Technische Universität Braunschweig Institut Computational Mathematics

Prof. Dr. D. Langemann, M. Sc. C. Reisch

Formelsammlung zur Vorlesung Ingenieurmathematik V

Allgemeines

Additionstheoreme

$$1 = \sin^2 x + \cos^2 x$$
$$\sin(x \pm y) = \sin x \cos y \pm \cos x \sin y$$
$$\cos(x \pm y) = \cos x \cos y \mp \sin x \sin y$$

Werte trigonometrischer Funktionen

α in $^{\circ}$	0	30	45	60	90
$\sin \alpha$	$\frac{\sqrt{0}}{2}$	$\frac{\sqrt{1}}{2}$	$\frac{\sqrt{2}}{2}$	$\frac{\sqrt{3}}{2}$	$\frac{\sqrt{4}}{2}$
$\cos \alpha$	$\frac{\sqrt{4}}{2}$	$\frac{\sqrt{3}}{2}$	$\frac{\sqrt{2}}{2}$	$\frac{\sqrt{1}}{2}$	$\frac{\sqrt{0}}{2}$

Kugelkoordinaten

 $x = r \sin \theta \cos \varphi$ $y = r \sin \theta \sin \varphi$ $z = r \cos \theta$

mit $0 \le \vartheta \le \pi$ und $0 \le \varphi \le 2\pi$.

Hyperbolische Funktionen

$$\sinh x = \frac{1}{2} (e^x - e^{-x})$$

$$\cosh x = \frac{1}{2} (e^x + e^{-x})$$

$$\sinh(x \pm y) = \sinh x \cosh y \pm \sinh y \cosh x$$

$$\cosh(x \pm y) = \cosh x \cosh y \pm \sinh x \sinh y$$

$$1 = \cosh^2 x - \sinh^2 x$$

Laplace-Operator

in Polarkoordinaten:

$$\Delta u = \frac{1}{r} \frac{\partial}{\partial r} \left(r \frac{\partial u}{\partial r} \right) + \frac{1}{r^2} \frac{\partial^2 u}{\partial \varphi^2}$$

in Kugelkoordinaten:

$$\Delta u = \frac{1}{r^2} \frac{\partial}{\partial r} \left(r^2 \frac{\partial u}{\partial r} \right) + \frac{1}{r^2 \sin \vartheta} \frac{\partial}{\partial \vartheta} \left(\sin \vartheta \frac{\partial u}{\partial \vartheta} \right) + \frac{1}{r^2 \sin^2 \vartheta} \frac{\partial^2 u}{\partial \varphi^2}$$

Analysis 3

Kurvenintegral

$$\int_{\Gamma} u(\boldsymbol{x}) \, \mathrm{d}s \, \operatorname{mit} \, (\, \mathrm{d}s)^2 = (\, \mathrm{d}x_1)^2 + \dots + (\, \mathrm{d}x_d)^2$$

Arbeitsintegral

$$\int_{\Gamma} \boldsymbol{v} \cdot d\boldsymbol{x} = \int_{\Gamma} \left(v_1 \frac{dx_1}{ds} + \dots + v_d \frac{dx_d}{ds} \right) ds$$

Transformationssatz

$$\int_{\boldsymbol{\Psi}(\Omega)} u(\boldsymbol{y}) \, \mathrm{d}a_{\boldsymbol{y}} = \int_{\Omega} u(\boldsymbol{\Psi}(\boldsymbol{x})) |\det \nabla \boldsymbol{\Psi}(\boldsymbol{x})| \, \mathrm{d}a_{\boldsymbol{x}}$$

Partielle Integration

$$\int_{\Omega} u_{,j}(\boldsymbol{x}) \, \mathrm{d}a = \int_{\partial \Omega} u(\boldsymbol{x}) n_j \, \mathrm{d}s$$

1. Greensche Formel

$$\int_{\Omega} \nabla u \cdot \nabla w \, da + \int_{\Omega} u \Delta w \, da = \int_{\partial \Omega} u \frac{\partial w}{\partial \boldsymbol{n}} \, ds$$

2. Greensche Formel

$$\int_{\Omega} u \Delta w - w \Delta u \, da = \int_{\partial \Omega} u \frac{\partial w}{\partial \boldsymbol{n}} - w \frac{\partial u}{\partial \boldsymbol{n}} \, ds$$

Stokesscher Integralsatz

$$\int_{\Omega} (\nabla \times \boldsymbol{v}) \cdot \boldsymbol{n} \, \mathrm{d}a = \int_{\Gamma} \boldsymbol{v} \cdot \, \mathrm{d}\boldsymbol{x}$$

Normalenvektor

für eine durch p(u, v) parametrisierte Fläche

$$\boldsymbol{n} = \frac{\partial p}{\partial u} \times \frac{\partial p}{\partial v}$$

Kontinuitätsgleichung

$$\frac{\partial}{\partial t} u(t, \boldsymbol{x}) = -\nabla_{\boldsymbol{x}} \cdot \boldsymbol{I}(t, \boldsymbol{x})$$

konstitutive Gleichung

 \boldsymbol{I} in Abhängigkeit von $\nabla_{\boldsymbol{x}} u$ bzw. u

Gesamtenergie der schwingenden Membran

$$E(t) = \frac{\varrho}{2} \int_{\Omega} u_{,t}^{2} da + \frac{1}{2} \int_{\Omega} \nabla u^{T} A(\boldsymbol{x}) \nabla u da$$

Plattengleichung

$$\varrho u_{,tt} = -\frac{Eh^3}{12(1-\nu^2)}\Delta\Delta u$$

Stationäre elektrische Felder

$$D = \varepsilon(x)E, \ \nabla \cdot D = \varrho, \ E = -\nabla \Phi$$

Navier-Stokes-Gleichung

$$\varrho \left[\boldsymbol{v}_{,t} + (\boldsymbol{v} \cdot \nabla) \boldsymbol{v} \right] = \eta \Delta \boldsymbol{v} - \nabla \rho$$

Lineare Elastizitätstheorie

$$\varrho \boldsymbol{u}_{,tt} = \nabla \cdot \boldsymbol{\sigma} + \boldsymbol{f}, \ \boldsymbol{\sigma} \cdot \boldsymbol{n} = p, \ \boldsymbol{\sigma} = S\varepsilon,
\varepsilon = \frac{1}{2} (\nabla \boldsymbol{u}^{\mathrm{T}} + \nabla \boldsymbol{u}), \ \nabla \cdot \boldsymbol{\sigma} = \mu \Delta \boldsymbol{u} + (\lambda + \mu) \nabla \nabla \cdot \boldsymbol{u},
\mu = \frac{\mathrm{E}}{2(1 + \nu)}, \ \lambda = \frac{\nu \mathrm{E}}{(1 + \nu)(1 - 2\nu)}$$

Eigenschwingungen

zu $u_{,tt} = Du$ in Ω , u = 0 auf $\partial\Omega$: $u(t,x) = \cos(\omega t)U(x)$ mit $-\omega^2 U(x) = DU(x)$ in Ω , U = 0 auf $\partial\Omega$

Spektralzerlegung

$$u(t,x) = \sum_{k=1}^{\infty} \gamma_k(t) U_k(x)$$

Eulersche Differentialgleichung

$$a_2x^2y'' + a_1xy' + a_0y = 0$$
, Ansatz $y = x^{\alpha}$

Burgers-Gleichung

ist die eindimensionale Variante der Navier-Stokes-Gleichung

Charakteristiken von $u_{,t} + \frac{\mathrm{d}}{\mathrm{d}x}F(x,u) = 0$

$$\frac{\mathrm{d}}{\mathrm{d}t}\xi(t) = \frac{\partial}{\partial u}F(\xi(t), u(t, \xi(t)))$$

mit

$$\frac{\mathrm{d}}{\mathrm{d}t}u(t,\xi(t)) = -\frac{\partial}{\partial x}F(\xi(t),u(t,\xi(t)))$$

Fundamentallösung

• für elliptische Gleichungen erfüllt

$$u(\boldsymbol{x}) = \int_{\mathbb{R}^d} f(\boldsymbol{y}) g(\boldsymbol{x} - \boldsymbol{y}) \, \mathrm{d} \boldsymbol{y}$$

• für die Wärmeleitungsgleichung erfüllt

$$u(t,x) = \int_{\mathbb{R}} g(t,x-y)u_0(y) dy$$
$$+ \int_0^t \int_{\mathbb{R}} g(t-\tau,x-y)f(\tau,y) dy d\tau$$

• für den Laplace-Operator:

$$g(\boldsymbol{x}) = \begin{cases} -\frac{1}{4\pi} \frac{1}{r} & \text{für } d = 3\\ \frac{1}{2\pi} \ln r & \text{für } d = 2 \end{cases}$$

Green-Funktion

für die Poisson-Gleichung erfüllt

$$u(\boldsymbol{x}) = \int_{\Omega} G(\boldsymbol{x}, \boldsymbol{y}) f(\boldsymbol{y}) \, d\boldsymbol{y} + \int_{\Gamma_2} G(\boldsymbol{x}, \boldsymbol{y}) p(\boldsymbol{y}) \, d\boldsymbol{y}$$
$$+ \int_{\Gamma_1} \frac{\partial}{\partial \boldsymbol{n}_y} G(\boldsymbol{x}, \boldsymbol{y}) q(\boldsymbol{y}) \, d\boldsymbol{y}$$

Variationsformulierung

 $\operatorname{zu} - \nabla \cdot [A(\boldsymbol{x})\nabla u] = f \text{ in } \Omega \text{ und } u = 0 \text{ auf } \partial \Omega$

$$J(u) = \frac{1}{2} \int_{\Omega} \nabla u^{\mathrm{T}} A(\boldsymbol{x}) \nabla u \, \mathrm{d}a - \int_{\Omega} f u \, \mathrm{d}a$$

Schwache Formulierung

Multiplikation mit einer Testfunktion φ und partielle Integration

Fredholmsche Alternative

für $M\boldsymbol{x} = \boldsymbol{b}, M \in \mathbb{R}^{n \times n}$

1.
$$\det M \neq 0 \Rightarrow \boldsymbol{x} = M^{-1}\boldsymbol{b}$$
 eindeutig

 $2. \det M = 0$

2a)
$$\boldsymbol{b} \in \text{im } M \Rightarrow \exists \, \boldsymbol{x} : M(\boldsymbol{x} + \boldsymbol{y}) = \boldsymbol{b}$$

 $\forall \, \boldsymbol{y} \in \text{ker } M$

2b)
$$\mathbf{b} \notin \text{im } M \Rightarrow \nexists \mathbf{x} : M\mathbf{x} = \mathbf{b}$$

Finite Elemente

Variationsformulierung für endlich-dimensionalen Ansatzraum für u (Diskretisierung) und endlich viele Testfunktionen φ_i

$$\rho u_{tt} = Du + f \rightarrow \rho M \alpha'' = -K\alpha + f$$

mit Massematrix M und Steifigkeitsmatrix K