

Folie 34. Zylinder- und Kugelkoordinaten

02.12.03 P.Vachenaue

(1) Zylinderkoordinaten (ρ, φ, z)

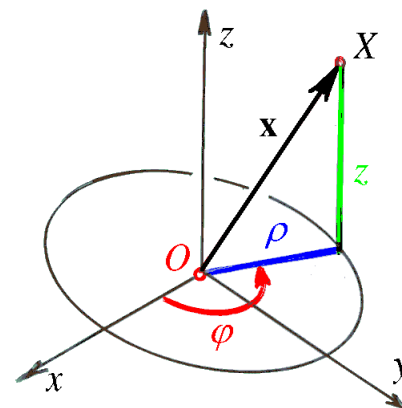
In der (x,y) -Ebene werden Polarkoordinaten ρ, φ verwendet.

Beachte: $\rho = \sqrt{x^2 + y^2}$ ist die Länge der Projektion des Ortsvektors \mathbf{x} in die (x,y) -Ebene.

Umrechnung $x = \rho \cos \varphi, y = \rho \sin \varphi, z = z$

Wertebereich $\rho \geq 0, -\pi < \varphi \leq \pi, -\infty < z < \infty$.

Für die Punkte der z -Achse $\rho = 0$ ist kein Winkel erklärt.



(2) Kugelkoordinaten (r, ϑ, φ)

Vorgabe Ursprung O , Nordpol N $|\vec{ON}| = 1$,

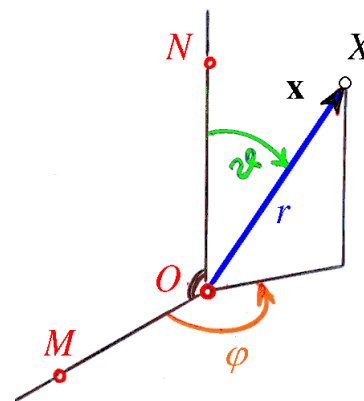
Punkt M auf dem Äquator $|\vec{OM}| = 1, \vec{ON} \perp \vec{OM}$. Dann ist

$r = |\vec{OX}|$, **Radius**, Abstand von O , $r \geq 0$.

$\vartheta = \angle(\vec{OX}, \vec{ON})$, **Poldistanzwinkel**, $0 \leq \vartheta \leq \pi$,

$\varphi = \angle(\vec{OX}_{\vec{ON}^\perp}, \vec{OM})$, **Azimut**, $-\pi < \varphi \leq \pi$,

wobei $\varphi > 0$, falls $[\vec{ON}, \vec{OM}, \vec{OX}] > 0$ und $\varphi < 0$, falls $[\vec{ON}, \vec{OM}, \vec{OX}] < 0$.
(Für die Punkte der z -Achse $\vartheta = 0$ bzw. $\vartheta = \pi$ ist kein Azimut erklärt.)



Umrechnung In der Regel nimmt man $N = (0,0,1)$ und $M = (1,0,0)$, dann bringen zwei Drehungen (zunächst um die y -Achse mit Winkel ϑ , dann um die z -Achse mit Winkel φ) und eine Streckung mit dem Faktor r den Nordpol N in den Punkt X :

$$\begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix} \rightarrow \begin{bmatrix} \sin \vartheta \\ 0 \\ \cos \vartheta \end{bmatrix} \rightarrow \begin{bmatrix} \sin \vartheta \cos \varphi \\ \sin \vartheta \sin \varphi \\ \cos \vartheta \end{bmatrix} \rightarrow \begin{bmatrix} r \sin \vartheta \cos \varphi \\ r \sin \vartheta \sin \varphi \\ r \cos \vartheta \end{bmatrix} \Rightarrow \begin{bmatrix} x \\ y \\ z \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} r \sin \vartheta \cos \varphi \\ r \sin \vartheta \sin \varphi \\ r \cos \vartheta \end{bmatrix}$$

Bilder aus der Animation zum Volumenintegral im

Multimediamodul

www-hm.ma.tum.de/integration

