

# Formelsammlung der Vektoranalysis

Stilianos Louca

6. Juni 2009

---

## Inhaltsverzeichnis

0.1	Definitionen	2
0.2	Mehrfaches Ausführen des $\nabla$ -Operators	2
0.3	Differentialoperationen auf Kombinationen von Funktionen	2
0.4	Integralsätze	2
0.4.1	Stokesschen Sätze	2
0.4.2	Gaußschen Sätze	3
0.4.3	Gaußscher Satz in der Ebene	3
0.4.4	Greenschen Formeln	3
0.5	Mittelwertsatz über eine Kugeloberfläche	3
0.6	Erste Guldinsche Regel	3
0.7	Zweite Guldinsche Regel	4
0.8	Potentialfelder und Vektorpotentialfelder	5
0.8.1	Potentialfeld	5
0.8.2	Vektorpotential	5
0.9	Zerlegung von Vektorfeldern	5
0.10	Konstruktion eines Feldes aus Wirbelfeld und Quellenfeld	6

## 0.1 Definitionen

Seien  $U, V, \varphi, \psi : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}$ ,  $\vec{F}, \vec{A}, \vec{B} : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$ . Seien außerdem  $\lambda, \mu \in \mathbb{R}$ . Dabei sind alle betrachteten Funktionen stetig bzw. zweimal stetig differenzierbar.

## 0.2 Mehrfaches Ausführen des $\nabla$ -Operators

$$\begin{aligned}\operatorname{rot} \operatorname{grad} U &= 0 \\ \operatorname{div} \operatorname{rot} \vec{A} &= 0 \\ \operatorname{rot} \operatorname{rot} \vec{A} &= \operatorname{grad} \operatorname{div} \vec{A} - \Delta \vec{A} \\ \operatorname{grad} \operatorname{div} \vec{A} &= \Delta \vec{A} + \operatorname{rot} \operatorname{rot} \vec{A} \\ \operatorname{div} \operatorname{grad} U &= \Delta U \\ \Delta \left\{ \frac{-1}{4\pi} \cdot \frac{1}{\|\vec{r} - \vec{r}_0\|_2} \right\} &= \delta(\vec{r} - \vec{r}_0)\end{aligned}$$

## 0.3 Differentialoperationen auf Kombinationen von Funktionen

$$\begin{aligned}\operatorname{div}(\vec{A} \times \vec{B}) &= \vec{B} \operatorname{rot} \vec{A} - \vec{A} \operatorname{rot} \vec{B} \\ \operatorname{grad}(UV) &= U \operatorname{grad} V + V \operatorname{grad} U \\ \operatorname{rot}(U\vec{A}) &= U \operatorname{rot} \vec{A} + (\operatorname{grad} U) \times \vec{A} \\ \operatorname{div}(U\vec{A}) &= U \operatorname{div} \vec{A} + \vec{A} \operatorname{grad} U \\ \operatorname{rot}(\vec{A} \times \vec{B}) &= (\vec{B} \operatorname{grad}) \vec{A} - (\vec{A} \operatorname{grad}) \vec{B} + \vec{A} \operatorname{div} \vec{B} - \vec{B} \operatorname{div} \vec{A} \\ \operatorname{grad}(\vec{A} \cdot \vec{B}) &= (\vec{B} \operatorname{grad}) \vec{A} + (\vec{A} \operatorname{grad}) \vec{B} + \vec{A} \times \operatorname{rot} \vec{B} + \vec{B} \times \operatorname{rot} \vec{A}\end{aligned}$$

## 0.4 Integralsätze

Sei  $\mathcal{O} \subset \mathbb{R}^3$  eine durch  $\vec{r}(u, v)$  parametrisierte offene Fläche. Ihr Rand  $\partial\mathcal{O}$  sei parametrisiert durch  $\vec{\gamma} : I \subset \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}^3$ . Sei ferner  $\mathcal{V} \subset \mathbb{R}^3$  ein Gauss-Volumen.

Dabei seien

$$dV = d(x, y, z)$$

$$d\vec{A} = \frac{\partial \vec{r}}{\partial u} \times \frac{\partial \vec{r}}{\partial v} du dv, \quad dA = \left\| \frac{\partial \vec{r}}{\partial u} \times \frac{\partial \vec{r}}{\partial v} \right\| du dv, \quad \vec{n} = \frac{d\vec{A}}{\|d\vec{A}\|}$$

$$d\vec{s} = \dot{\vec{\gamma}} dt, \quad ds = \|\dot{\vec{\gamma}}\| dt, \quad \vec{t} = \frac{\dot{\vec{\gamma}}}{\|\dot{\vec{\gamma}}\|}$$

### 0.4.1 Stokesschen Sätze

$$\int_{\partial\mathcal{O}} \vec{F} \cdot d\vec{r} = \int_{\mathcal{O}} \operatorname{rot} \vec{F} \cdot d\vec{A}$$

$$\int_{\partial\mathcal{O}} \varphi d\vec{s} = \int_{\mathcal{O}} d\vec{A} \times \operatorname{grad} \varphi$$

$$\int_{\partial\mathcal{O}} d\vec{s} \times \vec{F} = \int_{\mathcal{O}} (d\vec{A} \times \nabla) \times \vec{F}$$

### 0.4.2 Gaußschen Sätze

$$\int_{\partial\mathcal{V}} \vec{F} \cdot d\vec{A} = \int_{\mathcal{V}} \operatorname{div} \vec{F} \, dV$$

$$\int_{\partial\mathcal{V}} \varphi \, d\vec{A} = \int_{\mathcal{V}} \operatorname{grad} \varphi \, dV$$

$$\int_{\partial\mathcal{V}} d\vec{A} \times \vec{F} = \int_{\mathcal{V}} \operatorname{rot} \vec{F} \, dV$$

### 0.4.3 Gaußscher Satz in der Ebene

Für die Fläche  $\mathcal{B} \subset \mathbb{R}^2$  und Funktion  $\vec{H} : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$  gilt

$$\int_{\partial\mathcal{B}} \vec{H} \cdot \vec{n} \, ds = \int_{\mathcal{B}} \operatorname{div} \vec{H} \, dA$$

wobei  $\vec{n}$  die äußere Normale von  $\mathcal{B}$  ist:

$$\vec{n} \, ds = \begin{pmatrix} dy \\ -dx \end{pmatrix}$$

In Komponenten also:

$$\int_{\partial\mathcal{B}} (H^x dy - H^y dx) = \int_{\mathcal{B}} \left( \frac{\partial H^x}{\partial x} + \frac{\partial H^y}{\partial y} \right) dA$$

Speziell für  $\vec{H} = \vec{r}$  ergibt sich

$$\operatorname{vol}_2(\mathcal{B}) = \frac{1}{2} \int_{\partial\mathcal{B}} (x dy - y dx)$$

### 0.4.4 Greenschen Formeln

Für Gebiet  $G \subset \mathbb{R}^n$ ,  $\mathcal{V} \subset G$  und  $2 \times$  stetig differenzierbare  $\varphi, \psi : G \rightarrow \mathbb{R}$ :

$$\int_{\partial\mathcal{V}} \varphi \frac{\partial \psi}{\partial n} \, dA = \int_{\partial\mathcal{V}} \varphi \operatorname{grad} \psi \cdot d\vec{A} = \int_{\mathcal{V}} (\varphi \Delta \psi + \operatorname{grad} \varphi \cdot \operatorname{grad} \psi) \, dV$$

$$\int_{\partial\mathcal{V}} \left( \varphi \frac{\partial \psi}{\partial n} - \psi \frac{\partial \varphi}{\partial n} \right) dA = \int_{\partial\mathcal{V}} (\varphi \operatorname{grad} \psi - \psi \operatorname{grad} \varphi) \cdot d\vec{A} = \int_{\mathcal{V}} (\varphi \Delta \psi - \psi \Delta \varphi) \, dV$$

mit dem äußeren Normaleneinheitsvektor  $n$  auf  $\partial\mathcal{V}$ .

## 0.5 Mittelwertsatz über eine Kugeloberfläche

Ist  $K(R) \subset \mathbb{R}^3$  eine Kugel mit dem Radius  $R$  und dem Mittelpunkt  $\vec{r}_0$ , und  $\varphi : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}$  harmonisch, also  $\Delta u = 0$ , so gilt

$$\frac{1}{4\pi R^2} \cdot \int_{\partial K(R)} \varphi \, dA = \varphi(\vec{r}_0)$$

## 0.6 Erste Guldinsche Regel

Die Mantelfläche eines Drehkörpers ist das Produkt aus der Bogenlänge der erzeugenden Kurve und der Länge des Weges, den der Schwerpunkt dieser Kurve bei der Rotation zurücklegt.

## 0.7 Zweite Guldinsche Regel

Das Volumen eines Drehkörpers ist das Produkt aus der erzeugenden Fläche und der Länge des Weges, den der Flächenschwerpunkt dieser Fläche bei der Rotation zurücklegt.

## 0.8 Potentialfelder und Vektorpotentialfelder

### 0.8.1 Potentialfeld

Für ein Vektorfeld  $\vec{F} : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$  ist  $\text{rot } \vec{F} = 0$  wenn es ein Skalarfeld  $U : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}$  gibt, so dass  $\vec{F} = \text{grad } U$ . Das Feld  $U$  nennt sich Potentialfeld von  $\vec{F}$ .

**Dabei gilt:** Alle Potentialfelder eines Vektorfeldes  $\vec{F}$  unterscheiden sich nur um eine Additive konstante.

**Umgekehrt gilt:** Ist  $U$  ein Potentialfeld von  $\vec{F}$  und  $\lambda \in \mathbb{R}$ , so ist auch  $U + \lambda$  ein Potentialfeld von  $\vec{F}$ .

**Ansatz zur Berechnung von  $U$ :**

$$U(x, y, z) = U(x_0, y_0, z_0) + \int_{x_0}^x F^x(\xi, y, z) d\xi + \int_{y_0}^y F^y(x, \xi, z) d\xi + \int_{z_0}^z F^z(x, y, \xi) d\xi$$

wobei  $U(x_0, y_0, z_0)$  beliebig wählbar ist.

**Spezialfall radialsymmetrische Felder:** Für

$$\vec{F} = f(r) \cdot \vec{e}_\rho$$

ergibt sich sofort

$$U = U(r) = \int f(r) dr$$

Jedes radialsymmetrische Vektorfeld  $\vec{F} = f(r) \cdot \vec{e}_\rho$  ist demnach Wirbelfrei und somit ein Gradientenfeld.

### 0.8.2 Vektorpotential

Für ein Vektorfeld  $\vec{F} : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$  ist  $\text{div } \vec{F} = 0$  genau dann wenn es ein Vektorfeld  $\vec{A} : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$  gibt mit  $\vec{F} = \text{rot } \vec{A}$ . Das Feld  $\vec{A}$  nennt sich Vektorpotential des Feldes  $\vec{F}$ .

**Dabei gilt:** Sind  $\vec{A}_1$  und  $\vec{A}_2$  Vektorpotentiale von  $\vec{F}$ , so ist  $\vec{A}_2 - \vec{A}_1$  ein Gradientenfeld.

**Umgekehrt gilt:** Ist  $\vec{A}$  ein Vektorpotential von  $\vec{F}$  und  $\vec{B}$  ein Gradientenfeld, so ist auch  $\vec{A} + \vec{B}$  ein Vektorpotential von  $\vec{F}$ .

**Ansätze zur Berechnung von  $\vec{A}$ :**

$$\vec{A} = \begin{pmatrix} \int_0^z F^y(x, y, t) dt \\ - \int_0^z F^x(x, y, t) dt + \int_0^x F^z(t, y, 0) dt \\ 0 \end{pmatrix}$$

$$\vec{A} = \int_0^1 t \left( \vec{F}(t\vec{r}) \times \vec{r} \right) dt$$

## 0.9 Zerlegung von Vektorfeldern

Jedes stetig differenzierbare Vektorfeld  $\vec{F} : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$  kann als Summe eines Gradientenfeldes  $\vec{G} = \text{grad } \varphi$  und eines Wirbelfeldes  $\vec{W} = \text{rot } \vec{A}$  dargestellt werden:

$$\vec{F} = \vec{G} + \vec{W} = \text{grad } \varphi + \text{rot } \vec{A}$$

**Ansatz zur Bestimmung der Summanden:**

- Durch lösen der DGL  $\Delta\varphi = \text{div } \vec{F}$  bekommt man  $\varphi$  bzw.  $\vec{G} = \text{grad } \varphi$ .
- Dann setzen  $\vec{W} := \vec{F} - \vec{G}$ .
- Somit ist  $\text{div } \vec{W} = 0$  und  $\vec{W}$  ist somit ein Wirbelfeld.

## 0.10 Konstruktion eines Feldes aus Wirbelfeld und Quellenfeld

Für gegebenes Skalarfeld  $f : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}$  und Vektorfeld  $\vec{F} : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$  lässt sich ein Vektorfeld  $\vec{A}$  konstruieren mit

$$\operatorname{div} \vec{A} = f \quad \wedge \quad \operatorname{rot} \vec{A} = \vec{F}$$

**Ansatz:**

- Lösen die DGL  $\operatorname{rot} \vec{C} = \vec{F}$  und finden so ein  $\vec{C}$ .
- Lösen die DGL  $\Delta\varphi = f - \operatorname{div} \vec{C}$  und finden so ein  $\varphi$ .
- Nennen  $\vec{A} := \operatorname{grad} \varphi + \vec{C}$ .