

Analysis

Grundlagen:

Binomische Formeln

- 1 $(a + b)^2 = a^2 + 2 \cdot a \cdot b + b^2$
- 2 $(a - b)^2 = a^2 - 2 \cdot a \cdot b + b^2$
- 3 $(a + b)(a - b) = a^2 - b^2$

Potenzengesetze

- 1 $a^r \cdot b^r = (a \cdot b)^r$ und $\frac{a^r}{b^r} = \left(\frac{a}{b}\right)^r$
- 2 $a^r \cdot a^s = a^{r+s}$ und $\frac{a^r}{a^s} = a^{r-s}$
- 3 $(a^r)^s = a^{r \cdot s}$
- 4 $a^{\frac{m}{n}} = \sqrt[n]{a^m} = (\sqrt[n]{a})^m$
- 5 $a^{-r} = \frac{1}{a^r}$

Logarithmengesetze

- 1 $\log_a(b \cdot c) = \log_a(b) + \log_a(c)$
- 2 $\log_a\left(\frac{b}{c}\right) = \log_a(b) - \log_a(c)$
- 3 $\log_a(b^r) = r \cdot \log_a(b)$
- 4 $\ln(x) = \log_e(x) \rightarrow \ln(e^x) = x$
- 5 $\lg(x) = \log_2(x)$
- 6 $\lg(x) = \log_{10}(x)$

Lineare Transformationen:

Wir erhalten aus dem Graphen G_f der Funktion f den Graphen der Funktion g mit:

- 1 $g(x) = -f(x)$, indem man G_f an der x-Achse spiegelt
- 2 $g(x) = f(-x)$, indem man G_f an der y-Achse spiegelt
- 3 $g(x) = f(x) + a$ indem man G_f in Richtung der y-Achse um a verschiebt
- 4 $g(x) = f(x - a)$ indem man G_f in Richtung der x-Achse um a verschiebt
- 5 $g(x) = a \cdot f(x)$ und $a > 0$, indem man G_f in Richtung der y-Achse mit dem Faktor a streckt bzw. staucht
- 6 $g(x) = f(a \cdot x)$ und $a > 0$, indem man G_f in Richtung der x-Achse mit dem Faktor $\frac{1}{a}$ staucht bzw. streckt.

Ableitungen:

- 1 jede Ableitung ist mit der h -Methode nachweisbar

$$f'(x) = \lim_{h \rightarrow 0} \frac{f(x+h) - f(x)}{h}$$

- 2 $f(x) = c$ mit $c \in \mathbb{R} \rightarrow f'(x) = 0$
- 3 $f(x) = x \rightarrow f'(x) = 1$
- 4 $f(x) = c \cdot x$ mit $c \in \mathbb{R} \rightarrow f'(x) = c$
- 5 $f(x) = m \cdot x + t$ mit $m, t \in \mathbb{R} \rightarrow f'(x) = m$
- 6 $f(x) = a \cdot g(x)$ mit $a \in \mathbb{R} \rightarrow f'(x) = a \cdot g'(x)$
- 7 $f(x) = g(x) \pm h(x) \rightarrow f'(x) = g'(x) \pm h'(x)$
- 8 $f(x) = x^n$ mit $n \in \mathbb{Q} \rightarrow f'(x) = n \cdot x^{n-1}$
- 9 $f(x) = g(x) \cdot h(x) \rightarrow f'(x) = g'(x) \cdot h(x) + g(x) \cdot h'(x)$
- 10 $f(x) = g(h(x)) \rightarrow f'(x) = g'(h(x)) \cdot h'(x)$
- 11 $f(x) = \frac{z(x)}{n(x)} \rightarrow f'(x) = \frac{n(x) \cdot z'(x) - z(x) \cdot n'(x)}{(n(x))^2}$

Eselsbrücke¹: $f'(x) = \frac{N \cdot AZ - Z \cdot AN}{N^2}$

Ableitung spezieller Funktionen:

Trigonometrische Funktionen

- 1 $f(x) = \sin x \rightarrow f'(x) = \cos(x)$
- 2 $f(x) = \cos(x) \rightarrow f'(x) = -\sin(x)$
- 3 $f(x) = \tan(x) = \frac{\sin(x)}{\cos(x)}$
 $\rightarrow f'(x) = \frac{\cos(x) \cdot \cos(x) + \sin(x) \cdot \sin(x)}{(\cos(x))^2} = \frac{1}{(\cos(x))^2}$

e-Funktion

- 1 $f(x) = e^x \rightarrow f'(x) = e^x$
- 2 $f(x) = e^{h(x)} \rightarrow f'(x) = h'(x) \cdot e^{h(x)}$

ln-Funktion

1 $f(x) = \ln(x)$ mit $x \in \mathbb{R}^+ \rightarrow f'(x) = \frac{1}{x}$

Wurzel

1 $f(x) = \sqrt{x} = x^{\frac{1}{2}} \rightarrow f'(x) = \frac{1}{2} \cdot x^{-\frac{1}{2}} = \frac{1}{2\sqrt{x}}$
2 $f(x) = \sqrt[n]{x} = x^{\frac{1}{n}} \rightarrow f'(x) = \frac{1}{n} \cdot x^{\frac{1}{n}-1} = \frac{1}{n \cdot \sqrt[n]{x}}$

Anwendung der 1. Ableitung

- Zusammenhang Steigung m des Graphen G_f einer Funktion f an der Stelle $x_0 \in G_f$ mit der 1. Ableitung:

1 $f'(x_0) = m$
2 $\tan(\alpha) = m \rightarrow \alpha = \tan^{-1}(m)$

- Tangentengleichung y_T durch den Punkt $P(x_0|f(x_0)) \in G_f$
 $y_T = f'(x_0) \cdot (x - x_0) + f(x_0)$

Grenzwerte spezieller Funktionen:

- Ist $p(x)$ ein Polynom, so gilt $\lim_{x \rightarrow \infty} \frac{p(x)}{e^x} = 0 \rightarrow e$ -Funktion.
- Ist $p(x)$ ein nicht konstantes Polynom, so gilt $\lim_{x \rightarrow \infty} \frac{\ln(x)}{p(x)} = 0 \rightarrow \ln$ -Funktion.
- Ist $p(x)$ ein Polynom ohne konstanten Summanden, so gilt $\lim_{x \rightarrow 0} (p(x) \cdot \ln(x)) = 0 \rightarrow \ln$ -Funktion.

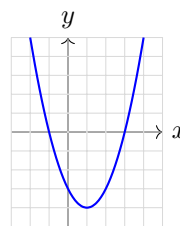
Funktionsklassen:

Lineare Funktionen

- Funktionsterm: $f(x) = m \cdot x + t$ mit $m \in \mathbb{R} \setminus \{0\}$ und $t \in \mathbb{R}$
1 m - Steigung der Geraden 2 t - y-Achsenabschnitt
- Graph einer linearen Funktion ist eine Gerade
- Berechnung der Steigung $m = \frac{\Delta y}{\Delta x}$
- Berechnung des y-Achsenabschnittes $t \rightarrow$ die Steigung m und die Koordinaten eines Punktes $P(x_0|y_0)$ einsetzen und nach t auflösen

Quadratische Funktionen:

- allgemeine Form: $f(x) = a \cdot x^2 + b \cdot x + c$ mit $a \in \mathbb{R} \setminus \{0\}$ und $b, c \in \mathbb{R}$

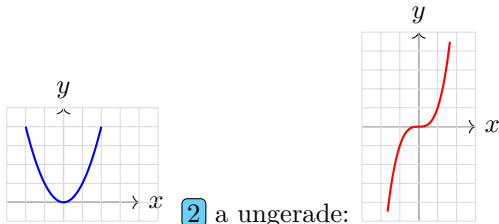


- Graph:
- Scheitelpunktform: $f(x) = a \cdot (x - x_s)^2 + y_s$ mit $S(x_s|y_s)$ den Koordinaten des Scheitelpunktes
- Faktorierte Form: $f(x) = a \cdot (x - x_1) \cdot (x - x_2)$ mit $f(x_1) = 0$ und $f(x_2) = 0$ als Nullstellen der Funktion
- Nullstellen als Lösung der Gleichung
 $0 = a \cdot x^2 + b \cdot x + c \rightarrow x_{1/2} = \frac{-b \pm \sqrt{b^2 - 4 \cdot a \cdot c}}{2 \cdot a}$
- Für $a > 0$ ist die Parabel nach oben geöffnet \rightarrow Scheitelpunkt ist Tiefpunkt und es gilt $\lim_{x \rightarrow \pm\infty} f(x) = \infty$
- Für $a < 0$ ist die Parabel nach unten geöffnet \rightarrow Scheitelpunkt ist Hochpunkt und es gilt $\lim_{x \rightarrow \pm\infty} f(x) = -\infty$

¹N-Nummer, Z-Zähler, AZ - Ableitung Zähler, AN - Ableitung Nenner

Polynome:

- $f(x) = a_n \cdot x^n + a_{n-1} \cdot x^{n-1} + \dots + a_1 \cdot x + a_0 = \sum_{i=0}^n a_i x^i$ mit $a_n \in \mathbb{R} \setminus \{0\}$ und die restlichen $a_i \in \mathbb{R}$
- höchster Exponent legt den Grad des Polynoms fest \rightarrow hier n -ten Grades
- Beispielgraphen in Abhängigkeit des Grades:

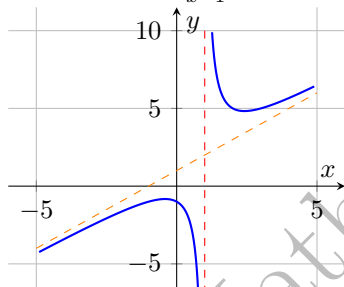


- 1 a gerade:
- 2 a ungerade:
- 3 n gerade und $a_n > 0 \rightarrow \lim_{x \rightarrow \pm\infty} f(x) = \infty$
- 4 n gerade und $a_n < 0 \rightarrow \lim_{x \rightarrow \pm\infty} f(x) = -\infty$
- 5 n ungerade und $a_n > 0 \rightarrow \lim_{x \rightarrow -\infty} f(x) = -\infty$ und $\lim_{x \rightarrow \infty} f(x) = \infty$
- 6 n ungerade und $a_n < 0 \rightarrow \lim_{x \rightarrow -\infty} f(x) = \infty$ und $\lim_{x \rightarrow \infty} f(x) = -\infty$

- ab Grad $n > 2$ kennen wir keine Lösungsformel zur Berechnung der Nullstellen² \rightarrow ausklammern bzw. Newton-Verfahren zur Näherung der Nullstellen

Gebrochen-rationale Funktionen

- $f(x) = \frac{z(x)}{n(x)}$ und $\mathbb{D}_f = \mathbb{R} \setminus \{x_i\}$ mit $n(x_i) = 0$
- Definitionslücken sind die Nullstellen des Nennerpolynoms
- Nullstellen berechnen sich durch $0 = z(x)$ sind also die Nullstellen des Zählerpolynoms
- Graph $f(x) = \frac{x^2+1}{x-1} = x + 1 + \frac{2}{x-1}$



Hinweis: Bei der Monotonie- und Krümmungsuntersuchung muss die Definitionslücke explizit betrachtet werden, an der Definitionslücke kann sich das Monotonie- und Krümmungsverhalten ändern

- Asymptoten: Die Art der Asymptote einer gebrochen-rationale Funktion $f(x) = \frac{z(x)}{n(x)}$ mit $\mathbb{D} = \mathbb{D}_{\max}$ hängt vom Grad der Polynome des Zählers als auch des Nenners ab³.

1 $z < n$: die x -Achse ist waagerechte Asymptote $\lim_{x \rightarrow \pm\infty} f(x) = \lim_{x \rightarrow \pm\infty} \frac{z(x)}{n(x)} = 0$

2 $z = n$: waagerechte Asymptote die parallel zur x -Achse verläuft $\lim_{x \rightarrow \pm\infty} f(x) = \lim_{x \rightarrow \pm\infty} \frac{z(x)}{n(x)} = a \in \mathbb{R}$

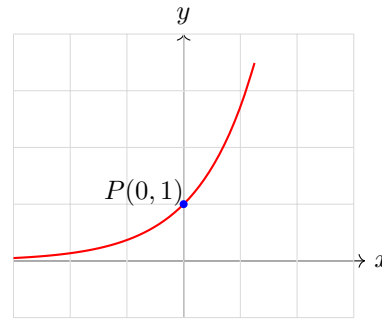
3 $z = n+1$: schräge Asymptote die direkt aus der Summenform ablesbar ist

Hinweis: $f(x) = \frac{x^2+1}{x-1} = \underbrace{x+1}_{\text{Gleichung der schrägen Asymptote}} + \frac{2}{x-1}$

4 $z > n+1$: Näherungskurve

e-Funktion:

- $f(x) = e^x$
- Graph der Funktion $f(x) = e^x$



- Ableitung: $f'(x) = e^x$

- Grenzwerte:

1 $\lim_{x \rightarrow -\infty} f(x) = 0$

2 $\lim_{x \rightarrow \infty} f(x) = \infty$

- $f(x) > 0$: für alle $x \in \mathbb{R}$

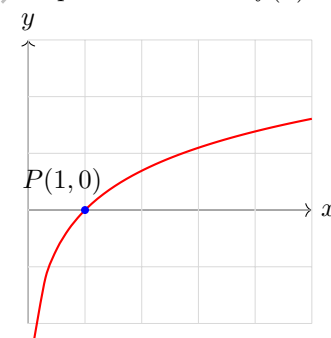
Hinweis: Die e -Funktion wächst schneller als jede Potenzfunktion $g(x) = x^n$ mit $n \in \mathbb{N}$

Hinweis: Eselsbrücke: e gewinnt!

- Bei der Kurvendiskussion wird die e -Funktion meistens als Produkt mit einer anderen Funktion betrachtet.⁴

ln-Funktion:

- $f(x) = \ln(x)$ mit $x \in \mathbb{R}^+$
- Graph der Funktion $f(x) = \ln(x)$



- Ableitung $f'(x) = \frac{1}{x}$

- Grenzwerte:

1 $\lim_{x \rightarrow 0^+} f(x) = -\infty$

2 $\lim_{x \rightarrow \infty} f(x) = \infty$

- **Hinweis:** Die \ln -Funktion wächst langsamer als jede Potenzfunktion $g(x) = x^n$ mit $n \in \mathbb{N}$,

Hinweis: Eselsbrücke: \ln ist der **Loser**!

- Bei der Kurvendiskussion wird die \ln -Funktion meistens in Kombination mit einer anderen Funktion betrachtet.⁵

Wurzelfunktion:

- $f(x) = a \cdot \sqrt{x-b} + c$ und $x \geq b$ ist eine Halbparabel und ergibt sich durch folgende lineare Transformationen aus der allgemeinen Wurzelfunktion $g(x) = \sqrt{x}$ wie folgt:

1 Verschiebung um b in x -Richtung

2 Strecken bzw. Stauchen mit dem Faktor a in y -Richtung

3 Verschiebung um c in y -Richtung

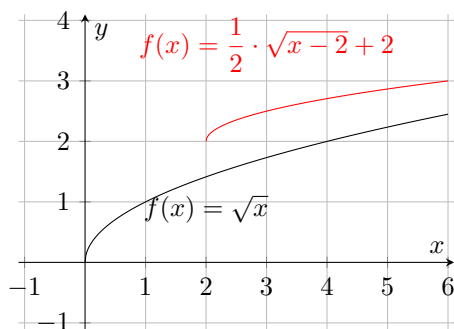
⁴ $f(x) = g(x) \cdot e^{h(x)} \rightarrow f'(x) = g'(x) \cdot e^{h(x)} + g(x) \cdot h'(x) \cdot e^{h(x)}$

⁵ $f(x) = \ln(g(x)) \rightarrow f'(x) = \frac{1}{g(x)} \cdot g'(x) = \frac{g'(x)}{g(x)}$

²Für $n = 2$ eist das Polynom eine Quadratischen Funktion

³ z -Grad des Zählers; n - Grad des Nenners

- Graph der Funktion $f(x) = \frac{1}{2}\sqrt{x-2} + 2$



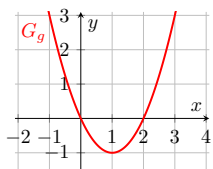
- Ableitung $f(x) = \sqrt{g(x)} \rightarrow f'(x) = \frac{g'(x)}{2 \cdot \sqrt{g(x)}}$

allgemeine Sinusfunktion:

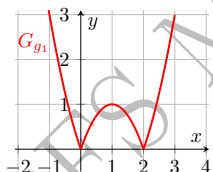
- $f(x) = a \cdot \sin(b \cdot (x - c)) + d$ mit $a \in \mathbb{R} \setminus \{0\}$ und $b, c, d \in \mathbb{R}$
 - Der Parameter a ändert die Amplitude, also die maximale Auslenkung der Kurve.
 - Der Parameter b streckt bzw. staucht die Kurve in Richtung der x -Achse. Durch den Faktor b wird damit die Periode p verändert $p = \frac{2 \cdot \pi}{b}$.
 - Der Parameter c verschiebt die Kurve in Richtung der x -Achse.
 - Der Parameter d verschiebt die Kurve in Richtung der y -Achse.
- Ableitung: $f'(x) = a \cdot \cos(b \cdot (x - c)) \cdot b$
- Bei der Kurvendiskussion wird die \sin -Funktion meistens in Kombination mit einer anderen Funktion betrachtet.⁶

Betragsfunktionen:

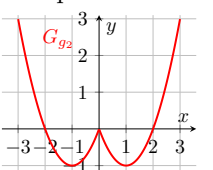
- Wird eine Funktion g linearen Transformationen in Form des Betrags unterworfen ergeben sich unterschiedliche Graphen. Diese Graphen haben allerdings gemeinsam, dass die Nicht-Differenzierbarkeit an bestimmten Stellen sich nicht ändert.



- $g_1(x) = |f(x)|$: Die Punkte mit negativen Funktionswerten werden an der x -Achse gespiegelt. Die Spiegelung erfolgt damit an den Nullstellen.

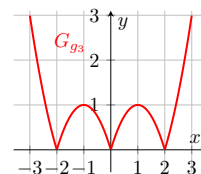


- $g_2(x) = f(|x|)$: Der im positive Teil der x -Achse liegende Graaph wird an der y -Achse gespiegelt.



- $g_3(x) = |f(|x|)|$: Wird sowohl der Betrag der x -Werte als auch der Betrag der Funktionswerte gebildet, werden zunächst die Punkte mit positiven x -Werten an der y -Achse

gespiegelt um anschließend die Punkte mit negativen Funktionswerten an der x -Achse zu spiegeln.



- Betragsfunktionen sind an Knickstellen nicht differenzierbar \rightarrow Nachweis über die h -Methode.

Kurvendiskussion:

Bei der Kurvendiskussion werden Eigenschaften des Graphen G_f einer Funktion f analytisch untersucht

Untersuchung der Ausgangsfunktion:

- Untersuchung folgender Eigenschaften:
 - Definitionsbereich \rightarrow bei gebrochen-rationalen Funktion z.B. Berechnung der Definitionslücken
 - Schnittpunkte mit den Koordinatenachsen \rightarrow Nullstellen und Schnittpunkt mit der y -Achse
 - Symmetrie zum Ursprung bzw. zur y -Achse
 - Verhalten an den Rändern des Definitionsbereichs \rightarrow Grenzwerte und Verhalten an Definitionslücken
 - Asymptoten
- je nach Funktionsklasse sind die Rechnungen unterschiedlich

Monotonie:

- Ist die Funktion f im Intervall I differenzierbar dann ist G_f für

$$\left. \begin{array}{l} f'(x) > 0 \\ f'(x) < 0 \end{array} \right\} \text{streng monoton} \left\{ \begin{array}{l} \text{wachsend} \\ \text{fallend} \end{array} \right.$$

- Hinweis:** Für die Existenz einer Extremstellen $x_0 \in G_f$ sind zwei Bedingungen notwendig:

- $f'(x_0) = 0$
- $f''(x_0) \neq 0$

- Die Art der einzelnen Extremstellen lässt sich leicht durch die Vorzeichenwechsel (VZW) der Ableitung an der Stelle x_0 mit $f'(x_0) = 0$ bestimmen.

- Hochpunkt (HoP) $HoP(x_0|f(x_0))$ genau dann, wenn es einen VZW der Ableitung von **positiv nach negativ** gibt.

- $f'(x_0) = 0$
- $f''(x_0) < 0$

- Tiefpunkt (TiP) $TiP(x_0|f(x_0))$ genau dann, wenn es einen VZW der Ableitung von **negativ nach positiv** gibt.

- $f'(x_0) = 0$
- $f''(x_0) > 0$

- Untersuchung der Monotonie und der Extremstellen

- Bestimmung der Nullstelle der 1. Ableitung
- Untersuchung der Monotonie mit Hilfe der Monotonietabelle
- Entscheidungen zu möglichen Extremstellen

- Monotonietabelle: Eintragung der Intervalle die durch die Nullstellen von $f'(x_1) = 0$ und $f'(x_2) = 0$ festgelegt werden.

Hinweis: Beispiel mit zwei Nullstellen:

x	$-\infty < x < x_1$	$x = x_1$	$x_1 < x < x_2$	$x = x_2$	$x_2 < x < \infty$
$f'(x)$	+	0	-	0	+
G_f	smw	HoP	smf	TiP	smw

- wenn sich das Monotonieverhalten **nicht** ändert, liegt ein **Terassenpunkt** vor

- Bei gebrochen-rationalen Funktionen **muss die Definitionslücke in der Monotonietabelle ebenfalls betrachtet werden.**

⁶ $f(x) = \sin(g(x)) \rightarrow f'(x) = \cos(g(x)) \cdot g'(x)$

Analytische Geometrie

Elementargeometrische Grundlagen

- Flächeninhalt von ebenen Figuren
 - Dreieck $\rightarrow A_{\Delta} = \frac{1}{2} \cdot g \cdot h$
 - Parallelogramm $\rightarrow A_P = g \cdot h$
 - Trapez $\rightarrow A_T = \frac{1}{2} \cdot (a + c) \cdot h$ hierbei sind a und c die Längen der Parallelen
 - Drachenviereck $\rightarrow A_{\text{Drache}} = \frac{1}{2} \cdot e \cdot f$ hierbei sind e und f die Längen der Diagonalen
 - Kreis $\rightarrow A_K = \pi \cdot r^2$ und $U_K = 2 \cdot \pi \cdot r$ hierbei ist r der Radius des Kreises
- Volumen und Oberfläche von Körpern
 - Prisma $\rightarrow V_{\text{Prisma}} = A_G \cdot h$
 - Pyramide $\rightarrow V_{\text{Pyramide}} = \frac{1}{3} \cdot A_G \cdot h$
 - Zylinder $\rightarrow V_{\text{Zylinder}} = A_G \cdot h$ und der Oberflächeninhalt eines geraden Zylinders $A_O = 2 \cdot A_G + 2 \cdot \pi \cdot r \cdot h$
 - Kegel $\rightarrow V_{\text{Kegel}} = \frac{1}{3} \cdot A_G \cdot h$ und der Oberflächeninhalt eines geraden Kegels $A_O = A_G + \pi \cdot r \cdot m$ mit m als Länge der Mantellinie
 - Kugel $\rightarrow V_{\text{Kugel}} = \frac{4}{3} \cdot \pi \cdot r^3$ und der Oberflächeninhalt $A_O = 4 \cdot \pi \cdot r^2$

Definition von Vektoren

- Vektoren sind Pfeile im zwei - bzw. dreidimensionalen Raum
- Jeder Vektor ist ein Repräsentant unendlich vieler, gleich langer, gleich gerichteter und paralleler Pfeile
- Vektoren werden häufig durch kleine Buchstaben und einem Pfeil darüber gekennzeichnet \vec{a}
- Verläuft ein Repräsentant eines Vektors von einem Punkt z.B. P zu einem zweiten Punkt z.B. Q , so bezeichnet man alle Repräsentanten mit \overrightarrow{PQ} .
- Werden mehrere Vektoren addiert so werden die jeweiligen Repräsentanten aneinandergereiht und das Ergebnis nennt man dann Vektorkette.
- Ein Vektor im 2- bzw. 3-dim. Raum wird in der Spaltenschreibweise durch 2 bzw. 3 Koordinaten beschrieben
$$\vec{a} = \begin{pmatrix} a_1 \\ a_2 \\ a_3 \end{pmatrix}$$
- Der Vektor $\overrightarrow{0A} = \vec{a}$ bezeichnet denjenigen Vektor, der im Ursprung 0 beginnt und im Punkt A endet. Er wird als **Ortsvektor** bezeichnet.

Spiegelungen an den Koordinatenebenen

Der Punkt $P(p_1|p_2|p_3)$ wird gespiegelt an

- x_1x_2 -Ebene $\rightarrow P(p_1|p_2|-p_3)$ Vorzeichen der x_3 Koordinaten wird geändert
- x_1x_3 -Ebene $\rightarrow P(p_1|-p_2|p_3)$ Vorzeichen der x_2 Koordinaten wird geändert
- x_2x_3 -Ebene $\rightarrow P(-p_1|p_2|p_3)$ Vorzeichen der x_1 Koordinaten wird geändert

Spiegelung am Koordinatenursprung

Der Punkt $P(p_1|p_2|p_3)$ wird am Punkt $P(0|0|0)$ gespiegelt

⁷hierbei ist A_G der Flächeninhalt der Grundfläche und h die Höhe

- $P(-p_1|-p_2|-p_3)$ bei allen Koordinaten ändern sich die Vorzeichen

Eigenschaften von Vektoren

- Vektoraddition
 - $\vec{a} + \vec{b} = \vec{b} + \vec{a}$
 - $(\vec{a} + \vec{b}) + \vec{c} = \vec{a} + (\vec{b} + \vec{c})$
- Nullvektor
 - $\vec{0} + \vec{a} = \vec{a}$
 - Der Vektor $\vec{0}$ hat die Länge 0
- Gegenvektor
 - Der Vektor $-\vec{a}$ ist der Gegenvektor zu \vec{a}
 - $-\vec{a}$ ist genauso lang wie \vec{a} und zu \vec{a} entgegengerichtet
- skalare Multiplikation
 - $\lambda \cdot \vec{a} = \lambda \cdot \begin{pmatrix} a_1 \\ a_2 \\ a_3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \lambda \cdot a_1 \\ \lambda \cdot a_2 \\ \lambda \cdot a_3 \end{pmatrix}$
 - Die skalare Multiplikation vervielfacht den Vektor durch den Skalar $\lambda \in \mathbb{R}$
 - Der Vektor $\lambda \cdot \vec{a}$ ist $|\lambda|$ -mal so lang wie der Vektor \vec{a}
 - Für $\lambda > 0$ hat er die gleiche Richtung wie \vec{a}
 - Für $\lambda < 0$ hat er die entgegengesetzte Richtung wie \vec{a}
- Rechengesetze
 - Assoziativgesetz: $\lambda \cdot (\mu \cdot \vec{a}) = (\lambda \cdot \mu) \cdot \vec{a}$
 - Distributivgesetz:
$$\lambda \cdot (\vec{a} + \vec{b}) = \lambda \cdot \vec{a} + \lambda \cdot \vec{b}$$
$$(\lambda + \mu) \cdot \vec{a} = \lambda \cdot \vec{a} + \mu \cdot \vec{a}$$

Rechnungen mit Vektoren

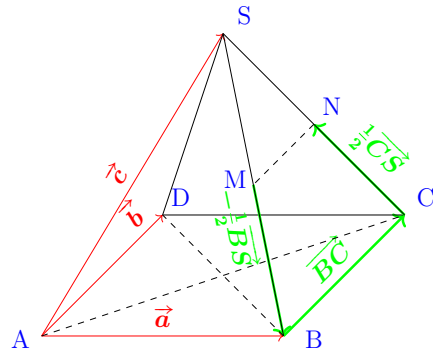
- Der Verbindungsvektor \overrightarrow{PQ}
$$\overrightarrow{PQ} = \vec{Q} - \vec{P} = \begin{pmatrix} q_1 \\ q_2 \\ q_3 \end{pmatrix} - \begin{pmatrix} p_1 \\ p_2 \\ p_3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} q_1 - p_1 \\ q_2 - p_2 \\ q_3 - p_3 \end{pmatrix}$$

Hinweis: "Spitze minus Hacke"
- Summe von Vektoren $\vec{A} + \vec{B} = \begin{pmatrix} a_1 \\ a_2 \\ a_3 \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} b_1 \\ b_2 \\ b_3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} a_1 + b_1 \\ a_2 + b_2 \\ a_3 + b_3 \end{pmatrix}$
- Der Mittelpunkt der Strecke \overline{AB}
$$\rightarrow \vec{M} = \frac{1}{2} \cdot (\vec{A} + \vec{B})$$
 bestimmt
- Schwerpunkt des Dreiecks $\triangle ABC$
$$\rightarrow \vec{S}_{\text{Dreieck}} = \frac{1}{3} (\vec{A} + \vec{B} + \vec{C})$$
- Schwerpunkt einer Pyramide $ABCS$
$$\rightarrow \vec{S}_{\text{Pyramide}} = \frac{1}{4} (\vec{A} + \vec{B} + \vec{C} + \vec{S})$$

Zusammenhang der Schwerpunkte

	Berechnung	Teilverhältnis
Schwerpunkt einer Strecke	$\vec{S}_{AB} = \frac{1}{2}(\vec{A} + \vec{B})$	1:1
Schwerpunkt eines Dreiecks	$\vec{S}_{ABC} = \frac{1}{3}(\vec{A} + \vec{B} + \vec{C})$	1:2
Schwerpunkt einer Pyramide	$\vec{S}_{ABCD} = \frac{1}{4}(\vec{A} + \vec{B} + \vec{C} + \vec{D})$	1:3

Beispiel für Vektorketten



Der Vektor \overrightarrow{MN} wird mithilfe der Vektoren \vec{a} , \vec{b} und \vec{c} ausgedrückt.

$$\begin{aligned}\overrightarrow{MN} &= -\frac{1}{2}\overrightarrow{BS} + \overrightarrow{BC} + \frac{1}{2}\overrightarrow{CS} \\ &= -\frac{1}{2}(\vec{c} - \vec{a}) + \vec{b} + \frac{1}{2}(\vec{c} - \vec{a} - \vec{b}) \\ &= -\frac{1}{2}\vec{c} + \frac{1}{2}\vec{a} + \vec{b} + \frac{1}{2}\vec{c} - \frac{1}{2}\vec{a} - \frac{1}{2}\vec{b} \\ &= \frac{1}{2}\vec{b}\end{aligned}$$

Damit folgt, dass die Mittellinie \overrightarrow{MN} parallel, gleichgerichtet aber nur halb so lang wie der Vektor \vec{b} ist.

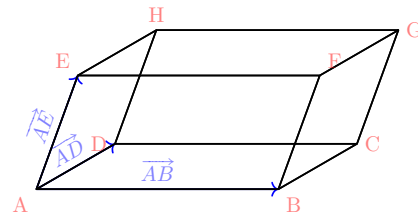
Operationen mit Vektoren

- Länge eines Vektors $\rightarrow |\vec{a}| = \sqrt{a_1^2 + a_2^2 + a_3^2}$
- Skalare Multiplikation $\rightarrow \vec{b} = \lambda \cdot \vec{a}$
- Skalarprodukt $\rightarrow \vec{a} \circ \vec{b} = a_1 \cdot b_1 + a_2 \cdot b_2 + a_3 \cdot b_3 \in \mathbb{R}$
- Vektorprodukt mit $\vec{a} \neq \vec{0}$ und $\vec{b} \neq \vec{0}$

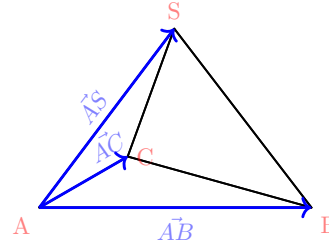
$$\rightarrow \vec{c} = \vec{a} \times \vec{b} = \begin{pmatrix} a_1 \\ a_2 \\ a_3 \end{pmatrix} \times \begin{pmatrix} b_1 \\ b_2 \\ b_3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} a_2 \cdot b_3 - a_3 \cdot b_2 \\ a_3 \cdot b_1 - a_1 \cdot b_3 \\ a_1 \cdot b_2 - a_2 \cdot b_1 \end{pmatrix}$$
- Spatprodukt \rightarrow Verknüpfung von Vektorprodukt und Skalarprodukt
1 $d = (\vec{a} \times \vec{b}) \circ \vec{c} \in \mathbb{R}$

Eigenschaften der Operationen

- Länge
 - 1** $|\vec{A}| \rightarrow$ Abstand des Punktes A vom Ursprung
 - 2** $|\vec{PQ}| \rightarrow$ Abstand der beiden Punkte P und Q
- skalare Multiplikation
 - 1** $\lambda \vec{a} \rightarrow$ Längenänderung von \vec{a}
 - 2** $\vec{a}^* = \frac{1}{|\vec{a}|} \cdot \vec{a} \rightarrow |\vec{a}^*| = 1$
- Skalarprodukt
 - 1** $\vec{a} \circ \vec{b} = 0 \leadsto \vec{a} \perp \vec{b}$
 - 2** Winkel zwischen zwei Vektoren \vec{a} und \vec{b}
 $\rightarrow \cos(\varphi) = \frac{\vec{a} \circ \vec{b}}{|\vec{a}| \cdot |\vec{b}|} \leadsto \varphi = \cos^{-1}\left(\frac{\vec{a} \circ \vec{b}}{|\vec{a}| \cdot |\vec{b}|}\right)$
- Vektorprodukt
 - 1** $\vec{a} \times \vec{b} = \vec{c}$
 - 2** $\vec{a} \perp \vec{c}$ und $\vec{b} \perp \vec{c}$
 - 3** Flächeninhalt $\triangle ABC \rightarrow A_{\text{Dreieck}} = \frac{1}{2} \cdot |\vec{a} \times \vec{b}|$
 - 4** Flächeninhalt Parallelogramm $\rightarrow A_P = |\vec{a} \times \vec{b}|$
- Spatprodukt \rightarrow bestimmt ein Volumen
 - 1** Volumen eines Spates $\rightarrow V_{\text{Spat}} = |(\vec{AB} \times \vec{AD}) \circ \vec{AE}|$



- 2** Volumen einer dreiseitigen Pyramide
 $\rightarrow V_{\text{Pyramide}} = \left| \frac{1}{6} \cdot (\vec{AB} \times \vec{AC}) \circ \vec{AS} \right|$

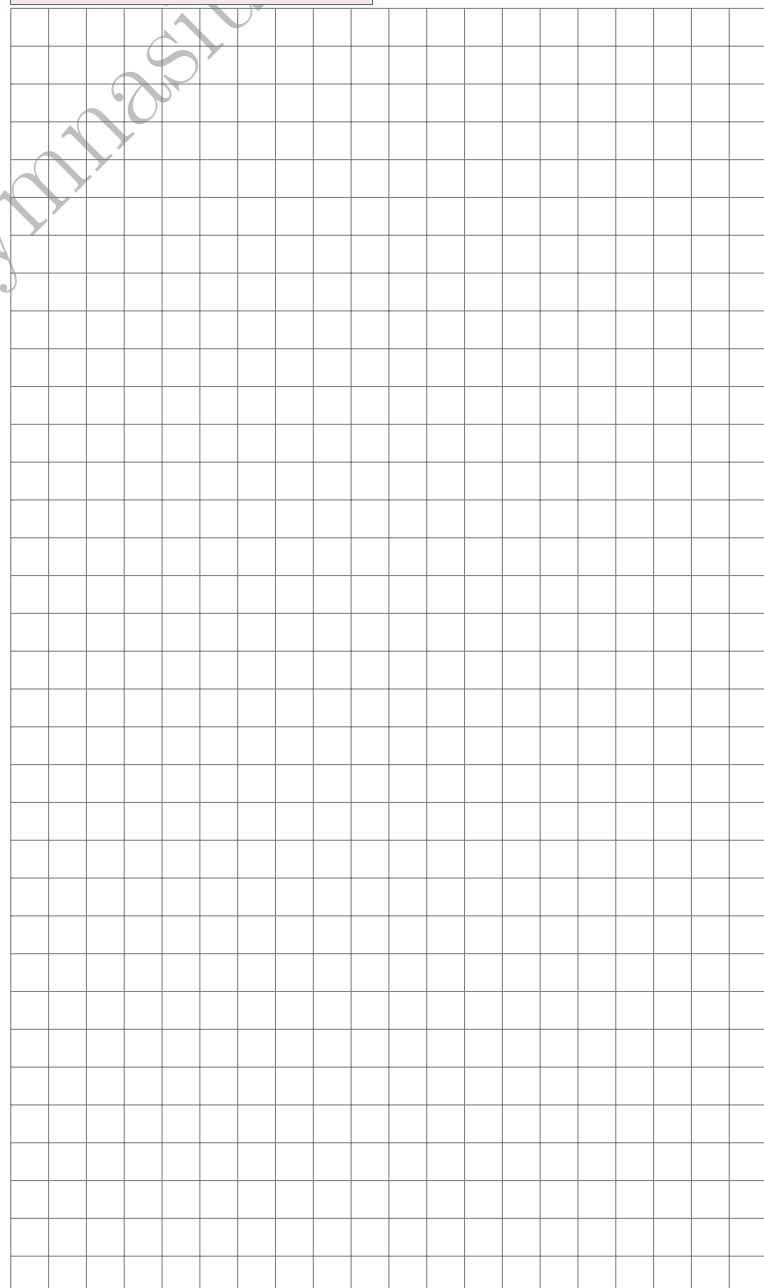


Kugelgleichung

- Kugel um den Ursprung mit Radius r
 $\rightarrow (x_1)^2 + (x_2)^2 + (x_3)^2 = r^2$
- Kugel um $M(m_1|m_2|m_3)$ mit Radius r
 $\rightarrow (x_1 - m_1)^2 + (x_2 - m_2)^2 + (x_3 - m_3)^2 = r^2$

Platz für eigene Notizen:

Notizen:



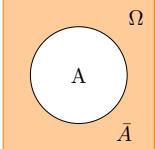
Stochastik

Ereignisalgebra

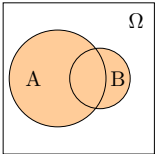
- Ein Ereignis A ist eine Teilmenge des Ergebnisraums Ω
- Ein Ereignis A tritt ein, wenn das Versuchsergebnis ω in A enthalten ist, es gilt also $\omega \in A$
- Alle Elemente von Ω die nicht zum Ereignis A gehören, fasst man unter dem Namen Gegenereignis \bar{A} zusammen, es gilt $\bar{A} = \Omega \setminus A$
- Zwei Ereignisse A und B heißen unvereinbar, wenn gilt $A \cap B = \{ \}$.

Venn-Diagramme

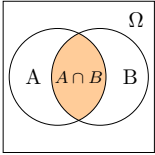
- Gegenereignis \bar{A} : "nicht A ", Ereignis A tritt nicht ein



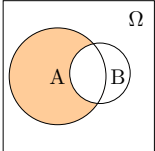
- Vereinigungsmenge $A \cup B$: "A oder B", Mindestens eines der beiden Ereignisse tritt ein



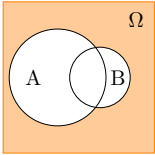
- Schnittmenge $A \cap B$: "A und B", Beide Ereignisse treten ein



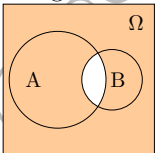
- "A und nicht B" $A \cap \bar{B}$: Es tritt genau das Ereignis A ein



- "nicht A und nicht B" $\bar{A} \cap \bar{B} = \overline{A \cup B}$: Weder A noch B tritt ein



- "nicht A oder nicht B" $\bar{A} \cup \bar{B} = \overline{A \cap B}$: Höchstens eines der Ereignisse tritt ein



Laplace-Wahrscheinlichkeiten

- Alle Ergebnisse eines Zufallsexperiments sind gleich wahrscheinlich
- Beispiel: 1 drehen eines Glücksrads mit gleich großen Sektoren 2 "normaler" Würfel 3 Wurf mit einer "normalen" Münze
- Die Wahrscheinlichkeit eines Ereignisses A ist gleich der Anzahl der Elemente von A dividiert durch die Anzahl der Elemente von Ω

$$P(A) = \frac{|A|}{|\Omega|} = \frac{\text{Anzahl der günstigen Ergebnisse}}{\text{Anzahl der möglichen Ergebnisse}}$$

- $|A|$ entspricht der Mächtigkeit von A
- $|\Omega|$ entspricht der Mächtigkeit von Ω

Axiomatischer Aufbau der Stochastik

Eine Funktion P , die jedem Ereignis A eine reelle Zahl $P(A)$ zuordnet, heißt **Wahrscheinlichkeitsverteilung**, wenn sie die folgenden Eigenschaften besitzt:

- Axiom I: $P(A) \geq 0$
- Axiom II: $P(\Omega) = 1$
- Axiom III: $A \cap B = \{ \} \Rightarrow P(A \cup B) = P(A) + P(B)$ wenn die Schnittmenge zweier Ereignisse leer ist, dann gilt für die Wahrscheinlichkeit der Vereinigung zweier Ereignisse $P(A \cup B) = P(A) + P(B)$

Eigenschaften

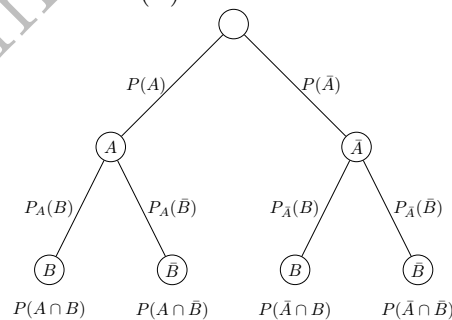
- $P(A) + P(\bar{A}) = 1$
- $P(\{ \}) = 0$
- $A \subseteq B \Rightarrow P(A) \leq P(B)$
- $P(A) \leq 1$ mit $A \subseteq \Omega$
- $P(A \cup B) = P(A) + P(B) - P(A \cap B)$

Bedingte Wahrscheinlichkeit

Ist das Ereignis A eingetreten, dann ist die **bedingte Wahrscheinlichkeit** für das Eintreten eines Ereignisses B gleich

$$P_A(B) = \frac{P(A \cap B)}{P(A)}$$

Folgt aus der Anwendung der Pfadregeln.



Nach der ersten Pfadregel berechnet sich die Wahrscheinlichkeit $P(A \cap B)$ durch das Produkt der einzelnen Pfadwahrscheinlichkeiten. Es gilt damit also $P(A \cap B) = P(A) \cdot P_A(B)$ und daraus folgt die Beziehung: $P_A(B) = \frac{P(A \cap B)}{P(A)}$

Stochastische Unabhängigkeit

Zwei Ereignisse A und B heißen **stochastisch unabhängig**, wenn $P(A \cap B) = P(A) \cdot P(B)$ gilt. Andernfalls nennt man diese **stochastisch abhängig**.

Kombinatorik

- Permutation als Anordnung von n Objekten in einer bestimmten Reihenfolge $\rightarrow n! = n \cdot (n-1) \cdot (n-2) \cdot \dots \cdot 3 \cdot 2 \cdot 1$
- Unterscheidungsmöglichkeiten in einem Urnenexperimentes: Man zieht aus einer Menge mit n Elementen k -Elemente heraus

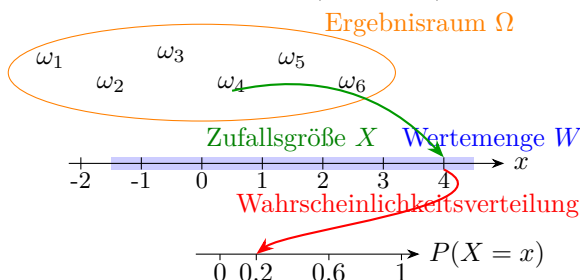
	Mit Reihenfolge	Ohne Reihenfolge
Mit Zurücklegen	n^k	$\binom{n+k-1}{k}$
Ohne Zurücklegen	$\frac{n!}{(n-k)!}$	$\binom{n}{k} = \frac{n!}{k!(n-k)!}$

- Eigenschaften des Binomialkoeffizienten

- Der Binomialkoeffizient ist symmetrisch $\rightarrow \binom{n}{k} = \binom{n}{n-k}$
- Besondere Werte des Binomialkoeffizienten $\binom{n}{0} = 1; \binom{n}{1} = n$ und $\binom{n}{n} = 1$

Zufallsgrößen

- Eine Funktion X , die jedem Ergebnis ω eines Ergebnisraumes Ω eine reelle Zahl x zuordnet, heißt **Zufallsgröße**⁸ X .
- Jeder Wert x einer ZG X tritt mit einer bestimmten Wahrscheinlichkeit $P(X = x)$ auf. Die Funktion, die jedem Wert x einer ZG X die Wahrscheinlichkeit $P(X = x)$ zuordnet, heißt **Wahrscheinlichkeitsverteilung** der ZG X .
- Als Beispiel ist hier $P(X = 4) = 0,2$ dargestellt.



Erwartungswert und Varianz

- Eine ZG nimmt die Werte x_1, x_2, \dots, x_n mit den Wahrscheinlichkeiten $P(X = x_1), P(X = x_2), \dots, P(X = x_n)$ an. Dann heißt der zu erwartende Mittelwert $\mu = E(X) = \sum_{i=1}^n x_i \cdot P(X = x_i)$
 $= x_1 \cdot P(X = x_1) + x_2 \cdot P(X = x_2) + \dots + x_n \cdot P(X = x_n)$
Erwartungswert von X . **Hinweis:** Der Erwartungswert μ ist häufig **kein** Wert, den die ZG annimmt.
- Eine ZG mit $E(X) = \mu$ nehme die Werte x_1, x_2, \dots, x_n mit den Wahrscheinlichkeiten $P(X = x_1), P(X = x_2), \dots, P(X = x_n)$ an. Dann heißt die mittlere quadratische Abweichung von μ **Varianz** von X :
 $Var(X) = \sum_{i=1}^n (x_i - \mu)^2 \cdot P(X = x_i)$
 $= (x_1 - \mu)^2 \cdot P(X = x_1) + \dots + (x_n - \mu)^2 \cdot P(X = x_n)$
- Die Standardabweichung σ einer ZG X bestimmt sich durch $\sigma = \sqrt{Var(X)}$

Hypergeometrische Verteilung

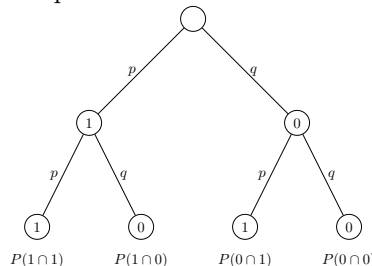
- Als Anwendung der Kombinatorik mit den Einschränkungen **ziehen ohne zurücklegen** und **ohne Beachtung der Reihenfolge**
- Es gibt $\binom{n}{k}$ Möglichkeiten k Objekte ohne Berücksichtigung der Reihenfolge aus n verschiedenen Objekten auszuwählen.
- Aus einer Urne mit N Kugeln, wovon S schwarz sind, werden n Kugeln ohne Zurücklegen gezogen. Die ZG X beschreibt die Anzahl der gezogenen schwarzen Kugeln. Wahrscheinlichkeitsverteilung dieser Zufallsgröße
 $P(X = k) = \frac{\binom{S}{k} \cdot \binom{N-S}{n-k}}{\binom{N}{n}}$ mit $k \leq n$ und $k \leq S$
- Beispiel: ① $N = 200$, $S = 10$, $n = 180$ und $k = 9$
 ② $P(X = 9) = \frac{\binom{10}{9} \cdot \binom{190}{171}}{\binom{200}{180}} \approx 39,74\%$

Binomialverteilung

Bernoulli-Kette

- Ein ZG mit nur zwei möglichen Ergebnissen nennt man Bernoulli-Experiment \rightarrow Treffer "1" bzw. Niete "0"
- Trefferwahrscheinlichkeit p

- Nietenwahrscheinlichkeit $q = 1 - p$
- Wird ein Bernoulli-Experiment n -mal unabhängig durchgeführt, spricht man von einer **Bernoulli-Kette** der **Länge n** .
- Die Trefferwahrscheinlichkeit p bleibt dabei konstant \rightarrow ziehen ohne zurücklegen ohne Beachtung der Reihenfolge
- Beispiel mit zwei Stufen



Wahrscheinlichkeiten

- Wahrscheinlichkeit eines Ergebnisses ω in einer Bernoulli-Kette \rightarrow Wahrscheinlichkeit entlang eines Astes
 $P_p^n(\omega) = \underbrace{p^k}_{\text{Trefferwahrscheinlichkeit}} \cdot \underbrace{(1-p)^{n-k}}_{\text{Nietenwahrscheinlichkeit}}$
- Wahrscheinlichkeit für **genau k** Treffer beträgt
 $P_p^n(X = k) = \underbrace{\binom{n}{k}}_{\text{Anzahl der Pfade mit } k \text{ Treffern}} \cdot p^k \cdot (1-p)^{n-k}$
- Mindestens ein Treffer
 $P_p^n(X \geq 1) = 1 - P_p^n(X = 0) = 1 - q^n$
- Anwendung der Wahrscheinlichkeiten \rightarrow 3m- Aufgaben

① Mindest-Trefferwahrscheinlichkeit p bei gegebenem n

$$\begin{aligned} P_p^5(X \geq 1) &\geq 0,9 \\ 1 - P_p^5(X = 0) &\geq 0,9 \\ 1 - (1-p)^5 &\geq 0,9 \\ p &\geq \sqrt[5]{0,1} \end{aligned}$$

② Mindest-Anzahl an Versuchen n bei gegebenem p

$$\begin{aligned} P_{0,6}^n(X \geq 1) &\geq 0,999 \\ 1 - P_{0,6}^n(X = 0) &\geq 0,999 \\ 1 - (0,4)^n &\geq 0,999 \\ n &\geq \frac{\ln(0,001)}{\ln(0,4)} \end{aligned}$$

Erwartungswert und Varianz

- Wahrscheinlichkeitsverteilung eine Binomialverteilung ①
 $B(n, p) = P_p^n(X = k) = \binom{n}{k} \cdot p^k \cdot q^{n-k}$ mit $k \in \{0, 1, \dots, n\}$
- ② kumulative Verteilung:
 $F_p^n(k) = P_p^n(X \leq k) = \sum_{i=0}^k P_p^n(X = i)$
 $= \sum_{i=0}^k \binom{n}{i} \cdot p^i \cdot q^{n-i}$ mit $k \in \{0, 1, \dots, n\}$
- Erwartungswert: $E(X) = n \cdot p$
- Varianz: $Var(X) = n \cdot p \cdot q$
- Standardabweichung: $\sigma = \sqrt{Var(x)} = \sqrt{n \cdot p \cdot q}$

⁸Zufallsgröße \rightarrow ZG

Hypothesentest

- Zwei sich ausschließende Hypothesen werden betrachtet
1 Nullhypothese H_0 2 Gegenhypothese H_1
- Anzahl der Treffer einer Stichprobe mit festgelegter Länge bildet die Testgröße
- Wertebereich der Testgröße wird in den kritischen Bereich K (Ablehnungsbereich) und den nichtkritischen Bereich \bar{K} (Annahmebereich) zerlegt
- liegt der durch die Stichprobe gewonnene Wert der Testgröße in K , dann wird H_0 verworfen, ansonsten wird H_0 nicht verworfen (Entscheidungsregel).
- Fehler beim Testen von Hypothesen

Entscheidung	H_0 ist wahr.	H_0 ist falsch.
H_0 wird abgelehnt.	Fehler erster Art	Richtige Entscheidung
H_0 wird nicht abgelehnt.	Richtige Entscheidung	Fehler zweiter Art

- 1 Fehler erster Art: H_0 wird verworfen, obwohl sie wahr ist.
- 2 Fehler zweiter Art: H_0 wird beibehalten, obwohl sie falsch ist.
- 3 Durch eine Veränderung der Entscheidungsregel kann man nur die Wahrscheinlichkeit des Fehlers der einen Art auf Kosten der Wahrscheinlichkeit des Fehlers der anderen Art verringern.
- 4 Durch eine Erhöhung des Stichprobenumfangs können bei einem Test die Fehler 1. und 2. Art verringert werden. Allerdings ist eine solche Erhöhung in der Praxis auch mit erhöhten Kosten verbunden.

Platz für eigene Notizen:

Notizen:

Notizen: