



## Hausaufgaben

### 3.1. Newton-Verfahren zur Nullstellenbestimmung, eindimensional

Sei  $f : U \rightarrow \mathbb{R}$  eine  $C^2$ -Funktion mit  $U \subseteq \mathbb{R}$  offen.

- (a) Sei  $x \in U$  mit  $f'(x) \neq 0$ . Bestimmen Sie die Position  $x' \in \mathbb{R}$  des Schnittpunktes der  $x$ -Achse mit der Tangente an den Graphen von  $f$  durch den Punkt  $(x, f(x))$ . Sei  $x' = F(x)$ . Wie lautet die Funktion  $F$  und ihre Ableitung?
- (b) Sei nun  $x^*$  eine Nullstelle von  $f$  mit  $f'(x^*) \neq 0$ . Man zeige, dass es ein  $\epsilon > 0$  gibt, so dass die Funktion  $F : [x^* - \epsilon, x^* + \epsilon] \rightarrow [x^* - \epsilon, x^* + \epsilon]$ ,

$$F(x) = x - \frac{f(x)}{f'(x)}$$

eine Kontraktion ist. Welches sind die Fixpunkte von  $F$ ?

- (c) Berechnen Sie die ersten 5 Folgenglieder der Fixpunktiteration  $x_{n+1} = F(x_n)$  für  $f(x) = x^2 - 2$  mit geeignetem Startwert  $x_0$ .

### 3.2. Produktregel

Bestimmen Sie die Ableitung von  $v : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^n$ ,  $v(x) = f(x)w(x)$  mit  $f : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}$  und  $w : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^n$  differenzierbar, im Punkt  $x_0 \in \mathbb{R}^n$  als lineare Abbildung und als Matrix.

### 3.3. Beispiele für Ableitungen

Geben Sie die Ableitung der folgenden Funktionen im Punkt  $x_0 \in \mathbb{R}^3$ , jeweils als lineare Abbildung und als Matrix an:

- (a)  $V : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}$ ,  $V(x) = \frac{1}{\|x\|}$ ,                      (c)  $v : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$ ,  $v(x) = a \times x$ ,  $a \in \mathbb{R}^3$ ,  
(b)  $F : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$ ,  $F(x) = \frac{x}{\|x\|^3}$ ,                      (d)  $f : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}$ ,  $f(x) = \sin(x_1 x_2) + e^{x_1 - x_2^2}$ .

### 3.4. Kugelkoordinaten

Sei  $\Phi : \mathbb{R}^+ \times (0, \pi) \times \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}^3$ ,  $\Phi(r, \vartheta, \varphi) = (r \sin \vartheta \cos \varphi, r \sin \vartheta \sin \varphi, r \cos \vartheta)$ .  $\Phi$  beschreibt die Transformation auf Kugelkoordinaten. Warum ist  $\Phi$  differenzierbar?

- (a) Berechnen Sie Jacobi-Matrix  $J_\Phi(r, \vartheta, \varphi)$ .
- (b) Zeigen Sie, dass die partiellen Ableitungen  $\partial_r \Phi$ ,  $\partial_\vartheta \Phi$  und  $\partial_\varphi \Phi$  paarweise senkrecht aufeinander stehen.
- (c) Bestimmen Sie explizit die drei Vektorfelder

$$\begin{aligned} v_r : \mathbb{R}^3 \setminus (\{0\} \times \{0\} \times \mathbb{R}) &\rightarrow \mathbb{R}^3, & v_r(\Phi(r, \vartheta, \varphi)) &:= \frac{\partial \Phi}{\partial r}(r, \vartheta, \varphi), \\ v_\vartheta : \mathbb{R}^3 \setminus (\{0\} \times \{0\} \times \mathbb{R}) &\rightarrow \mathbb{R}^3, & v_\vartheta(\Phi(r, \vartheta, \varphi)) &:= \frac{\partial \Phi}{\partial \vartheta}(r, \vartheta, \varphi), \\ v_\varphi : \mathbb{R}^3 \setminus (\{0\} \times \{0\} \times \mathbb{R}) &\rightarrow \mathbb{R}^3, & v_\varphi(\Phi(r, \vartheta, \varphi)) &:= \frac{\partial \Phi}{\partial \varphi}(r, \vartheta, \varphi). \end{aligned}$$