

## Vorlesungsskript

Modulbeschreibung 3MI-MATHE-10	5 - 8
Umformungsregeln – Aussagenlogik	9
Rechenregeln – Mengenlehre	10
Wichtige mathematische Zusammenhänge	11 - 12
<b>1. Grundlagen</b>	<b>13</b>
1.1 Mengenlehre und mathematische Logik	13
1.1.1 Mengen und Mengenoperationen	13
1.1.2 Grundbegriffe der Logik	14
<b>1.2 Reelle Zahlen</b>	<b>16</b>
1.2.1 Rechenoperationen	16
1.2.2 Algebraische Gleichungen	18
1.2.3 Potenzen, Wurzeln, Logarithmen	19
<b>1.3 Funktionen</b>	<b>21</b>
1.3.1 Definition und Darstellung	21
1.3.2 Allgemeine Funktionseigenschaften	22
1.3.3 Umkehrfunktionen	23
1.3.4 Elementare Funktionen	24
1.3.5 Rationale Funktionen	26
1.3.6 Polarkoordinaten	27
<b>2. Differenzial- und Integralrechnung für Funktionen einer Variablen</b>	<b>29</b>
<b>2.1 Grenzwerte und Stetigkeit</b>	<b>29</b>
2.1.1 Unendliche Zahlenfolgen	29
2.1.2 Grenzwert einer Funktion	30
2.1.3 Stetigkeit von Funktionen	31
2.1.4 Eigenschaften stetiger Funktionen	32
<b>2.2 Die Ableitung einer Funktion</b>	<b>34</b>
2.2.1 Definition	34
2.2.2 Ableitungsregeln	35
2.2.3 Das Differenzial und höhere Ableitungen	32

<b>2.3</b>	<b>Anwendungen der Differenzialrechnung</b>	37
2.3.1	Untersuchung von Funktionen	37
2.3.2	Unbestimmte Ausdrücke (unbestimmte Formen)	40
2.3.3	Kurvendiskussion	40
2.3.4	Die Taylorsche Formel	40
2.3.5	Näherungsweise Lösung einer Gleichung	41
2.3.6	Splines	44
<b>2.4</b>	<b>Integration</b>	44
2.4.1	Bestimmte und unbestimmte Integrale	44
2.4.2	Integrationsmethoden	46
2.4.3	Integration rationaler Funktionen	47
2.4.4	Uneigentliche Integrale	50
<b>2.5</b>	<b>Anwendungen der Integration</b>	51
2.5.1	Einige Anwendungen	51
2.5.2	Numerische Integrationsmethoden	53
<b>3.</b>	<b>Lineare Algebra und Geometrie</b>	55
<b>3.1</b>	<b>Matrizen und Determinanten</b>	55
3.1.1	Definition und Spezialfälle von Matrizen	55
3.1.2	Rechenoperationen für Matrizen	56
3.1.3	Determinanten	57
3.1.4	Inverse Matrizen	58
<b>3.2</b>	<b>Lineare Gleichungssysteme</b>	58
3.2.1	Vorbetrachtungen	58
3.2.2	Der Gaußsche Algorithmus	60
3.2.3	Lösungsverhalten eines linearen Gleichungssystems	61
<b>3.3</b>	<b>Vektorrechnung und analytische Geometrie</b>	61
3.3.1	Darstellung von Vektoren	61
3.3.2	Vektorraum und lineare Abhängigkeit	62
3.3.3	Operationen mit Vektoren	62
3.3.4	Kartesische Koordinatentransformation	66
3.3.5	Geraden und Ebenen	67
3.3.6	Kurven und Flächen 2.Ordnung	68

3.3.7	Vektorielle und analytische Geometrie der Ebene und des Raumes	70
3.3.7.1	Wiederholung Zahlen und Körper	70
3.3.7.2	Wiederholung Vektoren und Vektorräume	72
3.3.7.3	Gruppen	74
3.3.7.4	Euklidischer Vektorraum	74
3.3.8	Komplexe Zahlen	75
3.3.9	Lösung linearer Gleichungssysteme (Austauschverfahren)	76
<b>4.</b>	<b>Differenzial- und Integralrechnung für Funktionen mehrerer Variabler</b>	<b>91</b>
<b>4.1</b>	<b>Partielle Differenziation</b>	<b>91</b>
4.1.1	Funktionen mehrerer Variabler	91
4.1.2	Grenzwert und Stetigkeit	92
4.1.3	Partielle Ableitungen	93
4.1.4	Das vollständige Differenzial einer Funktion	94
4.1.5	Kettenregel für Funktionen mehrerer Variabler	95
<b>4.2</b>	<b>Anwendungen der partiellen Differenziation</b>	<b>96</b>
4.2.1	Das Fehlerfortpflanzungsgesetz	96
4.2.2	Grundlagen der Vektoranalysis	97
4.2.3	Die Taylorsche Formel	99
<b>4.3</b>	<b>Extremwertaufgaben</b>	<b>99</b>
4.3.1	Relative Extremwerte (ohne Nebenbedingungen)	99
4.3.2	Extremwertaufgaben mit Nebenbedingungen	100
4.3.3	Methode der kleinsten Quadrate (MKQ)	101
<b>4.4</b>	<b>Integration für Funktionen mehrerer Variabler</b>	<b>102</b>
4.4.1	Doppelintegrale	102
4.4.2	Dreifachintegrale	104
<b>5.</b>	<b>Spezielle Kapitel</b>	<b>106</b>
<b>5.1</b>	<b>Unendliche Reihen</b>	<b>106</b>
5.1.1	Zahlenreihen	106
5.1.2	Potenzreihen	108
5.1.3	Fourierreihen	109

<b>5.2</b>	<b>Gewöhnliche Differenzialgleichungen</b>	112
5.2.1	Definition und Lösungsbegriff	112
5.2.2	Differenzialgleichungen 1.Ordnung	112
5.2.3	Lineare Differenzialgleichungen 1.Ordnung	114
5.2.4	Lineare Differenzialgleichungen 2.Ordnung mit konstanten Koeffizienten	115
<b>5.3</b>	<b>Einführung in die lineare Optimierung</b>	116
<b>5.4</b>	<b>Kombinatorik</b>	117
<b>5.5</b>	<b>Rechnen mit Kongruenzen</b>	118 - 125

# **Modulhandbuch für den Studiengang**

Informationstechnologie

**mit den Studienrichtungen**

Informationstechnik und  
Medieninformatik

**an der  
Berufsakademie Sachsen  
Staatliche Studienakademie  
Dresden**

## Algebra/Analysis

### **Zusammenfassung:**

Ziel ist die Vermittlung von Grundkenntnissen mathematischen Arbeitens sowohl mit Methoden der Diskreten Mathematik als auch der Analysis, um ingenieurtechnische Aufgabenstellungen mathematisch formulieren und lösen zu können. Das Modul ist Voraussetzung für die Module „Naturwissenschaftliche Grundlagen“, „Bildverarbeitung und Druckvorstufe“ und „Angewandte Mathematik“ und unterstützt die Wissensvermittlung in weiteren Modulen.

### **Modulcode**

3MI-MATHE-10

### **Modultyp**

Pflichtmodul

### **Belegung gemäß Studienablaufplan**

1. Semester

### **Dauer**

1 Semester

### **Credits**

6

### **Verwendbarkeit**

Studiengang Informationstechnologie

### **Zulassungsvoraussetzungen für die Modulprüfung**

Laut aktueller Prüfungsordnung

### **Voraussetzungen für die Teilnahme am Modul**

Keine

### **Lerninhalte**

- Grundlagen von Logik und Mengenlehre
- Zahlenbereiche (insbes. komplexe Zahlen und Zahlenkongruenzen)
- Algebraische Strukturen
- Vektorräume
- Matrizen und Determinanten
- Allgemeine lineare Gleichungssysteme
- Unendliche Folgen und Reihen
- Stetige Funktionen
- Infinitesimalrechnung ein- und mehrstelliger Funktionen
- Differenzialgleichungen

### **Lernergebnisse**

#### **Wissen und Verstehen**

#### Wissensverbreiterung

Die Studierenden lernen die „Sprache der Mathematik“ (Logik und Mengenlehre) und können diese verstehen. Sie erlernen effiziente Algorithmen zur Lösung linearer Gleichungssysteme und können weitere Aufgabenstellungen der Linearen Algebra lösen.

Wissensvertiefung

Die Studierenden erhalten einen Überblick über die Struktur der Zahlenbereiche. Ferner wird ein Grundverständnis für die Vielfalt weiterer algebraischer Strukturen vermittelt. Sie verstehen die theoretischen Grundlagen zur Lösung linearer Gleichungssysteme (mögliche Lösungsfälle und deren Charakterisierung). Nach einem Einblick in die Theorie der Differenzialgleichungen sind sie in der Lage, selbständig einfache Probleme der Modellierung dynamischer Vorgänge zu lösen

**Können/Kompetenz**

Instrumentale Kompetenz

Die Studierenden können mathematische Modelle zur Lösung von informationstechnischen Aufgaben anwenden. Sie erwerben rechnerische Fertigkeiten, insbesondere in informatikrelevanten Zahlenbereichen und beim Lösen von linearen Gleichungssystemen.

Systemische Kompetenz

Sie entwickeln die Fähigkeit, formal ausgedrückte Sachverhalte anschaulich zu interpretieren und umgekehrt konkrete Situationen formal zu beschreiben. Die Studierenden sind befähigt, naturwissenschaftliche oder technische Problemstellungen adäquat zu modellieren und mathematisch zu behandeln. Der der Diskreten Mathematik innewohnende hohe Abstraktionsgrad erleichtert ihnen die Analyse von praktischen Problemstellungen und die Entwicklung klar strukturierter Lösungen im Rahmen der Software-Entwicklung.

Kommunikative Kompetenz

Die Studierenden können gewonnene Ergebnisse interpretieren und diese für eine sachgerechte Argumentation und Entscheidungsfindung nutzen.

**Lehr- und Lernformen/Workload**

Lehr- und Lernformen	Workload (h)
<b>Präsenzveranstaltungen</b>	<i>entspricht 7,5 SWS</i>
Vorlesung/Seminar	88
Prüfungsleistung	2
<b>Eigenverantwortliches Lernen</b>	
Selbststudium	90
<b>Workload Gesamt</b>	<b>180</b>

**Prüfungsleistungen (PL)**

Art der PL	Dauer (min)	Umfang (Seiten)	Prüfungszeitraum	Gewichtung (%)
Klausurarbeit	120		Studienbegleitend im 1. Semester	100

**Modulverantwortlicher**

Herr Prof. Dr. rer. nat. Gembris

E-Mail: [daniel.gembris@ba-dresden.de](mailto:daniel.gembris@ba-dresden.de)

**Unterrichtssprache**

Deutsch

### Angebotsfrequenz

Jährlich (Wintersemester)

### Medien/Arbeitsmaterialien

Aufgaben- und Foliensammlung; Formelsammlung; Übungsbeispiele des Lehrbeauftragten

### Literatur

#### *Basisliteratur (prüfungsrelevant)*

Ausgewählte Kapitel aus:

W. STRUCKMANN, D. WÄTJEN: Mathematik für Informatiker, Spektrum-Verlag, aktuelle Auflage

W. DÖRFLER, W. PESCHEK: Einführung in die Mathematik für Informatiker. Carl Hanser Verlag  
München Wien, aktuelle Auflage

#### *Vertiefende Literatur*

BRONSTEIN et al.: Taschenbuch der Mathematik, Verlag Harri Deutsch, 2008, aktuelle Auflage

BURG/HAF/WILLE (2008): Höhere Mathematik für Ingenieure, Bd. I., Teubner-Verlag, 2008, aktuelle Auflage

BURG/HAF/WILLE (2008): Höhere Mathematik für Ingenieure, Bd. II, Teubner-Verlag, 2008, aktuelle Auflage

BURG/HAF/WILLE (2007): Höhere Mathematik für Ingenieure, Bd. III., Teubner-Verlag, 2007, aktuelle Auflage



# Umformungsregeln der Aussagenlogik

## Hinweise:

1.  $\mathbf{p \wedge q}$  wird als  $\mathbf{p \cdot q}$  oder kurz  $\mathbf{pq}$  geschrieben.
2.  $\mathbf{W}$  entspricht  $\mathbf{1}$ ,  $\mathbf{F}$  entspricht  $\mathbf{0}$ .
3.  $\mathbf{\equiv}$  wird als  $\mathbf{=}$  geschrieben.
4. Für  $\mathbf{p, q, r}$  können auch beliebige andere Variablen oder selbst wieder logische Ausdrücke stehen.
5. Negation von  $\mathbf{p} = \overline{\mathbf{p}} = \neg \mathbf{p}$

1.  $\overline{\mathbf{0}} = \mathbf{1} \quad \overline{\mathbf{1}} = \mathbf{0}$

2.  $\overline{\overline{\mathbf{p}}} = \mathbf{p}$

3.  $\mathbf{p \wedge 0 = 0, \quad p \wedge 1 = p, \quad p \vee 1 = 1, \quad p \vee 0 = p}$   
 $\overline{\mathbf{p}} \wedge \mathbf{p} = \mathbf{0, \quad p \wedge p = p, \quad p \vee p = p, \quad \overline{\mathbf{p}} \vee \mathbf{p} = 1$

4. Kommutativgesetze:  $\mathbf{p \wedge q = q \wedge p} \quad \mathbf{p \vee q = q \vee p}$

5. Assoziativgesetze:

$$(\mathbf{p \wedge q}) \wedge \mathbf{r} = \mathbf{p \wedge (q \wedge r)} = \mathbf{p \wedge q \wedge r} \quad (\mathbf{p \vee q}) \vee \mathbf{r} = \mathbf{p \vee (q \vee r)} = \mathbf{p \vee q \vee r}$$

6. Distributivgesetze:

$$(\mathbf{p \vee q}) \wedge \mathbf{r} = (\mathbf{p \wedge r}) \vee (\mathbf{q \wedge r}) \quad (\mathbf{p \wedge q}) \vee \mathbf{r} = (\mathbf{p \vee r}) \wedge (\mathbf{q \vee r})$$

7. DE MORGANSche Regeln:

$$\overline{\mathbf{p \vee q}} = \overline{\mathbf{p}} \wedge \overline{\mathbf{q}} \quad \overline{\mathbf{p \wedge q}} = \overline{\mathbf{p}} \vee \overline{\mathbf{q}}$$

8. Weitere Regeln:

$$\mathbf{p \vee (p \wedge q)} = \mathbf{p} \quad \mathbf{p \wedge (p \vee q)} = \mathbf{p}$$

$$\mathbf{p \vee (\overline{\mathbf{p}} \wedge \mathbf{q})} = \mathbf{p \vee q} \quad \mathbf{p \wedge (\overline{\mathbf{p}} \vee \mathbf{q})} = \mathbf{p \wedge q}$$

$$(\mathbf{p \wedge \overline{\mathbf{q}}}) \vee (\mathbf{p \wedge q}) = \mathbf{p} \quad (\mathbf{p \vee \overline{\mathbf{q}}}) \wedge (\mathbf{p \vee q}) = \mathbf{p}$$

$$\mathbf{p \wedge (\overline{\mathbf{q}} \vee \mathbf{q})} = \mathbf{p} \quad \mathbf{p \vee (\overline{\mathbf{q}} \wedge \mathbf{q})} = \mathbf{p}$$

$$(\mathbf{p \wedge r}) \vee (\mathbf{q \wedge \overline{\mathbf{r}}}) \vee (\mathbf{p \wedge q}) = (\mathbf{p \wedge r}) \vee (\mathbf{q \wedge \overline{\mathbf{r}}})$$

$$(\mathbf{p \vee r}) \wedge (\mathbf{q \vee \overline{\mathbf{r}}}) \wedge (\mathbf{p \vee q}) = (\mathbf{p \vee r}) \wedge (\mathbf{q \vee \overline{\mathbf{r}}})$$

$$(\mathbf{p \vee \overline{\mathbf{r}}}) \wedge (\mathbf{q \vee r}) = (\mathbf{p \wedge r}) \vee (\mathbf{q \wedge \overline{\mathbf{r}}})$$

$$\mathbf{p \Rightarrow q} = \overline{\mathbf{p}} \vee \mathbf{q} \quad \mathbf{p \Leftrightarrow q} = (\mathbf{p \wedge q}) \vee (\overline{\mathbf{p}} \wedge \overline{\mathbf{q}}) = \mathbf{p \wedge \overline{\mathbf{q}}}$$

$$\mathbf{p \wedge q} = (\overline{\mathbf{p}} \wedge \mathbf{q}) \vee (\mathbf{p \wedge \overline{\mathbf{q}}}) = \mathbf{p \Leftrightarrow \overline{\mathbf{q}}}$$

## Rechenregeln der Mengenlehre

Für beliebige Mengen  $A, B, C, D$  gilt

1.  $\emptyset \subseteq A$
  2.  $A \subseteq A$
  3.  $(A \subseteq B) \wedge (B \subseteq A) \Leftrightarrow (A = B)$
  4.  $(A \subseteq B) \wedge (B \subseteq C) \Rightarrow (A \subseteq C)$
  5.  $A \cap A = A, \quad A \cup A = A$
  6. Kommutativgesetze:  
 $A \cap B = B \cap A, \quad A \cup B = B \cup A$
  7. Assoziativgesetze:  
 $(A \cap B) \cap C = A \cap (B \cap C) = A \cap B \cap C$   
 $(A \cup B) \cup C = A \cup (B \cup C) = A \cup B \cup C$
  8. Distributivgesetze:  
 $A \cap (B \cup C) = (A \cap B) \cup (A \cap C)$   
 $A \cup (B \cap C) = (A \cup B) \cap (A \cup C)$
  9.  $A \cap (A \cup B) = A, \quad A \cup (A \cap B) = A$
  10.  $A \cap \emptyset = \emptyset, \quad A \cup \emptyset = A$
  11.  $A \setminus A = \emptyset, \quad A \setminus \emptyset = A, \quad \emptyset \setminus A = \emptyset$
  12.  $A \setminus B \subseteq A$
  13.  $A \subseteq B \Leftrightarrow A \cup B = B \Leftrightarrow A \cap B = A \Leftrightarrow A \setminus B = \emptyset$
  14.  $A \subseteq A \cup B, \quad A \cap B \subseteq A, \quad A \setminus B \subseteq A$
  15.  $A \subseteq B \Rightarrow C \setminus B \subseteq C \setminus A$
  16.  $(A \setminus B) \setminus C = A \setminus (B \cup C), \quad A \setminus (B \setminus C) = (A \setminus B) \cup (A \cap C)$
  17.  $A \cup (B \setminus C) = (A \cup B) \setminus (C \setminus A), \quad A \cap (B \setminus C) = (A \cap B) \setminus (A \cap C)$
  18.  $(A \setminus B) \cap (C \setminus D) = (A \cap C) \setminus (B \cup D)$
- Sind  $A, B$  Teilmengen einer Menge  $M$ , so gilt ferner:
19.  $A \cap \bar{A} = \emptyset, \quad A \cup \bar{A} = M$
  20. DE MORGANsche Regeln:  $\overline{A \cap B} = \bar{A} \cup \bar{B}, \quad \overline{A \cup B} = \bar{A} \cap \bar{B}$

# Wichtige mathematische Zusammenhänge

## 1 Rechenregeln

- Kommutativgesetz  $x \circ y = y \circ x$
- Assoziativgesetz  $x \circ (y \circ z) = (x \circ y) \circ z$
- Distributivgesetz  $x \circ (y \star z) = (x \circ y) \star (x \circ z)$
- Bruch  $\frac{a}{b} + \frac{c}{d} = \frac{ad+bc}{bd}$
- Binom  $(x + y)^2 = x^2 + y^2 + 2xy$
- Binom  $x^2 - y^2 = (x - y)(x + y)$
- Potenz  $a^{-x} = \frac{1}{a^x}$
- Potenz  $a^x \cdot a^y = a^{x+y}$
- Potenz  $a^x \cdot b^x = (a \cdot b)^x$
- Potenz  $(x^y)^z = x^{y \cdot z}$
- Wurzel  $\sqrt{x} \cdot \sqrt{y} = \sqrt{x \cdot y}$
- Wurzel  $\sqrt[y]{x^a} = x^{a/y}$
- Wurzel  $\sqrt{x^2} = |x|$
- Logarithmus  $\log_c(a \cdot b) = \log_c(a) + \log_c(b)$
- Logarithmus  $\log_c(a^b) = b \cdot \log_c(a)$
- Logarithmus  $\log_b(a) = \frac{\log_c(a)}{\log_c(b)}$
- Trigonometrie  $\tan(x) = \frac{\sin(x)}{\cos(x)}$
- Trigonometrie  $1 = \sin^2(x) + \cos^2(x)$

## 2 Funktionsgraphen

- Definition:  $f: \mathbb{D} \rightarrow \mathbb{B}$ ,  $f: x \mapsto x^2$
- Verschiebung:  $f(x - c)$ ,  $f(x) + c$
- Skalierung:  $f(a \cdot x)$ ,  $a \cdot f(x)$
- Achsensymmetrisch:  $f(-x) = f(x)$
- Punktsymmetrisch:  $f(-x) = -f(x)$

- Monotonie  $y > x \implies f(y) > f(x)$
- Periodizität:  $f(x + p) = f(x)$
- Verkettung:  $h = f \circ g$ ,  $h(x) = f(g(x))$
- Nullstelle:  $f(x) = 0$
- Lokale Extrema:  $f'(x) = 0$ ,  $f''(x) \neq 0$

## 3 Gleichungen

- Polynom (Grad  $n$ ):  $p_n(x) = \sum_{i=0}^n a_i x^i$
- Linearfaktoren:  $p_n(x) = \sum_{i=0}^k (x - x_i)^{a_i}$ ,  $\sum_k a_i = n$
- $x^2 + px + q = 0 \implies x_{1,2} = -p/2 \pm \sqrt{p^2/4 - q}$
- Gebrochenrat. Fkt:  $f(x) = \frac{p_n(x)}{q_m(x)}$
- für  $n \geq m$  unecht gebrochen, sonst echt gebrochen
- Polynomdivision:  $\frac{x^3 - 2x^2 - 4x + 8}{x - 1} = x^2 - x - 5 + \frac{3}{x - 1}$
- Partialbruchzerlegung:  $\frac{x}{x^2 - 1} = \frac{1}{2} \cdot \frac{1}{x - 1} + \frac{1}{2} \cdot \frac{1}{x + 1}$

## 4 Ableiten und Integrieren

- $\int f(x) dx = F(x) + C$ ,  $\frac{dx}{dx} F(x) = f(x)$
- $\int_a^b f(x) dx = F(b) - F(a)$
- Summenregel:  $(f + g)' = f' + g'$
- Produktregel:  $(f \cdot g)' = f'g + fg'$
- Kettenregel:  $(f_1 \circ f_2)' = f_1' \cdot f_2'$
- Umkehrfunktion:  $(f^{-1})' \cdot f' = 1$
- Partielle Integration:  $\int (f \cdot g) dx = Fg - \int Fg' dx$
- Integration mit Substitution: Substitution ableiten und einsetzen

## 5 Mehrstellige Funktionen

- Definitionsbereich ist kartesisches Produkt
- Mengenschreibweise:  $\{x \in \mathbb{R} | x > 0\}$
- Mengenschreibweise:  $\mathbb{R} \setminus [0, \infty)$
- Mengenschreibweise:  $[0, \infty) \times (-2, 3]$
- partielle Ableitung:  $\frac{\partial f}{\partial x}(x, y) = f_x(x, y)$
- Tangente:  $t(x) = f(x_0) + (x - x_0)f'(x_0)$
- Tangentialebene:  $t(x, y) = f(x_0, y_0) + (x - x_0)f_x(x_0, y_0) + (y - y_0)f_y(x_0, y_0)$
- Satz von Schwarz:  $f_{xy} = f_{yx}$
- Extremwerte (1-stellig)  $f' = 0, f'' \neq 0$
- Extremwerte (2-stellig)  $f_x = f_y = 0$
- Extremwerte (2-stellig)  $f_{xx}f_{yy} - f_{xy}f_{yx} > 0$

## 6 Grenzwerte

- Grenzwert:  $\lim_{n \rightarrow \infty} 1/x = 0$
- Grenzwert:  $\lim_{n \rightarrow \infty} q^n = 0$  ( $|q| < 1$ )
- Grenzwert:  $\lim_{n \rightarrow \infty} \sqrt[n]{q} = 1$  ( $q > 0$ )
- Grenzwert:  $\lim_{n \rightarrow \infty} \sqrt[n]{n} = 1$
- GW-Satz:  $\lim(a_n + b_n) = \lim(a_n) + \lim(b_n)$
- GW-Satz:  $\lim(a_n \cdot b_n) = \lim(a_n) \cdot \lim(b_n)$
- GW-Satz:  $\lim(f(a_n)) = f(\lim(a_n))$  (f stetig)
- L'Hôpital:  $\lim \frac{f}{g} = \lim \frac{f'}{g'}$
- Arithmetische Reihe  $s_n = 1 + 4 + 7 + 10 + \dots$
- Arithmetische Reihe  $s_n = \sum_{i=1}^n i = \frac{n(n+1)}{2}$
- Geometrische Reihe  $s_n = 0,5 + 0,5^2 + 0,5^3 + \dots$
- Geometrische Reihe  $s_n = \sum_{i=1}^n q^i = q \frac{1-q^n}{1-q}$
- Quotientenkriterium  $\lim_{n \rightarrow \infty} |a_{n+1}/a_n| < 1$
- Wurzelkriterium  $\lim_{n \rightarrow \infty} \sqrt[n]{|a_n|} < 1$

## 7 Potenzreihen

- Potenzreihe:  $s_n = \sum_{i=0}^n a_i x^i$
- Konvergenzradius:  $R = 1/\lim_{n \rightarrow \infty} |\frac{a_{n+1}}{a_n}|$
- Taylorentwicklung:  $f(x) = \sum_{n=0}^{\infty} \frac{f^{(n)}(x_0)}{n!} (x - x_0)^n$
- Taylorentwicklung ist Näherung einer Funktion durch ein Polynom n-ten Grads
- Restgliedabschätzung:  $R_n(x) \leq \frac{|x-x_0|^{n+1}}{(n+1)!} \max_{\vartheta \in [x_0, x]} f^{(n+1)}(\vartheta)$
- Fourierreihe ist Entwicklung in ein Frequenzspektrum

## 8 Differentialgleichung

- Allgemeine Lösung  $y_A$  ist Funktionsschar
- Partikuläre Lösung  $y_P$  für Anfangsbedingungen
- Ordnung: höchste Ableitung
- Gewöhnliche und partielle DGL
- Explizit (höchste Ableitung alleine) und implizit
- Gewöhnliche DGL n-ter Ordnung:  $\phi(y, y', \dots, y^{(n)}, x) = 0$
- Homogenität: Liegt vor, wenn  $\phi$  homogene Funktion in den Argumenten  $y, y', \dots, y^{(n)}$  ist
- $\phi(ty, ty', \dots, ty^{(n)}, x) = t^\alpha \phi(y, y', \dots, y^{(n)}, x)$
- Zerlegung in homogenen und inhomogenen Anteil  $\phi_H(y, y', \dots, y^{(n)}, x) + \psi(x) = 0$
- Lineare DGL: Hat homogenen Anteil mit Homogenitätsgrad 1

## 9 Lösen von DGL

- Grafische Lösung mittels Richtungsfeld (für DGL 1. Ordnung)
- Probe, ob Funktion Lösung einer DGL ist: Einsetzen
- Lösung mittels direkter Integration
- Lösung mittels Trennung der Variablen
- Lösung mittels Variation der Konstanten
- Lineare DLG n-ter Ordnung:  $\sum_{k=0}^n a_k(x)y^{(k)}(x) = q(x)$
- Homogen für  $q(x) = 0$ , sonst inhomogen
- Spezialfall: Lineare DGL mit konstanten Koeffizienten:  $a_k = const.$
- Allgemeine Lösung homogener Anteil: Charakteristische Gleichung
- Partikuläre Lösung inhomogener DGL: Koeffizientenvergleich in Ansatz
- Allgemeine Lösung inhomogener DGL: Summe obiger beider Lösungen

# 1 Grundlagen

## 1.1 Mengenlehre und mathematische Logik

### 1.1.1 Mengen und Mengenoperationen

**Menge:** Gedankliche Zusammenfassung  $M$  von bestimmten, wohlunterschiedenen Objekten (genannt *Elemente*) zu einem Ganzen. [Cantor]

Element  $x$  gehört (nicht) zur Menge  $M$ :  $x \in M$  ( $x \notin M$ ).

Falls eine Menge keine Elemente enthält: *leere Menge*  $\emptyset$ .

Die Definition einer Menge erfolgt *aufzählend* oder durch Angabe einer *mengenbildenden Eigenschaft*.

Menge  $A$  heißt **Teilmenge** von Menge  $B$  genau dann, wenn für alle  $x \in A$  folgt  $x \in B$ :  $A \subset B$ .

Mengen  $A$  und  $B$  heißen *gleich*, wenn  $A \subset B$  und  $B \subset A$ :  $A = B$ .

Andernfalls  $A \neq B$ .

Man sagt,  $A$  ist *echt enthalten* in  $B$ , wenn  $A \subset B$  und  $A \neq B$ .

Mengenoperationen

Gegeben Mengen  $A, B \subset M$  mit *Grundmenge*  $M$ :

<b>Durchschnitt</b>	$A \cap B = \{x \in M : x \in A \text{ und } x \in B\}$
<b>Vereinigung</b>	$A \cup B = \{x \in M : x \in A \text{ oder } x \in B\}$
<b>Differenzmenge</b>	$A \setminus B = \{x \in M : x \in A \text{ und } x \notin B\}$
Speziell:	
<b>Komplement</b> (ärmenge)	$\bar{A} = M \setminus A = \{x \in M : x \notin A\}$
<b>Produktmenge</b>	$A \times B = \{(x, y) : x \in A, y \in B\},$ $(x, y) - \text{geordnetes Paar}$

Falls  $A \cap B = \emptyset$ , so nennt man  $A$  und  $B$  *disjunkte* Mengen.

Rechenregeln:  $A, B, C$  beliebige Mengen

a)  $\overline{A \cap A} = A$

b)  $A \cap B = B \cap A$  (Kommutativgesetz)

c)  $(A \cap B) \cap C = A \cap (B \cap C) = A \cap B \cap C$  (Assoziativgesetz)

d)  $A \cap (B \cup C) = (A \cap B) \cup (A \cap C)$  (Distributivgesetz)

e)  $A \cap \emptyset = \emptyset$ ;  $A \cup \emptyset = A$

f)  $\overline{A \cap B} = \bar{A} \cup \bar{B}$  (de Morgansche Regel).

Anmerkung: a) – f) gelten *auch*, wenn man die Symbole  $\cap$  und  $\cup$  sowie  $\emptyset$  und  $M$  (Grundmenge) jeweils vertauscht. Außerdem gilt:  
g) Wenn  $A \subset B$ , dann  $A \cap B = A$  und  $A \cup B = B$ .

**Abbildung  $F$ :** Zuordnung zwischen gewissen Elementen einer Menge  $A$  und einer Menge  $B$ , d.h.  $F \subset (A \times B)$ .

Sei  $(x, y) \in F \subset (A \times B)$ . Dann heißen:

$x \in D$ : Urbild (Originalelement)

$y \in W$ : Bild (Bildelement)

$D \subset A$ : Definitionsbereich

$W \subset B$ : Wertebereich

Man spricht von Abbildungen

von  $A$ , falls  $D = A$  bzw.

aus  $A$ , falls  $D \subset A$ ,  $D \neq A$  und

auf  $B$ , falls  $W = B$  bzw.

in  $B$ , falls  $W \subset B$ ,  $W \neq B$ .

Insbesondere heißen Abbildungen von  $A$  auf  $B$  *surjektiv*.

Eine Abbildung  $F$  heißt **eindeutig** oder **Funktion**, wenn jedem  $x \in D$  *genau* ein  $y \in W$  zugeordnet wird.

Andernfalls wird  $F$  *mehrdeutig* genannt.

*Inverse Abbildung:*  $F^{-1} = \{(y, x) : (x, y) \in F\}$ .

Sind  $F$  und  $F^{-1}$  eindeutige Abbildungen, so nennt man  $F$  *eineindeutig*.

### 1.1.2 Grundbegriffe der Logik

**Aussage:** Behauptung, die entweder *wahr* (**w**) oder *falsch* (**f**)

– *zweiwertige* Logik [Aristoteles].

Enthält Aussage eine (oder mehrere) Variable (sogenannte *Platzhalter*) aus einer gewissen Grundmenge, so verwandelt sie sich in eine **Aussagenform**.

Diejenigen Elemente, die Aussagenform zu *wahrer* Aussage machen, bilden *Lösungsmenge*  $L$ . Möglich:  $L = \emptyset$ .

In Zusammenhang mit Aussagenformen kommen oft sogenannte *Quantoren* vor:

$\forall$ : "Für alle ... gilt "

$\exists$ : "Es existiert (mindestens) ein ..."

Aussagenlogik: Verknüpfung von Aussagen bzw. Aussagenformen.

Seien  $p, q$  zwei Aussagen

Verknüpfung	Bedeutung	Zeichen
Negation	nicht $p$	$\neg p; \bar{p}$
Konjunktion	$p$ und $q$	$p \wedge q$
Disjunktion	$p$ oder $q$	$p \vee q$
Implikation	aus $p$ folgt $q$ ; wenn $p$ , dann $q$	$p \rightarrow q$
Äquivalenz	$p$ genau dann, wenn $q$	$p \leftrightarrow q$

Die Festlegungen der Wahrheitswerte der Verknüpfungen nennt man *Wahrheitstafeln*:

$p$	$q$	$\neg p$	$p \wedge q$	$p \vee q$	$p \rightarrow q$	$p \leftrightarrow q$
w	w	f	w	w	w	w
w	f	f	f	w	f	f
f	w	w	f	w	w	f
f	f	w	f	f	w	w

Eine Aussagenform, die immer *wahr* ist, heißt **Tautologie**.

Ausgewählte Tautologien:

Gesetz	Form
A) Ausgeschlossenes Drittes	$p \vee \neg p$
B) Doppelte Verneinung	$\neg(\neg p) \leftrightarrow p$
C) Kontraposition	$(p \rightarrow q) \leftrightarrow (\neg q \rightarrow \neg p)$
D) Kettenschluß	$(p \rightarrow q) \wedge (q \rightarrow r) \rightarrow (p \rightarrow r)$
E) Abtrennungsregel	$p \wedge (p \rightarrow q) \rightarrow q$
F) Indirekter Schluß	$p \wedge (\neg q \rightarrow \neg p) \rightarrow q$
G) De Morgansche Regeln	$\overline{(p \wedge q)} \leftrightarrow (\bar{p} \vee \bar{q})$ $\overline{(p \vee q)} \leftrightarrow (\bar{p} \wedge \bar{q})$

Anmerkungen:

1) Bei der Implikation  $p \rightarrow q$  nennt man die Aussage  $p$  Voraussetzung (Prämisse) und  $q$  Behauptung (Konklusion). Man sagt auch  $p$  ist *hinreichend* für  $q$  und  $q$  ist *notwendig* für  $p$ .

2) Für die Äquivalenz gilt  $(p \leftrightarrow q) \leftrightarrow ((p \rightarrow q) \wedge (q \rightarrow p))$ .

D.h. die Aussage  $p$  ist *notwendig und hinreichend* für  $q$ .

In der Mathematik werden ausgehend von als wahr angenommenen Voraussetzungen mit Hilfe von Tautologien Behauptungen *bewiesen*. Man unterscheidet folgende **Beweisverfahren** :

- I) *Direkter* Beweis – auf Grundlage von E)
- II) *Indirekter* Beweis – auf Grundlage von F)
- III) *Vollständige Induktion* – für von natürlichen Zahlen  $n$  abhängende Aussagen  $p(n)$ ,  $\forall n \geq n_0$ :

Es wird gezeigt

- 1)  $p(n_0)$  ist wahr (Induktionsanfang)
- 2)  $p(n) \rightarrow p(n+1)$  für beliebiges  $n \geq n_0$ , d.h. unter der Voraussetzung, daß  $p(n)$  gilt (Induktionsannahme), wird die Richtigkeit von  $p(n+1)$  nachgewiesen (Induktionsbeweis).

## 1.2 Reelle Zahlen

### 1.2.1 Rechenoperationen

Zahlenmenge	Beschreibung
Natürliche Zahlen	$\mathbb{N} = \{0, 1, 2, \dots\}$
Ganze Zahlen	$\mathbb{Z} = \{\dots, -2, -1, 0, 1, 2, \dots\}$
Rationale Zahlen	$\mathbb{Q} = \{p/q : p, q \in \mathbb{Z} \wedge q \neq 0\}$ endliche / unendlich periodische Dezimalbrüche
Reelle Zahlen	$\mathbb{R}$ : unendliche Dezimalbrüche

Anmerkung:  $\mathbb{Q}$  liegt *dicht* in  $\mathbb{R}$ , d.h. jede reelle Zahl läßt sich beliebig genau durch rationale Zahlen *annähern*.

Bei Beachtung der üblichen Rundungsregeln ist eine mit  $r$  Dezimalstellen (Nachkommastellen) angegebene reelle Zahl mit einem Fehler von  $\leq 0,5 \cdot 10^{-r}$  behaftet.

In  $\mathbb{R}$  sind *alle* Rechenoperationen  $+$ ,  $-$ ,  $\cdot$ ,  $:$  – außer Division durch 0 – erlaubt. Dabei gelten für Addition und Multiplikation die bekannten Beziehungen:

- Kommutativ-, Assoziativ-, Distributivgesetze
- Existenz und Eindeutigkeit eines *neutralen* Elements:  
 $a + 0 = a$ ;  $a \cdot 1 = a$ ,  $\forall a \in \mathbb{R}$
- Existenz und Eindeutigkeit eines *inversen* Elements:  
 $a + x = 0$ ,  $\forall a \in \mathbb{R}$ ;  $a \cdot x^* = 1$ ,  $\forall a \neq 0$ ,  
und zwar  $x = -a$  bzw.  $x^* = 1/a$ .



Die reellen Zahlen lassen sich als Punkte einer (gerichteten) Geraden, der *Zahlengeraden*, auffassen und der Größe nach ordnen. Dabei gilt für alle  $a, b \in \mathbb{R}$  genau eine der drei *Relationen*

$$a < b \quad \text{oder} \quad b < a \quad \text{oder} \quad a = b.$$

Wichtige Eigenschaften der Relation  $<$ :

- 1)  $(a < b) \wedge (b < c) \implies a < c$
- 2)  $a < b \implies a + c < b + c \quad \forall c$
- 3)  $(a < b) \wedge (c > 0) \implies a \cdot c < b \cdot c$
- 4)  $(a < b) \wedge (c < 0) \implies a \cdot c > b \cdot c$

**Intervalle** (= Teilmengen von  $\mathbb{R}$ ):

$$\begin{array}{l|l} [a, b] = \{x \in \mathbb{R} : a \leq x \leq b\} & \text{abgeschlossenes Intervall von } a \text{ bis } b \\ (a, b) = \{x \in \mathbb{R} : a < x < b\} & \text{offenes Intervall von } a \text{ bis } b \\ (a, b] = \{x \in \mathbb{R} : a < x \leq b\} & \text{linksoffenes Intervall von } a \text{ bis } b \\ [a, \infty) = \{x \in \mathbb{R} : a \leq x\} & \text{rechtsoffenes Intervall von } a \text{ bis } \infty \end{array}$$

Speziell  $(0, \infty) = \{x \in \mathbb{R} : x > 0\} =: \mathbb{R}^+$

Sei  $x_0 \in I \subset \mathbb{R}$ . Dann heißt  $x_0$  *innerer Punkt* von  $I$ , falls  
 $\exists \varepsilon > 0: (x_0 - \varepsilon, x_0 + \varepsilon) \subset I$ . Andernfalls stellt  $x_0$  einen *Randpunkt* dar.

**Betrag** einer reellen Zahl  $a$  = Abstand von 0:

$$|a| = \begin{cases} a, & \text{falls } a \geq 0 \\ -a, & \text{falls } a < 0. \end{cases}$$

Dabei gilt:

- 1)  $|a| \geq 0$
- 2)  $a \leq |a|$
- 3)  $|a \cdot b| = |a| \cdot |b|, \quad \left| \frac{a}{b} \right| = \frac{|a|}{|b|}$
- 4)  $|a| \leq b \iff -b \leq a \leq b$
- 5)  $|a + b| \leq |a| + |b|$  (*Dreiecksungleichung*)

Lösen von Gleichungen/Ungleichungen: Lösungsmenge bleibt unverändert bei *äquivalenten Umformungen* und zwar

- 1) Addition (Subtraktion) eines beliebigen Terms auf beiden Seiten
- 2) Multiplikation (Division) beider Seiten mit Zahl  $K > 0$

3) Multiplikation (Division) beider Seiten mit Zahl  $K < 0 \implies$

*Änderung* des Relationszeichens:

aus  $<$  wird  $>$

aus  $\leq$  wird  $\geq$

und umgekehrt.

### 1.2.2 Algebraische Gleichungen

**Algebraische Gleichung n-ter Ordnung** (normierte Form):

$$P_n(x) = x^n + a_{n-1}x^{n-1} + \dots + a_1x + a_0 = 0 \quad (1)$$

mit  $a_k \in \mathbb{R}$ ,  $k = 0, 1, \dots, n-1$ .

Speziell für  $n = 2$ : *quadratische Gleichung* (Normalform):

$$x^2 + px + q = 0.$$

Lösung:  $x_{1,2} = -\frac{p}{2} \pm \sqrt{\left(\frac{p}{2}\right)^2 - q}$

Diskriminante $D = \left(\frac{p}{2}\right)^2 - q$	Anzahl der Lösungen in $\mathbb{R}$
$> 0$	2 verschiedene
$= 0$	1 (doppelte)
$< 0$	keine

Allgemein gilt:

- (1) hat höchstens  $n$  reelle Lösungen.
- Sind  $x_1, x_2, \dots, x_n$  Lösungen von (1), dann gilt:  
 $P_n(x) = (x - x_1)(x - x_2) \cdot \dots \cdot (x - x_n)$   
*(Linearfaktor-Zerlegung)*
- Nach Vietaschem Wurzelsatz gilt insbesondere:  
 $x_1x_2 \cdot \dots \cdot x_n = (-1)^n a_0$

*Bruch-* und *Wurzelgleichungen* lassen sich auf algebraische Gleichungen zurückführen. Zur Lösung von Wurzelgleichungen müssen auch *nichtäquivalente* Umformungen vorgenommen werden. Dabei kann sich die Lösungsmenge vergrößern, sogenannte Scheinlösungen tauchen auf. Diese sind mit Hilfe der Probe (in der Ausgangsgleichung) zu eliminieren.

### 1.2.3 Potenzen, Wurzeln, Logarithmen

#### Potenzieren:

$$\underbrace{a \cdot a \cdot \dots \cdot a}_n =: a^n = b, \quad a \in \mathbb{R}, n \in \mathbb{N}.$$

$a$  – Basis,  $n$  – Exponent,  $b$  – Potenzwert.

Für  $a \neq 0$ :  $a^0 = 1$ ,  $a^1 = a$ ,  $a^{-n} := \frac{1}{a^n}$ .

#### 1. Umkehrung: **Radizieren** (Basis unbekannt):

$$a = \sqrt[n]{b} \Leftrightarrow a^n = b, \quad a \geq 0, b \geq 0, n \in \mathbb{N}.$$

Speziell  $\sqrt[2]{b} =: \sqrt{b}$

Beachte: Wurzeln sind stets nichtnegativ. Insbesondere  $\forall a \in \mathbb{R}$ ,  $n$  gerade gilt:  $\sqrt[n]{a^n} = |a|$ .

$$a^{\frac{m}{n}} := \sqrt[n]{a^m}, \quad m, n \in \mathbb{N}; \quad \text{Verallgemeinerung: } a^r \text{ mit } r \in \mathbb{R}.$$

#### Potenzgesetze:

Seien  $a, b \in \mathbb{R}^+$  und  $m, n \in \mathbb{R}$  bzw.  $a, b \in \mathbb{R} \setminus \{0\}$  und  $m, n \in \mathbb{Z}$ :

$$a^m \cdot a^n = a^{m+n}, \quad a^n \cdot b^n = (a \cdot b)^n,$$

$$\frac{a^m}{a^n} = a^{m-n}, \quad \frac{a^n}{b^n} = \left(\frac{a}{b}\right)^n,$$

$$(a^m)^n = a^{m \cdot n}.$$

Anmerkung: Wegen  $\sqrt[n]{a} = a^{\frac{1}{n}}$  können Wurzeln stets als Potenzen aufgefaßt werden.

#### 2. Umkehrung: **Logarithmieren** (Exponent unbekannt):

$$n = \log_a b \Leftrightarrow a^n = b, \quad b > 0; a > 0, a \neq 1.$$

Speziell:  $\log_{10} x =: \lg x$       dekadischer Logarithmus  
 $\log_e x =: \ln x$       natürlicher Logarithmus  
 $e = 2,718281\dots$       Eulersche Zahl

Logarithmengesetze:

Seien  $x, y, a \in \mathbb{R}^+$ ,  $a \neq 1$ ,  $r \in \mathbb{R}$ :

$$\log_a(x \cdot y) = \log_a x + \log_a y,$$

$$\log_a \frac{x}{y} = \log_a x - \log_a y,$$

$$\log_a x^r = r \log_a x.$$

Weiterhin

$$\log_c b = \frac{\log_a b}{\log_a c} \quad (\text{Basiswechsel}).$$

Insbesondere gilt

$$\ln 1 = 0; \quad \ln e = 1; \quad e^{\ln x} = x, \quad x > 0.$$

### 1.2.4 Der binomische Satz

**Binomialkoeffizient:**

$$\binom{n}{k} := \frac{n(n-1) \cdot \dots \cdot [n - (k-1)]}{k \cdot (k-1) \cdot \dots \cdot 1}, \quad k, n \in \mathbb{N}, \quad k \leq n.$$

Bezeichnen  $k! := 1 \cdot 2 \cdot \dots \cdot k$  – (lies:  $k$  Fakultät),  $0! := 1$

Dann gilt:

$$\binom{n}{k} = \frac{n!}{k!(n-k)!}$$

Rechenregeln:

$$0) \quad \binom{n}{0} = \binom{n}{n} = 1$$

$$1) \quad \binom{n}{k} = \binom{n}{n-k}$$

$$2) \quad \binom{n}{k} + \binom{n}{k+1} = \binom{n+1}{k+1}$$

Anmerkung: Im *Pascalschen Zahlendreieck* ist der Koeffizient in der  $(n+1)$ -ten Zeile an  $(k+1)$ -ter Stelle gleich  $\binom{n}{k}$ .

Summenzeichen  $\sum$ :

$$\sum_{k=m}^n a_k := a_m + a_{m+1} + \dots + a_{n-1} + a_n \quad (m, n \in \mathbb{Z}, m \leq n)$$

**Binomischer Satz:** Für  $a, b \in \mathbb{R}$ ;  $n \in \mathbb{N}$  gilt

$$\begin{aligned} (a+b)^n &= \sum_{k=0}^n \binom{n}{k} a^{n-k} b^k = \binom{n}{0} a^n + \binom{n}{1} a^{n-1} b + \binom{n}{2} a^{n-2} b^2 + \\ &\dots + \binom{n}{n-1} a b^{n-1} + \binom{n}{n} b^n. \end{aligned} \quad (2)$$

## 1.3 Funktionen

### 1.3.1 Definition und Darstellung

**(Reelle) Funktion:** Eindeutige Abbildung  $f$  von  $D \subset \mathbb{R}$  auf  $W \subset \mathbb{R}$ , d.h. Vorschrift, die jedem Element  $x \in D$  *genau ein* Element  $y \in W$  zuordnet.

Schreibweise:  $y = f(x)$ .

$x$ : unabhängige Variable oder *Argument*  
 $y$ : abhängige Variable oder *Funktionswert*  
 $D = D(f)$ : *Definitionsbereich* der Funktion  $f$   
 $W = W(f)$ : *Wertebereich* der Funktion  $f$

Anmerkung: Eine Funktion wird definiert durch die Zuordnungsvorschrift  $f$  und den Definitionsbereich  $D = D(f)$ . Falls im weiteren kein Definitionsbereich angegeben ist, wird jeweils der *größtmögliche* Definitionsbereich  $D \subset \mathbb{R}$  angenommen.

#### Darstellung von Funktionen

- a) analytisch – Funktionsgleichung  $\begin{cases} \nearrow & \text{explizit: } y = f(x) \\ \searrow & \text{implizit: } F(x, y) = 0 \end{cases}$   
 b) Wertetabelle  
 c) Graphik  
 d) Parameterdarstellung:  $x = x(t), y = y(t), t_0 \leq t \leq t_1$ .

### 1.3.2 Allgemeine Funktionseigenschaften

Gegeben Funktion  $y = f(x)$  mit Definitionsbereich  $D(f)$ .

#### Schnittpunkte mit Koordinatenachsen

$S_x = (x_0, 0)$  Schnittpunkt mit  $x$ -Achse:  
 $x_0 \in D(f)$  – **Nullstelle** von  $f$ :  $f(x_0) = 0$ .

$S_y = (0, y_s)$  Schnittpunkt mit  $y$ -Achse:  $y_s = f(0)$ .

#### Monotonie

Funktion  $f$  heißt in einem Intervall  $I \subset D(f)$

<b>monoton wachsend:</b>	$x_1 < x_2 \rightarrow f(x_1) \leq f(x_2)$
<b>monoton fallend:</b>	$x_1 < x_2 \rightarrow f(x_1) \geq f(x_2)$
<b>streng monoton wachsend:</b>	$x_1 < x_2 \rightarrow f(x_1) < f(x_2)$
<b>streng monoton fallend:</b>	$x_1 < x_2 \rightarrow f(x_1) > f(x_2)$
	jeweils für beliebige $x_1, x_2 \in I$ .

#### Beschränktheit

Funktion  $f$  heißt in einem Intervall  $I$  *nach oben beschränkt* (bzw. *nach unten beschränkt*), wenn es eine Konstante  $K_o$  ( $K_u$ ) gibt:  $f(x) \leq K_o$  ( $f(x) \geq K_u$ ) für alle  $x \in I$ .

$K_o$  ( $K_u$ ) – *obere* (bzw. *untere*) *Schranke*.

Funktion  $f$  **beschränkt**  $\Leftrightarrow f$  nach oben *und* unten beschränkt  $\Leftrightarrow$

$\exists K : |f(x)| \leq K, \quad \forall x \in I$ .

Die kleinste obere (bzw. größte untere) Schranke werden **Supremum** (bzw. **Infimum**) genannt und bezeichnet

$$\sup_{x \in I} f(x) \quad \text{bzw.} \quad \inf_{x \in I} f(x).$$

Wenn die Funktion ihr Supremum (bzw. Infimum) annimmt, spricht man von **Maximum** (bzw. **Minimum**) und schreibt

$$\max_{x \in I} f(x) \quad \text{bzw.} \quad \min_{x \in I} f(x).$$

Symmetrie

$f$  **gerade** Funktion:  $f(-x) = f(x), \forall x \in D(f)$   
 $f$  **ungerade** Funktion  $f(-x) = -f(x), \forall x \in D(f)$

Periodizität

Funktion  $f$  heißt **periodisch**, wenn es eine Zahl  $p > 0$  gibt:

$f(x + p) = f(x)$  für beliebige  $x \in D(f)$ .

Die kleinste Zahl  $p$ , für die das zutrifft, nennt man *Periode* von  $f$ .

**1.3.3 Umkehrfunktion**

Eine Funktion  $y = f(x)$  mit Definitions- bzw. Wertebereich  $D(f)$  bzw.  $W(f)$  nennt man *umkehrbar eindeutig* (oder *eineindeutig* oder *invertierbar*), wenn zu jedem  $y \in W(f)$  *genau ein*  $x \in D(f)$  existiert, so daß  $y = f(x)$  gilt.

Die entsprechende Funktion, die  $y \in W(f)$  dann  $x \in D(f)$  zuordnet, heißt **Umkehrfunktion** (oder inverse Funktion)  $f^{-1}$ .

Offenbar gilt:

- 1)  $f(x)$  ist umkehrbar eindeutig, wenn aus  $x_1 \neq x_2$  stets  $f(x_1) \neq f(x_2)$  folgt.
- 2) *Streng* monoton wachsende oder fallende Funktionen sind invertierbar. (hinreichende Bedingung)
- 3)  $D(f^{-1}) = W(f), \quad W(f^{-1}) = D(f)$ .

Bestimmung der Funktionsgleichung der Umkehrfunktion

i) Auflösung der Funktionsgleichung  $y = f(x)$  nach  $x$ :  $x = g(y)$ .

ii) Formales Vertauschen von  $x$  und  $y$  ergibt Umkehrfunktion  $y = g(x) = f^{-1}(x)$ .

(Die beiden Schritte können auch in umgekehrter Reihenfolge ausgeführt werden.)

Gegeben zwei Funktionen:

$z = f(x)$  mit Definitionsbereich  $D(f)$ , Wertebereich  $W(f)$ ;

$y = g(z)$  mit Definitionsbereich  $D(g)$ , Wertebereich  $W(g)$ ,

wobei  $W(f) \subset D(g)$ .

Funktion  $y = h(x) := g(f(x))$  heißt **zusammengesetzt** (oder verkettet) mit *äußerer* Funktion  $g$  und *innerer* Funktion  $f$ .

Insbesondere gilt:

$$f^{-1}(f(x)) = x, \quad \forall x \in D(f), \quad f(f^{-1}(x)) = x, \quad \forall x \in W(f).$$

### 1.3.4 Elementare Funktionen

Grundfunktionen:

- Potenzfunktionen / Wurzelfunktionen
- Exponentialfunktionen / Logarithmusfunktionen
- trigonometrische Funktionen / Arcus-Funktionen
- hyperbolische Funktionen / Areefunktionen

**Elementare Funktionen:** Funktionen, die sich aus den Grundfunktionen ergeben mittels Rechenoperationen (+, −, ·, :) bzw. Zusammensetzungen

Erläuterungen

A) Das Argument  $x$  der **trigonometrischen** Funktionen ist *maßeinheitslos* [Taschenrechner: RAD(iant)], d.h. es wird in Bogenmaß angegeben:

$$x = \frac{b}{r} = \frac{\text{Bogenlänge des zugehörigen Winkels } \alpha}{\text{Radius des Kreises}}.$$

Umrechnung in Grad [DEG]:  $\frac{\alpha}{360^\circ} = \frac{x}{2\pi}$ .

Außerdem

$$1' = \frac{1^\circ}{60}, \quad 1'' = \frac{1'}{60}, \quad 90^\circ \hat{=} 100 \text{ gon (Neugrad[GRA]).}$$

Werte trigonometrischer Funktionen für spezielle Argumente:

$\alpha$	$x$	$\sin x$	$\cos x$	$\tan x = \frac{\sin x}{\cos x}$
$0^\circ$	0	$\frac{1}{2}\sqrt{0} = \mathbf{0}$	$\frac{1}{2}\sqrt{4} = \mathbf{1}$	0
$30^\circ$	$\frac{\pi}{6}$	$\frac{1}{2}\sqrt{1} = \frac{\mathbf{1}}{\mathbf{2}}$	$\frac{1}{2}\sqrt{3}$	$\frac{1}{\sqrt{3}}$
$45^\circ$	$\frac{\pi}{4}$	$\frac{1}{2}\sqrt{2}$	$\frac{1}{2}\sqrt{2}$	1
$60^\circ$	$\frac{\pi}{3}$	$\frac{1}{2}\sqrt{3}$	$\frac{1}{2}\sqrt{1} = \frac{\mathbf{1}}{\mathbf{2}}$	$\sqrt{3}$
$90^\circ$	$\frac{\pi}{2}$	$\frac{1}{2}\sqrt{4} = \mathbf{1}$	$\frac{1}{2}\sqrt{0} = \mathbf{0}$	$\infty$



Wichtige Beziehungen

$$\cos^2 x + \sin^2 x = 1 \quad (\text{Satz von Pythagoras}),$$

$$\cot x = \frac{1}{\tan x},$$

$$\sin x = \cos\left(\frac{\pi}{2} - x\right), \quad \cos x = \sin\left(\frac{\pi}{2} - x\right), \quad \cot x = \tan\left(\frac{\pi}{2} - x\right)$$

bzw. *Additionstheoreme* (Auswahl)

$$\cos^2 x = \frac{1}{2}(1 + \cos 2x), \quad \sin^2 x = \frac{1}{2}(1 - \cos 2x),$$

$$\sin 2x = 2 \sin x \cos x = \frac{2 \tan x}{1 + \tan^2 x},$$

$$\cos 2x = \frac{1 - \tan^2 x}{1 + \tan^2 x}.$$

B) Die **hyperbolischen** Funktionen

$$\sinh x := \frac{e^x - e^{-x}}{2}, \quad \cosh x := \frac{e^x + e^{-x}}{2}, \quad \tanh x := \frac{e^x - e^{-x}}{e^x + e^{-x}}$$

haben ähnliche Eigenschaften wie trigonometrische Funktionen, sind jedoch nicht periodisch. Zum Beispiel gelten ähnliche *Additionstheoreme*, insbesondere

$$\cosh^2 x - \sinh^2 x = 1.$$

Die *Area-Funktionen* lassen sich durch Logarithmusfunktionen darstellen, z.B.

$$y = \operatorname{arsinh} x = \ln(x + \sqrt{x^2 + 1}), \quad x \in \mathbb{R}$$

(vgl. Tafeln).

C) Wegen  $f^{-1}(f(x)) = x$ ,  $x \in D(f)$  folgt z.B.

$$\ln(e^x) = x, \quad x \in \mathbb{R}; \quad e^{\ln x} = x, \quad x \in (0, \infty),$$

$$\arcsin(\sin x) = x, \quad x \in \mathbb{R}; \quad \sin(\arcsin x) = x, \quad x \in [-1, 1].$$

Anwendung: Lösung von Gleichungen!

### 1.3.5 Rationale Funktionen

#### I. Polynome

**Polynom** (ganze rationale Funktion) **n-ten Grades** :

$$P_n(x) = a_n x^n + a_{n-1} x^{n-1} + \dots + a_1 x + a_0 = \sum_{k=0}^n a_k x^k, \quad x \in \mathbb{R},$$

$a_0, a_1, \dots, a_n$  – Polynomkoeffizienten, wobei  $a_n \neq 0$ .

#### Berechnung von Funktionswerten

$$P_n(x_0) = \underbrace{(\dots((a_n x_0 + a_{n-1})x_0 + a_{n-2})x_0 + \dots + a_1)x_0 + a_0}_{n-1}$$

Berechnung der Klammern von innen nach außen  $\implies$  *Horner-Schema*:

Zu	$a_n$	$a_{n-1}$	$a_{n-2}$	$\dots$	$a_2$	$a_1$	$a_0$
addiere		$b_{n-1}x_0$	$b_{n-2}x_0$	$\dots$	$b_2x_0$	$b_1x_0$	$b_0x_0$
$x_0$	$b_{n-1} = a_n$	$b_{n-2}$	$b_{n-3}$	$\dots$	$b_1$	$b_0$	$ r_0 $

wobei  $r_0 = P_n(x_0)$  und Koeffizienten  $b_{n-1}, b_{n-2}, b_{n-3}, \dots, b_1, b_0$  – Koeffizienten eines Polynoms  $Q_{n-1}(x)$ :

$$P_n(x) = \underbrace{(b_{n-1}x^{n-1} + b_{n-2}x^{n-2} + \dots + b_1x + b_0)}_{Q_{n-1}(x)}(x - x_0) + r_0$$

Also:  $x_0$  Nullstelle von  $P_n(x) \iff P_n(x_0) = r_0 = 0$  – kein Rest!  
 $\implies$  *Polynomdivision*:  $P_n(x) : (x - x_0) = Q_{n-1}(x)$ .

#### Faktor-Zerlegung

Jedes Polynom  $P_n(x)$  läßt sich darstellen

$$P_n(x) = a_n(x - x_1) \cdot \dots \cdot (x - x_k)q_1(x) \cdot \dots \cdot q_l(x),$$

wobei  $x_1, \dots, x_k \in \mathbb{R}$  Nullstellen und  $q_i(x) = A_i x^2 + B_i x + C_i$  ( $i = 1, \dots, l$ ) reell unzerlegbare Faktoren sind. Dabei ist  $k + 2l = n$ .

#### Interpolation

Gegeben Punkte  $P_i = (x_i, y_i)$ ,  $i = 0, 1, \dots, n$ .

Gesucht  $y = f(x)$  mit  $f(x_i) = y_i$ ,  $i = 0, 1, \dots, n$ .

a) **Newton'sches Interpolationspolynom**

Ansatz:

$$f(x) = c_0 + c_1(x - x_0) + c_2(x - x_0)(x - x_1) + \dots \\ + c_n(x - x_0)(x - x_1) \dots (x - x_{n-1})$$

Die unbekanntenen Koeffizienten  $c_0, c_1, \dots, c_n$  werden nacheinander durch Einsetzen von  $x_0, x_1, \dots, x_n$  bestimmt.

b) *Lagrangesches Interpolationspolynom*

$$f(x) = \sum_{i=0}^n y_i \frac{(x - x_0)(x - x_1) \dots (x - x_{i-1})(x - x_{i+1}) \dots (x - x_n)}{(x_i - x_0)(x_i - x_1) \dots (x_i - x_{i-1})(x_i - x_{i+1}) \dots (x_i - x_n)}$$

II. Gebrochen rationale Funktionen:

$$y = f(x) = \frac{P_m(x)}{Q_n(x)}$$

mit Polynomen  $P_m(x), Q_n(x)$ , wobei $n > m$  – *echt gebrochen rationale Funktion* $n \leq m$  – *unecht gebrochen rationale Funktion* $D(f)$ :  $\mathbb{R}$ , außer Nullstellen von  $Q_n(x)$  $x_0 \in \mathbb{R}$  istNullstelle von  $f(x)$ , wenn  $P_m(x_0) = 0$  und  $Q_n(x_0) \neq 0$ Polstelle von  $f(x)$ , wenn  $P_m(x_0) \neq 0$  und  $Q_n(x_0) = 0$ 

Falls  $P_m(x_0) = Q_n(x_0) = 0$ , liegt eine Lücke oder Polstelle vor (siehe Abschnitt. 2.1.3).

Jede gebrochen rationale Funktion  $y = f(x)$  lässt sich (wenn unecht gebrochen rational durch Polynomdivision) *zerlegen*:

$$f(x) = p(x) + r(x), \text{ wobei}$$

Polynom  $p(x)$  – *Asymptote* $r(x)$  echt gebrochen rationale Funktion.**1.3.6 Polarkoordinaten**Punkt  $P$  in ebenem Koordinatensystem: $(x, y)$  kartesische Koordinaten $(r, \varphi)$  Polarkoordinaten,wobei  $r$ : Abstand des Punktes  $P$  vom Koordinatenursprung $\varphi$ : Winkel zwischen Radiusvektor und positiver  $x$ -Achse.

*Anmerkung:* Es gilt stets  $r \geq 0$  (für  $r = 0$  ist  $\varphi$  beliebig). In der Regel wählt man den sogenannten *Hauptwert*  $-\pi < \varphi \leq \pi$  (oder  $0 \leq \varphi' < 2\pi$ ), wobei

$$\varphi' = \begin{cases} \varphi & \text{für } \varphi \in [0, \pi] \\ \varphi + 2\pi & \text{für } \varphi \in (-\pi, 0). \end{cases}$$

Umrechnung:

- Polarkoordinaten  $\rightarrow$  kartesische Koordinaten:

$$x = r \cos \varphi, \quad y = r \sin \varphi.$$

- Kartesische Koordinaten  $\rightarrow$  Polarkoordinaten:

$$r = \sqrt{x^2 + y^2}, \quad \varphi = \pm \arccos \frac{x}{r}, \text{ wobei}$$

oberes (unteres) Vorzeichen für  $y \geq 0$  ( $y < 0$ ).