## Hansantguben 8 Amppen Nico 6

## Antique 8.1 ABSASLOSMY TOPA

(i) Wir benutzen min knyelleoordinaten x=T. Sin O. cos y y=T Sin O Sin y 2=T. cos O

$$\vec{V}(X,Y,Z) = be^{2\pi b^2 + 3y^2 + 3z^2} \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = be^{3r^2} \begin{pmatrix} r \sin \theta \cos \theta \\ r \sin \theta \sin \theta \end{pmatrix} = 6re^{3r^2} \begin{pmatrix} \sin \theta \cos \theta \\ r \sin \theta \sin \theta \end{pmatrix}$$

$$r \cos \theta \end{pmatrix} = 6re^{3r^2} \begin{pmatrix} \sin \theta \cos \theta \\ r \cos \theta \end{pmatrix}$$

mit Einheitswaktoren 
$$\vec{e_r} = \frac{1}{r}(x\vec{e_r} + y\vec{e_z} + 2\vec{e_z}) = \frac{1}{r}\begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \sin \theta \cos \gamma \\ \sin \theta \sin \gamma \end{pmatrix}$$

$$\overline{20} = \cos \theta \cos \theta = \frac{\cos \theta \cos \theta}{\cos \theta} + \cos \theta \sin \theta = \frac{\cos \theta \cos \theta}{\cos \theta} = \frac{\cos \theta \cos \theta}{\cos \theta}$$

$$\vec{e}_{\varphi} = \frac{1}{r \sin \theta} \left( -\gamma \vec{e}_{1} + \chi \vec{e}_{2} \right) = \begin{pmatrix} -\sin \theta \\ \cos \theta \\ 0 \end{pmatrix}$$

$$\Rightarrow \overrightarrow{J}(r,\theta,\varphi) = 67e^{3r^2} \begin{pmatrix} \sin\theta\cos\varphi \\ \sin\theta\sin\varphi \end{pmatrix} = 6re^{3r^2} \overrightarrow{er} + 0 \cdot \overrightarrow{ee} + 0 \cdot \overrightarrow{ep}$$

Eine Skalare Funktion U: G-R ist die Poterdal von 3, wenn gitt:

Grist nimt komen. Das hinheichende Kriterium für Existenz eines Botient:als ist nicht anwenden.

grad 
$$U(r\cdot\sin\theta\cdot\cos\varphi, r\sin\theta\sin\gamma, r\cdot\cos\theta) = \frac{\partial f}{\partial r}e^{-\frac{1}{r}} + \frac{1}{r\sin\theta}e^{-\frac{1}{r}}e^{-\frac{1}{r}} + \frac{1}{r\sin\theta}e^{-\frac{1}{r}}e^{-\frac{1}{r$$

$$\Rightarrow \frac{\partial u}{\partial r} = -bre^{2r^2} \qquad \frac{\partial u}{\partial \varphi} = 0 = \frac{\partial u}{\partial \varphi}$$

=> Die meite Gleiding ist erfüllt wenn u unabhänging von 4 and 0.

i) hat ein Potential u(x,y,z)=-e3(x2fy2f22), (x,y,z)=R31{0}

iil) Wir bemetum nun zylinderkoordinaten 
$$R = \rho \cos \theta$$
,  $Y = \rho \sin \theta$ ,  $Z = 0$ 

$$\vec{P}(x,y,z) = \sqrt{x^2 + y^2}, \begin{pmatrix} y \\ -x \end{pmatrix} = \rho \begin{pmatrix} f \sin \rho \\ -\rho \cos \rho \end{pmatrix} = \rho^2 \begin{pmatrix} \sin \rho \\ -\rho \cos \rho \end{pmatrix}$$

$$\vec{e}_{\theta} = \cos \rho \vec{e}_{\theta} + \sin r \vec{e}_{\theta} = \begin{pmatrix} \sin \rho \\ \sin \rho \end{pmatrix}$$

$$\vec{e}_{\theta} = -\sin \rho \vec{e}_{\theta} + \cos \rho \vec{e}_{\theta} = \begin{pmatrix} -\sin \rho \\ \sin \rho \end{pmatrix}$$

$$\vec{e}_{\theta} = -\sin \rho \vec{e}_{\theta} + \cos \rho \vec{e}_{\theta} = \begin{pmatrix} -\sin \rho \\ \cos \rho \end{pmatrix}$$

$$\vec{e}_{\theta} = -\sin \rho \vec{e}_{\theta} + \cos \rho \vec{e}_{\theta} = \begin{pmatrix} -\sin \rho \\ \cos \rho \end{pmatrix}$$

$$\vec{e}_{\theta} = -\rho^2 \vec{e}_{\phi}$$

$$\vec{e}_{\theta} = -\rho^2 \vec{e}_{\phi}$$

$$\vec{e}_{\theta} = -\rho^2 \vec{e}_{\phi}$$

$$\vec{e}_{\theta} = \cos \rho \vec{e}_{\theta} + \sin r \vec{e}_{\theta} = \begin{pmatrix} -\sin \rho \\ \cos \rho \end{pmatrix}$$

$$\vec{e}_{\theta} = -\rho^2 \vec{e}_{\phi}$$

$$\vec{e}_{\theta} = -\rho^2 \vec{e}_{\phi}$$

$$\vec{e}_{\theta} = -\rho^2 \vec{e}_{\phi}$$

$$\vec{e}_{\theta} = -\rho^2 \vec{e}_{\phi}$$
Wir wählen  $\vec{e}_{\theta} = 0$ , hoben noir:  $\vec{e}_{\theta} = 0$ 

$$\vec{e}_{\theta} = -\rho^2 \vec{e}_{\phi}$$
Wir wähle  $(1 = 0)$ :  $\vec{e}_{\theta} = -\rho^2 \vec{e}_{\theta}$ 

$$\vec{e}_{\theta} = -\rho^2 \vec{e}_{\phi}$$
Wir wähle  $(1 = 0)$ :  $\vec{e}_{\theta} = -\rho^2 \vec{e}_{\theta}$ 

$$\vec{e}_{\theta} = -\rho^2 \vec{e}_{\phi}$$
Wir wähle  $(1 = 0)$ :  $\vec{e}_{\theta} = -\rho^2 \vec{e}_{\theta}$ 

$$\vec{e}_{\theta} = -\rho^2 \vec{e}_{\phi}$$
Wir wähle  $(1 = 0)$ :  $\vec{e}_{\theta} = -\rho^2 \vec{e}_{\theta}$ 

$$\vec{e}_{\theta} = -\rho^2 \vec{e}_{\phi}$$
Wir wähle  $(1 = 0)$ :  $\vec{e}_{\theta} = -\rho^2 \vec{e}_{\theta}$ 

$$\vec{e}_{\theta} = -\rho^2 \vec{e}_{\phi}$$
Wir wähle  $(1 = 0)$ :  $\vec{e}_{\theta} = -\rho^2 \vec{e}_{\theta}$ 

$$\vec{e}_{\theta} = -\rho^2 \vec{e}_{\phi}$$

$$\vec{e}_{\theta} = -\rho^2 \vec{e}_{\phi}$$
Wir wähle  $(1 = 0)$ :  $\vec{e}_{\theta} = -\rho^2 \vec{e}_{\phi}$ 

$$\vec{e}_{\theta} = \rho^2 \vec{e}_{\theta}$$
Wir wähle  $(1 = 0)$ :  $\vec{e}_{\theta} = \rho^2 \vec{e}_{\theta}$ 

$$\vec{e}_{\theta} = \rho^2 \vec{e}_{\theta}$$

$$\vec{e}$$

9.4

3.1

$$\vec{Q} = \frac{1}{4} \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix}$$
 $\vec{Q} = \frac{1}{4} \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix}$ 
 $\vec{Q} = \frac{1}{4} \begin{pmatrix} x \\ y \\ y \end{pmatrix}$ 
 $\vec{Q} = \frac{1}{4} \begin{pmatrix} x \\ y \\ y \end{pmatrix}$ 
 $\vec{Q} = \frac{1}{4} \begin{pmatrix} x \\ y \\ y \end{pmatrix}$ 
 $\vec{Q} = \frac{1}{4} \begin{pmatrix} x \\ y \\ y \end{pmatrix}$ 
 $\vec{Q} = \frac{1}{4} \begin{pmatrix} x \\ y \\ y \end{pmatrix}$ 
 $\vec{Q} = \frac{1}{4} \begin{pmatrix} x \\ y \\ y \end{pmatrix}$ 
 $\vec{Q} = \frac{1}{4} \begin{pmatrix} x \\ y \\ y \end{pmatrix}$ 
 $\vec{Q} = \frac{1}{4} \begin{pmatrix} x \\ y \\ y \end{pmatrix}$ 
 $\vec{Q} = \frac{1}{4} \begin{pmatrix} x \\ y \\ y \end{pmatrix}$ 
 $\vec{Q} = \frac{1}{4} \begin{pmatrix} x \\ y \\ y \end{pmatrix}$ 
 $\vec{Q} = \frac{1}{4} \begin{pmatrix} x \\ y \\ y \end{pmatrix}$ 
 $\vec{Q} = \frac{1}{4} \begin{pmatrix} x \\ y \\ y \end{pmatrix}$ 
 $\vec{Q} = \frac{1}{4} \begin{pmatrix} x \\ y \\ y \end{pmatrix}$ 
 $\vec{Q} = \frac{1}{4} \begin{pmatrix} x \\ y \\ y \end{pmatrix}$ 
 $\vec{Q} = \frac{1}{4} \begin{pmatrix} x \\ y \\ y \end{pmatrix}$ 
 $\vec{Q} = \frac{1}{4} \begin{pmatrix} x \\ y \\ y \end{pmatrix}$ 
 $\vec{Q} = \frac{1}{4} \begin{pmatrix} x \\ y \\ y \end{pmatrix}$ 
 $\vec{Q} = \frac{1}{4}$ 

Aufgabe 8.2

 $\frac{1}{12} \vec{v} \cdot \vec{ds} = \int_{0}^{2} \langle \vec{v}(\vec{r}(t)), \vec{r}(t) \rangle dt = \int_{0}^{2} \langle (-t \cdot t^{3}), (-1) \rangle dt \\
= \int_{0}^{2} (t^{4} + 3t^{3}) dt = \frac{1}{2} t^{5} + \frac{3}{4} t^{4} |_{0}^{2} = \frac{32}{5} + 12 = \frac{92}{5}$   $\int_{0}^{2} \vec{v} \cdot \vec{ds} = \int_{0}^{2} \langle \vec{v}(\vec{s}(t)), \vec{s}(t) \rangle dt = \int_{0}^{2} \langle (-4t^{2}), (-4) \rangle dt \\
= \int_{0}^{2} 4t^{2} + 4t dt = \frac{4}{5}t^{3} + 2t^{2} |_{0}^{2} = \frac{32}{5} + 8 = \frac{56}{3} \neq \frac{82}{5}$ 

⇒ V kann kein Potential haben, sonst wäre helegred negenabhänjeg, nur von Anfangspunkt und Endpunkt abhängig.

(i),  $||\vec{z}_{(4)}|| = ||(\frac{-t}{u_4})|| = t \sqrt{1+16} = \sqrt{17} t + t6[0,2]$ 

 $\sum_{z} y^{3} ds = \int_{0}^{2} (41)^{3} \| z(t) \| dt = \int_{0}^{2} 48t^{3} \cdot \sqrt{43} t = 48 \sqrt{47} \cdot \frac{1}{42} t^{6} \Big|_{0}^{2} = 182 \sqrt{47}$ 

||\$\frac{1}{4} || = \langle \langle \frac{1}{4} || = \sqrt{17} \tag{60,2]

Länge Kune E: L= 50 | Ettill dt = 50 500 dt = 2507

5 y3 ds = 5 (41)3. 17 dt = 641A. 446 = 441A