

Höhere Mathematik II

Lösungen zum 9. Übungsblatt

①

a) Es gilt $\vec{v}'(t) = (1 - \cos t, \sin t)^T$ ($t \in [0, 2\pi]$),

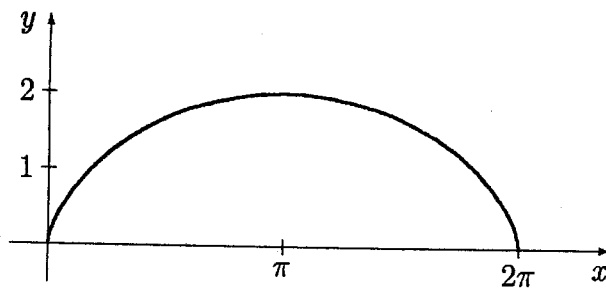
und damit

$$\begin{aligned}\|\vec{v}'(t)\|^2 &= (1 - \cos t)^2 + \sin^2 t = 1 - 2\cos t + \cos^2 t + \sin^2 t \\ &= 2 - 2\cos t = 2(1 - \cos(\frac{1}{2}t + \frac{1}{2}t)) \\ &= 2(1 - \cos^2(\frac{t}{2}) + \sin^2(\frac{t}{2})) \\ &= 4 \sin^2(\frac{1}{2}t).\end{aligned}$$

Daher gilt

$$\begin{aligned}L(\vec{v}) &= \int_0^{2\pi} \|\vec{v}'(t)\| dt = \int_0^{2\pi} 2 |\sin(\frac{1}{2}t)| dt \\ &= 2 \int_0^{2\pi} \sin(\frac{1}{2}t) dt = [-4 \cos(\frac{1}{2}t)]_0^{2\pi} = 8.\end{aligned}$$

Skizze:



(vgl. Aufgabe 4).

b) Mit dem Schreibweise ist die Kurve $\vec{r}(\varphi) = \begin{pmatrix} \varphi \cos \varphi \\ \varphi \sin \varphi \end{pmatrix}$, $t \in [0, 2\pi]$, gemeint.

Wege $\vec{r}'(t) = \begin{pmatrix} \cos \varphi - \varphi \sin \varphi \\ \sin \varphi + \varphi \cos \varphi \end{pmatrix}$ ergibt sich

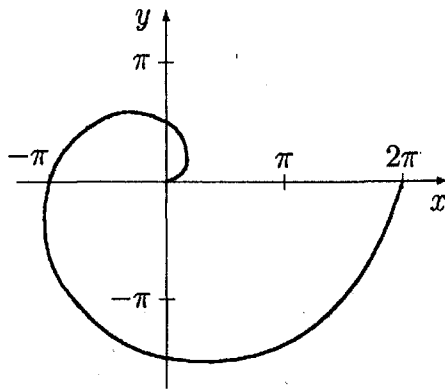
$$\|\vec{r}'(\varphi)\|^2 = (\cos \varphi - \varphi \sin \varphi)^2 + (\sin \varphi + \varphi \cos \varphi)^2$$

$$\begin{aligned}
&= \cos^2 \varphi - 2\varphi \cos \varphi \sin \varphi + \varphi^2 \sin^2 \varphi + \sin^2 \varphi + 2\varphi \cos \varphi \sin \varphi + \varphi^2 \cos^2 \varphi \\
&= 1 + \varphi^2
\end{aligned}$$

und damit

$$\begin{aligned}
L(\vec{r}) &= \int_0^{2\pi} \|\vec{r}(\varphi)\| d\varphi = \int_0^{2\pi} \sqrt{1+\varphi^2} d\varphi \\
&= \int_0^{2\pi} \frac{\sqrt{1+\varphi^2} + \sqrt{1+\varphi^2}}{2} d\varphi \\
&= \frac{1}{2} \int_0^{2\pi} \left(\frac{1+\varphi^2}{\sqrt{1+\varphi^2}} + \sqrt{1+\varphi^2} \right) d\varphi \\
&= \frac{1}{2} \int_0^{2\pi} \left(\frac{1}{\sqrt{1+\varphi^2}} + \frac{\varphi^2}{\sqrt{1+\varphi^2}} + \sqrt{1+\varphi^2} \right) d\varphi \\
&= \frac{1}{2} \left[\operatorname{arcsinh} \varphi + \varphi \sqrt{1+\varphi^2} \right]_0^{2\pi} \\
&= \frac{\operatorname{arcsinh} 2\pi}{2} + \pi \sqrt{1+4\pi^2}
\end{aligned}$$

Skizze:



(Archimedische Spirale)

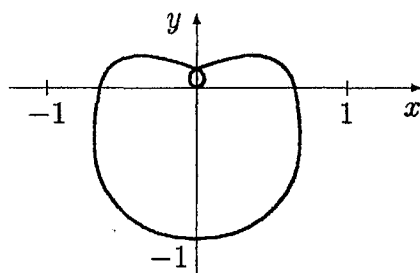
c) Hier ergibt sich

$$\begin{aligned}\vec{r}'(t) &= \begin{pmatrix} 3 \sin^2\left(\frac{1}{3}t\right) \cos\left(\frac{1}{3}t\right) \cdot \frac{1}{3} \cos t - \sin^3\left(\frac{1}{3}t\right) \sin t \\ 3 \sin^2\left(\frac{1}{3}t\right) \cos\left(\frac{1}{3}t\right) \cdot \frac{1}{3} \sin t + \sin^3\left(\frac{1}{3}t\right) \cos t \end{pmatrix} \\ &= \begin{pmatrix} \sin^2\left(\frac{1}{3}t\right) \left[\cos\left(\frac{1}{3}t\right) \cos t - \sin\left(\frac{1}{3}t\right) \sin t \right] \\ \sin^2\left(\frac{1}{3}t\right) \left[\cos\left(\frac{1}{3}t\right) \sin t + \sin\left(\frac{1}{3}t\right) \cos t \right] \end{pmatrix} \\ &= \begin{pmatrix} \sin^2\left(\frac{1}{3}t\right) \cos\left(\frac{4}{3}t\right) \\ \sin^2\left(\frac{1}{3}t\right) \sin\left(\frac{4}{3}t\right) \end{pmatrix}\end{aligned}$$

Folglich ist die Länge der Kurve

$$\begin{aligned}\int_0^{6\pi} \|\vec{r}'(t)\| dt &= \int_0^{6\pi} \sqrt{\sin^4\left(\frac{1}{3}t\right) \cos^2\left(\frac{4}{3}t\right) + \sin^4\left(\frac{1}{3}t\right) \sin^2\left(\frac{4}{3}t\right)} dt \\ &= \int_0^{6\pi} \sin^2\left(\frac{1}{3}t\right) dt = \frac{1}{2} \left[\int_0^{6\pi} \sin^2\left(\frac{1}{3}t\right) dt + \int_0^{6\pi} \cos^2\left(\frac{1}{3}t\right) dt \right] \\ &= \frac{6\pi}{2} = 3\pi.\end{aligned}$$

Skizze:



(Die Kurve wird bei der gegebenen Parametrisierung zweimal durchlaufen, und zwar entgegen dem Uhrzeigersinn.)

②

a) Durch $(*) \quad x^2(1-y) - y^2(1+y) = 0$ ist eine parametrische Darstellung einer Kurve γ im \mathbb{R}^2 gegeben. Da es zu $y=1$ kein $x \in \mathbb{R}$ gibt, das $(*)$ erfüllt, ist $(*)$ äquivalent zu

$$(*) \quad x^2 = y^2 \frac{1+y}{1-y}$$

Aufgrund der Beschränktheit der rechten Seite beliefe wir $y \in [-1, 1)$.

Setzt man nun $x = ty$ mit $t \in \mathbb{R}$, so erhält man:

$$t^2 y^2 = y^2 \frac{1+y}{1-y}$$

$$\Leftrightarrow y^2 (t^2 - t^2 y - 1 - y) = 0$$

$$\Leftrightarrow y^2 ((t^2 - 1) - y(t^2 + 1)) = 0$$

$$\Leftrightarrow y = 0 \quad \text{oder} \quad y = \frac{t^2 - 1}{t^2 + 1}$$

$$\text{also } x = 0 \quad \text{oder} \quad x = t \cdot \frac{t^2 - 1}{t^2 + 1}$$

$$\text{Für } t = \pm 1 \quad \text{ist} \quad \begin{pmatrix} x(t) \\ y(t) \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix}$$

$$\text{Damit } \gamma: \vec{x}(t) = \begin{pmatrix} t \cdot \frac{t^2 - 1}{t^2 + 1} \\ \frac{t^2 - 1}{t^2 + 1} \end{pmatrix} \quad (t \in \mathbb{R}).$$

Anderer Parameterdarstellung:

1.) Setze $y = tx$... 2. setze $y = t$...

Wie sehen dann die Parameterdarstellungen aus?

$$b) \quad \vec{x}(t) = \begin{pmatrix} t \frac{t^2-1}{t^2+1} \\ \frac{t^2-1}{t^2+1} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} x_1(t) \\ x_2(t) \end{pmatrix} \quad (t \in \mathbb{R}).$$

Punkte mit waagrecht Tangente: Bedingung $x_2'(t) = 0$:

$$x_2'(t) = \frac{2t(t^2+1) - 2t(t^2-1)}{(t^2+1)^2} = \frac{4t}{(t^2+1)^2}$$

$$\text{Also } x_2'(t) = 0 \Leftrightarrow \frac{4t}{(t^2+1)^2} = 0 \Leftrightarrow t = 0.$$

$$\text{Gesuchter Punkt } P_1 = \begin{pmatrix} 0 \\ -1 \end{pmatrix}.$$

Punkte mit senkrecht Tangente: Bedingung $x_1'(t) = 0$:

$$x_1'(t) = \frac{(3t^2-1) \cdot (t^2+1) - 2t(t^3-t)}{(t^2+1)^2}$$

$$= \frac{t^4 + 4t^2 - 1}{(t^2+1)^2}$$

$$\text{Also } x_1'(t) = 0 \Leftrightarrow \frac{t^4 + 4t^2 - 1}{(t^2+1)^2} = 0$$

$$\Leftrightarrow t^4 + 4t^2 - 1 = 0$$

$$\text{Setze } u = t^2: \quad u^2 - 4u + 1 = 0 \Rightarrow u_{1/2} = -2 \pm \sqrt{4+1} \\ = -2 \pm \sqrt{5}.$$

$$\text{Also mit } t^2 = u_1 = -2 + \sqrt{5}, \text{ also } t_1 = \sqrt{-2 + \sqrt{5}} \text{ und} \\ t_2 = -\sqrt{-2 + \sqrt{5}}.$$

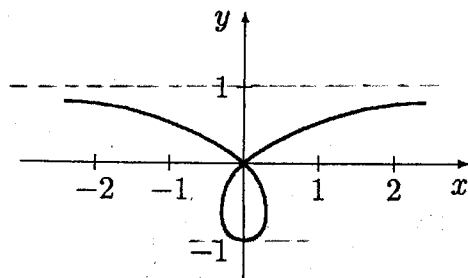
Gesamte Punkte

$$P_2 = \begin{pmatrix} \frac{1}{2} \sqrt{10\sqrt{5}-22} \\ \frac{1}{2} (1-\sqrt{5}) \end{pmatrix} \quad \text{und} \quad P_3 = \begin{pmatrix} -\frac{1}{2} \sqrt{10\sqrt{5}-22} \\ \frac{1}{2} (1-\sqrt{5}) \end{pmatrix}.$$

Doppelpunkt ist der Punkt $P_4 = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix}$, denn es ist
für $t_1 = 1$ und $t_2 = -1$.

$$\vec{x}(t_1) = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix} = \vec{x}(t_2).$$

Skizze:



Eine parametrisierte Darstellung erhält man so:

$$\vec{x}(t) = \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} \quad \text{für ein } t \in \mathbb{R}.$$

$$\Leftrightarrow x = ty \quad \text{und} \quad y = \frac{t^2 - 1}{t^2 + 1} \quad \text{für ein } t \in \mathbb{R}.$$

$$\Leftrightarrow x = y = 0 \quad \text{oder} \quad y = \frac{\left(\frac{x}{y}\right)^2 - 1}{\left(\frac{x}{y}\right)^2 + 1}$$

$$\Leftrightarrow x = y = 0 \quad \text{oder} \quad y = \frac{x^2 - y^2}{x^2 + y^2}$$

$$\Leftrightarrow y(x^2 + y^2) = x^2 - y^2.$$

3

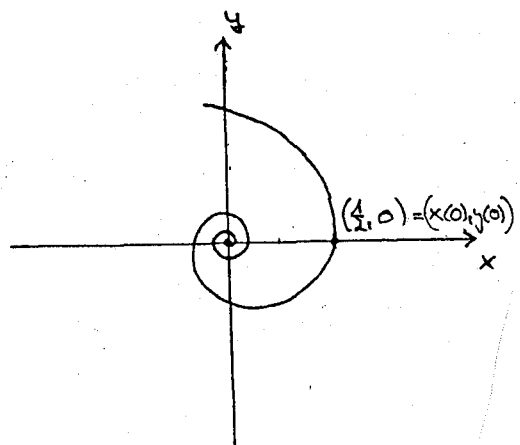
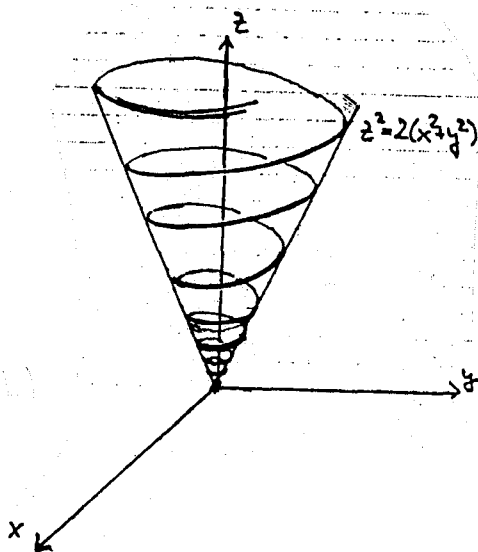
$$\vec{x}(t) = \frac{1}{2} e^t \begin{pmatrix} \cos t \\ \sin t \\ \sqrt{2} \end{pmatrix} \quad (t \in \mathbb{R})$$

$$\begin{aligned} \text{a) } & 2x^2(t) + 2y^2(t) - z^2(t) \\ &= 2 \left(\frac{1}{2} e^t \cos t \right)^2 + 2 \left(\frac{1}{2} e^t \sin t \right)^2 - \left(\frac{1}{2} e^t \sqrt{2} \right)^2 \\ &= \frac{1}{2} e^{2t} (\cos^2 t + \sin^2 t) - \frac{1}{2} e^{2t} \\ &= \frac{1}{2} e^{2t} - \frac{1}{2} e^{2t} = 0. \end{aligned}$$

b) Orthogonale Projektion in die (x, y) -Ebene:

$$z=0: \begin{pmatrix} x(t) \\ y(t) \end{pmatrix} = \frac{1}{2} e^t \begin{pmatrix} \cos t \\ \sin t \end{pmatrix}$$

Skizzen:



c) Tangent an $\vec{x}(t_0)$:

$$T: \vec{z}(\lambda) = \vec{x}(t_0) + \lambda \vec{x}'(t_0) \quad (\lambda \in \mathbb{R}).$$

$$\text{Es ist } \vec{x}'(t) = \frac{1}{2} e^t \begin{pmatrix} \cos t - \sin t \\ \sin t + \cos t \\ \sqrt{2} \end{pmatrix}.$$

Also

$$T: \vec{z}(\lambda) = \frac{1}{2} e^{t_0} \begin{pmatrix} \cos t_0 \\ \sin t_0 \\ \sqrt{2} \end{pmatrix} + \lambda \frac{1}{2} e^{t_0} \begin{pmatrix} \cos t_0 - \sin t_0 \\ \sin t_0 + \cos t_0 \\ \sqrt{2} \end{pmatrix}.$$

$$d) \quad s = s(t_0) = \int_{-\infty}^{t_0} \|\vec{x}'(t)\| dt$$

$$= \int_{-\infty}^{t_0} \sqrt{\frac{1}{4} e^{2t} [(\cos t - \sin t)^2 + (\sin t + \cos t)^2 + 2]} dt$$

$$= \int_{-\infty}^{t_0} e^t dt = e^{t_0}.$$

$$e) \quad \text{Es ist } s = e^t \Rightarrow t = \ln s \quad (s > 0).$$

Einsetzen in Parametrisierung ergibt

$$\vec{x} = \vec{x}(t) = \frac{1}{2} e^t \begin{pmatrix} \cos t \\ \sin t \\ \sqrt{2} \end{pmatrix} \Big|_{t = \ln s}$$

$$= \frac{1}{2} s \begin{pmatrix} \cos \ln s \\ \sin \ln s \\ \sqrt{2} \end{pmatrix} = \vec{x}(s) \quad (s > 0).$$

Tangentenvektor in einem Kurvenpunkt $\vec{r} = \vec{x}(s)$ ist:

$$\begin{aligned}\vec{t}(s) &= \vec{x}'(s) = \frac{1}{2} \begin{pmatrix} \cos(2s) - s \cdot \sin(2s) \cdot \frac{1}{s} \\ \sin(2s) + s \cdot \cos(2s) \cdot \frac{1}{s} \\ \sqrt{2} \end{pmatrix} \\ &= \frac{1}{2} \begin{pmatrix} \cos(2s) - \sin(2s) \\ \sin(2s) + \cos(2s) \\ \sqrt{2} \end{pmatrix}.\end{aligned}$$

Der Tangentenvektor hat die Länge

$$\begin{aligned}\|\vec{t}(s)\| &= \frac{1}{2} \left[(\cos(2s) - \sin(2s))^2 + (\sin(2s) + \cos(2s))^2 + 2 \right]^{\frac{1}{2}} \\ &= \frac{1}{2} \left[2(\cos^2(2s) + \sin^2(2s)) + 2 \right]^{\frac{1}{2}} \\ &= 1.\end{aligned}$$

Krümmung von γ :

$$\begin{aligned}\|\vec{t}'(s)\| &= \left\| \frac{1}{2} \begin{pmatrix} -\sin(2s) \cdot \frac{1}{s} - \cos(2s) \cdot \frac{1}{s} \\ \cos(2s) \cdot \frac{1}{s} - \sin(2s) \cdot \frac{1}{s} \\ 0 \end{pmatrix} \right\| \\ &= \frac{1}{2s} \sqrt{(\sin(2s) + \cos(2s))^2 + (\cos(2s) - \sin(2s))^2} \\ &= \frac{1}{\sqrt{2}s}\end{aligned}$$

④

Eine Parameterdarstellung der Zykloide ist gegeben durch

$$x(t) = rt - c \sin t$$

$$y(t) = r - c \cdot \cos t$$

$(t \in \mathbb{R})$

Zur Begründung: Durch $\vec{w}(t) = \begin{pmatrix} rt \\ r \end{pmatrix}$ wird die Kurve des Kreismittelpunktes Π parametrisiert.

Der Vektor $\vec{a}(t) = \begin{pmatrix} -c \sin t \\ -c \cos t \end{pmatrix}$ beschreibt die

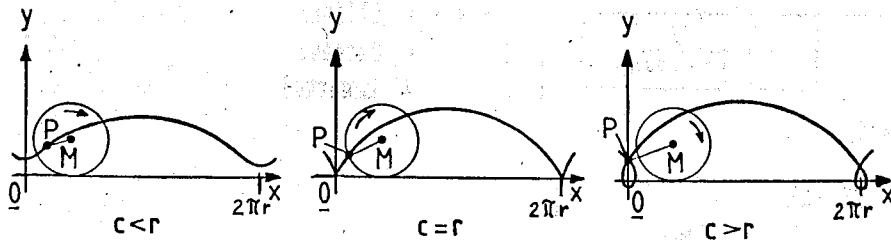
Drehung des Punktes P um Π , wobei zur Zeit $t=0$ der Kreismittelpunkt auf der y -Achse liegt und der Punkt P vertikal darunter (vgl. Skizze).

Der Parameter t heißt Wälzwinkel; man unterscheidet

$0 < c < r$: gestreckte Zykloide

$c = r$: gewöhnliche Zykloide

$c > r$: verschlungene Zykloide



Die Länge eines Zykloidenbogens ($0 \leq t \leq 2\pi$) ist

$$\begin{aligned} L &= \int_0^{2\pi} \sqrt{(x'(t))^2 + (y'(t))^2} dt \\ &= \int_0^{2\pi} \sqrt{(r - c \cos t)^2 + (c \sin t)^2} dt \\ &= \int_0^{2\pi} \sqrt{r^2 + c^2 - 2rc \cos t} dt \\ &\quad = 1 - 2 \sin^2\left(\frac{t}{2}\right) \\ &= \int_0^{2\pi} \sqrt{(r-c)^2 + 4rc \sin^2\left(\frac{t}{2}\right)} dt \\ &= 2 \int_0^{\pi} \sqrt{(r-c)^2 + 4rc \sin^2 \tau} d\tau \end{aligned}$$

Für $r \neq c$ ist dies ein elliptisches Integral, welches nicht durch elementare Funktionen aufgelöst werden kann.

Im Falle $r=c$ erhält man die Länge L eines Bogens der geraden Zykloide elementar:

$$L = 4r \int_0^{\pi} \sin \tau d\tau = 4r [-\cos \tau]_0^{\pi} = 8r.$$

5

Es sei $a, b \in \mathbb{R}$, $n \in \mathbb{N}$ und die Funktion $\vec{v}: [a, b] \rightarrow \mathbb{R}^n$ sei stetig.

Dann ist auch die Funktion $u: [a, b] \rightarrow \mathbb{R}$, $u(t) = \|\vec{v}(t)\|$ stetig.

Ist $\vec{w} \in \mathbb{R}^n$, so gilt

$$\left(\int_a^b \vec{v}(t) dt \right) \cdot \vec{w} = \begin{pmatrix} \int_a^b v_1(t) dt \\ \vdots \\ \int_a^b v_n(t) dt \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} w_1 \\ \vdots \\ w_n \end{pmatrix}$$

$\vec{v} = \begin{pmatrix} v_1 \\ \vdots \\ v_n \end{pmatrix}$
 $\vec{w} = \begin{pmatrix} w_1 \\ \vdots \\ w_n \end{pmatrix}$

$$= \sum_{k=1}^n \int_a^b v_k(t) \cdot w_k dt = \int_a^b \left(\sum_{k=1}^n v_k(t) \cdot w_k \right) dt$$

$$= \int_a^b \vec{v}(t) \cdot \vec{w} dt.$$

Dabei erhalten wir

$$\begin{aligned} \left| \left(\int_a^b \vec{v}(t) dt \right) \cdot \vec{w} \right| &= \left| \int_a^b \vec{v}(t) \cdot \vec{w} dt \right| \\ &\leq \int_a^b |\vec{v}(t) \cdot \vec{w}| dt \stackrel{\text{CSU}}{\leq} \int_a^b \frac{\|\vec{v}(t)\| \cdot \|\vec{w}\|}{\text{stetig}} dt \\ &= \|\vec{w}\| \cdot \int_a^b \|\vec{v}(t)\| dt. \end{aligned}$$

Setzt man $\vec{w} = \int_a^b \vec{v}(t) dt$, so gilt:

$$\left\| \int_a^b \vec{v}(t) dt \right\|^2 = \left(\int_a^b \vec{v}(t) dt \right) \cdot \left(\int_a^b \vec{v}(t) dt \right)$$

$$\leq \left\| \int_a^b \vec{v}(t) dt \right\| \cdot \int_a^b \|\vec{v}(t)\| dt,$$

und daraus die Behauptung.

⑥ Es sei $n \in \mathbb{N}$, $I \subseteq \mathbb{R}$ offen, $\vec{f}: I \rightarrow \mathbb{R}^n$ eine Funktion.

a) \Rightarrow b) Ist \vec{f} in $x_0 \in I$ diff., so existiert

$$\lim_{h \rightarrow 0} \frac{\vec{f}(x_0+h) - \vec{f}(x_0)}{h} = \vec{f}'(x_0) \in \mathbb{R}^n,$$

d.h.
$$\lim_{h \rightarrow 0} \frac{\vec{f}(x_0+h) - \vec{f}(x_0) - \vec{f}'(x_0) \cdot h}{h} = 0 \quad (\in \mathbb{R}^n)$$

Da die Konvergenz in \mathbb{R}^n äquivalent zu komponentenweiser Konvergenz ist, folgt damit

$$\lim_{h \rightarrow 0} \frac{f_k(x_0+h) - f_k(x_0) - h \cdot (\vec{f}'(x_0))_k}{h} = 0 \quad (\in \mathbb{R})$$

für $k=1, \dots, n$. Dabei bezeichnet $(\vec{f}'(x_0))_k$ die k -te Komponente von $\vec{f}'(x_0)$.

Damit ist $f_k: I \rightarrow \mathbb{R}$ in x_0 diff., und es gilt

$$f'_k(x_0) = (\vec{f}'(x_0))_k \quad (k=1, \dots, n).$$

b) \Rightarrow c) Es sei nun jede Komponentenfunktion von \vec{f} in x_0 diff.

Definiert man $A: \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}^n$ durch

$$A(h) = \begin{pmatrix} f'_1(x_0) \\ \vdots \\ f'_n(x_0) \end{pmatrix} \cdot h$$

und \vec{r} durch

$$\vec{r}(h) = \vec{f}(x_0+h) - \vec{f}(x_0) - A(h)$$

wo immer dies möglich ist,

so gilt

$$\vec{f}(x_0+h) = \vec{f}(x_0) + A(h) + \vec{r}(h)$$

und

$$\lim_{h \rightarrow 0} \frac{\|\vec{r}(h)\|}{|h|} = \lim_{h \rightarrow 0} \frac{\left\| \vec{f}(x_0+h) - \vec{f}(x_0) - \begin{pmatrix} f_1'(x_0) \cdot h \\ \vdots \\ f_n'(x_0) \cdot h \end{pmatrix} \right\|}{|h|}$$

$$= 0$$

(komponentenweise Konvergenz)

$$\text{also } \|\vec{r}(h)\| = o(|h|).$$

c) \Rightarrow \vec{a} , Ist \vec{f} in x_0 linear approximierbar, so existiert eine lineare Abbildung $A: \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}^n$ mit

$$A(h) = \begin{pmatrix} a_1 \\ \vdots \\ a_n \end{pmatrix} \cdot h \quad (\text{dabei sind } a_1, \dots, a_n \in \mathbb{R}).$$

Nun gilt

$$\vec{f}(x_0+h) - \vec{f}(x_0) - A(h) = \vec{r}(h)$$

und damit

$$\left\| \frac{\vec{f}(x_0+h) - \vec{f}(x_0) - \begin{pmatrix} a_1 \\ \vdots \\ a_n \end{pmatrix} \cdot h}{|h|} \right\| = \frac{\|\vec{r}(h)\|}{|h|}$$

Wegen $\|\vec{r}(h)\| = o(|h|)$ existiert somit das Limes, und damit ist \vec{f} in x_0 differenzierbar.

7

f ist stetig fortsetzbar in $\begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix}$, wenn $c = \lim_{\begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} \rightarrow \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix}} f(x,y)$

existiert. Die stetige Fortsetzung \tilde{f} ist dann gegeben durch

$$\tilde{f}(x,y) = \begin{cases} f(x,y) & , \text{ für } \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} \neq \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix} \\ c & , \text{ für } \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix} \end{cases}$$

a) Es ist $f(x,y) = \frac{x^2+y^2}{\sqrt{x^2+y^2+1}-1} = \frac{(x^2+y^2)(\sqrt{x^2+y^2+1}+1)}{x^2+y^2+1-1}$

$$= \sqrt{x^2+y^2+1} + 1$$

und daher

$$\lim_{\begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} \rightarrow \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix}} f(x,y) = \lim_{\begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} \rightarrow \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix}} \sqrt{x^2+y^2+1} + 1 = 2.$$

Also $\tilde{f}(x,y) = \begin{cases} \frac{x^2+y^2}{\sqrt{x^2+y^2+1}-1} & , \text{ für } \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} \neq \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix} \\ 2 & , \text{ für } \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix} \end{cases}$

b)

Wir verwenden die Potenzreihenentwicklung des Cosinus und erhalten

$$f(x,y) = \frac{1 - \cos(xy)}{y} = \frac{1 - \left(1 - \frac{(xy)^2}{2!} + \frac{(xy)^4}{4!} - \dots\right)}{y}$$

$$= \frac{x^2 y}{2!} - \frac{x^4 y^3}{4!} + \dots$$

und daher $\lim_{(\tilde{x}, \tilde{y}) \rightarrow (0)} f(x, y) = 0$.

Die obige Fortsetzung \tilde{f} von f ist daher gegeben durch

$$\tilde{f}(x, y) = \begin{cases} \frac{1 - \cos(xy)}{y} & \text{falls } (x, y) \in \mathbb{R}^2 \setminus \{(0)\} \\ 0 & \text{sonst} \end{cases}$$

c) Es ist $f(x, y) = \frac{xy}{e^{x^2} - 1} = \frac{xy}{(1 + x^2 + \frac{x^4}{2!} + \dots) - 1}$

$$= \frac{y}{x + \frac{x^3}{2!} + \dots}$$

Wähle Folge $\begin{pmatrix} \tilde{x}_n \\ \tilde{y}_n \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \frac{1}{n} \\ \frac{1}{n} \end{pmatrix} \xrightarrow{n \rightarrow \infty} \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix}$.

Dann ist $\lim_{n \rightarrow \infty} f(\tilde{x}_n, \tilde{y}_n) = 1$.

Wählt man die Folge $\begin{pmatrix} \tilde{x}_n \\ \tilde{y}_n \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \frac{1}{n} \\ \frac{1}{n^2} \end{pmatrix} \xrightarrow{n \rightarrow \infty} \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix}$,

so ist $\lim_{n \rightarrow \infty} f(\tilde{x}_n, \tilde{y}_n) = 0$.

Folglich existiert der Grenzwert nicht, und f läßt sich nicht stetig fortsetzen.

d) $f(x, y) = \frac{x^3 + y^3}{x^2 + y^2}$

Wir führen Polarkoordinaten ein:

$$x = r \cos \varphi$$

$$y = r \sin \varphi$$

mit $r \geq 0$, $\varphi \in [0, 2\pi)$.

Dann ist

$$\begin{aligned} f(x,y) \Big|_{\substack{x=r\cos\varphi \\ y=r\sin\varphi}} &= \frac{r^3 \cos^3\varphi + r^3 \sin^3\varphi}{r^2 \cos^2\varphi + r^2 \sin^2\varphi} \\ &= r (\cos^3\varphi + \sin^3\varphi). \end{aligned}$$

Wir erhalten daher

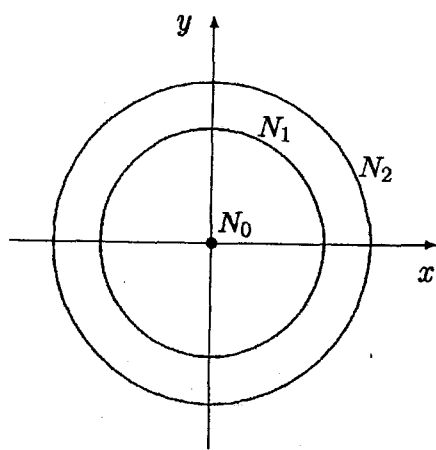
$$\lim_{\substack{(x,y) \rightarrow (0,0)}} f(x,y) = \lim_{r \rightarrow 0} r \underbrace{(\cos^3\varphi + \sin^3\varphi)}_{\text{beschränkt}} = 0.$$

Dabei ist \tilde{f} gegeben durch

$$\tilde{f}(x,y) = \begin{cases} \frac{x^3 + y^3}{x^2 + y^2} & \text{für } \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} \neq \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix} \\ 0 & \text{für } \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix} \end{cases}$$

⑧ Die Niveaulinie $N_c(f)$ ergibt sich aus der Gleichung $f(x,y) = c$, also $x^2 + y^2 = c$.

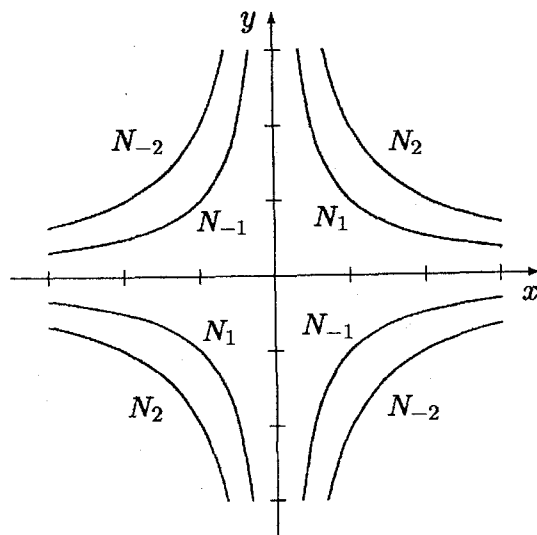
Für $c < 0$ erhalten wir die leere Menge, für $c = 0$ nur den Nullpunkt, und für $c > 0$ einen Kreis um $\begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix}$ mit Radius \sqrt{c} . Dies ergibt die folgende Skizze, wobei der kleinste Kreis den Radius 1 hat:



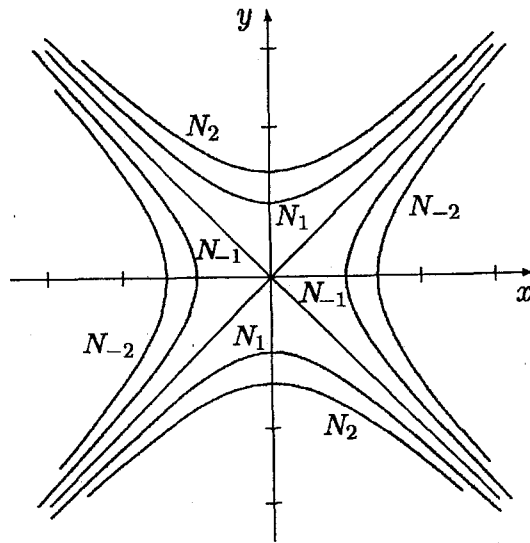
Die Gleichung $xy = c$ hat für $c > 0$ die Lösungsmenge $\left\{ \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} : x=0 \text{ oder } y=0 \right\}$.

Für $c \neq 0$ erhält man das Schaubild der Funktion $y = \frac{c}{x}$, die Niveaulinie sind also Hyperbeln.

Die Skizze sieht wie folgt aus, wobei N_0 aus der beiden Achsen besteht:



• Aus h erhalten wir die Gleichung $y^2 = c + x^2$,
 also $y = \pm \sqrt{c + x^2}$. Es ergibt sich das folgende Bild,
 wobei N_0 aus den beiden Winkelhalbierenden besteht:



Bemerkung: Wegen $h(x, y) = (y-x)(y+x)$ erhalten wir das
 gleiche Bild wie bei der Funktion g , allerdings gedreht
 und mit anderen Längen.