V}$  nach  $\vec{a}$  ist. Daraus kann man schliessen, dass der Vektorgradient als

$$\text{grad } \vec{V} = \nabla \vec{V} = \begin{pmatrix} \frac{\partial V_1}{\partial x_1} & \dots & \frac{\partial V_1}{\partial x_n} \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ \frac{\partial V_m}{\partial x_1} & \dots & \frac{\partial V_m}{\partial x_n} \end{pmatrix} = \mathbf{J} \quad (= \nabla^T \bullet \vec{V})$$

berechnet werden kann.

- $\nabla \vec{V}$  entspricht der Jacobi-Matrix **J**. Mit dieser kann die Hesse-Matrix einer skalaren Funktion  $F$  (siehe Kap. 3) bestimmt werden:

$$\mathbf{H}(F) = \mathbf{J}^T (\nabla F) = (\text{grad grad } F)^T$$

- Der Vektorgradient wird als  $\nabla \vec{V}$  geschrieben, da die Notation  $\nabla^T \bullet \vec{V}$ , die den tatsächlichen Rechenweg beschreibt, etwas umständlich ist.
- Die Notation  $\nabla \cdot \vec{V}$  ist nicht nur falsch, sondern zudem bereits durch die Divergenz besetzt.

7.4 Divergenz

Die Divergenz eines Vektorfelds

$$\begin{aligned} \nabla \bullet \vec{V}(\vec{x}) &= \left( \frac{\partial}{\partial x_1} \quad \frac{\partial}{\partial x_2} \quad \dots \quad \frac{\partial}{\partial x_n} \right)^T \bullet \begin{pmatrix} v_1(\vec{x}) & v_2(\vec{x}) & \dots & v_n(\vec{x}) \end{pmatrix} \\ &= \frac{\partial v_1}{\partial x_1}(\vec{x}) + \frac{\partial v_2}{\partial x_2}(\vec{x}) + \dots + \frac{\partial v_n}{\partial x_n}(\vec{x}) \end{aligned}$$

ist ein Skalarfeld, das beschreibt, wie stark das Vektorfeld an einem gegebenen Punkt “nach aussen gerichtet” ist.

- Wird als Vektorfeld die Fließgeschwindigkeit einer Flüssigkeit eingesetzt, so entspricht die Divergenz dem Fluss aus einem Punkt heraus.
  - An Punkten mit positiver Divergenz fließt Flüssigkeit hinaus (Quelle)
  - An Punkten mit negativer Divergenz fließt Flüssigkeit hinein (Senke)
- Wird das E-Feld eingesetzt, so entspricht die Divergenz der Ladungsdichte.
  - Pos. Ladungsdichte entspricht pos. Divergenz, bewirkt eine Quelle im E-Feld.
  - Neg. Ladungsdichte entspricht neg. Divergenz, bewirkt eine Senke im E-Feld.
- Das Skalarprodukt sollte zwingend  $\nabla \cdot \vec{V}$  ausschreiben werden, da sonst Verwechslungsgefahr mit dem Vektorgradienten besteht.
- Die Notation  $\text{div } \vec{V}$  ist ebenfalls gebräuchlich.

Eine alternative und gut visualisierbare Definition der Divergenz, ist in zwei dimensionen

$$\text{div } \vec{V} = \nabla \cdot \vec{V} = \lim_{A \rightarrow 0} \frac{\oint_{C=\partial A} \vec{V}(\vec{x}) \bullet \hat{x} \, d\vec{x}}{A},$$

wobei  $A$  eine Fläche und  $C$  dessen Kontur darstellt.

Verallgemeinert für die Anwendung in mehr als 2 Dimensionen lautet die Definitin

$$\nabla \cdot \vec{V} = \text{div } \vec{V} = \lim_{\Omega \rightarrow 0} \frac{\oint_{C=\partial \Omega} \vec{V}(\vec{x}) \bullet \hat{x} \, d\vec{x}}{\Omega},$$

wobei  $\Omega$  ein Bereich im Raum  $\mathbb{R}^n$  und  $C$  dessen Kontur ist.

7.4.1 Verschiedene Koordinatensysteme

Kartesisch:

$$\operatorname{div} \vec{V} = \nabla \cdot \vec{V} = \underbrace{\left(\frac{\partial}{\partial x}; \frac{\partial}{\partial y}; \frac{\partial}{\partial z}\right)}_{\nabla} \cdot \begin{pmatrix} V_x \\ V_y \\ V_z \end{pmatrix} = \frac{\partial V_x}{\partial x} + \frac{\partial V_y}{\partial y} + \frac{\partial V_z}{\partial z}$$

Zylinderkoordinaten:

$$\operatorname{div} \vec{V} = \frac{1}{r} \frac{\partial}{\partial r} (r V_r) + \frac{1}{r} \frac{\partial V_\varphi}{\partial \varphi} + \frac{\partial V_z}{\partial z}$$

Kugelkoordinaten:

7.5 Laplace Operator Δ

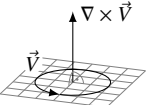
Der Laplaceoperator ist nichts anderes als die Divergenz des Gradienten eines Skalarfelds und vergleichbar mit der zweiten Ableitung. Folglich gilt

$$\Delta \phi = \nabla \cdot (\nabla \phi) = \nabla^2 \phi = \frac{\partial^2 \varphi_1}{\partial x_1^2} + \frac{\partial^2 \varphi_2}{\partial x_2^2} + \cdots + \frac{\partial^2 \varphi_n}{\partial x_n^2},$$

wobei das Resultat ein Skalarfeld ist.

7.6 Rotation eines Vektorfelds (rot, curl)

Die Rotation eines Vektorfelds, auch Curl genannt, beschreibt, wie stark ein Vektorfeld um einen gegebenen Punkt “rotiert” und wird als

$$\operatorname{rot} \vec{V} = \nabla \times \vec{V} = \begin{pmatrix} \frac{\partial}{\partial x} \\ \frac{\partial}{\partial y} \\ \frac{\partial}{\partial z} \end{pmatrix} \times \begin{pmatrix} V_x \\ V_y \\ V_z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \frac{\partial V_z}{\partial y} - \frac{\partial V_y}{\partial z} \\ \frac{\partial V_x}{\partial z} - \frac{\partial V_z}{\partial x} \\ \frac{\partial V_y}{\partial x} - \frac{\partial V_x}{\partial y} \end{pmatrix}$$


berechnet. Der resultierende Vektor ist dabei die Rotationsachse, wobei die Rechte-Hand-Regel gilt.

Der Curl ist grundsätzlich nur in drei Raumdimensionen definiert. Wenn die Rotation eines auf der Ebene  $z = 0$  definierten Vektorfelds berechnet werden soll, kann die obige Formel mit  $V_z = 0$  angepasst werden:

$$\operatorname{rot} \vec{V}(x, y) = \nabla \times \vec{V}(x, y) = \begin{pmatrix} \frac{\partial}{\partial x} \\ \frac{\partial}{\partial y} \\ \frac{\partial}{\partial z} \end{pmatrix} \times \begin{pmatrix} V_x \\ V_y \\ 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ \frac{\partial V_y}{\partial x} - \frac{\partial V_x}{\partial y} \end{pmatrix}$$

- Mit dem Curl-Operator kann z.B. elegant beschrieben werden, dass Wirbel im E-Feld auf zeitliche Änderungen im magnetischen Feld zurückzuführen sind:

$$\nabla \times \vec{E} = -\frac{\partial \vec{H}}{\partial t}$$

7.7 Rechenregeln mit ∇

Für das dalegen der Rechenregeln werden die folgenden Platzhalter verwendet:

- $A, B:$

Skalarfelder ( $\mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}$ )

$\vec{A}, \vec{B}:$

Vektorfelder ( $\mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^n$ )

$F:$

Skalare Funktion ( $\mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}$ )

$c:$

Konstante

Gradienten:

$\operatorname{grad}(A + B)$

$= \operatorname{grad}(A) + \operatorname{grad}(B)$

$\Leftrightarrow$

$\nabla(A + B) = \nabla A + \nabla B$

$\operatorname{grad}(A \cdot B)$

$= A \operatorname{grad}(B) + B \operatorname{grad}(A)$

$\Leftrightarrow$

$\nabla(A \cdot B) = A \cdot \nabla B + B \cdot \nabla A$

$\operatorname{grad}(c \cdot A)$

$= c \operatorname{grad}(A)$

$\Leftrightarrow$

$\nabla(c \cdot A) = c \cdot \nabla A$

$\operatorname{grad}(F(A))$

$= F'(A) \cdot \operatorname{grad} A$

$\Leftrightarrow$

$\nabla F(A) = F'(A) \cdot \nabla A$

Divergenzen:

$\operatorname{div}(\vec{A} + \vec{B})$

$= \operatorname{div}(\vec{A}) + \operatorname{div}(\vec{B})$

$\Leftrightarrow$

$\nabla \cdot (\vec{A} + \vec{B}) = (\nabla \cdot \vec{A}) + (\nabla \cdot \vec{B})$

$\operatorname{div}(A \cdot \vec{B})$

$= A \operatorname{div}(\vec{B}) + \vec{B} \operatorname{grad}(A)$

$\Leftrightarrow$

$\nabla \cdot (A \cdot \vec{B}) = A \cdot (\nabla \cdot \vec{B}) + \vec{B} \cdot \nabla A$

$\operatorname{div}(\vec{A} \times \vec{B})$

$= \vec{B} \cdot \operatorname{rot}(\vec{A}) - \vec{A} \cdot \operatorname{rot}(\vec{B})$

$\Leftrightarrow$

$\nabla \cdot (\vec{A} \times \vec{B}) = \vec{B} \cdot (\nabla \times \vec{A}) - \vec{A} \cdot (\nabla \times \vec{B})$

$\operatorname{div}(c \cdot \vec{A})$

$= c \operatorname{div}(\vec{A})$

$\Leftrightarrow$

$\nabla \cdot (c \cdot \vec{A}) = c \cdot (\nabla \cdot \vec{A})$

Curl:

$\operatorname{rot}(\vec{A} + \vec{B})$

$= \operatorname{rot}(\vec{A}) + \operatorname{rot}(\vec{B})$

$\Leftrightarrow$

$\nabla \times (\vec{A} + \vec{B}) = (\nabla \times \vec{A}) + (\nabla \times \vec{B})$

$\operatorname{rot}(A \cdot \vec{B})$

$= A \operatorname{rot}(\vec{B}) + (\operatorname{grad}(A) \times \vec{B})$

$\Leftrightarrow$

$\nabla \times (A \cdot \vec{B}) = A \cdot (\nabla \times \vec{B}) + (\nabla A \times \vec{B})$

$\operatorname{rot}(c \vec{A})$

$= c \operatorname{rot}(\vec{A})$

$\Leftrightarrow$

$\nabla \times (c \vec{A}) = c \cdot (\nabla \times \vec{A})$

$\operatorname{rot}(\vec{A} \times \vec{B})$

$= (\vec{B} \cdot \nabla) \vec{A} - (\vec{A} \cdot \nabla) \vec{B} + \vec{A} \operatorname{div} \vec{B} - \vec{B} \operatorname{div} \vec{A}$

$\Leftrightarrow$

$\nabla \times (\vec{A} \times \vec{B}) = (\vec{B} \cdot \nabla) \vec{A} - (\vec{A} \cdot \nabla) \vec{B} + \vec{A}(\nabla \cdot \vec{B}) - \vec{B}(\nabla \cdot \vec{A})$

Laplaceoperator:

$\operatorname{div} \operatorname{grad} A$

$= \Delta A$

$\Leftrightarrow$

$\nabla \cdot (\nabla A) = \Delta A$

$\operatorname{rot}(\Delta \vec{A})$

$= \Delta \operatorname{rot} \vec{A}$

$\Leftrightarrow$

$\nabla \times (\Delta \vec{A}) = \Delta(\nabla \times \vec{A})$

Kombinationen:

$\operatorname{div} \operatorname{rot} \vec{A}$

$= 0$

$\Leftrightarrow$

$\nabla \cdot (\nabla \times \vec{A}) = 0$

$\operatorname{div} \operatorname{grad} A$

$= \Delta A$

$\Leftrightarrow$

$\nabla \cdot \nabla A = \Delta A$

$\operatorname{rot} \operatorname{grad} \vec{A}$

$= \vec{0}$

$\Leftrightarrow$

$\nabla \times (\nabla A) = \vec{0}$

$\operatorname{rot} \operatorname{rot} \vec{A}$

$= \operatorname{grad} \operatorname{div} \vec{A} - \Delta \vec{A}$

$\Leftrightarrow$

$\nabla \times (\nabla \times \vec{A}) = \nabla(\nabla \cdot \vec{A}) - \Delta \vec{A}$

Gradient: (TODO: Check if this is right)

$$\nabla(\vec{A} \cdot \vec{B}) = (\vec{A} \cdot \nabla) \vec{B} + (\vec{B} \cdot \nabla) \vec{A} + \vec{A} \times (\nabla \times \vec{B}) + \vec{B} \times (\nabla \times \vec{A})$$

7.8 Anwendungen

7.9 Integralsatz von Gauss

$$\int_{(V)} \operatorname{div} \vec{A} \, dV = \oint_{(S)=\partial V} \vec{A} \cdot d\vec{S}$$

Fluss durch eingeschlossenen Körper = Gesamter Fluss durch geschlossenen Rand des Körpers

7.10 Poisson-Gleichung (Laplace-Gleichung)

$\Delta \phi = \operatorname{div} (\operatorname{grad}(\phi))$

$= \nabla^2 \phi = \frac{\partial^2 \phi}{\partial x^2} + \frac{\partial^2 \phi}{\partial y^2} + \frac{\partial^2 \phi}{\partial z^2} = f(\vec{r})$

$\Delta :$

Laplace-Operator

$\phi :$

Potentialfeld

$f(\vec{r}) :$

Quellfunktion

7.10.1 Laplace-Gleichung

$\Delta \phi = f = 0$

$\Rightarrow$  Spezialfall der Poisson-Gleichung ohne äussere Quellfunktion

7.11 Integralsatz von Stokes

$$\oint_{(C)=\partial S} \vec{A} \cdot d\vec{r} = \int_{(S)} \operatorname{rot} \vec{A} \cdot d\vec{S}$$

∂S **muss** anhand Rechter-Hand-Regel orientiert sein.

Stokes sagt aus, dass die Summe der Verwirbelungen in einer Fläche, der Summe der Vektoren dessen Randes entsprechen.

7.12 Anwendungen: Maxwell-Gleichungen

–TBD–