

1. Einleitung

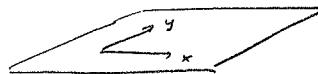
1.1 Mehr als eine Dimension

[Lang & Pucker 7.1]

In EMTP I waren die Funktionen in der Regel der Form $f: \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$.

Jetzt betrachten wir einen Raum mit (vorerst) zwei Koordinaten, d.h. \mathbb{R}^2 .

z.B. Oberfläche



$$\vec{r} = x\vec{e}_1 + y\vec{e}_2 \quad \text{bzw. } \vec{r} = (x, y)$$

Welche Arten von Funktionen könnten hier eine physikalische Rolle spielen?

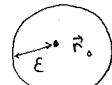
- ein „skalares“ Feld (d.h. ohne Richtung), z.B. die Temperatur $T: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$.
- ein „Vektorfeld“ (zeigt in eine Richtung), z.B. elektrisches Feld $\vec{E}: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$.
- eine Raumkurve eines Massenpunktes, $\vec{r}(t)$, d.h. $\vec{r}: \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}^2$.

Wenn wir die Komponenten von \vec{E} bzw. \vec{r} einzeln betrachten, dann ist die wesentliche Neugkeit eine Abbildung der Form $f: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$, und wir beschränken uns für den Moment auf diesen Fall.

\Rightarrow Wie werden die Grundbegriffe der Analysis (Grenzwert, Stetigkeit, Differenzierbarkeit,...) auf den Fall $f: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$ erweitert?

Definition: ε -Umgebung von \vec{r}_0 :

$$U_\varepsilon(\vec{r}_0) := \{ \vec{r} \in \mathbb{R}^2 \mid |\vec{r} - \vec{r}_0| < \varepsilon \}$$

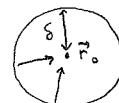


$$\text{wobei } |\vec{r} - \vec{r}_0| := \sqrt{(x-x_0)^2 + (y-y_0)^2} = \sqrt{(\vec{r} - \vec{r}_0) \cdot (\vec{r} - \vec{r}_0)} \quad (\text{Pythagoras})$$

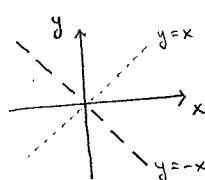
Definition: $f(\vec{r})$ hat bei $\vec{r} = \vec{r}_0$ den Grenzwert f_0

$$\Leftrightarrow \forall \varepsilon > 0 \exists \delta > 0 : |f(\vec{r}) - f_0| < \varepsilon \quad \text{falls } \vec{r} \in U_\delta(\vec{r}_0).$$

Bemerkung: Der Grenzwert muss unabhängig davon sein, aus welcher Richtung man kommt:



Gegenbeispiel: $f(x, y) = \frac{xy}{x^2+y^2}$ bei Ursprung



$$y=x \Rightarrow f = \frac{x^2}{x^2+x^2} = +\frac{1}{2}$$

$$y=-x \Rightarrow f = \frac{-x^2}{x^2+x^2} = -\frac{1}{2}$$

$$\Rightarrow \lim_{\vec{r} \rightarrow 0} f(\vec{r}) \text{ existiert nicht!}$$

- Definitionen:
- * $f(\vec{r})$ ist stetig bei $\vec{r} = \vec{r}_0 \Leftrightarrow \lim_{\vec{r} \rightarrow \vec{r}_0} f(\vec{r}) = f(\vec{r}_0)$.
 - * $f(\vec{r})$ ist stetig auf einem Definitionsbereich $D \Leftrightarrow f$ stetig $\forall \vec{r} \in D$.

Definition:

$f(\vec{r})$ ist differenzierbar bei $\vec{r} = \vec{r}_0$.

$$\Leftrightarrow f(\vec{r}_0 + \Delta \vec{r}) - f(\vec{r}_0) = \vec{a}(\vec{r}_0) \cdot \Delta \vec{r} + |\Delta \vec{r}| O(\Delta \vec{r}), \quad (*)$$

wobei $\lim_{\Delta \vec{r} \rightarrow 0} O(\Delta \vec{r}) = 0$ gilt.

Bemerkungen:

Diese Eigenschaft, auch die „totale“ Differenzierbarkeit genannt, verlangt wieder, dass $\Delta \vec{r}$ in eine beliebige Richtung zeigen kann.

Wenn wir dagegen eine besondere Koordinate wählen, und die anderen festhalten, funktioniert alles wie in einer Dimension; es geht dann um eine „partielle Ableitung“:

$$f(\vec{r}_0 + \varepsilon \vec{e}_1) - f(\vec{r}_0) = \frac{\partial f(\vec{r}_0)}{\partial x} \varepsilon + \varepsilon O_1(\varepsilon)$$

$$f(\vec{r}_0 + \varepsilon \vec{e}_2) - f(\vec{r}_0) = \frac{\partial f(\vec{r}_0)}{\partial y} \varepsilon + \varepsilon O_2(\varepsilon),$$

wobei $\lim_{\varepsilon \rightarrow 0} O_i(\varepsilon) = 0$ gilt, für $i=1,2$.

Totale Differenzierbarkeit impliziert die Existenz der partiellen Ableitungen:

$$\Delta \vec{r} := \varepsilon \vec{e}_1 \Rightarrow a_1(\vec{r}_0) = \frac{\partial f(\vec{r}_0)}{\partial x}$$

$$\Delta \vec{r} := \varepsilon \vec{e}_2 \Rightarrow a_2(\vec{r}_0) = \frac{\partial f(\vec{r}_0)}{\partial y}$$

Es funktioniert aber nicht unbedingt in die umgekehrte Richtung.

Gegenbeispiel:

$$f(x,y) = \frac{xy}{x^2+y^2}; \quad f(0,0) := 0.$$

$$x=0 \Rightarrow f=0 \neq y \Rightarrow \frac{\partial f}{\partial y} = 0 \neq y$$

$$y=0 \Rightarrow f=0 \neq x \Rightarrow \frac{\partial f}{\partial x} = 0 \neq x$$

Jedoch ist f bei Ursprung nicht einmal stetig (vgl. Seite 1).
Totale Differenzierbarkeit impliziert aber Stetigkeit. (Beweis: aus (*)).

Fazit:

Wenn es mehrere Dimensionen gibt, ist „Ableitung“ nicht eindeutig, sondern viele Möglichkeiten stehen zur Verfügung. Dasselbe gilt auch für Integration. Mehr dazu im Kap. 2!