

Mathematik 3 für Physik (Analysis 2) Zentralübung 12

Notiztitel

08.07.2013

Variationsrechnung, Euler-Lagrange

Funktional $F(\varphi) \in \mathbb{R}$, φ Funktion!

Ist F differenzierbar, so sind (lokale) Extremwerte von F stationäre Punkte von F , d.h. $F'(\varphi_0)(h) = 0$ f.a. Funktionen h

• Ist $F(\varphi) = \int_{t_0}^{t_1} L(t, \varphi(t), \dot{\varphi}(t)) dt$ mit einer Lagrange-Funktion

$L: \mathbb{R} \times \mathbb{R}^m \times \mathbb{R}^m \rightarrow \mathbb{R}$, $L(t, x, v)$, so wird

$$F'(\varphi) = 0 \quad \text{zu} \quad \frac{d}{dt} \partial_v L = \partial_x L$$

genauer $\boxed{\frac{d}{dt} (\partial_v L)(t, \varphi(t), \dot{\varphi}(t)) = (\partial_x L)(t, \varphi(t), \dot{\varphi}(t))}$ f.a. $t \in [t_0, t_1]$

(Euler-Lagrange-Gleichung, Dgl. 2. Ordnung für φ)

• Zur Lösung der E-L-Gl.

- Ist $\partial_x L = 0$, so ist $E_1(t, v) = \partial_v L(t, x, v)$

eine Konstante der Bewegung (Erstes Integral)

- Ist $\partial_t L = 0$, so ist $E_2(x, v) = v \partial_v L(t, x, v) - L(t, x, v)$

erstes Integral \rightarrow Reduktion auf Dgl. 1. Ordnung

Kürzeste Verbindung verallg: Geodäten

Sei $\phi: U \subseteq \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^3$ die Parametrisierung einer Fläche $M = \phi(U)$

Die Weglänge von $\phi \circ \gamma$ mit $\gamma \in C^2([0,1], U)$ ist

$$F(\gamma) = \int_0^1 \left\| \frac{d}{dt} \phi \circ \gamma(t) \right\| dt$$

$$\begin{aligned} \left\| \frac{d}{dt} \phi \circ \gamma(t) \right\|^2 &= \left\| J_{\phi}(\gamma(t)) \dot{\gamma}(t) \right\|^2 = \left(J_{\phi}(\gamma(t)) \dot{\gamma}(t) \right)^T J_{\phi}(\gamma(t)) \dot{\gamma}(t) \\ &= \dot{\gamma}(t)^T \underbrace{J_{\phi}(\gamma(t))^T J_{\phi}(\gamma(t))}_{2 \times 2} \dot{\gamma}(t) = \langle \dot{\gamma}(t), g(\gamma(t)) \dot{\gamma}(t) \rangle \end{aligned}$$

mit $g(x) := J_{\phi}^T(x) J_{\phi}(x)$ heißt metrischer Tensor.

$$\begin{aligned} \text{Somit } F(\gamma) &= \int_0^1 \langle \dot{\gamma}(t), g(\gamma(t)) \dot{\gamma}(t) \rangle^{1/2} dt \\ &= \int_0^1 L(\gamma(t), \dot{\gamma}(t)) dt \end{aligned}$$

$$\text{mit } L(x, v) = \langle v, g(x) v \rangle^{1/2} \quad x, v \in \mathbb{R}^2$$

$$\frac{\partial}{\partial x} L = \frac{1}{\langle v, g(x) v \rangle^{1/2}} \frac{1}{2} \langle v, \partial_x g(x) v \rangle$$

$$\frac{\partial}{\partial v} L = \frac{1}{\langle v, g(x) v \rangle^{1/2}} v^T g(x)$$

Geodäten auf der Einheitskugel

Parametrisierung $\phi(\vartheta, \varphi) = \begin{pmatrix} \sin \vartheta \cos \varphi \\ \sin \vartheta \sin \varphi \\ \cos \vartheta \end{pmatrix} \quad \phi: \mathbb{R}^2 \rightarrow S^2$

$$J\phi(\vartheta, \varphi) = \begin{pmatrix} \cos \vartheta \cos \varphi & -\sin \vartheta \sin \varphi \\ \cos \vartheta \sin \varphi & \sin \vartheta \cos \varphi \\ -\sin \vartheta & 0 \end{pmatrix}$$

$$g(\vartheta, \varphi) = J\phi^T J\phi = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & \sin^2 \vartheta \end{pmatrix}$$

$$\gamma(t) = \phi(\vartheta(t), \varphi(t)) \in S^2 \quad t \in [0, 1]$$

$$L(\gamma) = \int_0^1 \|\dot{\gamma}(t)\| dt = \int_0^1 \left\langle \begin{pmatrix} \dot{\vartheta} \\ \dot{\varphi} \end{pmatrix}, g(\vartheta, \varphi) \begin{pmatrix} \dot{\vartheta} \\ \dot{\varphi} \end{pmatrix} \right\rangle^{1/2} dt$$

$$= \int_0^1 \sqrt{\dot{\vartheta}^2 + \sin^2 \vartheta \dot{\varphi}^2} dt$$

Parametrisierung nach ϑ : $\gamma(\vartheta) = \phi(\vartheta, \varphi(\vartheta))$

Minimiere $L(\gamma) = \int_{\vartheta_0}^{\vartheta_1} \underbrace{\sqrt{1 + \sin^2 \vartheta \varphi'(\vartheta)^2}}_{L(\vartheta, \varphi, \varphi')} d\vartheta$

$$L(\vartheta, \varphi, \omega) = \sqrt{1 + \sin^2 \vartheta \omega^2} \quad E-L: \frac{d}{d\vartheta} \partial_\omega L = \partial_\varphi L$$

$$\frac{d}{d\vartheta} \partial_\omega L(\vartheta, \varphi(\vartheta), \varphi'(\vartheta)) = \partial_\varphi L(\vartheta, \varphi(\vartheta), \varphi'(\vartheta))$$

hier $\ominus = \frac{d}{d\vartheta} \frac{\sin^2 \vartheta \varphi'(\vartheta)}{\sqrt{1 + \sin^2 \vartheta \varphi'(\vartheta)^2}}$

$$\text{bzw: } \frac{\sin^2 \vartheta \varphi'(\vartheta)}{\sqrt{1 + \sin^2 \vartheta \varphi'(\vartheta)^2}} = c \in \mathbb{R}$$

wegen $|\sin \vartheta| \leq 1$ und $\left| \frac{x}{\sqrt{1+x^2}} \right| \leq 1$ gilt $|c| \leq 1$

Setze $c = \sin \alpha$

$$\beta = \varphi(\vartheta_0)$$

$$\text{Aufgelöst } \varphi'(\vartheta) = \frac{\sin \alpha}{\sin \vartheta \sqrt{\sin^2 \vartheta - \sin^2 \alpha}} \quad \Leftrightarrow \cos(\varphi + \beta) = \frac{\tan \alpha}{\tan \vartheta}$$

$$\text{Stammfkt } \varphi(\vartheta) = \arctan \dots + \varphi(\vartheta_0)$$

$$x = \sin \vartheta \cos \varphi$$

$$\Leftrightarrow \sin \vartheta (\cos \varphi \cos \beta - \sin \varphi \sin \beta) = \cos \vartheta \tan \alpha$$

$$y = \sin \vartheta \sin \varphi$$

$$z = \cos \vartheta$$

$$x \cos \beta - y \sin \beta = z \tan \alpha$$

d.h. Eine Ebene, die senkrecht steht auf $\begin{pmatrix} \cos \beta \\ -\sin \beta \\ -\tan \alpha \end{pmatrix}$.

Geschnitten mit S^2 ergibt das einen Großkreis

\Rightarrow Die Geodäten auf der S^2 liegen auf Großkreisen.

Probeklausur

$$1.(a) \quad A \subseteq X \text{ abgeschlossen} \Leftrightarrow \left(\begin{array}{l} (x_n) \in A \text{ konvergent mit } \lim_{n \rightarrow \infty} x_n = x \in X \\ \Rightarrow x \in A \end{array} \right)$$

(b) $f: X \rightarrow Y$ stetig, $B \subseteq Y$ abgeschlossen $\Rightarrow A = f^{-1}(B)$ abgeschlossen

Sei $(x_n) \in A$ ht gegen $x \in X \Rightarrow f(x_n) \rightarrow f(x) \in B$, da B abg $\Rightarrow x \in A = f^{-1}(B)$ \square

$$2. f: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$$

$$\text{Richtungsableitung, } v \in \mathbb{R}^2: \partial_v f(x,y) = \left. \frac{d}{dt} f(x+tv_1, y+tv_2) \right|_{t=0}$$

$$= \lim_{h \rightarrow 0} \frac{f(x+hv_1, y+hv_2) - f(x,y)}{h}$$

$$\text{zu (b) Falls } f \text{ diffbar ist in } (x,y): \partial_v f(x,y) = Jf(x,y) \cdot v = \nabla f(x,y) \cdot v.$$

$$\text{zu (d) } f \text{ stetig im Ursprung} \Leftrightarrow \left[(x_n, y_n) \rightarrow 0 \Rightarrow f(x_n, y_n) \rightarrow f(0,0) \right]$$

$$\not\Rightarrow \left(\frac{1}{n}, \frac{1}{n} \right) \rightarrow 0 \Rightarrow f\left(\frac{1}{n}, \frac{1}{n}\right) \rightarrow f(0,0)$$

$$\text{zu 3. } f: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}, \quad h(\phi) = f(\phi \cos \phi, \phi \sin \phi), \quad h: \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$$

$$\text{Berechne } h'\left(\frac{\phi}{2}\right), h''\left(\frac{\phi}{2}\right)$$

$$\text{Mit } \gamma(\phi) = \begin{pmatrix} \phi \cos \phi \\ \phi \sin \phi \end{pmatrix}$$

$$\text{ist } h(\phi) = f \circ \gamma(\phi)$$

$$\text{z.B. } h'(\phi) = Jf(\gamma(\phi)) \gamma'(\phi).$$

$$\text{zu 4. } F: \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3, \quad \gamma: \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}^3 \text{ mit } F(\gamma(t)) = \ddot{\gamma}(t)$$

Kraftfeld Kurve

$$\gamma(t_0) = (0, 0, 0)$$

$$\gamma(t_1) = (1, 1, 1)$$

$$\dot{\gamma}(t_0) = 0$$

$$\|\dot{\gamma}(t_1)\| = 2$$

$$\int_{\gamma} F(r) \cdot dr = \int_{t_0}^{t_1} F(\gamma(t)) \dot{\gamma}(t) dt = \int_{t_0}^{t_1} \ddot{\gamma}(t) \cdot \dot{\gamma}(t) dt =$$

$$= \int_{t_0}^{t_1} \frac{1}{2} \frac{d}{dt} \langle \dot{\gamma}(t), \dot{\gamma}(t) \rangle dt = \frac{1}{2} (\|\dot{\gamma}(t_1)\|^2 - \|\dot{\gamma}(t_0)\|^2) = 2.$$