

(1) $F = \frac{1}{x^2+y^2} \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix}$, $G = \{(x,y)^T \in \mathbb{R}^2 \mid x,y > 0, x^2+y^2 < 1\}$

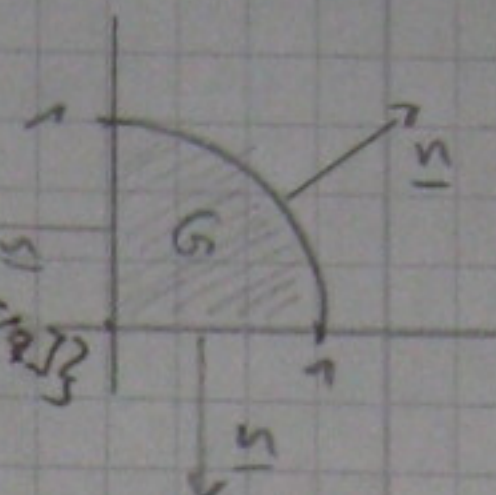
Michael
Kopp

$\text{div } F = \nabla \cdot F = \frac{1}{x^2+y^2} + \frac{1}{x^2+y^2} - \frac{2x^2}{(x^2+y^2)^2} - \frac{2y^2}{(x^2+y^2)^2}$
 $= \frac{2}{x^2+y^2} - \frac{2(x^2+y^2)}{(x^2+y^2)^2} = 0$

$(x,y)^T \cdot \nabla$
 $-(x,y)^T \cdot 2x$

$\int_0^1 dx \int_0^{\sqrt{1-x^2}} dy = 0$

$\partial G: \{(t,0)^T, t \in (0,1)\} \cup \{(0,t)^T, t \in (0,1)\} \cup \left\{ \begin{pmatrix} \cos \varphi \\ \sin \varphi \end{pmatrix}, \varphi \in [0, \pi/2] \right\}$
 $\underline{u}_1 = (0,-1)^T, \underline{u}_2 = (-1,0)^T, \underline{u}_3 = \begin{pmatrix} \cos \varphi \\ \sin \varphi \end{pmatrix}$



$\int_{\partial G} \langle F, \underline{u} \rangle ds =$
 $= \int_0^1 \left\langle \frac{1}{t^2} \begin{pmatrix} t \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 \\ -1 \end{pmatrix} \right\rangle dt + \int_0^1 \left\langle \frac{1}{t^2} \begin{pmatrix} 0 \\ t \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} -1 \\ 0 \end{pmatrix} \right\rangle dt + \int_0^{\pi/2} \left\langle \frac{1}{1} \begin{pmatrix} \cos \varphi \\ \sin \varphi \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} \cos \varphi \\ \sin \varphi \end{pmatrix} \right\rangle d\varphi =$
 $= \int_0^1 0 dt + \int_0^1 0 dt + \int_0^{\pi/2} 1 d\varphi =$
 $= \pi/2.$

S.v.G. besitzt eine offene Umgeb. von $(G \cup \partial G)$, auf der F stetig diff'bar ist.

$\underline{0}$ liegt in dieser offenen Umgeb., hier ist F jedoch nicht diff'bar, da nicht def.

(2)(a) Γ parametrisiert Kugel: $r = \text{const}, \varphi \in [\varphi^1, \varphi^2], \vartheta \in [\vartheta^1, \vartheta^2]; \Gamma = \begin{pmatrix} r \cos \varphi \sin \vartheta \\ r \sin \varphi \sin \vartheta \\ r \cos \vartheta \end{pmatrix}$

$\mathcal{B}_\Gamma(\vartheta, \varphi) = \begin{pmatrix} \frac{\partial \Gamma_1}{\partial \varphi} & \frac{\partial \Gamma_1}{\partial \vartheta} \\ \frac{\partial \Gamma_2}{\partial \varphi} & \frac{\partial \Gamma_2}{\partial \vartheta} \\ \frac{\partial \Gamma_3}{\partial \varphi} & \frac{\partial \Gamma_3}{\partial \vartheta} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -r \sin \varphi \sin \vartheta & r \cos \varphi \sin \vartheta \\ r \cos \varphi \cos \vartheta & r \sin \varphi \cos \vartheta \\ -r \sin \vartheta & 0 \end{pmatrix}$

$\mathcal{B}_\Gamma^T \mathcal{B}_\Gamma = r^2 \begin{pmatrix} \cos^2 \varphi \sin^2 \vartheta + \sin^2 \varphi \sin^2 \vartheta & -\sin \varphi \cos \varphi \sin^2 \vartheta \\ -\sin \varphi \cos \varphi \sin^2 \vartheta & \cos^2 \varphi \sin^2 \vartheta + \sin^2 \varphi \sin^2 \vartheta \\ \sin^2 \vartheta & 0 \end{pmatrix}$
 $= r^2 \begin{pmatrix} \sin^2 \vartheta & 0 \\ 0 & \sin^2 \vartheta \end{pmatrix}$

$\det(\mathcal{B}_\Gamma^T \mathcal{B}_\Gamma) = r^4 \sin^4 \vartheta \sim \sqrt{\det(\cdot)} = r^2 \sin^2 \vartheta$

$A = \int_G 1 \cdot \sqrt{\det(\cdot)} d(\vartheta, \varphi) = \int_{\varphi^1}^{\varphi^2} \int_{\vartheta^1}^{\vartheta^2} r^2 \sin^2 \vartheta d\vartheta d\varphi$
 $= r^2 \int_{\varphi^1}^{\varphi^2} \left[-\cos \vartheta \right]_{\vartheta^1}^{\vartheta^2} d\varphi = r^2 \int_{\varphi^1}^{\varphi^2} (\cos \vartheta^1 - \cos \vartheta^2) d\varphi$

(*) r^2 kommt
einmal von
1. Spalte,
einmal von
2. Spalte
von $\mathcal{B}_\Gamma^T \mathcal{B}_\Gamma$

Probe: $\varphi^1 = \pi, \varphi^2 = 0, \vartheta^1 = 0, \vartheta^2 = 2\pi: A = r^2 \cdot 2 \cdot 2\pi = 4\pi r^2$

\Rightarrow das ist eine Kugeloberfläche.

$$13) a) \gamma: [0, 1] \rightarrow \mathbb{R}^2: t \mapsto \underline{c}(t) = \begin{pmatrix} c_1(t) \\ c_2(t) \end{pmatrix}$$

$\int_{\gamma} x_1 x_2 = ES.$

$$A: [0, 1], [0, 2\pi] \rightarrow \mathbb{R}^2: (t, \varphi) \mapsto \begin{pmatrix} c_1(t) \\ c_2(t) \sin \varphi \\ c_2(t) \cos \varphi \end{pmatrix}$$

γ wird auf eine Ebene mit φ zu $x_1 x_2 = ES$ projiziert.

A parametrisiert die Ebene.

$$\partial_t A = \begin{pmatrix} c_1' \\ c_2' \sin \varphi \\ c_2' \cos \varphi \end{pmatrix} \quad \partial_\varphi A = \begin{pmatrix} 0 \\ c_2 \cos \varphi \\ -c_2 \sin \varphi \end{pmatrix}$$

$$\begin{aligned} \partial_t^T \partial_t A &= \begin{pmatrix} c_1'^2 + c_2'^2 \sin^2 \varphi + c_2'^2 \cos^2 \varphi & c_2' \sin \varphi c_2 \cos \varphi - c_2' \cos \varphi c_2 \sin \varphi \\ c_2' \cos \varphi + c_2' \sin^2 \varphi & c_2' \sin \varphi - c_2' \cos^2 \varphi \end{pmatrix} \\ &\rightarrow \begin{pmatrix} c_1'^2 + c_2'^2 & 0 \\ 0 & c_2'^2 \end{pmatrix} \end{aligned}$$

$$= \begin{pmatrix} c_1'^2 + c_2'^2 & 0 \\ 0 & c_2'^2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \| \dot{c} \|^2 & 0 \\ 0 & c_2'^2 \end{pmatrix}$$

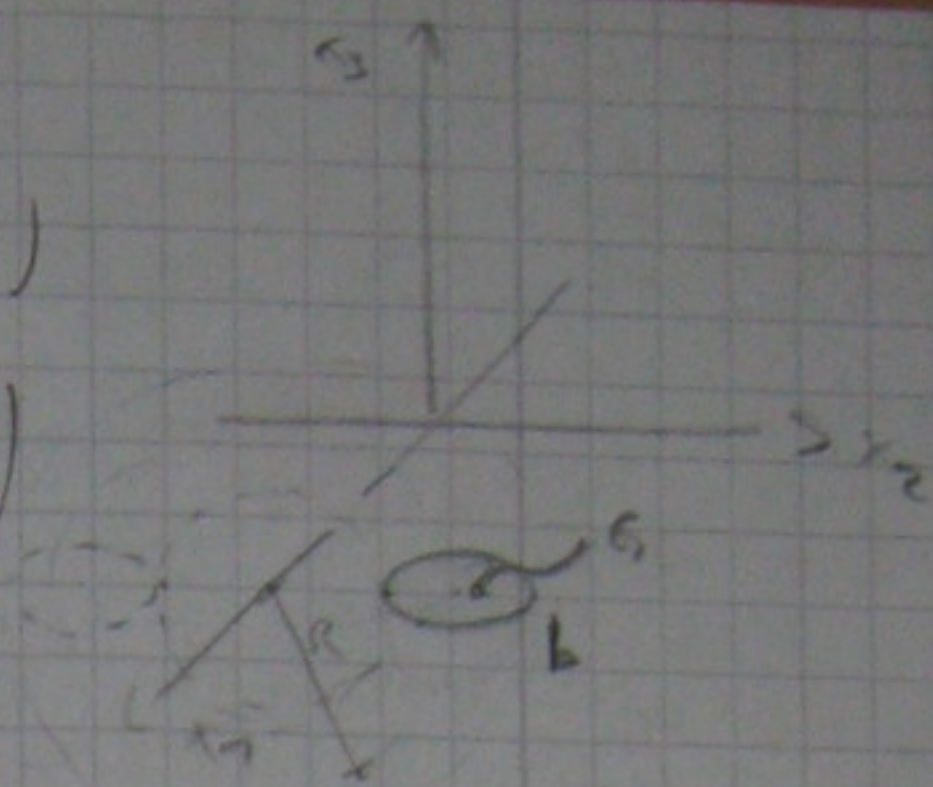
$$\sqrt{\det(\partial_t^T \partial_t A)} = \sqrt{\| \dot{c} \|^2 \cdot c_2'^2}$$

$$\leadsto |A|_{\text{Oberf.}} = \int_0^1 dt \int_0^{2\pi} d\varphi \underbrace{1}_{2\pi} \cdot \| \dot{c} \|^2 \cdot c_2'$$

$$\text{Sei } L = \int_0^1 dt \| \dot{c} \| = \int_0^1 ds :$$

$$|A| = 2\pi \cdot \int_{\gamma} c_2 ds \cdot \frac{L}{L} = 2\pi \cdot \frac{\int_{\gamma} c_2 ds}{\int_{\gamma} 1 ds} L \quad \square$$

$$(b) |A| = 2\pi \cdot \underbrace{R}_{\int_S} \cdot \underbrace{(2\pi r)}_L = 4\pi^2 R r$$



$$L = \int_0^{2\pi} \sqrt{r^2 \sin^2 \varphi + r^2 \cos^2 \varphi} d\varphi = \int_0^{2\pi} r d\varphi = 2\pi r$$

$$(4) (a) \gamma: \mathbb{R}^{n-1} \supseteq U \rightarrow S^n: u \mapsto \gamma(u)$$

$$g: [0, R] \xrightarrow{\cong} \mathbb{R}: r \mapsto g(r)$$

$$g = \text{id}!$$

$$x = u \oplus r$$

$$u \oplus [0, R] = V \subseteq \mathbb{R}^n$$

$$\int_U \int_{K(r)} f(x) dx dr = \int_U \int_U f(\gamma(u), g(r)) \sqrt{\det(\gamma_u^T \gamma_u)} du dr$$

$$\text{Sei } \omega: V \rightarrow \mathbb{R}: (\gamma(u), g(r)) \mapsto x$$

(b) $f(x)$ ist
invariant, da
auf dem
Rand
f(x) dx
nicht 0

$$\begin{aligned} \sqrt{\det(\gamma_u^T \gamma_u)} &= \sqrt{\left| \begin{pmatrix} \frac{\partial \gamma}{\partial u} & 0 \\ 0 & \frac{\partial g}{\partial r} \end{pmatrix} \right|^T \left| \begin{pmatrix} \frac{\partial \gamma}{\partial u} & 0 \\ 0 & \frac{\partial g}{\partial r} \end{pmatrix} \right|} \\ &= \sqrt{\left| \begin{pmatrix} \frac{\partial \gamma}{\partial u} & 0 \\ 0 & \frac{\partial g}{\partial r} \end{pmatrix} \right|} \cdot \sqrt{\left| \begin{pmatrix} \frac{\partial \gamma}{\partial u} & 0 \\ 0 & \frac{\partial g}{\partial r} \end{pmatrix} \right|} \\ &= \sqrt{\left| \frac{\partial \gamma}{\partial u} \right|^T \left| \frac{\partial \gamma}{\partial u} \right|} \sqrt{\left| \frac{\partial g}{\partial r} \right|^T \left| \frac{\partial g}{\partial r} \right|} \\ &= \sqrt{\det(\gamma_u^T \gamma_u)} \stackrel{u}{1} \quad \text{da } g = \text{id} \end{aligned}$$

Mit Zitiere:

$$= \int_{u \oplus \mathbb{R}} f(\omega(x)) \sqrt{\det(\gamma_u^T \gamma_u)} dx \quad (\text{da } u \oplus r = x)$$

$$\text{Es ist } \sqrt{\det(\gamma_u^T \gamma_u)} \stackrel{\uparrow}{=} \sqrt{|\gamma_u^T| |\gamma_u|} \stackrel{\uparrow}{=} \sqrt{|\gamma_u|^2} \quad \begin{array}{l} \text{da } \exists \text{ q-Def.} \\ \text{da } \det(\cdot) \text{ inv. unter Transp.} \end{array}$$

$$= \int_V f(\omega(x)) \det(\gamma_u) dx$$

Dies ist nach Transformationsformel identisch mit dem oben Lemma.

(b) vgl. "Probe"

$$(b) f \equiv 1. \quad \text{Nach 2. (4.4): } \int_{K(r)} 1 dx = 4\pi r^2 \Rightarrow \square$$

$$\int_K 1 dx = \int_0^R 4\pi r^2 dr = \frac{4}{3} \pi R^3.$$