

Übungen zur Theoretischen Physik 1 – Mathe-Test

Aufgabe 1: Bruchrechnung

Lösen Sie die folgenden Gleichungen nach x auf

$$(a) \frac{x}{x-2} - \frac{1}{2} = \frac{3}{2x-4}$$

$$(b) 2x + (4 - 2u) \frac{ux+3}{u-1} = 0$$

Aufgabe 2: Differentiation

Geben Sie die Ableitung folgender Funktionen an

- Produktregel

$$(a) f(x) = u(x)v(x)$$

$$(b) f(x) = x^2 \sin x$$

- Quotientenregel

$$(a) f(x) = \frac{u(x)}{v(x)}$$

$$(b) f(x) = \frac{\cos x}{x^2+1}$$

- Kettenregel

$$(a) f(x) = u[v(x)]$$

$$(b) f(x) = e^{x^2+5x}$$

Aufgabe 3: Grenzwerte

Bestimmen Sie die folgenden Grenzwerte:

$$(a) \lim_{n \rightarrow \infty} \frac{n^2+2n+5}{n^2+1}$$

$$(b) \lim_{x \rightarrow 0} \frac{\sin x}{x}$$

$$(c) \lim_{x \rightarrow 0} x \ln x$$

Aufgabe 4: Integration

(a) Partielle Integration. Rechenvorschrift:

$$\int u(x)v'(x)dx = u(x)v(x) - \int u'(x)v(x) dx.$$

Berechnen Sie $\int x \sin^2 x dx$. Tipp: Benutzen Sie $\sin^2 \alpha = \frac{1}{2}[1 - \cos(2\alpha)]$.

(b) Substitution. Rechenvorschrift:

$$\int_a^b f[u(x)]u'(x) dx = \int_{u(a)}^{u(b)} f(u)du$$

Berechnen Sie $\int xe^{-x^2} dx$ mit der Substitution $u(x) = x^2$.

(c) Partialbruchzerlegung. Berechnen Sie $\int \frac{x^3}{x^2-1} dx$.

Hinweis: Formen Sie den Bruch durch Partialbruchzerlegung in die Form

$$\frac{P_1(x)}{P_2(x)} = P_3(x) + \frac{A_1}{x - a_1} + \frac{A_2}{x - a_2}$$

um. Dabei ist P_3 ein Polynom und a_1 und a_2 die Nullstellen des Nenners sowie A_1 und A_2 zu berechnende Konstanten.

Aufgabe 5: Vektorrechnung

Die folgenden Vektoren sind in Komponentendarstellung bzgl. einer kartesischen Basis im \mathbb{R}^3 zu verstehen. Gegeben sind die folgenden Vektoren

$$\vec{a} = \begin{pmatrix} 2 \\ 3 \\ 4 \end{pmatrix}, \quad \vec{b} = \begin{pmatrix} 1 \\ 1/2 \\ -1 \end{pmatrix}, \quad \vec{c} = \begin{pmatrix} -2 \\ 0 \\ 5 \end{pmatrix}, \quad \vec{d} = \begin{pmatrix} 1 \\ 4 \\ -1 \end{pmatrix}.$$

Berechnen Sie die folgenden Ausdrücke bzw. beantworten Sie die folgenden Fragen.

- Addition, Subtraktion, Längen und Winkel von Vektoren:

(a) $\vec{a} + \vec{b}$

(b) $\vec{a} - \vec{b}$

(c) $a = |\vec{a}|, b = |\vec{b}|$

(d) $\angle(\vec{a}, \vec{b})$

- Skalarprodukt, Kreuzprodukt und Spatprodukt:

(a) $\vec{a} \cdot \vec{b}$

(b) $\vec{a} \times \vec{b}$. Was bedeutet dieses Produkt geometrisch?

(c) $(\vec{a} \times \vec{b}) \cdot \vec{d}$. Was bedeutet dieser Ausdruck geometrisch?

- Linearkombinationen

(a) Sind \vec{a} und \vec{b} linear abhängig?

(b) Liegt \vec{c} in der von \vec{a} und \vec{b} aufgespannten Ebene?

Aufgabe 6: Komplexe Zahlen

Gegeben seien die komplexen Zahlen $z_1 = 9 - 7i$ und $z_2 = 3 + 2i$.

- Grundrechenarten: Berechnen Sie

(a) $z_1 + z_2$

(b) $z_1 z_2$

(c) $\frac{z_1}{z_2}$

- Darstellung in Polarform $z = r e^{i\theta}$ ($\theta \in (-\pi, \pi]$). Stellen Sie $z_3 = -1 - i$ in Polarform dar!

Aufgabe 7: Einfache lineare Differentialgleichungen

Eine homogene lineare Differentialgleichung n -ter Ordnung besitzt die Form

$$a_0(x) + a_1(x) \frac{dx}{dt} + \cdots + a_n(x) \frac{d^n x}{dt^n} = 0.$$

Falls $x_1(t), x_2(t), \dots, x_n(t)$ genau n voneinander linear unabhängige Lösungen sind, so lautet die allgemeine Lösung der Differentialgleichung

$$x(t) = A_1 x_1(t) + A_2 x_2(t) + \cdots + A_n x_n(t),$$

wobei A_1, A_2, \dots, A_n beliebige „Integrationskonstanten“ sind.

Geben Sie die allgemeine Lösung der folgenden linearen Differentialgleichungen an.

(a) $\frac{dN}{dt} = -\lambda N$

(b) $\frac{d^2 x}{dt^2} = -\omega^2 x$.

(c) Welche zusätzlichen Angaben braucht man jeweils, um eine Lösung eindeutig festzulegen, damit die Koeffizienten A_1, \dots, A_n eindeutig bestimmt werden können?