C3 Partielle Ableitungen

C3a

Betrachte $f: \mathbb{R} \longrightarrow \mathbb{R}$ (Skalarfeld)

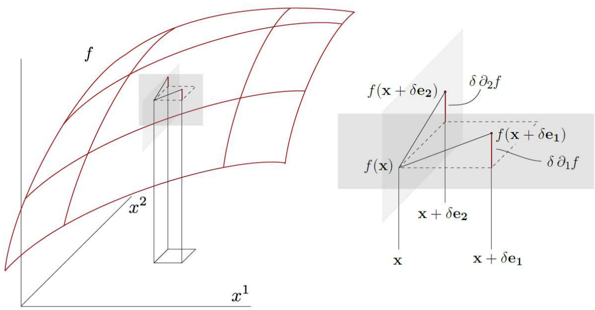
$x \longmapsto f(x)$ (1)

Beispiel für d=3, mit

$\vec{x} = (x^1, x^2, x^3)^T = (\;, \;, \;)^T \qquad f(\vec{x}) = \|\vec{x}\| = \sqrt{(x^1)^2 + (x^2)^2 + (x^3)^2} = \sqrt{\quad} = r$

C3.1 Partielle Ableitung:

wie ändert sich $f(\vec{x})$ als Funktion v. nur einer der Variablen, , wenn die anderen Variablen festgeh werden?



C3b

Wie ändert sich $f(\vec{x})$ als Funktion v. nur einer der Variablen, ?

Definition: 'Partielle Ableitung von f am Punkt $\vec{x}$, nach ':

$$\equiv \lim \left[f(x^1, \dots, x^i \quad, \dots, x^n) - f(x^1, \dots, x^i, \dots, x^n) \right] \tag{1}$$

nur x^i ändert sich, um δ

In Vektornotation: $$\frac{\partial f(\vec{x})}{\partial x} \equiv \lim_{\delta \to 0} \frac{1}{\delta} \left[f(\vec{x} \quad) - f(\vec{x}) \right] \tag{2}$$

Lineare Näherung: $$f(\vec{x} \quad) = f(\vec{x}) \tag{2'}$$

Alternative Notationen: $$\frac{\partial f(\vec{x})}{\partial x^i} \equiv f(\vec{x}) \equiv f(\vec{x}) \equiv f(\vec{x}) \tag{3}$$

Lieblingsnotation

eher unüblich

Merkregel: Index oben 'im Nenner der Ableitung' = Index unten in Kurznotation für Ableitung

Beispiele: $$\partial_y \left(x \cos(y) \right) = \tag{4}$$

$$\partial_{x^1} \left(e^{3x^1} \sin(x^2) \right) = \tag{5}$$

[Index, nicht Potenz!]

$$\partial_2 \left(e^{3x^1} \sin(x^2) \right) = \tag{6}$$

C3c

C3.2 Mehrfache partielle Ableitungen (rekursive Definition)

$$\frac{\partial}{\partial x^i} f(\vec{x}) \equiv \frac{\partial}{\partial x^i} f(\vec{x}) \equiv \partial_{x^i} f(\vec{x}) \equiv \partial_i f(\vec{x}) \tag{1}$$

$$\underbrace{\frac{\partial}{\partial x^i}\left(\frac{\partial}{\partial x^i} \dots \left(\frac{\partial}{\partial x^i} f(\vec{x})\right)\dots\right)} \equiv \frac{\partial}{\partial (x^i)} f(\vec{x}) \equiv \partial_{x^i} f(\vec{x}) \equiv \partial_i f(\vec{x}) \tag{2}$$

Gemischte partielle Ableitungen: $$\frac{\partial}{\partial x^i} f(\vec{x}) \equiv \partial_{x^i} f(\vec{x}) \equiv \partial_i f(\vec{x}) \equiv f(\vec{x}) \equiv f_{,i}(\vec{x}) \tag{3}$$

Beispiel v. Seite C3a:

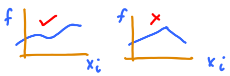
$$\partial_1 \left(e^{3x^1} \sin(x^2) \right) = 3e^{3x^1} \sin(x^2) = 3e^{3x^1} \tag{4}$$

gleich!

$$\partial_2 \left(e^{3x^1} \sin(x^2) \right) = e^{3x^1} \cos(x^2) = \cos(x^2) \tag{5}$$

(falls f stetige Ableitungen bis mindestens zur 2.ten Ordnung besitzt)

Satz v. Schwarz: Für hinreichend glatte Funktionen sind part. Ableitungen vertauschbar:



$$f(\vec{x}) \qquad f(\vec{x}) \tag{6}$$

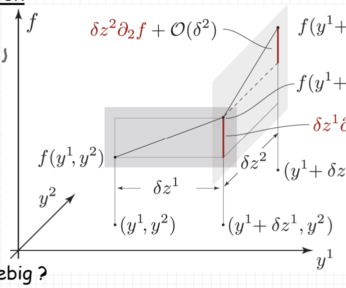
C3d

C3.3 Gleichzeitige Änderung aller Variablen

$f: \mathbb{R} \to \mathbb{R}, \quad \longmapsto$ (1)

Wie ändert sich eine Funktion $f(\vec{y})$ an einem gegebenen Punkt wenn sich beide Argumente gleichzeitig ändern, von $\vec{y}$ nach $\vec{y}$

mit klein und $\vec{z} = (\;, \;)^T$ beliebig ?



Es gilt: $$f(\vec{y} + \quad) - f(\vec{y}) = \quad + \quad = \sum_{j=1}^{2} \tag{2}$$

(Begründung: Seite C3e)

Verallgemeinerung: Für $f: \mathbb{R} \to \mathbb{R}, \quad \longmapsto$ gilt: (3)

$$\lim \left[f(\vec{y} + \quad) - f(\vec{y}) \right] = \sum_{i=1} \quad = \tag{4}$$

kovariante Notation

Merke: linear in z !

Begründung für (d.4):

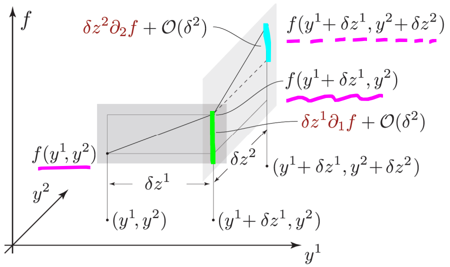
V3d

explizit für $d = 2$:

$$\vec{y} = (y^1, y^2)^T \qquad (1)$$

$$\vec{z} = (z^1 , \; z^2)^T \qquad (2)$$

$$\left[f(\vec{y} + \delta \vec{z}) - f(\vec{y}) \right] = ? \qquad (3)$$



subtrahiere und addiere dieselbe Größe

$$[\;]\overset{(2)}{=} f(\quad , \quad) - f(\quad , \quad) + f(\quad , \quad) - f(\quad , \quad) \qquad (4)$$

$$\simeq \quad f(\quad , \quad) \quad + \quad f(\quad , \quad) \qquad (5)$$

$$\simeq \quad [\quad + \quad]$$

vernachlässigbar, weil v. Ordnung

(5) in (3): $\left[f(\vec{y} + \delta \vec{z}) - f(\vec{y}) \right] = [\quad + \quad]$ = (d.4) für n=2

Analog folgt (d.4) für beliebiges n

Beispiel für (d.4)

C3f

$$f(\vec{y}) = f(y^1, y^2) = (y^1 + 3y^2)^2 \qquad (1)$$

$$\lim_{\delta \to 0} \frac{1}{\delta} \left[f(\vec{y} + \delta \vec{z}) - f(\vec{y}) \right] \overset{(d.4)}{=} \quad + \qquad (2)$$

$$= \quad + \qquad (3)$$

Explizite Rechnung ist aufwendig... :

$$f(y^1, y^2) = (y^1)^2 + 6 y^1 y^2 + 9 (y^2)^2 \qquad (4)$$

$$f(y^1 + \delta z^1, y^2 + \delta z^2) = (y^1 + \delta z^1)^2 + 6 (y^1 + \delta z^1)(y^2 + \delta z^2) + 9 (y^2 + \delta z^2)^2 \qquad (5)$$

$$= (y^1)^2 + 2 y^1 \delta z^1 + (\delta z^1)^2 + 6 \left[y^1 y^2 + y^1 \delta z^2 + \delta z^1 y^2 \right] + 9 (y^2)^2 + 18 y^2 \delta z^2 + 9 (\delta z^2)^2 \qquad (6)$$

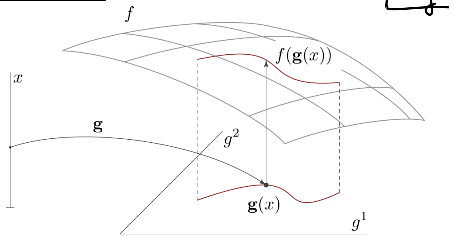
$$= (y^1)^2 + 6 y^1 y^2 + 9 (y^2)^2 + \delta \left[2 y^1 z^1 + 6 y^1 z^2 + 6 y^2 z^1 + 18 y^2 z^2 \right] + \mathcal{O}(\delta^2) \qquad (7)$$

$$= f(y^1, y^2) + \delta \left[2 (y^1 + 3y^2) z^1 + 6 (y^1 + 3y^2) z^2 \right] + \mathcal{O}(\delta^2) \qquad (8)$$

$$\lim_{\delta \to 0} \frac{1}{\delta} \left[f(y^1 + \delta z^1, y^2 + \delta z^2) - f(y^1, y^2) \right] = 2 (y^1 + 3y^2) z^1 + 6 (y^1 + 3y^2) z^2 = (3) \qquad (9)$$

C3.3 Kettenregel für Funktion von mehreren Variablen

C3g



Betrachte:

$f : \quad \to \quad , \quad \mapsto \quad =$ In Skizze: d=2 (1)

$\vec{g} : \quad \to \quad , \quad \mapsto \quad =$ (2)

$f \circ \vec{g} : \quad \to \quad , \quad \mapsto \quad =$ (3)

Dann gilt: $\boxed{\dfrac{d f(\vec{g}(x))}{dx} = \qquad}$ wie normale Kettenregel, aber summiert über j (4)

(Steigung von mit) = (Steigung von mit) mal (Steigung von mit)

Begründung von Kettenregel (g.4)

C3h

$$\frac{d f(\vec{g}(x))}{dx} = \lim \quad \left[f(\vec{g}(x \quad) - f(\vec{g}(x)) \right] = ? \qquad (1)$$

Für jede Komponente von $\vec{g}$ gilt: $g^j(x \quad) \overset{(C1b.3)}{=} g^j(x)$ Mutter aller Ableitungen! (2)

$=$

Vektornotation: $\vec{g}(x \quad) = \vec{g}(x) +$ (3)

$= (g^1(x), \dots , g^d(x))^T$

$$\frac{d f(\vec{g}(x))}{dx} \overset{(3)\text{ in }(1)}{=} \lim_{\delta \to 0} \frac{1}{\delta} \left[f(\quad) - f(\vec{g}(x)) \right] = \lim_{\delta \to 0} \frac{1}{\delta} \left[f(\quad) - f(\quad) \right] \qquad (4)$$

Schreibe: $\vec{g}(x) = \quad , \; d_x \vec{g}(x) =$ (5)

Verwende nun (d.4):

$$\frac{d f(\vec{g}(x))}{dx} \overset{(d.4)}{=} \sum_{j=1}^{d} \quad \overset{(5)}{=} \sum_{j=1}^{d} \qquad (6)$$

□

Beispiel: Teilchentrajektorie in Raum mit ortsabhängiger Temperatur

C3i

Temperatur: $T = T(\vec{r})$ Trajektorie: $\vec{r} = \vec{r}(t)$ (1)

Wie ändert sich die vom Teilchen entlang der Trajektorie empfundene Temperatur als Funktion der Zeit? $\frac{dT(\vec{r}(t))}{dt} =$ (2)

Verallgemeinerung I:

Betrachte: $\vec{f}: \mathbb{R}^d \to \mathbb{R}^m, \quad \vec{y} \longmapsto \vec{f}(\vec{y}) = (f^1(\vec{y}), \dots, f^m(\vec{y}))$ (3)

$\vec{g}: \mathbb{R} \to \mathbb{R}^d, \quad x \mapsto \vec{g}(x) = (g^1(x), \dots, g^d(x))$ (4)

$\vec{f} \circ \vec{g}: \mathbb{R} \to \mathbb{R}^m, \quad x \longmapsto \vec{f}(\vec{g}(x)) = (f^1(\vec{g}(x)), \dots, f^m(\vec{g}(x)))$ (5)

Dann gilt (g.4) für jede Komponente getrennt:

$$\boxed{\frac{d f^i(\vec{g}(x))}{dx} = \sum_{j=1}^{d} \frac{\partial f^i(\vec{g}(x))}{\partial g^j} \frac{dg^j(x)}{dx}} \qquad i = 1, \dots, m$$

wie normale Kettenregel, aber summiert über j (6)

Verallgemeinerung II:

C3j

Betrachte: $\vec{f}: \mathbb{R}^d \to \mathbb{R}^m, \quad \vec{y} \longmapsto \vec{f}(\vec{y}) = (f^1(\vec{y}), \dots, f^m(\vec{y}))$ (1)

$\vec{g}: \mathbb{R}^n \to \mathbb{R}^d, \quad \vec{x} \longmapsto \vec{g}(\vec{x}) = (g^1(\vec{x}), \dots, g^d(\vec{x}))$ (2)

$\vec{f} \circ \vec{g}: \mathbb{R}^n \to \mathbb{R}^m, \quad x \longmapsto \vec{f}(\vec{g}(\vec{x})) = (f^1(\vec{g}(\vec{x})), \dots, f^m(\vec{g}(\vec{x})))$ (3)

Dann gilt (i.6) bei partieller Ableitung nach x^k, $k = 1, \dots, n$ für jedes i und k getrennt:

$$\boxed{\frac{\partial f^i(\vec{g}(\vec{x}))}{\partial x^k} = \sum_{j=1}^{d} \frac{\partial f^i(\vec{g}(\vec{x}))}{\partial g^j} \frac{\partial g^j(\vec{x})}{\partial x^k}} \qquad i = 1, \dots, m \quad k = 1, \dots, n$$

wie normale Kettenregel, aber summiert über j (4)

Beispiel: Leistung von Turbomotor

Sei Leistung: $W = W(T, P)$ Temperatur: $T = T(\kappa, V)$ Druck: $P = P(\kappa, V)$ (5)

Treibstoffinjektionsrate Volumen

Leistungsoptimum bei:

$$0 = \partial_\kappa W = \partial_T W \, \partial_\kappa T + \partial_P W \, \partial_\kappa P, \qquad 0 = \partial_V W = \partial_T W \, \partial_V T + \partial_P W \, \partial_V P \quad (6)$$

Beispiel: Geschwindigkeit an Wasseroberfläche

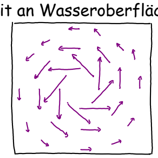
C3k

Betrachte erstens:

$$\vec{g}: \mathbb{R}^n \longrightarrow \mathbb{R}^d$$

$$\vec{x} = \begin{pmatrix} x^1 \\ \vdots \\ x^n \end{pmatrix} \longmapsto \vec{g}(\vec{x}) = \begin{pmatrix} g^1(\vec{x}) \\ \vdots \\ g^d(\vec{x}) \end{pmatrix} \quad (1)$$

Beispiel für g:
Geschwindigkeit an Wasseroberfläche, $\vec{v}$:



$d = 2$
$n = 2$

$$\vec{v}(\vec{x}) = \begin{bmatrix} v^1(\vec{x}) \\ v^2(\vec{x}) \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -\frac{1}{x^2} \\ \frac{1}{x^1} \end{bmatrix} \quad (2)$$

Betrachte zweitens:

$$f: \mathbb{R}^d \longrightarrow \mathbb{R} \qquad (m = 1)$$

$$\vec{y} = \begin{pmatrix} y^1 \\ \vdots \\ y^d \end{pmatrix} \longmapsto f(\vec{y}) = f(y^1, \dots, y^d) \quad (3)$$

Beispiel für f: Betragsquadrat des Vektors $\vec{y}$:

$$f(\vec{y}) = \|\vec{y}\|^2 = (y^1)^2 + (y^2)^2 \quad (4)$$

Betrachte nun Verkettung v. f und g:

$$f \circ \vec{g}: \mathbb{R}^n \longrightarrow \mathbb{R}$$

$$\vec{x} \longmapsto f(\vec{g}(\vec{x}))$$

$$= f(g^1(\vec{x}), \dots, g^d(\vec{x})) \quad (5)$$

Beispiel für Verkettung: Betragsquadrat der Wassergeschwindigkeit am Punkt $\vec{x}$:

$$f(\vec{v}(\vec{x})) = \|\vec{v}(\vec{x})\|^2 \quad (5)$$

$$= (v^1(\vec{x}))^2 + (v^2(\vec{x}))^2$$

$$= \frac{1}{(x^2)^2} + \frac{1}{(x^1)^2} \quad (6)$$

Forts. Beispiel: Wie ändert sich Geschwindigkeit an Wasseroberfläche mit x^1 ?

C3l

$$\partial_1 f(\vec{v}(\vec{x})) \overset{(k.6)}{=} \partial_1 \left[\frac{1}{(x^2)^2} + \frac{1}{(x^1)^2} \right] = \left[0 + \frac{-2}{(x^1)^3} \cdot 1 \right] = -\frac{2}{(x^1)^3} \quad (1)$$

Nochmal, nun mit der allgemeinen Kettenregel für partielle Ableitungen gerechnet:

$$f(\vec{y}) \overset{(k.4)}{=} (y^1)^2 + (y^2)^2, \quad (2a) \qquad \vec{v}(\vec{x}) \overset{(C3c.2)}{=} \left(-\frac{1}{x^2}, \frac{1}{x^1}\right)^T \quad (2b)$$

$$\partial_1 f(\vec{v}(\vec{x})) \overset{(j.4)}{=} \sum_{j=1}^{2} \frac{\partial f(\vec{y})}{\partial y^j} \bigg|_{\vec{y} = \vec{v}(\vec{x})} \cdot \frac{\partial v^j(\vec{x})}{\partial x^1} \quad (3)$$

$$= \frac{\partial f(\vec{y})}{\partial y^1} \bigg|_{\vec{y} = \vec{v}(\vec{x})} \frac{\partial v^1(\vec{x})}{\partial x^1} + \frac{\partial f(\vec{y})}{\partial y^2} \bigg|_{\vec{y} = \vec{v}(\vec{x})} \frac{\partial v^2(\vec{x})}{\partial x^1} \quad (4)$$

$$= \frac{\partial}{\partial y^1} \overset{(2a)}{\left((y^1)^2 + (y^2)^2 \right)} \bigg|_{\vec{y} = \vec{v}(\vec{x})} \underbrace{\frac{\partial}{\partial x^1} \overset{(2b)}{\left(-\frac{1}{x^2} \right)}}_{=0} + \frac{\partial}{\partial y^2} \overset{(2a)}{\left((y^1)^2 + (y^2)^2 \right)} \bigg|_{\vec{y} = \vec{v}(\vec{x})} \frac{\partial}{\partial x^1} \overset{(2b)}{\left(\frac{1}{x^1} \right)} \quad (5)$$

$$= 2y^2 \Big|_{\vec{y} = \vec{v}(\vec{x})} \cdot \left(\frac{-1}{(x^1)^2} \right) = 2 v^2(\vec{x}) \left(\frac{-1}{(x^1)^2} \right) = 2 \frac{1}{x^1} \left(-\frac{1}{(x^1)^2} \right) = -\frac{2}{(x^1)^3} \checkmark \quad (6)$$

C4 Mehrdimensionale Integration (kartesisch)

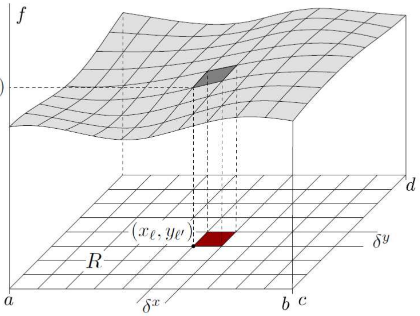
C4.1 2D Integration über Rechteck

$f: [\quad,\quad] \times [\quad,\quad] \to$

$(\quad,\quad) \mapsto$

Diskretisierungschritte:

$\delta^x =$, $\delta^y =$

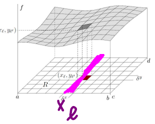


Volumen $\simeq \sum \sum f(x\ , y\ )$ (Riemann-Summe)

Def. v 2D-Integral: $\lim \quad \delta^x \delta^y \sum_\ell \sum_{\ell'} f(x_\ell, y_{\ell'}) \equiv \int \quad f(\ ,\ )$

Integrations-Domäne

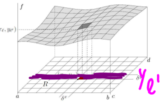
Fubini's Theorem: Integrationsreihenfolge ist egal



$$\int_{[a,b]\times[c,d]} dx\, dy\, f(x,y) = \lim \delta^x \sum_\ell \underbrace{\lim \delta^y \sum_{\ell'} f(\ ,\ )}_{\text{1D-Integral, mit } x_\ell \text{ fest}} \qquad (1)$$

$$= \lim_{\delta^x \to 0} \delta^x \sum_\ell \underbrace{f(x_\ell,\ )}_{\text{Funktion v. } x_\ell\text{, kann integriert werden}} = \int_c^d dy\, f(\ , y) \qquad (2)$$

Alternativ:



$$\int_{[a,b]\times[c,d]} dx\, dy\, f(x,y) = \delta^y \sum_{\ell'} \underbrace{\delta^x \sum_\ell f(x_\ell, y_{\ell'})}_{\text{1D-Integral, mit } y_{\ell'} \text{ fest}} \qquad (3)$$

$$= \sum_{\ell'} \underbrace{\int_a^b dx\, f(x, y_{\ell'})}_{\text{Funktion v. } y_{\ell'}\text{, kann integriert werden}} = \int_c^d dy \int_a^b dx\, f(x,y) \qquad (4)$$

Intuitive Begründung:
Zählreihenfolge der Quader in Zeilen oder Spalten ist egal.

Fubini: $$\boxed{\int_{[a,b]\times[c,d]} dx\, dy\, f(x,y) = \int_a^b dx \int_c^d dy\, f(x,y) = \int_c^d dy \int_a^b dx\, f(x,y)} \qquad (5)$$

Beispiel $f: [0,2]\times[0,1] \to \mathbb{R}$

$$(x,y) \mapsto f(x,y) = xy + y^2 \qquad (1)$$

$$\int dx \int dy\, f(x,y) = \int dx \int dy\, (\quad + \quad) = \int_0^2 dx\, (x \quad + \quad) \qquad (2)$$

$$= \int_0^2 dx\, (x \quad + \quad) = \left(\tfrac{1}{2} \cdot \quad + \tfrac{1}{3}\ \right)\Big| = \tfrac{1}{4}\cdot 4 + \tfrac{1}{3}\cdot 2 = \tfrac{5}{3} \qquad (3)$$

Fubini stimmt!

$$\int_0^1 dy \int_0^2 dx\, f(x,y) = \int_0^1 dy \int_0^2 dx\, (xy + y^2) = \int_0^1 dy \left(\tfrac{1}{2}x^2 y + x y^2\right)\Big|_0^2 \qquad (4)$$

$$= \int_0^1 dy \left(\tfrac{1}{2}\cdot 4y + 2y^2\right) = \left(2\cdot\tfrac{1}{2}y^2 + 2\,\tfrac{1}{3}\cdot y^3\right)\Big|_0^1 = 1\cdot 1 + \tfrac{2}{3} = \tfrac{5}{3} \qquad (5)$$

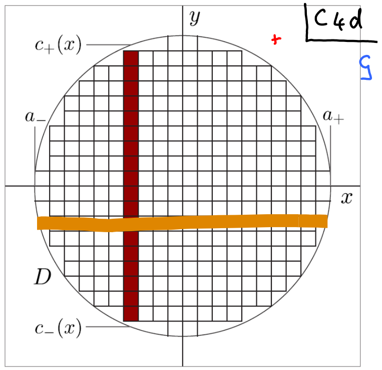
Analog in 3D: $$\int_{[a,b]\times[c,d]\times[e,f]} dx\, dy\, dz\, f(x,y,z) = \int_a^b dx \int_c^d dy \int_e^f dz\, f(x,y,z) \qquad (6)$$

Reihenfolge dieser Integrale ist beliebig

Integration über allgemeiner Domänen

Riemann-Summe:

$$\simeq \delta^x \sum_{x_\ell} \cdot \delta^y \sum_{y_{\ell'}} f(x_\ell, y_{\ell'}) \qquad (1)$$



Integral v. Funktion $f(x,y)$ über d. Fläche:

$$\int \quad f(\ ,\ ) \equiv \int \quad \left[\int \quad f(x,y)\right]$$

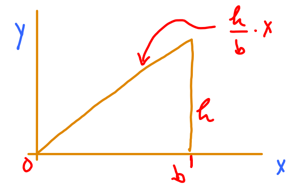
nach Fubini $$= \int \quad \left[\int \quad f(x,y)\right]$$

Für das "innere" (zweite) Integral sind die Grenzen abhängig von der "äußeren" (ersten) Integrationsvariable.

Fläche v.Dreieck:

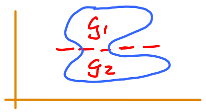
$$F = \int \quad \int \quad = \int_0^b dx \qquad (3)$$

$$= \int_0^b dx \quad = \frac{h}{b} \quad = \qquad (4)$$



Bemerkung

Bemerkung: $c_\pm(x)$ bzw. $a_\pm(y)$ müssen eindeutige Funktionen sein; falls nicht, hilft Unterteilung des Integrals in mehrere Teile:



C4e

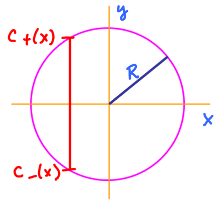
Beispiel: Kreisfläche

$A \overset{(d.2)}{=} \int dx \int dy$ (3)

$x^2+y^2=R^2$ (1)

$y_\pm = \pm\sqrt{R^2-x^2}$ (2)

$= \int_{-R}^{R} dx \qquad \overset{(2)}{=} \int_{-R}^{R} dx$ (4)



Substition: $x = R\cos t$ Grenzen: $R = R\cos(0)$ (5)

Maß: $\frac{dx}{dt} = -R\sin t \cdot dt$ $\qquad -R = R\cos(\pi)$

$A \overset{(2)}{=} -2\int_\pi^0 dt\,(R\sin t)\underbrace{\sqrt{R^2-R^2\cos^2 t}}$ (6)

$R\sqrt{1-\cos^2 t} = R\sin t$ (7)

$= 2R^2 \underbrace{\int_0^\pi dt\, \sin^2 t \cdot 1}_{\pi/2} = \pi R^2$ (8)

part. Int.

□

Integration in d Dimensionen, $\mathbb{R}^d$

C4f

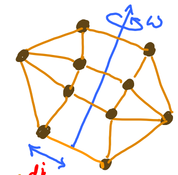
analog zu $\mathbb{R}^2$: Hintereinanderausführen von d eindimensionalen Integralen, Reihenfolge egal

d=3: Volumenintegrale $\int_G dV\, f(\vec r) = \int \qquad f \qquad)$ (1)

Beispiel: Trägheitsmoment eines homogenen Würfels

'Trägheits-moment': $I = \sum_i m_i (d_\perp^i)^2$

Senkrechter Abstand von Masse i zur Drehachse



Starrer Körper von Massenpunkten

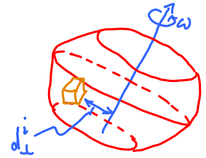
Kontinuumslimes:

(sehr viele, dicht gepackte Massenpunkte) $I = \sum_i m_i (d^i_\perp)^2$ (2)

Volumenelement

$=$ (3)

Massendichte

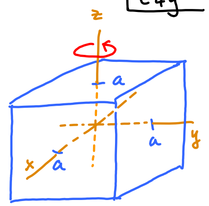


Für einen homogenen Würfel

C4g

Für einen homogenen Würfel sind kartesische Koordinaten geschickt:

$G = \{(x,y,z)\in\mathbb{R}^3, \quad |x| \quad , \quad |y| \quad , \quad |z| \quad \}$ (1)



Massendichte: $\rho(\vec r) = \qquad = $ konstant $=$ (2)

z-Achse sei Drehachse: $d^2 =$ (3)

Trägheitsmoment: $I \overset{(1.3.3)}{=} \int dx \int dy \int dz \quad \underbrace{\qquad}^{d^2}$ (4)

Seitenlänge: $2a$

integriere z: $= \rho_0 \int_{-a}^{a} dx \int_{-a}^{a} dy \quad (x^2+y^2)$ (5)

integriere y: $= \rho_0\, 2a \int_{-a}^{a} dx \; \Big(\underbrace{x^2 \qquad\qquad}\Big)$ (6)

integriere x: $= \rho_0 (2a)\Big[2a \underbrace{\quad} + \frac{2}{3}a^3 \underbrace{\quad}\Big] = \rho_0 a^5$ (7)

$I =$ (8)

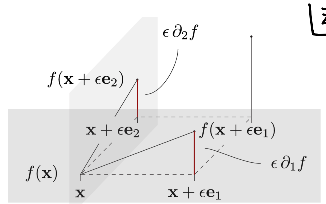
Zusammenfassung C3: Partielle Ableitungen

ZC3

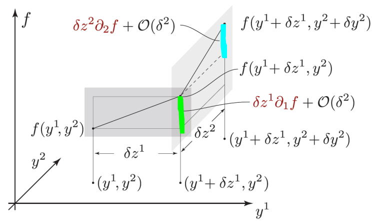
Partielle Ableitung: $f: \mathbb{R}^d \to \mathbb{R}$

$\frac{\partial f(\vec x)}{\partial x^i} \equiv \lim_{\delta\to 0} \frac{1}{\delta}\left[f(\vec x + \delta \hat e_i) - f(\vec x)\right]$ (1)

$\equiv \partial_{x^i} f(\vec x) \equiv \partial_i f(\vec x)$ (2)



Satz v. Schwarz: $\partial_i\partial_j f = \partial_j \partial_i f$ (3)



$f: \mathbb{R}^d \to \mathbb{R}, \quad \vec y \mapsto f(\vec y)$

$\lim \frac{1}{\delta}\left[f(\vec y + \delta\vec z) - f(\vec y)\right] = \partial_j f(\vec y)\, z^j$ (4)

$\vec g: \mathbb{R}^n \to \mathbb{R}^d, \quad \vec f: \mathbb{R}^d \to \mathbb{R}^m, \quad \vec f\circ\vec g: \mathbb{R}^n \to \mathbb{R}^m$

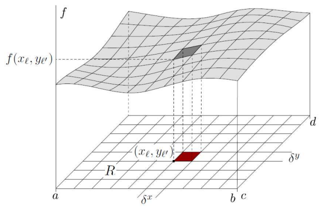
Allgemeine Kettenregel: $\frac{\partial f^i(\vec g(\vec x))}{\partial x^k} = \sum_{j=1}^{d} \frac{\partial f^i(\vec g(\vec x))}{\partial g^j}\,\frac{\partial g^j(\vec x)}{\partial x^k}$ $\qquad i=1,\dots,m$, $k=1,\dots,n$ (5)

Zusammenfassung: C4 Mehrdimensionale Integration (Kartesisch)

ZC4a

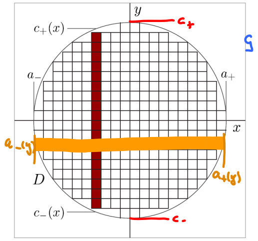
Integration in $\mathbb{R}^2$

$$\int_a^b dx \int_c^d dy\, f(x,y) \equiv \lim_{\delta^x, \delta^y \to \infty} \delta^x \delta^y \sum_{\ell} \sum_{\ell'} f(x_\ell, y_{\ell'})$$



Fubini: Integrationsreihenfolge ist egal:

$$\int_a^b dx \int_{y_-(x)}^{y_+(x)} dy\, f(x,y) = \int_{y_a}^{y_b} dy \int_{x_-(y)}^{x_+(y)} dx\, f(x,y)$$



Für das "innere" (zweite) Integral sind
die Grenzen abhängig von der "äußeren"

Analog in 3D: $\displaystyle\int_{[a,b]\times[c,d]\times[e,f]} dx\, dy\, dz\, f(x,y,z) = \int_a^b dx \int_c^d dy \int_e^f dz\, f(x,y,z)$

Reihenfolge dieser Integrale ist beliebig