Micha Bosshart - bmicha@ethz.ch

1 Funktionen

1.1 Folgen und Reihen

konvergent Es existiert ein Grenzwert sonst divergent.

beschränkt Alle Glieder in *endlich breitem, waagerechten Parallelstreifen* enthalten.

monoton wachsend $a_{n+1} \geq a_n \qquad (strikt: >)$

$\boxed{\text{mon. wachsend/ fallend \& beschränkt} \Rightarrow \text{konvergent}}$

1.1.1 Rechenregeln für konvergente Folgen

Falls $\lim_{n\to\infty} a_n = a$ und $\lim_{n\to\infty} b_n = b$, gilt:

$$\lim_{n\to\infty}(a_n \pm b_n) = a \pm b$$
$$\lim_{n\to\infty}(a_n \cdot b_n) = a \cdot b$$
$$\lim_{n\to\infty}(a_n / b_n) = a/b.$$

Gilt auch für Funktionen; sofern Grenzwert existiert.

1.1.2 Geometrische Reihe

$$\sum_{n=0}^{k} a \cdot q^n = a \cdot \frac{1-q^{k+1}}{1-q}$$
$$\sum_{n=0}^{\infty} a \cdot q^n = \frac{a}{1-q}, \quad \text{falls } |q| < 1$$

1.1.3 Arithmetische Reihe

$$\sum_{n=1}^{\infty} [a_1 + (n-1)\cdot d] = \frac{n}{2}\cdot(a_1 + a_n)$$

1.1.4 Good to Know

- $\sum_{n=1}^{k} n = \frac{k\cdot(k+1)}{2}$
- $\sum_{n=0}^{\infty} \frac{1}{n!} = e$
- $\sum_{n=1}^{\infty} \frac{1}{n} = \infty$, (harm. Reihe)

1.2 Grenzwerte

1.2.1 Bernoulli de L'Hopital

Falls $\lim_{x\to a} f(x) = \lim_{x\to a} g(x) = 0$ (oder $\pm\infty$), so gilt

$$\lim_{x\to a}\frac{f(x)}{g(x)} = \lim_{x\to a}\frac{f'(x)}{g'(x)}.$$

1.2.2 Landau Symbol

$$\boxed{f(x) = o(g(x)) \text{ für } x \to a} \iff \lim_{x\to a}\frac{f(x)}{g(x)} = 0$$

$$\boxed{f(x) = O(g(x)) \text{ für } x \to a} \iff \lim_{x\to a}\left|\frac{f(x)}{g(x)}\right| \leq A \in \mathbb{R}$$

Es gilt:

$$x^k = o(e^x) \quad \text{für } x \to \infty, \quad k \in \mathbb{R}$$
$$\ln(x) = o(x^k) \quad \text{für } x \to \infty, \quad k > 0$$

1.3 Eigenschaften

Eine Funktion $f: A \to B$ ist eine Vorschrift, die jedem $x \in A$ ein Element $f(x) \in B$ zuordnet, $f: x \to f(x)$.

Definitionsbereich: $D(f) = A$

Zielbereich: $Z(f) = B$

Wertebereich: $W(f) = \{f(x) | \ x \in D(f)\}$

Surjektiv

Jeder Wert im Zielbereich $Z(f)$ wird angenommen.

$$\boxed{W(f) = Z(f)}$$

Injektiv

Jede Horizontale schneidet den Graphen $\Gamma(f)$ höchstens einmal.

- $f(x_1) = f(x_2) \Rightarrow x_1 = x_2$, sonst nicht injektiv

Bijektiv

Injektiv & Surjektiv ⇔ Bijektiv ⇔ Umkehrbar

Inverse Funktion

Sei $f(x)$ eine Funktion von $D(f)$ nach $W(f)$, dann ist $f^{-1}: W(f) \to D(f)$ mit $y \mapsto f^{-1}(y)$ die inverse Funktion von $f(x)$.

- $W(f^{-1}) = D(f)$
- $D(f^{-1}) = W(f)$

Gerade & Ungerade

gerade: $f(-x) = f(x)$

ungerade: $f(-x) = -f(x)$

Stetigkeit

$f(x)$ ist stetig im Punkt ξ falls

$$\lim_{x\to\xi^-} f(x) = f(\xi) = \lim_{x\to\xi^+} f(x).$$

- Bei Lücken in $D(f)$ werden die einzelnen Abschnitte separat betrachtet.

Monotonie

(Strikt) Monoton Steigend

- $x_1 < x_2 \iff f(x_1) \leq f(x_2)$ (strikt: $<$)
- $f'(x) \geq 0$ (strikt: $>$)

(Strikt) Monoton Fallend

- $x_1 < x_2 \iff f(x_1) \geq f(x_2)$ (strikt: $>$)
- $f'(x) \leq 0$ (strikt: $<$)

Beschränktheit

Alle Funktionswerte sind in einem endlich breiten waagerechten Parallelstreifen enthalten.

1.4 Asymptoten

Wir nennen eine Funktion $g(x)$ eine Asymptote von $f(x)$ für $x \to \infty$ falls

$$\lim_{x\to\infty}(f(x) - g(x)) = 0.$$

1.5 Hyperbolische Funktionen

$$\cosh(x) = \frac{e^x + e^{-x}}{2} \qquad \sinh(x) = \frac{e^x - e^{-x}}{2}$$

$$\tanh(x) = \frac{\sinh(x)}{\cosh(x)}$$

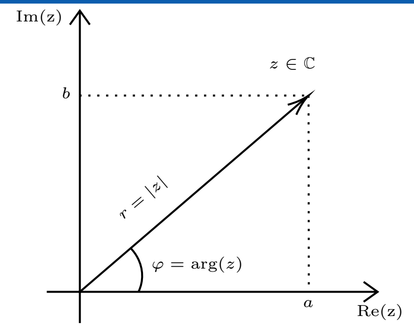
$$\frac{d}{dx}\cosh(x) = \sinh(x) \qquad \frac{d}{dx}\sinh(x) = \cosh(x)$$

$$\cosh(x)^2 - \sinh(x)^2 = 1$$

Inverse Funktionen

$$\cosh(x)^{-1} = \text{Arcosh}(x) \quad = \ln\left(x + \sqrt{x^2 - 1}\right)$$
$$\sinh(x)^{-1} = \text{Arsinh}(x) \quad = \ln\left(x + \sqrt{x^2 + 1}\right)$$
$$\tanh(x)^{-1} = \text{Artanh}(x) \quad = \frac{1}{2}\ln\left(\frac{1+x}{1-x}\right)$$

2 Komplexe Zahlen



$$\boxed{z = \underbrace{a + ib}_{\text{kartesisch}} = \underbrace{r\cos(\varphi) + ir\sin(\varphi)}_{\text{Polarform}} = \underbrace{r \cdot e^{i\varphi}}_{\text{Euler}}}$$

2.1 Nullstellen Reeller Polynome mit Grad n

$$p(x) = a_0 + a_1 x + a_2 x^2 + \cdots + a_n x^n, \qquad a_i \in \mathbb{R}$$

- Hat genau n Nullstellen (komplex und reell)
- Komplexe Nullstellen kommen immer im komplex-konjugierten Paar vor.

3 Differentialrechnung

3.1 Ableitung Inverse Funktion

$$(f^{-1})'(x_o) = \frac{1}{f'(f^{-1}(x_o))}$$

3.2 Tangenten

3.2.1 Explizit

$$\boxed{t(x) = f(x_o) + f'(x_o)\cdot(x - x_o)}$$

Eine Tangente $t(x)$ an die Funktion $f(x)$ im Punkt x_o, erfüllt folgende Bedingungen:

$$t'(x_o) \overset{!}{=} f'(x_o),$$
$$t(x_o) \overset{!}{=} f(x_o).$$

3.2.2 Parametrisiert

Tangente $\vec{t}(s)$ an die Parametrisierung $\vec{r}(t)$ im Punkt t_o.

$$\boxed{\vec{t}(s) = \begin{pmatrix} x(s) \\ y(s) \end{pmatrix} = \vec{r}\,(t_o) + s \cdot \dot{\vec{r}}\,(t_o)}$$

3.3 1D Fehlerrechnung

Die berechnete Grösse f ist abhängig von der gemessenen Grösse x. Die gemessene Grösse weicht mit dem Messfehler Δx von der Realität ab.

- **Absoluter Fehler**

$$\boxed{\Delta f = f(x + \Delta x) - f(x) \quad \xrightarrow{\Delta x \to 0} \quad \Delta f \approx f'(x)\ \Delta x}$$

- **Relativer Fehler**

$$\boxed{\frac{\Delta f}{f}}$$

Bemerkungen

1% Genauigkeit: $\frac{\Delta x}{x} = 1\% = \frac{1}{100}$

Messfehler von 1°: $\Delta\alpha = \frac{\pi}{180}$

3.4 Evolute $E(t)$

Parametrisierung der Krümmungsmittelpunkte an die Kurve $\vec{r} = (x(t), y(t))^T$.

$$E(t) = \begin{pmatrix} x_E(t) \\ y_E(t) \end{pmatrix}$$

$$x_E(t) = x - \frac{\dot{y}\,(\dot{x}^2 + \dot{y}^2)}{\dot{x}\ddot{y} - \ddot{x}\dot{y}}$$

$$y_E(t) = y + \frac{\dot{x}\,(\dot{x}^2 + \dot{y}^2)}{\dot{x}\ddot{y} - \ddot{x}\dot{y}}$$

3.5 Krümmung $k(t)$

- Parametrisierung $\vec{r}(t) = (x(t), y(t))^T$

$$k(t) = \frac{\dot{x}\ddot{y} - \ddot{x}\dot{y}}{(\dot{x}^2 + \dot{y}^2)^{\frac{3}{2}}}$$

- Explizit $y = f(x)$

$$k(x) = \frac{f''(x)}{(1 + f'(x)^2)^{3/2}}$$

- Polarkoordinaten $r = f(\varphi)$

$$k(\varphi) = \frac{(f(\varphi))^2 + 2(f'(\varphi))^2 - f(\varphi)f''(\varphi)}{[(f(\varphi))^2 + (f'(\varphi))^2]^{3/2}}$$

4 Parametrisierungen

4.1 Kreis / Ellipse

Ellipse mit Mittelpunkt (x_o, y_o) und Halbachsen a & b.

implizit:

$$\left(\frac{x-x_o}{a}\right)^2 + \left(\frac{y-y_o}{b}\right)^2 = 1$$

parametrisiert:

$$x(t) = x_o + a\cdot\cos(t)$$
$$y(t) = y_o + b\cdot\sin(t)$$

4.2 Normal- und Tangentialvektoren

explizit

$$y = f(x) \quad \vec{t} = \begin{pmatrix}1\\ f'(x_o)\end{pmatrix} \quad \vec{n} = \begin{pmatrix}f'(x_o)\\ -1\end{pmatrix}$$

parametrisiert

$$\vec{r}(t) = \begin{pmatrix}x(t)\\ y(t)\end{pmatrix} \quad \vec{t} = \begin{pmatrix}\dot{x}(t)\\ \dot{y}(t)\end{pmatrix} \quad \vec{n} = \begin{pmatrix}-\dot{y}(t)\\ \dot{x}(t)\end{pmatrix}$$

5 Integralrechnung

5.1 Hauptsatz der Infinitesimalrechnung

Für $a \in \mathbb{R}$

$$\boxed{\frac{d}{dx}\left[\int_a^x f(t)dt\right] = f(x)}$$

5.2 Partialbruchzerlegung

1. Nenner Faktorisieren
2. Ansatz
3. Koeffizientenvergleich, Konstanten bestimmen

Ansatz

▷ ***n*-fache reelle Nullstelle**:

$$\frac{(\dots)}{(x-x_o)^n} = \frac{A}{(x-x_o)} + \frac{B}{(x-x_o)^2} + \dots + \frac{Z}{(x-x_o)^n}$$

▷ ***n*-fache komplexe Nullstelle** (e.g. (x^2+1)):

$$\frac{(\dots)}{(x^2+1)^n} = \frac{Ax+B}{(x^2+1)} + \frac{Cx+D}{(x^2+1)^2} + \dots + \frac{Yx+Z}{(x^2+1)^n}$$

5.3 Partielle Integration

Es sei $F'(x) = f(x)$ und $G'(x) = g(x)$, dann gilt

$$\int_a^b \underset{\downarrow}{G}\cdot \underset{\uparrow}{f}\,dx = G\cdot F\Big|_a^b - \int_a^b g\cdot F\,dx.$$

5.4 Bogenlänge s

▷ explizit $y = f(x)$

$$s = \int_a^b \sqrt{1+(f'(x))^2}\;dx$$

▷ Polarkoordinaten $\rho = \rho(\varphi)$

$$s = \int_{\varphi_1}^{\varphi_2} \sqrt{\rho^2 + \dot{\rho}^2}\;d\varphi$$

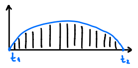
▷ Parametrisierung $\vec{r}(t) = (x(t), y(t))^T$

$$s = \int_{t_1}^{t_2} \left|\sqrt{\dot{x}^2+\dot{y}^2}\right|\;dt$$

5.5 Flächenberechnungen

▷ Parametrisierung $\vec{r} = (x(t), y(t))^T$

$$A = \int_{t_1}^{t_2} y\dot{x}\,dt$$

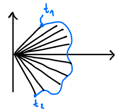


5.5.1 Sektorfläche

Fläche zwischen Ursprung und Kurve

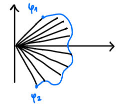
▷ Parametrisierung

$$A = \frac{1}{2}\int_{t_1}^{t_2} (x\dot{y} - y\dot{x})\,dt$$



▷ Polarkoordinaten

$$A = \frac{1}{2}\int_{\varphi_1}^{\varphi_2} \rho^2(\varphi)\,d\varphi$$



Fläche auf der linken Seite der Kurve (Durchlaufsinn beachten) hat positives Vorzeichen.

Rotationsvolumen

Kurvenrotation

Kurve rotiert um x-Achse:

$$V = \int_{t_1}^{t_2} \pi y^2(t)\cdot\underbrace{\dot{x}(t)dt}_{dx} = \int_{x_1}^{x_2} \pi f^2(x)\cdot dx$$

Kurve rotiert um y-Achse:

$$V = \int_{t_1}^{t_2} \pi x^2(t)\cdot\underbrace{\dot{y}(t)dt}_{dy} = \int_{y_1}^{y_2} \pi x^2\cdot\underbrace{f'(x)dx}_{dy}$$

Flächenrotation

Fläche unter Kurve rotiert um *y*-Achse:

$$V = \int_{t_1}^{t_2} \underbrace{2\pi x(t)}_{\text{Umfang}}\cdot y(t)\cdot\underbrace{\dot{x}(t)dt}_{dx} = \int_{x_1}^{x_2} 2\pi x\cdot f(x)dx$$

5.6 Rotationsoberflächen

Kurve rotiert um x-Achse:

$$O = \int_{t_1}^{t_2} 2\pi y(t)\cdot\underbrace{\sqrt{\dot{x}^2(t)+\dot{y}^2(t)}\;dt}_{ds\text{ (Bogenlänge)}}$$
$$= \int_{x_1}^{x_2} 2\pi f(x)\cdot\underbrace{\sqrt{1+f'(x)^2}\;dt}_{ds}$$

Kurve rotiert um y-Achse:

$$O = \int_{t_1}^{t_2} 2\pi x(t)\cdot\underbrace{\sqrt{\dot{x}^2(t)+\dot{y}^2(t)}\;dt}_{ds}$$
$$= \int_{x_1}^{x_2} 2\pi x\cdot\underbrace{\sqrt{1+f'(x)^2}\;dx}_{ds}$$

5.7 Schwerpunkt / Trägheitsmoment

Sei $H(x)$ die Höhe des Fläche a.d.S. x.
Sei σ die Flächendichte $[kg/m^2]$.

$$\text{Fläche: } A = \int_{x_1}^{x_2} H(x)\,dx$$
$$\text{Masse: } M = \int_{x_1}^{x_2} \sigma\cdot H(x)\,dx$$
$$\text{Schwerpunkt: } x_s = \frac{1}{M}\int_{x_1}^{x_2} x\cdot\sigma\cdot H(x)\,dx$$
$$\text{Trägheitsmoment: } I_y = \int_{x_1}^{x_2} x^2\cdot\sigma\cdot H(x)\,dx$$

5.7.1 Trägheitsmoment

$$\boxed{\int(\text{Abstand zur Rotationsachse})^2\cdot(\text{Masse})}$$

5.8 Uneigentliche Integrale

Konvergiert $\iff$ Grenzwert existiert

1. Gattung

Zu integrierende Funktion ist an der Grenze nicht definiert. Bsp.:

$$\int_0^1 \frac{1}{x}\,dx = \lim_{\xi\to 0^+}\int_\xi^1 \frac{1}{x}\,dx$$

2. Gattung

Unendlicher Integrationsbereich. Bsp.:

$$\int_0^\infty f(x)\,dx = \lim_{\xi\to\infty}\int_0^\xi f(x)\,dx$$

5.8.1 Tricks

$$\int_1^\infty \frac{1}{x^\alpha}\,dx \quad \text{konvergiert} \iff \alpha > 1$$

6 Potenzreihen

Potenzreihe der Funktion $f(x)$ um den Punkt x_o:

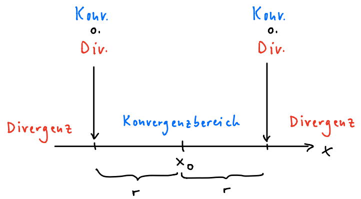
$$\boxed{f(x) = \sum_{n=0}^\infty a_n\cdot(x-x_o)^n}$$

▷ Höchstens eine Potenzreihe von f um x_o existiert.

▷ Konvergiert für $|x-x_o| < r$

6.1 Konvergenzradius r

$$\boxed{r = \lim_{n\to\infty}\left|\frac{a_n}{a_{n+1}}\right|}$$



Innerhalb vom Konvergenzbereich darf man Potenzreihen *gliedweise*:

▷ addieren & subtrahieren

▷ integrieren & differenzieren

6.2 Taylorreihen

Taylorentwicklung von $f(x)$ um x_o:

$$\boxed{f(x) = \sum_{n=0}^\infty \frac{f^{(n)}(x_o)}{n!}(x-x_o)^n}$$

▷ ungerade Fkt ⇔ ungerade Indizes: $a_1x + a_3x^3 + \dots$

▷ gerade Fkt ⇔ gerade Indizes: $a_0 + a_2x^2 + \dots$

6.2.1 Ableitung Un-/Gerader Funktionen

▷ $g(x)$ sei **gerade**

$$g'(0) = g^{(3)}(0) = g^{(5)}(0) = \dots = 0$$

▷ $f(x)$ sei **ungerade**

$$f''(0) = f^{(4)}(0) = f^{(6)}(0) = \dots = 0$$

7 Appendix

7.1 Nullstellen Reeller Polynome mit Grad n

$$p(x) = a_0 + a_1 x + a_2 x^2 + \cdots + a_n x^n, \qquad a_i \in \mathbb{R}$$

- Hat genau n Nullstellen (komplex und reell)
- Komplexe Nullstellen kommen immer im komplex-konjugierten Paar vor.

7.2 Cosinus und Sinus - Integrale

Für $a, b \in \mathbb{Z}$ und $n \geq 2$, gelten:

$$\int_{a\cdot\frac{\pi}{2}}^{b\cdot\frac{\pi}{2}} \sin^n(x)\ dx = \frac{n-1}{n} \int_{a\cdot\frac{\pi}{2}}^{b\cdot\frac{\pi}{2}} \sin^{n-2}(x)\ dx$$

$$\int_{a\cdot\frac{\pi}{2}}^{b\cdot\frac{\pi}{2}} \cos^n(x)\ dx = \frac{n-1}{n} \int_{a\cdot\frac{\pi}{2}}^{b\cdot\frac{\pi}{2}} \cos^{n-2}(x)\ dx$$

Diese Regel kann mehrfach angewandt werden.