

Moderne Theoretische Physik IIIa WS 18/19

Prof. Dr. Alexander Mirlin
Dr. Stefan RexMusterlösung zu Blatt 1
Besprechung: 23.10.2018

Mathematische Vorbetrachtungen

1. Eigenschaften der Spur

(4 Punkte)

Zeigen Sie, dass für Hilbertraum-Operatoren A, B, C gilt:

- (i) $\text{Sp}(AB) = \text{Sp}(BA)$,
- (ii) $\text{Sp}(ABC) = \text{Sp}(CAB) = \text{Sp}(BCA)$ und
- (iii) $\text{Sp}(A)$ ist unabhängig von der Basis.

Lösung:(i) In einem Basissystem $\{|n\rangle\}$ gilt:

$$\begin{aligned} \text{Sp}(AB) &= \sum_n \langle n| AB |n\rangle = \sum_{n,m} \langle n| A |m\rangle \langle m| B |n\rangle \\ &= \sum_{n,m} \langle m| B |n\rangle \langle n| A |m\rangle = \sum_m \langle m| BA |m\rangle = \text{Sp}(BA) \end{aligned}$$

(ii)

$$\begin{aligned} \text{Sp}(ABC) &= \sum_n \langle n| ABC |n\rangle = \sum_{lmn} \langle n| A |m\rangle \langle m| B |l\rangle \langle l| C |n\rangle \\ &= \sum_{lmn} \langle l| C |n\rangle \langle n| A |m\rangle \langle m| B |l\rangle = \text{Sp}(CAB) \end{aligned}$$

(iii) Eine Basistransformation sei gegeben durch U und $\tilde{A} = UAU^{-1}$. Dann folgt unter Verwendung von (ii):

$$\text{Sp}(\tilde{A}) = \text{Sp}(UAU^{-1}) = \text{Sp}(U^{-1}UA) = \text{Sp}(A)$$

2. Stirling-Formel

(6 Punkte)

Beweisen Sie die Stirlingsche Näherungsformel

$$N! \approx \sqrt{2\pi N} \left(\frac{N}{e}\right)^N, \quad N \gg 1. \quad (1)$$

Benutzen Sie hierzu den Zusammenhang mit der Gammafunktion

$$N! = \Gamma(N+1) = \int_0^\infty dx x^N e^{-x} \quad (2)$$

und berechnen Sie das Integral näherungsweise mit der Sattelpunktmethode. Zeigen Sie hierzu, dass der Logarithmus des Integranden ein Maximum bei $x = N$ besitzt und

entwickeln Sie bis zur zweiten Ordnung in der Variablen $x - N$, um ein Gaußsches Integral zu erhalten.

Lösung:

$$N! = \int_0^\infty dx x^N e^{-x} = \int_0^\infty dx \exp[\overbrace{N \ln x - x}^{f(x)}]$$

$$\begin{aligned} \text{Exponenten: } f(x) &= N \ln x - x \\ f'(x) &= N/x - 1 \quad \Rightarrow \text{Extremum für } x = N \\ f''(x) &= -N/x^2 \quad \Rightarrow \text{Maximum bei } x = N \end{aligned}$$

also

$$f(x) = f(N) + \frac{1}{2} f''(N)(x - N)^2 + \dots = N \ln N - N - \frac{1}{2N} \overbrace{(x - N)^2}^{\zeta} + \dots$$

Das Integral wird dominiert vom Beitrag beim Maximum des Exponenten.

Gaußsche Näherung für die Abweichung:

$$N! \approx e^{N \ln N - N} \int_{-\infty}^{\infty} d\zeta e^{-\frac{1}{2N} \zeta^2} = \sqrt{2\pi N} \left(\frac{N}{e}\right)^N$$

3. Legendre-Transformation

(7 Punkte)

Gegeben sei eine Kurve $U(S)$ in einem Bereich, in welchem sich das Vorzeichen ihrer Krümmung nicht ändert. Geben Sie eine eindeutige Darstellung der Kurve, indem Sie anstelle der Koordinaten S und U die Steigung $T = dU/dS$ sowie den U -Achsenabschnitt F der Tangente an jeden Kurvenpunkt als unabhängige Variable verwenden. Die Funktion $F(T)$ wird als Legendre-Transformierte von $U(S)$ bezeichnet. Auflösen der (obigen) Beziehung $T = T(S)$ nach S definiert eine Funktion $S = S(T)$. Zeigen Sie, dass die vollständigen Differentiale von $U(S)$ und $F(T)$ durch

$$dU(S) = T(S)dS \quad \text{und} \quad dF(T) = -S(T)dT$$

gegeben sind.

Lösung:

$U = U(S)$, Steigung

$$T = \frac{\partial U}{\partial S} \Rightarrow S = S(T) \quad \boxed{dU(S) = \frac{\partial U}{\partial S} dS = T(S)dS}$$

$$F = F(T) = U(S(T)) - S(T)T,$$

$$dF(T) = \left[\overbrace{\frac{\partial U}{\partial S}}^T \frac{\partial S}{\partial T} - \frac{\partial S}{\partial T} T - S(T) \right] dT \quad \Rightarrow \quad \boxed{dF(T) = -S(T)dT}$$

Gegeben sei nun eine Fläche $U(S, V)$ mit positiver Steigung bezüglich S , negativer Steigung bezüglich V und unveränderlichem Vorzeichen der Krümmung. Führen Sie jeweils eine Legendre-Transformation für konstant gehaltenes V bzw. für konstant gehaltenes

S durch. Die Steigungen seien durch $T = \partial U / \partial S|_V$ sowie $-P = \partial U / \partial V|_S$ gegeben. Auflösen von $T(S, V)$ nach S und $P(S, V)$ nach V definiert Funktionen $S(T, V)$ und $V(S, P)$. Bestimmen Sie analog zu oben die vollständigen Differentiale der Legendre-transformierten $F(T, V)$ und $H(S, P)$.

Lösung:

Die Funktionen $U(S, V)$, $F(T, V)$ und $H(S, P)$ entsprechen der inneren Energie, der freien Energie und der Enthalpie.

$$U(S, V), \quad T = \left. \frac{\partial U(S, V)}{\partial S} \right|_V \Rightarrow S(T, V)$$

$$-P = \left. \frac{\partial U(S, V)}{\partial V} \right|_S \Rightarrow V(S, P)$$

$$dU(S, V) = T(S, V)dS - P(S, V)dV \quad \text{Innere Energie}$$

analog zu a):

$$F(T, V) = U(S(T, V), V) - S(T, V)T \quad \text{Freie Energie,}$$

$$dF(T, V) = -S(T, V)dT - P(S, (T, V), V)dV$$

$$H(S, P) = U(S, V(S, P)) + V(S, P)P \quad \text{Enthalpie,}$$

$$dH(S, P) = T(S, V(S, P))dS + V(S, P)dP$$

4. Integrierbarkeit und vollständige Differentiale (5 + 5 = 10 Punkte)

(a) Gegeben sei eine Differentialform im \mathbb{R}^2 , $\omega = f(x, y)dx + g(x, y)dy$. Zeigen Sie: Wenn ω ein vollständiges Differential ist, so gilt:

$$\left(\frac{\partial f(x, y)}{\partial y} \right)_x = \left(\frac{\partial g(x, y)}{\partial x} \right)_y \quad (3)$$

Lösung: Sei $h(x, y)$ eine Funktion mit dem totalen Differential $dh = \omega$. Folglich gilt

$$f(x, y) = \frac{\partial h}{\partial x}(x, y), \quad g(x, y) = \frac{\partial h}{\partial y}(x, y).$$

Daraus folgt

$$\frac{\partial f}{\partial y} = \frac{\partial}{\partial y} \frac{\partial h}{\partial x} = \frac{\partial}{\partial x} \frac{\partial h}{\partial y} = \frac{\partial g}{\partial x}.$$

Mathematisch: jede exakte Form ist geschlossen, $d\omega = ddh = 0$.

(b) Zeigen Sie nun die umgekehrte Richtung: gilt Gleichung (3), so ist ω ein vollständiges Differential.

Lösung: Sei nun $\partial_y f = \partial_x g$. Wir zeigen, dass $\oint \omega = 0$ für alle geschlossenen Integrationswege ist:

$$\oint_C \omega = \oint_{\partial A} \omega \stackrel{\text{Stokes}}{=} \int_A d\omega = - \int_A \left(\frac{\partial f}{\partial y} - \frac{\partial g}{\partial x} \right) dx \wedge dy \stackrel{\text{Gl. (3)}}{=} 0.$$

Dabei haben wir den Integrationsweg C mit dem Rand ∂A einer Fläche A identifiziert und beim Auswerten von $d\omega$ verwendet, dass $dx \wedge dx = dy \wedge dy = 0$ und $dy \wedge dx = -dx \wedge dy$:

$$\begin{aligned} d\omega &= (df) \wedge dx + (dg) \wedge dy \\ &= \frac{\partial f}{\partial x} dx \wedge dx + \frac{\partial f}{\partial y} dy \wedge dx + \frac{\partial g}{\partial x} dx \wedge dy + \frac{\partial g}{\partial y} dy \wedge dy \\ &= -\frac{\partial f}{\partial y} dx \wedge dy + \frac{\partial g}{\partial x} dx \wedge dy \end{aligned}$$

Nun lässt sich eine Stammfunktion h konstruieren durch $h(0,0) = 0$ (willkürliche Wahl der Integrationskonstante) und $h(x,y) = \int_{(0,0)}^{(x,y)} \omega$ entlang eines beliebigen Weges.

Bemerkung 1: Wir arbeiten hier im \mathbb{R}^2 . Auf einer allgemeinen differenzierbaren Mannigfaltigkeit existiert die Stammfunktion ggf. nur lokal, d.h. ω ist nicht notwendig exakt.

Bemerkung 2: Oben wurde der allgemeine Satz von Stokes verwendet, der in n Dimensionen gültig ist. Für den zweidimensionalen Fall, wie in dieser Aufgabe, kann man auch die aus der Elektrodynamik bekannte Variante verwenden:

$$\oint_{C=\partial A} \vec{v}(x,y) \cdot d\vec{s} = \int_A \text{rot} \vec{v} \cdot d\vec{A},$$

wobei das Vektorfeld hier die Komponenten $v_x(x,y) = f(x,y)$, $v_y(x,y) = g(x,y)$, $v_z = 0$ hat, $d\vec{s}$ das infinitesimale Element entlang des Weges C ist, und das Flächenelement $dA = dx dy$ senkrecht zur Fläche steht. Also erhält man wieder

$$\text{rot} \vec{v} \cdot d\vec{A} = \left(\frac{\partial g}{\partial x} - \frac{\partial f}{\partial y} \right) dx dy.$$

Diese Lösung erfordert keine Kenntnisse über Differentialformen. Die allgemeine Lösung ist hingegen auch auf thermodynamische Differentiale von beliebig vielen Variablen anwendbar.

- (c) **(15 Bonuspunkte)** Im Fließbach wird zum vollständigen Differential erläutert: „Die Differenzierbarkeit einer Funktion zweier Variabler ist gleichbedeutend mit jeweils einer der folgenden Aussagen: [...] (ii) Die partiellen Ableitungen existieren und sind stetig.“ Beweisen Sie, dass diese Äquivalenz streng genommen falsch ist. Betrachten Sie hierfür die Funktion $f : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$,

$$f(x,y) = (x^2 + y^2) \sin [(x^2 + y^2)^{-1}]$$

(an $(0,0)$ stetig fortgesetzt) und untersuchen Sie jeweils am Koordinatenursprung die Differenzierbarkeit sowie die Existenz und Stetigkeit der partiellen Ableitungen. *Bemerkung: Korrekt ist, dass aus der Existenz und Stetigkeit der partiellen Ableitungen die (totale) Differenzierbarkeit folgt. Die Umkehrung gilt hingegen nicht immer. Für physikalisch relevante Fälle ist dies aber i.d.R. bedeutungslos.*

Lösung: Die partielle Ableitung nach x lautet

$$\frac{\partial f}{\partial x}(x,y) = 2x \sin \left(\frac{1}{x^2 + y^2} \right) - \frac{2x}{x^2 + y^2} \cos \left(\frac{1}{x^2 + y^2} \right) \quad \text{wenn } x^2 + y^2 \neq 0$$

und

$$\frac{\partial f}{\partial x}(0,0) := \lim_{h \rightarrow 0} \frac{f(h,0) - f(0,0)}{h} = \lim_{h \rightarrow 0} \frac{h^2 \sin(h^{-2})}{h} = 0.$$

Analog für $\partial_y f$. Die partiellen Ableitungen existieren also auf dem ganzen \mathbb{R}^2 . Allerdings sind $\partial_x f$ und $\partial_y f$ nicht stetig am Ursprung. Betrachte z.B. $\partial_x f$ an den Punkten $(x_n, y_n) = (\sqrt{1/2\pi n}, 0) \xrightarrow{n \rightarrow \infty} (0,0)$:

$$\lim_{n \rightarrow \infty} \frac{\partial f}{\partial x}(x_n, y_n) = - \lim_{n \rightarrow \infty} 2\sqrt{2\pi n} \cos(2\pi n) = -\infty \neq f'(0)$$

Nun untersuchen wir das Differential am Ursprung, $df_0 : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$ linear. Sofern df_0 existiert, muss im Einklang mit den partiellen Ableitungen gelten $df_0 = 0$. Gemäß der Definition ist dies die Ableitung, wenn in

$$f(x, y) = f(0,0) + df_0(x, y) + R(x, y) \quad (4)$$

das Restglied R der Eigenschaft

$$\frac{R(x, y)}{\sqrt{x^2 + y^2}} \rightarrow 0 \quad \text{wenn } (x, y) \rightarrow (0,0)$$

genügt. Offenbar gilt $R = f$, da $f(0,0) = 0$, $df_0 = 0$. Wir setzen $r = \sqrt{x^2 + y^2}$ und finden

$$\frac{R(x, y)}{r} = r \sin(r^{-2}) \xrightarrow{r \rightarrow 0} 0$$

Also ist f differenzierbar an $(0,0)$, obwohl die partiellen Ableitungen dort unstetig sind.

5. Funktionaldeterminantenkalkül:

(8 + 5 + 10 = 23 Punkte)

Gegeben seien die Funktionen $u(x, y)$ und $v(x, y)$ der unabhängigen Variablen x und y . Als Funktionaldeterminante (Jacobi-Determinante) bezeichnet man das Gebilde

$$\frac{\partial(u, v)}{\partial(x, y)} = \det \begin{pmatrix} \frac{\partial u}{\partial x} \Big|_y & \frac{\partial u}{\partial y} \Big|_x \\ \frac{\partial v}{\partial x} \Big|_y & \frac{\partial v}{\partial y} \Big|_x \end{pmatrix}.$$

(a) Zeigen Sie, dass folgende Relationen gelten:

$$\frac{\partial(u, y)}{\partial(x, y)} = \frac{\partial u}{\partial x} \Big|_y, \quad \frac{\partial(x, v)}{\partial(x, y)} = \frac{\partial v}{\partial y} \Big|_x, \quad (5)$$

$$\frac{\partial(u, v)}{\partial(x, y)} = - \frac{\partial(v, u)}{\partial(x, y)} = - \frac{\partial(u, v)}{\partial(y, x)}, \quad (6)$$

$$\frac{\partial(u, v)}{\partial(x, y)} = \frac{\partial(u, v)}{\partial(s, t)} \frac{\partial(s, t)}{\partial(x, y)} = \frac{\partial(u, v)}{\partial(s, t)} \left[\frac{\partial(x, y)}{\partial(s, t)} \right]^{-1}. \quad (7)$$

Lösung:

$$\frac{\partial(u, v)}{\partial(x, y)} = \frac{\partial u}{\partial x} \Big|_y \frac{\partial v}{\partial y} \Big|_x - \frac{\partial u}{\partial y} \Big|_x \frac{\partial v}{\partial x} \Big|_y \quad \text{Def. der Determinante}$$

$$v(x, y) = y \quad \Rightarrow \quad \left. \frac{\partial v}{\partial y} \right|_x = 1, \quad \left. \frac{\partial v}{\partial x} \right|_y = 0 \quad \Rightarrow \quad \frac{\partial(u, v)}{\partial(x, y)} = \left. \frac{\partial u}{\partial x} \right|_y$$

$$u(x, y) = x \quad \Rightarrow \quad \text{analog} \quad \frac{\partial(u, v)}{\partial(x, y)} = \left. \frac{\partial u}{\partial y} \right|_x$$

Die Beziehung

$$\frac{\partial(u, v)}{\partial(x, y)} = -\frac{\partial(v, u)}{\partial(x, y)} = -\frac{\partial(u, v)}{\partial(y, x)}$$

folgt trivial aus Determinanteneigenschaft (Vertauschen von $u \leftrightarrow v$ oder $x \leftrightarrow y$ vertauscht Vorzeichen)

Nun stellen wir die Funktionen $u(s, t)$ and $v(s, t)$ mit Variablen $s = s(x, y)$, $t = t(x, y)$ vor. Dann haben wir

$$\left. \frac{\partial u}{\partial x} \right|_y \equiv \left. \frac{\partial u(s(x, y), t(x, y))}{\partial x} \right|_y = \left. \frac{\partial u}{\partial s} \right|_t \left. \frac{\partial s}{\partial x} \right|_y + \left. \frac{\partial u}{\partial t} \right|_s \left. \frac{\partial t}{\partial x} \right|_y \quad (8)$$

und analog für $\partial u/\partial y$, $\partial v/\partial x$ and $\partial v/\partial y$.

Auf diese Weise erhält man die Kettenregel für Jacobi-Matrizen:

$$\begin{pmatrix} \left. \frac{\partial u}{\partial x} \right|_y & \left. \frac{\partial u}{\partial y} \right|_x \\ \left. \frac{\partial v}{\partial x} \right|_y & \left. \frac{\partial v}{\partial y} \right|_x \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \left. \frac{\partial u}{\partial s} \right|_t & \left. \frac{\partial u}{\partial t} \right|_s \\ \left. \frac{\partial v}{\partial s} \right|_t & \left. \frac{\partial v}{\partial t} \right|_s \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \left. \frac{\partial s}{\partial x} \right|_y & \left. \frac{\partial s}{\partial y} \right|_x \\ \left. \frac{\partial t}{\partial x} \right|_y & \left. \frac{\partial t}{\partial y} \right|_x \end{pmatrix}. \quad (9)$$

Es folgt daraus:

$$\begin{aligned} \frac{\partial(u, v)}{\partial(x, y)} &= \frac{\partial(u(s(x, y), t(x, y)), v(s(x, y), t(x, y)))}{\partial(x, y)} \\ &= \begin{pmatrix} \left. \frac{\partial u}{\partial s} \right|_t & \left. \frac{\partial u}{\partial t} \right|_s \\ \left. \frac{\partial v}{\partial s} \right|_t & \left. \frac{\partial v}{\partial t} \right|_s \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \left. \frac{\partial s}{\partial x} \right|_y & \left. \frac{\partial s}{\partial y} \right|_x \\ \left. \frac{\partial t}{\partial x} \right|_y & \left. \frac{\partial t}{\partial y} \right|_x \end{pmatrix} \\ &= \begin{pmatrix} \left. \frac{\partial u}{\partial s} \right|_t & \left. \frac{\partial v}{\partial s} \right|_t \\ \left. \frac{\partial u}{\partial t} \right|_s & \left. \frac{\partial v}{\partial t} \right|_s \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \left. \frac{\partial s}{\partial x} \right|_y & \left. \frac{\partial t}{\partial x} \right|_y \\ \left. \frac{\partial s}{\partial y} \right|_x & \left. \frac{\partial t}{\partial y} \right|_x \end{pmatrix} \\ &= \frac{\partial(u, v)}{\partial(s, t)} \frac{\partial(s, t)}{\partial(x, y)}. \end{aligned} \quad (10)$$

Durch Umbenennen von $x, y \rightarrow s, t$ und $s, t \rightarrow x, y$ folgt

$$\frac{\partial(u, v)}{\partial(s, t)} = \frac{\partial(u, v)}{\partial(x, y)} \frac{\partial(x, y)}{\partial(s, t)} \xrightarrow{\text{auflösen}} \frac{\partial(u, v)}{\partial(x, y)} = \frac{\partial(u, v)}{\partial(s, t)} \left[\frac{\partial(x, y)}{\partial(s, t)} \right]^{-1}$$

(b) Es sei nun ein funktionaler Zusammenhang zwischen x und y durch

$$\phi(x, y) = \text{const}$$

gegeben, der eine Abhängigkeit $y = y(x)$ herstellt. Zeigen Sie, dass dann gilt:

$$\frac{\partial x}{\partial y}\Big|_{\phi} = \left(\frac{\partial y}{\partial x}\Big|_{\phi}\right)^{-1}, \quad \frac{\partial y}{\partial x}\Big|_{\phi} = -\frac{\partial \phi}{\partial x}\Big|_y \left(\frac{\partial \phi}{\partial y}\Big|_x\right)^{-1}. \quad (11)$$

Lösung:

Die erste Relation spiegelt einfach den Satz der lokalen Umkehrbarkeit aus Analysis wieder. Z.B. so: Sei $\phi(x, y) = \text{const.}$, also $x(y)$. Dann ist das Differential

$$dx(y) = \frac{\partial x}{\partial y} dy.$$

Andererseits ist aber

$$dy(x) = \frac{\partial y}{\partial x} dx.$$

Einsetzen liefert dann

$$dx = \frac{\partial x}{\partial y} \frac{\partial y}{\partial x} dx,$$

also

$$1 = \frac{\partial x}{\partial y} \frac{\partial y}{\partial x}.$$

Und daraus folgt schließlich

$$\frac{\partial x}{\partial y} = \left(\frac{\partial y}{\partial x}\right)^{-1}.$$

Da wir ja von Anfang an $\phi = \text{const.}$ angenommen haben, dürfen wir auch noch bei beiden partiellen Ableitungen die ϕ 's dazuschreiben und erhalten das gesuchte Resultat:

$$\frac{\partial y}{\partial x}\Big|_{\phi} = \frac{\partial(y, \phi)}{\partial(x, \phi)} = \frac{\partial(y, \phi)}{\partial(y, x)} \frac{\partial(y, x)}{\partial(x, \phi)} = -\frac{\partial \phi}{\partial x}\Big|_y \left[\frac{\partial(x, \phi)}{\partial(x, y)}\right]^{-1} = -\frac{\partial \phi}{\partial x}\Big|_y \left(\frac{\partial \phi}{\partial y}\Big|_x\right)^{-1}$$

Hier wird $\phi = \phi(x, y) = \text{const.}$ als unabhängige Variable aufgefasst, d. h. $y = y(x, \phi)$.

(c) Betrachten Sie nun die drei Variablen x , y und z , die durch die Bedingung

$$F(x, y, z) = 0$$

miteinander in Zusammenhang stehen. Durch Auflösen der Gleichung $F = 0$ nach x , y und z erhalten wir die drei Funktionen $x(y, z)$, $y(x, z)$ und $z(x, y)$. Nehmen Sie weiter an, dass es einen funktionalen Zusammenhang $w = w(x, y)$ gibt. Zeigen Sie, dass die Ableitungen der Funktionen folgende Relationen erfüllen:

$$\frac{\partial y}{\partial x}\Big|_z \frac{\partial z}{\partial y}\Big|_x \frac{\partial x}{\partial z}\Big|_y = -1, \quad (12)$$

$$\frac{\partial x}{\partial w}\Big|_z = \frac{\partial x}{\partial y}\Big|_z \frac{\partial y}{\partial w}\Big|_z, \quad (13)$$

$$\frac{\partial x}{\partial y}\Big|_z = \frac{\partial x}{\partial w}\Big|_w + \frac{\partial x}{\partial w}\Big|_y \frac{\partial w}{\partial y}\Big|_z. \quad (14)$$

Lösung:

Wir betrachten x und z als unabhängige Variable, so dass $y = y(x, z)$. Das erfolgt durch Auflösen von $F(x, y, z) = 0$ nach y . Das Differential für y ist dann

$$dy = \left. \frac{\partial y}{\partial x} \right|_z dx + \left. \frac{\partial y}{\partial z} \right|_x dz$$

$$\begin{aligned} \left. \frac{\partial y}{\partial x} \right|_z \left. \frac{\partial z}{\partial y} \right|_x \left. \frac{\partial x}{\partial z} \right|_y &= \frac{\partial(y, z)}{\partial(x, z)} \frac{\partial(z, x)}{\partial(y, x)} \frac{\partial(x, y)}{\partial(z, y)} = -\frac{\partial(y, z)}{\partial(x, z)} \frac{\partial(x, z)}{\partial(y, x)} \frac{\partial(x, y)}{\partial(z, y)} \\ &= -\frac{\partial(y, z)}{\partial(y, x)} \frac{\partial(x, y)}{\partial(z, y)} = \frac{\partial(y, z)}{\partial(y, x)} \frac{\partial(y, x)}{\partial(z, y)} = \frac{\partial(y, z)}{\partial(z, y)} = -1. \end{aligned} \quad (15)$$

Weiterhin ist $w = w(x, y)$, also

$$dw = \left. \frac{\partial w}{\partial x} \right|_y dx + \left. \frac{\partial w}{\partial y} \right|_x dy.$$

Wir substituieren $y(x, z)$ für y in $w(x, y)$, und erhalten als Differential für $w(x, z)$:

$$dw = \left. \frac{\partial w}{\partial y} \right|_x \left. \frac{\partial y}{\partial z} \right|_x dz + \left(\left. \frac{\partial w}{\partial x} \right|_y + \left. \frac{\partial w}{\partial y} \right|_x \left. \frac{\partial y}{\partial x} \right|_z \right) dx.$$

Daraus folgt

$$\left. \frac{\partial w}{\partial x} \right|_z = \left. \frac{\partial w}{\partial x} \right|_y + \left. \frac{\partial w}{\partial y} \right|_x \left. \frac{\partial y}{\partial x} \right|_z. \quad (16)$$

Analog erhalten wir aus dem Differential für $w(x(y, z), y)$:

$$\left. \frac{\partial w}{\partial y} \right|_z = \left. \frac{\partial w}{\partial y} \right|_x + \left. \frac{\partial w}{\partial x} \right|_y \left. \frac{\partial x}{\partial y} \right|_z. \quad (17)$$

Wir eliminieren $\partial w / \partial y|_x$ (d.h. Gl. (17) in Gl. (16) einsetzen), und erhalten

$$\left. \frac{\partial w}{\partial x} \right|_z = \left. \frac{\partial w}{\partial y} \right|_z \left. \frac{\partial y}{\partial x} \right|_z.$$

Wir lösen nun $w = w(x, y)$ nach x auf, betrachten also x als Funktion von y und w , d.h. $x = x(y, w)$. Wir erhalten

$$dx = \left. \frac{\partial x}{\partial y} \right|_w dy + \left. \frac{\partial x}{\partial w} \right|_y dw$$

Die Gleichung $F(x, y, z) = 0$ lösen wir nach x auf, betrachten also x als Funktion von y und z , und erhalten daraus $w = w(x(y, z), y)$. Das Differential für $w(y, z)$ ist

$$dw = \left. \frac{\partial w}{\partial y} \right|_z dy + \left. \frac{\partial w}{\partial z} \right|_y dz.$$

Wir substituieren dies in die Gleichung für dx und erhalten schließlich

$$\left. \frac{\partial x}{\partial y} \right|_z = \left. \frac{\partial x}{\partial y} \right|_w + \left. \frac{\partial x}{\partial w} \right|_y \left. \frac{\partial w}{\partial y} \right|_z.$$