

Mathematik für Informatiker II  
Übungsblatt 8

**Abgabetermin Mittwoch, den 18.6.2003 vor der Vorlesung.**

1. Berechnen Sie auf

$$K := \left\{ (x, y, z, w) \in \mathbb{R}^4 \mid 0 \leq w \leq \sqrt{x^2 + y^2 + z^2} \leq 1 \right\}$$

das Integral

$$\int_K zw^2 dx dy dz dw$$

2. Sei  $K \subset \mathbb{R}^3$  kompakt, und sei der Schwerpunkt von  $K$  im Nullpunkt. Der Trägheitstensor  $I$  von  $K$  ist definiert als die Matrix

$$I = \left( \int_K \left( \|x\|^2 \delta_{i,j} - x_i x_j \right) dx_1 dx_2 dx_3 \right)_{i,j=1,2,3}$$

Sei  $\omega \in \mathbb{R}^3$  mit  $\|\omega\| = 1$ . Das Trägheitsmoment von  $K$  bezüglich der Drehachse  $L = \mathbb{R}\omega$  ist definiert als

$$I_L := \int_K r(x)^2 dx_1 dx_2 dx_3$$

wobei  $r(x)$  den Abstand von  $x$  zu der Drehachse bezeichne. Zeigen Sie, daß

$$I_L = {}^t \omega I \omega$$

3. Bestimmen Sie den Trägheitstensor des Kegels

$$K = \left\{ x \in \mathbb{R}^3 \mid x_1^2 + x_2^2 \leq \frac{R^2}{h^2} x_3^2, 0 \leq x_3 \leq h \right\}$$

4. Der Satz von Steiner besagt:

Ist  $K \subset \mathbb{R}^3$  kompakt und  $I$  der Trägheitstensor von  $K$ , und ist eine Drehachse gegeben durch eine affine Gerade  $L = Q + \mathbb{R}\omega \subset \mathbb{R}^3$ ,  $\|\omega\| = 1$ . Dann gilt für das Trägheitsmoment  $I_L$  von  $K$  um die Drehachse  $L$

$$I_L = r^2 \text{Vol}(K) + {}^t \omega I \omega$$

wobei  $r$  der Abstand des Schwerpunkts von der Drehachse ist.

Bestimmen Sie mit Hilfe des Satzes von Steiner das Trägheitsmoment des Kegels aus Aufgabe 3 bei Rotation um eine Gerade auf dem Kegelmantel.

5. Sei  $f_i$  die Anzahl der Möglichkeiten, wie  $i$  als Summe von verschiedenen positiven ganzen Zahlen dargestellt werden kann, und  $g_i$  die Anzahl, wie  $i$  als Summe von ungeraden positiven ganzen Zahlen dargestellt werden kann. Beispiel:

$$\begin{array}{ll} f_5 = 3 & g_5 = 3 \\ 5 & 5 \\ 4 + 1 & 3 + 1 + 1 \\ 3 + 2 & 1 + 1 + 1 + 1 + 1 \end{array}$$

Euler entdeckte, daß  $f_i = g_i \forall i$  gilt. Zeigen Sie:

- (a) Die Erzeugendenfunktion von  $(f_i)_i$  ist  $F(x) = (1+x)(1+x^2)(1+x^3) \dots$   
 (b) Die Erzeugendenfunktion von  $(g_i)_i$  ist  $G(x) = \frac{1}{(1-x)(1-x^3)(1-x^5) \dots}$   
 (c) Verwenden Sie die Identität  $(1+x^i)(1-x^i) = (1-x^{2i})$ , um  $F = G$  zu zeigen.