

### 5.3 Kurvenintegrale (Linienintegrale)

Die Bewegung eines Teilchens werde durch den zeitabhängigen Ortsvektor

$$\vec{r}(t) = \begin{pmatrix} x(t) \\ y(t) \\ z(t) \end{pmatrix}, \quad t \in [a, b]$$

beschrieben.

Definition:

Seien  $x(t), y(t), z(t)$   $t \in [a, b]$  stetige Funktionen, dann heißt

$K = \{x(t), y(t), z(t) \mid t \in [a, b]\}$  die Kurve von  $A = (x(a), y(a), z(a))$  nach  $B = (x(b), y(b), z(b))$ .

$$\vec{r}(t) = \begin{pmatrix} x(t) \\ y(t) \\ z(t) \end{pmatrix}, \quad t \in [a, b] \text{ heißt eine Parameterdarstellung der Kurve.}$$

Beispiele:

(1) Die Strecke von A nach B

$$\vec{r}(t) = \vec{r}(a) + t \cdot (\vec{r}(b) - \vec{r}(a)), \quad t \in [0, 1]$$

$$K = \{(a_1 + t(b_1 - a_1), a_2 + t(b_2 - a_2), a_3 + t(b_3 - a_3)) \mid t \in [0, 1]\}$$

Andere Parameterdarstellung:

$$\vec{r}(t) = \vec{r}(a) + 2t \cdot (\vec{r}(b) - \vec{r}(a)), \quad t \in \left[0, \frac{1}{2}\right]$$

(2) Kreis mit dem Radius r um den Koordinatenursprung

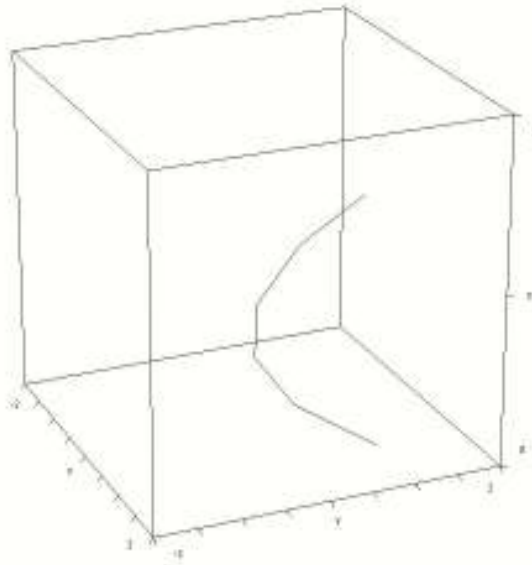
$$K = \left\{ \left( r \cdot \cos\left(\frac{2\pi}{T} \cdot t\right), r \cdot \sin\left(\frac{2\pi}{T} \cdot t\right) \right) \mid t \in [0, T] \right\}$$

(3)

$$\vec{r}(t) = \begin{pmatrix} \cos(t) \\ \sin(t) \\ t \end{pmatrix}, \quad t \in [0, 2\pi]$$

stellt eine Schraubenlinie mit der Ganghöhe  $2\pi$  dar.

$$(4) \quad \vec{r}(t) = \begin{pmatrix} t \\ t^2 \\ 1-t \end{pmatrix}, \quad t \in [0, 1]$$



(5) Der Graph  $G = \{(x, y) \mid y = f(x)\}$  hat z.B. die Parameterdarstellung

$$\vec{r}(x) = \begin{pmatrix} x \\ f(x) \end{pmatrix}$$

Definition:

Die Vektorfunktion  $\vec{r} : ]a, b[ \rightarrow \mathbb{R}^3$  heißt an der Stelle  $t_0 \in ]a, b[$  differenzierbar, wenn der Grenzwert

$$\lim_{t \rightarrow t_0} \frac{\vec{r}(t) - \vec{r}(t_0)}{t - t_0}$$

existiert. Dieser Grenzwert heißt dann die Ableitung von  $\vec{r}(t)$  an der Stelle  $t_0$  und wird mit

$$\vec{r}'(t_0) \text{ oder } \dot{\vec{r}}(t_0) \text{ oder } \frac{d\vec{r}}{dt}(t_0)$$

bezeichnet.

$\frac{\vec{r}(t) - \vec{r}(t_0)}{t - t_0}$  ist die mittlere Geschwindigkeit des Teilchens im Zeitintervall  $\Delta t = t - t_0$ .

$$\dot{\vec{r}}(t) = \lim_{\Delta t \rightarrow 0} \frac{\vec{r}(t + \Delta t) - \vec{r}(t)}{\Delta t}$$

ist die Momentangeschwindigkeit des Teilchens und der Vektor  $\dot{\vec{r}}(t)$  hat die Richtung der Tangente an die Kurve zum Zeitpunkt  $t_0$ .

Berechnung von  $\dot{\vec{r}}(t)$  :

$$\dot{\vec{r}}(t) = \lim_{t \rightarrow t_0} \begin{pmatrix} \frac{x(t) - x(t_0)}{t - t_0} \\ \frac{y(t) - y(t_0)}{t - t_0} \\ \frac{z(t) - z(t_0)}{t - t_0} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \dot{x}(t_0) \\ \dot{y}(t_0) \\ \dot{z}(t_0) \end{pmatrix}$$

Beispiele:

(1) Bewegung eines Teilchens längs der Schraubenlinie

$$\vec{r}(t) = \begin{pmatrix} \cos(t) \\ \sin(t) \\ t \end{pmatrix}$$

Das Teilchen hat die Geschwindigkeit

$$\vec{v}(t) = \dot{\vec{r}}(t) = \begin{pmatrix} -\sin(t) \\ \cos(t) \\ 1 \end{pmatrix}$$

$$\text{mit } |\vec{v}(t)| = \sqrt{(-\sin(t))^2 + (\cos(t))^2 + 1} = \sqrt{2}.$$

(2)

$$\vec{r} = \begin{pmatrix} x \\ f(x) \end{pmatrix}$$
$$\vec{r}'(t) = \begin{pmatrix} 1 \\ f'(x) \end{pmatrix}$$

(3) Unter welchem Winkel  $\alpha$  muss Torwart Meyer den Ball abstoßen, damit ihn der 60m entfernt stehende Müller erhält. Die Anfangsgeschwindigkeit des Balles betrage 90 km/h.

$$\vec{v}(t) = \begin{pmatrix} \dot{x}(0) \cdot t \\ \dot{y}(0) \cdot t - \frac{1}{2} \cdot g \cdot t^2 \end{pmatrix}$$

Sei T die Flugzeit des Balls:

$$x(T) = \dot{x}(0) \cdot T = 60$$

$$y(T) = \dot{y}(0) \cdot T - \frac{1}{2} \cdot g \cdot T^2 = 0 \Rightarrow \dot{y}(0) = \frac{1}{2} \cdot g \cdot T \Rightarrow T = \frac{2 \cdot \dot{y}(0)}{g}$$

$$\Rightarrow 2 \cdot \dot{x}(0) \cdot \dot{y}(0) = 60 \cdot g$$

$$\dot{x}(0)^2 + \dot{y}(0)^2 = (v_0)^2 = \left(90 \frac{km}{h}\right)^2 = \left(90 \cdot \frac{1000m}{3600s}\right)^2 = \left(25 \frac{m}{s}\right)^2 = 625 \frac{m^2}{s^2}$$

$$(\dot{x}(0) + \dot{y}(0))^2 = \dot{x}(0)^2 + 2 \cdot \dot{x}(0) \cdot \dot{y}(0) + \dot{y}(0)^2 = 625 + 600 = 1225$$

$$(\dot{x}(0) - \dot{y}(0))^2 = \dot{x}(0)^2 - 2 \cdot \dot{x}(0) \cdot \dot{y}(0) + \dot{y}(0)^2 = 625 - 600 = 25$$

$$\dot{x}(0) + \dot{y}(0) = 35$$

$$\dot{x}(0) - \dot{y}(0) = \pm 5$$

$$\Rightarrow 2 \cdot \dot{x}(0) = 35 \pm 5$$

1. Fall

$$\dot{x}(0) = 20 \frac{m}{s}$$

$$\dot{y}(0) = 15 \frac{m}{s}$$

$$\tan(\alpha) = \frac{\dot{y}(0)}{\dot{x}(0)} = \frac{3}{4} \Rightarrow \alpha = 37^\circ$$

2. Fall:

$$\dot{x}(0) = 15 \frac{m}{s}$$

$$\dot{y}(0) = 20 \frac{m}{s}$$

$$\tan(\alpha) = \frac{\dot{y}(0)}{\dot{x}(0)} = \frac{4}{3} \Rightarrow \alpha = 53^\circ$$

Beispiel:

Sei  $\mathcal{E}$  die Ebene  $\mathcal{E} : x + y + z = 3$ . K sei die Normalparabel mit dem Scheitelpunkt  $S = (1, 1, 1)$ , die ganz in der Ebene  $\mathcal{E}$  liegt.

Parameterdarstellung von  $\mathcal{E}$ :

$$\mathcal{E} : \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} x \\ y \\ -x - y + 3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 3 \end{pmatrix} + x \cdot \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ -1 \end{pmatrix} + y \cdot \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ -1 \end{pmatrix}$$

Die Vektoren

$$\vec{u} = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ -1 \end{pmatrix} \text{ und } \vec{v} = \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ -1 \end{pmatrix} \text{ liegen in der Ebene } \mathcal{E}.$$

$$\vec{e}_1 := \frac{1}{|\vec{u}|} \cdot \vec{u} = \frac{1}{\sqrt{2}} \cdot \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ -1 \end{pmatrix}$$

$$\vec{e}_1 \cdot \vec{v} = |\vec{e}_1| \cdot |\vec{v}| \cdot \cos \angle(\vec{e}_1, \vec{v}) = |\vec{v}| \cdot \cos(\alpha)$$

Der Vektor  $\vec{w} := \vec{v} - (\vec{e}_1 \cdot \vec{v}) \cdot \vec{e}_1$  steht senkrecht auf  $\vec{e}_1$ .

$$\vec{w} = \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ -1 \end{pmatrix} - \left(0 + 0 + \frac{1}{\sqrt{2}}\right) \cdot \frac{1}{\sqrt{2}} \cdot \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ -1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ -1 \end{pmatrix} - \frac{1}{2} \cdot \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ -1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -\frac{1}{2} \\ 1 \\ -\frac{1}{2} \end{pmatrix}$$

$$\vec{e}_2 := \frac{1}{|\vec{w}|} \cdot \vec{w} = \frac{1}{\sqrt{\frac{1}{4} + 1 + \frac{1}{4}}} \cdot \begin{pmatrix} -\frac{1}{2} \\ 1 \\ -\frac{1}{2} \end{pmatrix} = \sqrt{\frac{2}{3}} \cdot \begin{pmatrix} -\frac{1}{2} \\ 1 \\ -\frac{1}{2} \end{pmatrix} = \frac{1}{\sqrt{6}} \cdot \begin{pmatrix} -1 \\ 2 \\ -1 \end{pmatrix}$$

Parameterdarstellung der Parabel:

$$\vec{r}(t) = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} + t \cdot \vec{e}_1 + t^2 \cdot \vec{e}_2$$

$$\vec{r}(t) = \begin{pmatrix} 1 + \frac{t}{\sqrt{2}} - \frac{t^2}{\sqrt{6}} \\ 1 + \frac{2t^2}{\sqrt{6}} \\ 1 - \frac{t}{\sqrt{2}} - \frac{t^2}{\sqrt{6}} \end{pmatrix}, \quad t \in \mathbb{R}$$