

Erinnerung: Eigenschaften eines konservativen Vektorfelds  $\vec{A}$ :

(i) besitzt Potenzial

(ii) für jeden geschlossenen Weg  $\gamma$   $\int_{\gamma} \vec{A} d\vec{r} = 0$

(iii)  $\frac{\partial A_i}{\partial x_j} = \frac{\partial A_j}{\partial x_i}$

↳ offenbar gleichbedeutend mit

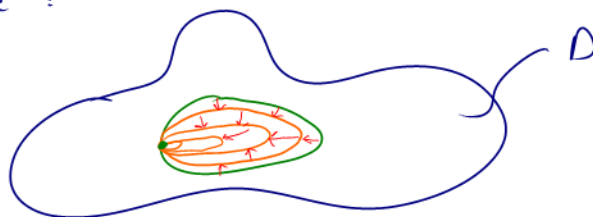
(iii)'  $\text{rot } \vec{A} = \vec{0}$

Mathematik: ist  $\vec{A}$  auf einem einfach zusammenhängenden\* Gebiet  $D \subset \mathbb{R}^3$  definiert, so sind die Aussagen (i), (ii) und (iii)' (oder (iii)) äquivalent!

(\*) :  $D$  einfach zusammenhängend g.d.w. jeder geschlossene Weg  $\gamma \subset D$  sich in  $D$  kontinuierlich auf einen Punkt zusammenziehen lässt.

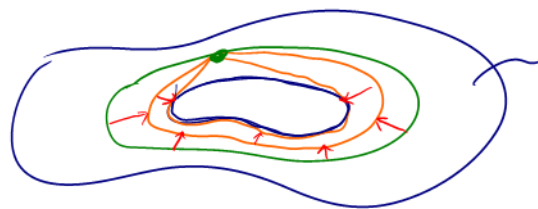
Beispiele im  $\mathbb{R}^2$ :

1)



einfach zusammenhängend

2)



$D$  nicht einfach zusammenhängend

Mittels Satz von Stokes zeigt sich etwa "(iii)'  $\Rightarrow$  (ii)':



$$\text{grad } f(\vec{r}) \stackrel{\text{Def}}{=} \sum_{i=1}^3 \frac{\partial f(\vec{r})}{\partial x_i} \vec{e}_i$$

darstellbar als Funktion von  $s, \varphi, z$  und als Linearkombination von

$$\vec{e}_s = \frac{\partial \vec{r}}{\partial s} ; \quad \vec{e}_\varphi = \frac{1}{s} \frac{\partial \vec{r}}{\partial \varphi} , \quad \vec{e}_z = \frac{\partial \vec{r}}{\partial z}$$

$$\rightarrow \underbrace{\text{grad } f(\vec{r}(s, \varphi, z))}_{\substack{\parallel \\ \text{grad } f(s, \varphi, z)}} = \underbrace{a_s(s, \varphi, z)}_{\substack{\parallel \\ a_s(s, \varphi, z)}} \vec{e}_s + \underbrace{a_\varphi(s, \varphi, z)}_{\substack{\parallel \\ a_\varphi(s, \varphi, z)}} \vec{e}_\varphi + \underbrace{a_z(s, \varphi, z)}_{\substack{\parallel \\ a_z(s, \varphi, z)}} \vec{e}_z \quad (1)$$

Aufgabe: bestimme  $a_s, a_\varphi, a_z$ !

Erinnerung:  $\frac{d}{dt} f(\vec{r}(t)) \stackrel{!}{=} \langle \text{grad } f(\vec{r}(t)), \dot{\vec{r}}(t) \rangle \quad (2)$

$$\rightarrow \underbrace{\frac{d}{ds} f(\vec{r}(s, \varphi_0, z_0))}_{\substack{\parallel \\ \frac{\partial \tilde{f}}{\partial s}(s, \varphi_0, z_0)}}(s_0) = \langle \text{grad } f(\vec{r}(s_0, \varphi_0, z_0)), \underbrace{\frac{\partial \vec{r}}{\partial s}(s_0, \varphi_0, z_0)}_{\substack{\parallel \\ \vec{e}_s}} \rangle$$

$$\stackrel{!}{=} \stackrel{(1)}{=} a_s(s_0, \varphi_0, z_0)$$

d.h.  $\boxed{a_s = \frac{\partial \tilde{f}}{\partial s}}$

$$s \vec{e}_\varphi$$

$$\parallel$$

ebenso:  $\frac{d}{d\varphi} f(\vec{r}(s_0, \varphi, z_0))(\varphi_0) = \langle \text{grad } f(\vec{r}(\dots)), \frac{\partial \vec{r}}{\partial \varphi}(\dots) \rangle$

$$\stackrel{(1)}{=} s a_\varphi(s_0, \varphi_0, z_0)$$

d.h.

$$a_\varphi = \frac{1}{s} \frac{\partial \tilde{f}}{\partial \varphi}$$

analog erhält man

$$a_z = \frac{\partial \tilde{f}}{\partial z}$$

und somit

$$\widetilde{\text{grad}} f = \vec{e}_s \frac{\partial \tilde{f}}{\partial s} + \frac{\vec{e}_\varphi}{s} \frac{\partial \tilde{f}}{\partial \varphi} + \vec{e}_z \frac{\partial \tilde{f}}{\partial z}$$

→ "Gradient in Zylinderkoordinaten":

$$\widetilde{\text{grad}} = \vec{e}_s \frac{\partial}{\partial s} + \frac{\vec{e}_\varphi}{s} \frac{\partial}{\partial \varphi} + \vec{e}_z \frac{\partial}{\partial z}$$

Beispiel:  $\tilde{f}(s, \varphi, z) = s^2(\sin \varphi) \cdot z$

$$\begin{aligned} \rightarrow \widetilde{\text{grad}} f &= 2s(\sin \varphi)z \vec{e}_s + s(\cos \varphi)z \vec{e}_\varphi \\ &+ s^2(\sin \varphi) \vec{e}_z \end{aligned}$$

Gradient in Kugelkoordinaten

$$\vec{r}(r, \vartheta, \varphi) = \begin{pmatrix} r \sin \vartheta \cos \varphi \\ r \sin \vartheta \sin \varphi \\ r \cos \vartheta \end{pmatrix}$$

$$\rightarrow \vec{e}_r = \frac{\partial \vec{r}}{\partial r}, \quad \vec{e}_\vartheta = \frac{1}{r} \frac{\partial \vec{r}}{\partial \vartheta}, \quad \vec{e}_\varphi = \frac{1}{r \sin \vartheta} \frac{\partial \vec{r}}{\partial \varphi}$$

auf dieselbe Weise wie oben erhält man:

$$\widetilde{\text{grad}} = \vec{e}_r \frac{\partial}{\partial r} + \frac{\vec{e}_\vartheta}{r} \frac{\partial}{\partial \vartheta} + \frac{\vec{e}_\varphi}{r \sin \vartheta} \frac{\partial}{\partial \varphi}$$

Beispiel:

$$\tilde{f}(r, \vartheta, \varphi) := h(r)$$

$$\begin{aligned} \rightarrow \operatorname{grad} f(r, \vartheta, \varphi) &= \vec{e}_r \frac{\partial \tilde{f}}{\partial r} + \frac{\vec{e}_\vartheta}{r} \cdot 0 + \frac{\vec{e}_\varphi}{r \sin \vartheta} \cdot 0 \\ &= h'(r) \vec{e}_r \quad \checkmark \end{aligned}$$

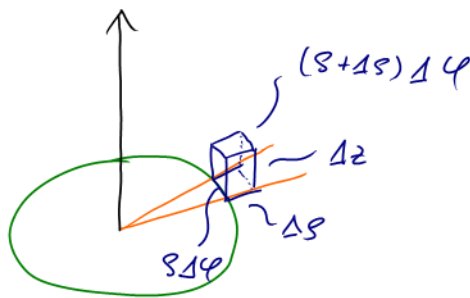
Divergenz in Zylinderkoordinaten

Vektorfeld  $\vec{A}(\vec{r}) = \sum_i A_i(\vec{r}) \vec{e}_i$  in Zylinderkoord.  
und L.k von  $\vec{e}_s, \vec{e}_\varphi, \vec{e}_z$ :

$$\vec{A} = \tilde{A}_s \vec{e}_s + \tilde{A}_\varphi \vec{e}_\varphi + A_z \vec{e}_z$$

bestimme Divergenz mittels  $\operatorname{div} \vec{A} = \lim_{|V| \rightarrow 0} \frac{1}{|V|} \int_{\partial V} \vec{A} \cdot \vec{d\vec{f}}$

wobei  $V$  mit Kanten parallel  $\vec{e}_s, \vec{e}_\varphi, \vec{e}_z$ :



$$|V| = s \Delta s \Delta \varphi \Delta z$$

$$= \frac{\partial}{\partial s} (\tilde{A}_s \cdot s) \Delta s \Delta \varphi \Delta z$$

$$\begin{aligned} \rightarrow \int_{\partial V} \vec{A} \cdot \vec{d\vec{f}} &= \tilde{A}_s(s+\Delta s, \varphi, z) \cdot \underline{(s+\Delta s) \Delta \varphi \Delta z} - \tilde{A}_s(s, \varphi, z) \underline{s \Delta \varphi \Delta z} \\ &+ \tilde{A}_\varphi(s, \varphi+\Delta \varphi, z) \underline{\Delta z \Delta s} - \tilde{A}_\varphi(s, \varphi, z) \underline{\Delta z \Delta s} \\ &+ \tilde{A}_z(s, \varphi, z+\Delta z) \underline{\Delta s s \Delta \varphi} - \tilde{A}_z(s, \varphi, z) \underline{\Delta s s \Delta \varphi} \end{aligned}$$



$$\operatorname{div} \vec{A} = \frac{1}{s} \frac{\partial}{\partial s} (s \tilde{A}_s) + \frac{1}{s} \frac{\partial}{\partial \varphi} \tilde{A}_\varphi + \frac{\partial}{\partial z} \tilde{A}_z$$

analog für Divergenz in Kugelkoordinaten:

$$\operatorname{div} \vec{A} = \frac{1}{r^2} \frac{\partial}{\partial r} (r^2 \tilde{A}_r) + \frac{1}{r \sin \vartheta} \frac{\partial}{\partial \vartheta} (\sin \vartheta \tilde{A}_{\vartheta}) + \frac{1}{r \sin \vartheta} \frac{\partial}{\partial \varphi} \tilde{A}_\varphi$$

Beispiel:

$$\operatorname{div} \left( \frac{\hat{r}}{r^2} \right) = \operatorname{div} \frac{\vec{e}_r}{r^2} = \frac{1}{r^2} \frac{\partial}{\partial r} (r^2 \cdot \frac{1}{r^2}) = 0 \quad \checkmark$$

( $r \neq 0$ )

Ausdrücke für  $\operatorname{rot} \vec{A}$  in Zylinder- und Kugelkoordinaten können auf gleiche Weise gewonnen werden, vgl. z.B. Arens et al., Mathematik, S. 927.