

46. Erweitern Sie das Variationsrechnungskalkül auf Lagrange-Funktionen, die von mehr als einer allgemeinen Koordinate und Geschwindigkeit abhängen; d.h. bestimmen Sie für $\mathcal{L} = \mathcal{L}(q_1, q_2, \dots, q_s, \dot{q}_1, \dot{q}_2, \dots, \dot{q}_s, t)$ das System der Euler-Lagrange-Gleichungen.

Anwendung: Bestimmen Sie die Lagrange-Funktion für das ebene Doppelpendel im homogenen Schwerfeld (Schwerebeschleunigung g) und lösen Sie das System der Euler-Lagrange-Gleichungen für kleine Auslenkungswinkel φ_1 und φ_2 gegenüber der Vertikalen (verallgemeinerte Koordinaten).

47. Zeigen Sie, dass das Kurvenintegral

$$\int_C \left(3x^2(1+y^2)z \, dx + 2x^3yz \, dy + x^3(1+y^2) \, dz \right)$$

wegunabhängig ist. Bestimmen Sie die Potentialfunktion ϕ des Vektorfeldes \mathbf{V} im obigen Integral. Berechnen Sie den Wert des Integrals entlang eines Weges von $(0, 0, 1)$ nach $(2, 4, 1)$ und mit Hilfe der Potentialfunktion ϕ .

48. Berechnen Sie das Integral $\iint_B xy^2 \, dxdy$, wobei B der von den Kurven $y = -1$, $x = \sin \pi y$, $y = (x+1)^3$ begrenzte Bereich ist.

49. Berechnen Sie die iterierten Integrale

$$\int_0^1 \left(\int_0^1 \frac{x^2 - y^2}{(x^2 + y^2)^2} \, dx \right) dy \quad \text{und} \quad \int_0^1 \left(\int_0^1 \frac{x^2 - y^2}{(x^2 + y^2)^2} \, dy \right) dx.$$

Was ergibt sich für das zugehörige Doppelintegral?

50. Berechnen Sie das Volumen der Körper, die von den angegebenen Flächen begrenzt werden:

- (a) $(x^2 + y^2 + z^2)^2 = x^2 + y^2$,
- (b) $(x^2 + y^2 + z^2)^2 = xyz$,
- (c) $x - y + z = 6$, $x + y = 2$, $x = y$, $y = 0$, $z = 0$,
- (d) $x^2 + y^2 = z^2$, $x^2 + y^2 = 3x$, $z > 0$.

51. Sei $f : \mathbb{R}^m \rightarrow \mathbb{R}$ eine stetige Funktion. Bestimmen Sie die Ableitung der Funktion

$$F(r) = \int \cdots \int_{x_1^2 + \cdots + x_m^2 \leq r^2} f(x_1, \dots, x_m) \, dx_1 \, dx_2 \cdots dx_m.$$

52. Berechnen Sie das Integral

$$\int \cdots \int_{\substack{x_1 + x_2 + \cdots + x_m \leq 1 \\ x_1, \dots, x_m \geq 0}} x_1^{\alpha_1-1} x_2^{\alpha_2-1} \cdots x_m^{\alpha_m-1} \, dx_1 \cdots dx_m$$

für $\alpha_1, \dots, \alpha_m > 0$.