

## 7.5. Gaußscher Satz

• Satz: Für Quellen von  $\underline{g}$  in  $V$  gilt:

$$\int_V \operatorname{div} \underline{g} \, dV = \int_{\partial V} \underline{g} \cdot d\underline{f}$$

... Fluß durch Oberfläche  $\mathcal{N}$

(7.26)

wichtig: (1)  $\operatorname{div} \underline{g}$  definiert in ganz  $V$

(2)  $d\underline{f}$  zeigt aus  $V$  heraus

• Beweis:

1. Nähere  $V$  durch „viele“ Quader  $\Delta V_i$ ;  $\square$

„keine Zeichnung“

$$2. \int_V \operatorname{div} \underline{g} \, dV = \sum_i \operatorname{div} \underline{g}(\underline{x}_i) \Delta V_i$$

(über alle Quader)

$$3. \operatorname{div} \underline{g}(\underline{x}_i) \Delta V_i = \int_{\partial(\Delta V_i)} \underline{g} \cdot d\underline{f}^{(i)} \quad [\text{vgl. Kap. 6.5, Gl. (6.43)}]$$

4. benachbarte Vol. elemente:



$$d\underline{f}^{(i)} \leftarrow \text{---} \rightarrow d\underline{f}^{(j)} = -d\underline{f}^{(i)}$$

$$\rightarrow \underbrace{\underline{g} \cdot d\underline{f}^{(j)}}_{-d\underline{f}^{(i)}} + \underline{g} \cdot d\underline{f}^{(i)} = 0$$

$$\text{also: in } \sum_i \operatorname{div} \underline{g}(\underline{x}_i) \Delta V_i = \sum_i \int_{\partial(\Delta V_i)} \underline{g} \cdot d\underline{f}^{(i)}$$

nur „frei liegende“ Oberflächen der  $\Delta V_i$  tragen bei

→ Oberfläche  $\partial V$  von  $V$

$$\rightarrow \sum_i \int_{\partial V_i} \mathbf{g} \cdot d\mathbf{f}^{(i)} = \int_{\partial V} \mathbf{g} \cdot d\mathbf{f} \quad \text{ged}$$

• Anwendung:  $\underline{E}$ - Feld einer Pkt. Ladung  $Q$



Maxwell:  $\text{div } \underline{E} \sim \underbrace{Q \delta(\mathbf{r})}_{\text{Ladungsdichte}}$  (7.37)



mit  $\int \delta(\mathbf{r}) dV = 1$

(i)  $\underline{E} = E(r) \underline{e}_r$  ! (7.38)

(ii)  $\int_{V_K} \text{div } \underline{E} dV \stackrel{(7.37)}{\sim} \int_{V_K} Q \delta(\mathbf{r}) = Q$



Kugel um  $r=0$

(iii)  $\int_{\partial V_K} \underline{E} \cdot d\mathbf{f} \stackrel{(7.38)}{=} \int_{\partial V_K} E(r) \underline{e}_r \cdot \underline{e}_r d\mathbf{f}$

$$= \int_{\partial V_K} E(r) d\mathbf{f} \stackrel{\text{const.}}{=} E(r) \int_{\partial V_K} d\mathbf{f} = E(r) 4\pi r^2$$

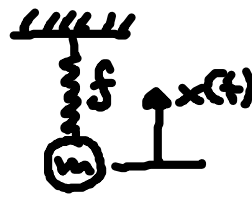
Gauß: (ii) = (iii) →  $E(r) \sim \frac{Q}{r^2}$  ! (7.39)

## 8. Bemerkungen zu Differentialgleichungen (DGL)

• Auswahl von DGLs

8.1. Lineare DGL mit konstanten Koeffizienten

- Motivation: harmonischer Oszillator ohne Reibung.



Bewgl.:  $\frac{d^2x}{dt^2} + \omega^2 x = 0, \quad \omega^2 = \frac{f}{m}$

Lösung: (reduz. ned!)

$$\begin{aligned} x(t) &= c_1 \sin \omega t + c_2 \cos \omega t \\ &= c \sin(\omega t - \alpha) \end{aligned} \quad (8.2)$$

mit  $c_1 = c \cos \alpha, \quad c_2 = -c \sin \alpha$

- allgemein:

inhomogene DGL: Funktion  $x(t)$ ,  $D^{(n)} = \frac{d^n}{dt^n}$

$$\left[ D^{(n)} + a_{n-1} D^{(n-1)} + a_{n-2} D^{(n-2)} + \dots + a_1 D + a_0 \right] x(t) = f(t) \quad (8.3)$$

$a_0, \dots, a_{n-1} \in \mathbb{R}$

$$\longrightarrow \mathcal{D} x(t) = f(t)$$

Differentialoperator!

- Gehe ins Komplexe:

$$\left. \begin{aligned} x(t) = \operatorname{Re} z(t) &\longrightarrow z(t) = x(t) + iy(t) \\ f(t) = \operatorname{Re} h(t) &\longrightarrow h(t) = f(t) + ig(t) \end{aligned} \right\} (8.4)$$

Löse also  $\mathcal{D} z(t) = h(t) \quad (8.5)$

$\longrightarrow$  reelle Lsg.:  $x(t) = \operatorname{Re} z(t)$

- homogene DGL:  $\mathcal{D} z(t) = 0$

Lösungsansatz:  $z(t) \sim e^{\lambda t}$  mit  $D^{(n)} z(t) \sim \lambda^n e^{\lambda t} \neq 0$   
in  $\mathcal{D} z(t) = 0$

$$\longrightarrow P(\lambda) = \lambda^n + a_{n-1} \lambda^{n-1} + \dots + a_1 \lambda + a_0 = 0 \quad (8.6)$$

... charakteristisches Polynom

Fundamentalsatz der Algebra (o.B.):

$$P(\lambda) = 0 \text{ besitzt genau } n \text{ Lösungen } \lambda_k \in \mathbb{C}, k=0, \dots, n-1 \quad (8.7)$$

$$[P(\lambda) = \prod_{i=0}^{n-1} (\lambda - \lambda_i)]$$

→ allgemeinste homogene Lsg. von (P.5) [ $h(t) = 0$ ]

$$z_{\text{hom}}(t) = \sum_{k=0}^{n-1} c_k e^{\lambda_k t} \quad (\text{P.8})$$

.. beliebige Superposition der Einzillösungen

NB: bei Entartung (o.B.):  $\lambda_k = \lambda_l$ :  $e^{\lambda_k t}$ ,  $(1+ct)e^{\lambda_k t}$   
 ↑  
 zu bestimmen

• in homogene DGL:  $Dz(t) = h(t)$

allg. Lsg. (o.B.) 
$$z(t) = \underbrace{z_{\text{hom}}(t)}_{\text{s.Gl. (P.8)}} + \underbrace{z_{\text{part}}(t)}_{\text{eine „partikuläre“ Lsg.}} \quad (\text{P.9})$$

Bem:  $z_{\text{hom}}(t)$  generiert die gesamte Lösungsschar  
 aus  $z_{\text{part}}(t)$

• Bestimme  $c_k$  aus Rand- / Anfangsbedingungen

Bsp:  $n=2$  (t... Zeit)  $x(0) = x_0$ ,  $D^{(n)} x(t) \Big|_{t=0} = x_1$   
 „Geschw.“

→ 2 Gl. für 2 Unbekannte  $c_0, c_1$ !

## 8.2 DGL mit getrennten Variablen

• allgemein: für  $y(x)$ ,  $' = \frac{d}{dx}$

$$g(y) y' = f(x), \quad g(y) \neq 0 \quad (\text{P.10})$$

Lsg.:  $g(y) dy = f(x) dx$   
 ... "Trennung der Variablen" Konstante

hoch  
 integrieren

$$\int g(y) dy = \int f(x) dx + C \quad (8.11)$$

$$G(y) = F(x) + C$$

-- Integral von (8.10)  
 = implizite Gl. für  $y(x)$

• Beispiele:

(i) homogene lineare DGL:  $[g(y) = \frac{1}{y}]$

$$y' = f(x) y \quad (8.12)$$

Lsg:  $\int \frac{dy}{y} = \int f(x) dx + C_1$

→  $\ln y = F(x) + C_1 \quad | e^{\cdot}$

$$y(x) = C e^{F(x)} \quad (8.13)$$

(ii) inhomogene lineare DGL zu (8.12).

$$y' = f(x) y + g(x) \quad (8.14)$$

allgemeine Lsg.:  $y(x) = \underbrace{y_{\text{hom}}(x)}_{\text{s.G. (8.13)}} + y_{\text{part}}(x) \quad (8.15)$

Bestimme  $y_{\text{part}}(x)$ :

(1) Raten!! [absolut legitim]

(2) "Variation der Konstanten" in  $y_{\text{hom}}$  aus Gl. (8.13)

Ansatz:  $y_{\text{part}} = \tilde{C}(x) e^{F(x)} \quad (8.10)$   
 in (8.14)

mit  $y'_{\text{part}} = \tilde{C}' e^{F(x)} + \tilde{C}(x) f(x) e^{F(x)} \quad \text{in (8.14)}$

$$\rightarrow \tilde{C}' e^{F(x)} = g(x)$$

$$\rightarrow \tilde{C}'(x) = g(x) e^{-F(x)}$$

$$\rightarrow d\tilde{C} = g(x) e^{-F(x)} dx$$

$$\tilde{C} = \int g(x) e^{-F(x)} dx + C_0 \quad (8.17)$$

$$\rightarrow y_{part} = \tilde{C}(x) e^{F(x)} !$$