11.3 (a) Sei  $D := \{(x, y, z) \in \mathbb{R}^3; x \neq 0\}$ . Bestimme den Gradienten  $\Delta f$  der Funktion  $f: D \to \mathbb{R}, f(x, y, z) := y \sin(xz^2) + \frac{x \cos(y)}{y}$ .

$$\Delta f = \begin{pmatrix} y\cos(xz^2)z^2 + \frac{\cos(y)}{y} \\ \sin(xz^2) - x(\frac{\sin(y)}{y} + \frac{\cos(y)}{y^2}) \\ y\cos(2xz) \end{pmatrix}$$

(b) Entscheide, ob es partiell differenzierbare Funktionen auf  $\mathbb{R}^2$  bzw.  $\mathbb{R}^3$  gibt mit

$$\Delta f(x,y) = \begin{pmatrix} x+y\\ -x+y \end{pmatrix}$$
 bzw.  $\Delta f(x,y,z) = \begin{pmatrix} yz\\ xz\\ xy \end{pmatrix}$ 

Bestimme gegebenenfalls ein solches f.

$$\Delta f(x,y) = \begin{pmatrix} x+y \\ -x+y \end{pmatrix}$$

$$\Rightarrow f(x,y) = \int x + y dx$$

$$\Leftrightarrow f(x,y) = \int -x + y dy$$

$$\Rightarrow \int x + y dx = \int -x + y dy$$

$$\Leftrightarrow \frac{x^2}{2} + yx = \frac{y^2}{2} - yx$$

 $\Rightarrow$  Es existiert keine partiell differenzierbare Funktion  $f\in\mathbb{R}^2$  mit  $\varDelta f(x,y)=\begin{pmatrix}x+y\\-x+y\end{pmatrix}$  .

$$\Delta f(x, y, z) = \begin{pmatrix} yz \\ xz \\ xy \end{pmatrix}$$

$$\Rightarrow f(x, y, z) = \int yzdx$$

$$= \int xzdy$$

$$= \int xydz$$

$$\Rightarrow f(x, y, z) = xyz$$

11.4 Sei c>0, und  $f,g:\mathbb{R}\to\mathbb{R}$  seien zweimal stetig differenzierbar. Zeige: Die Funktion  $u:\mathbb{R}^2\to\mathbb{R},\ u(t,x)\coloneqq f(x+ct)+g(x-ct)$  ist eine Lösung der Wellengleichung

$$\frac{\partial^2}{\partial t^2}u(t,x) = c^2 \cdot \frac{\partial^2}{\partial x^2}u(t,x)$$

$$\frac{\partial}{\partial t}u(t,x) = c(f'(x+ct) - g'(x-ct))$$

$$\Rightarrow \frac{\partial^2}{\partial t^2}u(t,x) = c^2(f''(x+ct) + g''(x-ct))$$

$$\frac{\partial}{\partial x}u(t,x) = f'(x+ct) + g'(x-ct)$$

$$\Rightarrow \frac{\partial^2}{\partial x^2}u(t,x) = f''(x+ct) + g''(x-ct)$$

$$\Rightarrow \frac{\partial^2}{\partial t^2}u(t,x) = c^2\frac{\partial^2}{\partial x^2}u(t,x)$$

11.5 Bestimme Lage und Art der lokalen Extrema folgender Funktionen:

(a) 
$$f: \mathbb{R}^2 \to \mathbb{R}, f(x,y) \coloneqq xy^2 - 4xy + x^2$$

$$\Rightarrow \qquad \Delta f(x,y) = \begin{pmatrix} y^2 - 4y + 2x \\ 2xy - 4x \end{pmatrix}$$

$$\Rightarrow \qquad \text{Hess} f(x,y) = \begin{pmatrix} 2 & 2y - 4 \\ 2y - 4 & 2x \end{pmatrix}$$

Nullstellen finden:

$$\Delta f(x,y) \stackrel{!}{=} 0$$

$$\begin{pmatrix} y^2 - 4y + 2x \\ 2xy - 4x \end{pmatrix} \stackrel{!}{=} \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix}$$

$$(I) \Rightarrow \qquad y^2 - 4y + 2x = 0$$

$$x = \frac{4y - y^2}{2}$$

$$2xy - 4x = 0$$

$$x = 0$$

I in die 2.Gleichung einsetzen:

$$2y + 4y - y^2 - 8y + 2y^2 = 0$$

$$\Rightarrow y^2 - 2y = 0$$

$$\Rightarrow y_1 = 0$$

$$y_2 = 2$$

II in die 1.Gleichung einsetzen:

$$y^{2} - 4y = 0 y_{3} = y_{1} = 0, y_{4} = 4$$

 $6113829 \\ 6111554$ 

## Übung 11

HM 2 July 9, 2022

 $y_1 = y_3, y_2, y_4$  in  $\Delta f(x, y) \stackrel{!}{=} 0$  einsetzen und nach x lösen:

$$\Rightarrow L = \{(0,0), (2,2), (0,4)\}.$$

Alle Nullstellen in  $\operatorname{Hess} f(x,y)$  einsetzen um die Art des Extremums zu bestimmen.

$$\operatorname{Hess} f(0,0) = \begin{pmatrix} 2 & -4 \\ -4 & 0 \end{pmatrix}$$

negative Determinante  $\Rightarrow$  indefinit  $\Rightarrow$  Sattelpunkt.

$$\operatorname{Hess} f(2,2) = \begin{pmatrix} 2 & 0 \\ 0 & 4 \end{pmatrix}$$

positive Determinante mit  $a_{11} > 0 \Rightarrow$  definit  $\Rightarrow$  Tiefpunkt.

$$\operatorname{Hess} f(0,4) = \begin{pmatrix} 2 & 4 \\ 4 & 0 \end{pmatrix}$$

negative Determinante  $\Rightarrow$  indefinit  $\Rightarrow$  Sattelpunkt.

(b) 
$$g:(0,\pi)\times(0,\pi)\to\mathbb{R}, g(x,y):=\sin(x)+\sin(y)+\sin(x+y)$$

- 11.6 (a) Berechne die Jacobi-Matrix der Abbildungen (Polar- bzw. Kugelkoordinaten)
  - i.  $F: \mathbb{R}^2 \to \mathbb{R}^2, F(r,\varphi) := (r\cos(\varphi), r\sin(\varphi))^T$
  - ii.  $G: \mathbb{R}^3 \to \mathbb{R}^3, G(r, \theta, \varphi) := (r\cos(\theta)\cos(\varphi), r\cos(\theta)\sin(\varphi), r\sin(\theta))^T$ Gib die partiellen Ableitungen von  $F_2$  und  $G_3$  an, wobei  $F = (F_1, F_2)^T$  und  $G = (G_1, G_2, G_3)^T$ .
  - (b) Bestimme, in welchen Punkten die Jacobi-Matrizen aus (a) invertierbar sind.