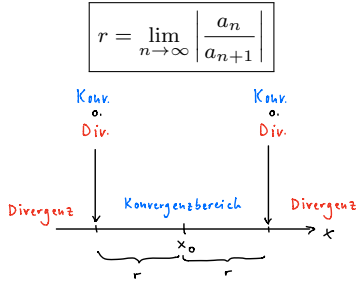
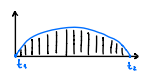
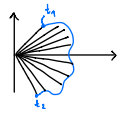
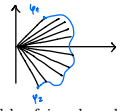


<div> <div>Analysis I</div> <div> <div>Micha Bosshart - bmicha@ethz.ch</div> <div>Funktionen</div> <div>Folgen und Reihen</div> </div> </div> <div> <div>konvergent</div> <div>Es existiert ein Grenzwert sonst divergent.</div> </div> <div> <div>beschränkt</div> <div>Alle Glieder in endlich breitem, waagerechten Parallelstreifen enthalten.</div> </div> <div> <div>monoton wachsend</div> <div>$a_{n+1} \geq a_n$ (strikt: $>$)</div> </div> <div> <div>mon. wachsend/ fallend & beschränkt \Rightarrow konvergent</div> </div> <div> <div>Rechenregeln für konvergente Folgen</div> </div> <div> <div>Falls $\lim_{n \rightarrow \infty} a_n = a$ und $\lim_{n \rightarrow \infty} b_n = b$, gilt:</div> <div> $\lim_{n \rightarrow \infty} (a_n \pm b_n) = a \pm b$ $\lim_{n \rightarrow \infty} (a_n \cdot b_n) = a \cdot b$ $\lim_{n \rightarrow \infty} (a_n/b_n) = a/b.$ </div> </div> <div> <div>Gilt auch für Funktionen; sofern Grenzwert existiert.</div> </div> <div> <div>Geometrische Reihe</div> <div> $\sum_{n=0}^k a \cdot q^n = a \cdot \frac{1 - q^{k+1}}{1 - q}$ $\sum_{n=0}^{\infty} a \cdot q^n = \frac{a}{1 - q}, \quad \text{falls } q < 1$ </div> </div> <div> <div>Arithmetische Reihe</div> <div> $\sum_{n=1}^{\infty} [a_1 + (n - 1) \cdot d] = \frac{n}{2} \cdot (a_1 + a_n)$ </div> </div> <div> <div>Good to Know</div> <div> $\triangleright \sum_{n=1}^k n = \frac{k \cdot (k + 1)}{2}$ $\triangleright \sum_{n=0}^{\infty} \frac{1}{n!} = e$ $\triangleright \sum_{n=1}^{\infty} \frac{1}{n} = \infty, \text{ (harm. Reihe)}$ </div> </div> <div> <div>Grenzwerte</div> </div> <div> <div>Bernoulli de L'Hôpital</div> </div> <div> <div>Falls $\lim_{x \rightarrow a} f(x) = \lim_{x \rightarrow a} g(x) = 0$ (oder $\pm \infty$), so gilt</div> <div> $\lim_{x \rightarrow a} \frac{f(x)}{g(x)} = \lim_{x \rightarrow a} \frac{f'(x)}{g'(x)}.$ </div> </div> <div> <div>Landau Symbol</div> </div> <div> <div>$f(x) = o(g(x))$ für $x \rightarrow a$</div> <div>$\iff \lim_{x \rightarrow a} \frac{f(x)}{g(x)} = 0$</div> </div> <div> <div>$f(x) = O(g(x))$ für $x \rightarrow a$</div> <div>$\iff \lim_{x \rightarrow a} \left \frac{f(x)}{g(x)} \right \leq A \in \mathbb{R}$</div> </div> <div> <div>Es gilt:</div> <div> $x^k = o(e^x) \quad \text{für } x \rightarrow \infty, \quad k \in \mathbb{R}$ $\ln(x) = o(x^k) \quad \text{für } x \rightarrow \infty, \quad k > 0$ </div> </div>	<div> <div>Page 1 of 3</div> </div> <div> <div>Eigenschaften</div> </div> <div> <div>Eine Funktion $f : A \rightarrow B$ ist eine Vorschrift, die jedem $x \in A$ ein Element $f(x) \in B$ zuordnet, $f : x \rightarrow f(x)$.</div> </div> <div> <div>Definitionsbereich: $D(f) = A$</div> </div> <div> <div>Zielbereich: $Z(f) = B$</div> </div> <div> <div>Wertebereich: $W(f) = \{f(x) \mid x \in D(f)\}$</div> </div> <div> <div>Surjektiv</div> </div> <div> <div>Jeder Wert im Zielbereich $Z(f)$ wird angenommen.</div> <div>$W(f) = Z(f)$</div> </div> <div> <div>Injektiv</div> </div> <div> <div>Jede Horizontale schneidet den Graphen $\Gamma(f)$ höchstens einmal.</div> <div>$\triangleright f(x_1) = f(x_2) \Rightarrow x_1 = x_2$, sonst nicht injektiv</div> </div> <div> <div>Bijektiv</div> </div> <div> <div>Injektiv & Surjektiv \Leftrightarrow Bijektiv \Leftrightarrow Umkehrbar</div> </div> <div> <div>Inverse Funktion</div> </div> <div> <div>Sei $f(x)$ eine Funktion von $D(f)$ nach $W(f)$, dann ist $f^{-1} : W(f) \rightarrow D(f)$ mit $y \mapsto f^{-1}(y)$ die inverse Funktion von $f(x)$.</div> <div>$\triangleright W(f^{-1}) = D(f)$</div> <div>$\triangleright D(f^{-1}) = W(f)$</div> </div> <div> <div>Gerade & Ungerade</div> </div> <div> <div>gerade: $f(-x) = f(x)$</div> <div>ungerade: $f(-x) = -f(x)$</div> </div> <div> <div>Stetigkeit</div> </div> <div> <div>$f(x)$ ist stetig im Punkt ξ falls</div> <div> $\lim_{x \rightarrow \xi^-} f(x) = f(\xi) = \lim_{x \rightarrow \xi^+} f(x).$ </div> <div>\triangleright Bei Lücken in $D(f)$ werden die einzelnen Abschnitte separat betrachtet.</div> </div> <div> <div>Monotonie</div> </div> <div> <div>(Strikt) Monoton Steigend</div> <div> $\triangleright x_1 < x_2 \iff f(x_1) \leq f(x_2) \quad (\text{strikt: } <)$ $\triangleright f'(x) \geq 0 \quad (\text{strikt: } >)$ </div> </div> <div> <div>(Strikt) Monoton Fallend</div> <div> $\triangleright x_1 < x_2 \iff f(x_1) \geq f(x_2) \quad (\text{strikt: } >)$ $\triangleright f'(x) \leq 0 \quad (\text{strikt: } <)$ </div> </div> <div> <div>Beschränktheit</div> </div> <div> <div>Alle Funktionswerte sind in einem endlich breiten waagerechten Parallelstreifen enthalten.</div> </div> <div> <div>Asymptoten</div> </div> <div> <div>Wir nennen eine Funktion $g(x)$ eine Asymptote von $f(x)$ für $x \rightarrow \infty$ falls</div> <div> $\lim_{x \rightarrow \infty} (f(x) - g(x)) = 0.$ </div> </div>	<div> <div>Hyperbolische Funktionen</div> </div> <div> <div>$\cosh(x) = \frac{e^x + e^{-x}}{2}$</div> <div>$\sinh(x) = \frac{e^x - e^{-x}}{2}$</div> </div> <div> <div>$\tanh(x) = \frac{\sinh(x)}{\cosh(x)}$</div> </div> <div> <div>$\frac{d}{dx} \cosh(x) = \sinh(x)$</div> <div>$\frac{d}{dx} \sinh(x) = \cosh(x)$</div> </div> <div> <div>$\cosh(x)^2 - \sinh(x)^2 = 1$</div> </div> <div> <div>Inverse Funktionen</div> </div> <div> <div>$\cosh(x)^{-1} = \text{Arcosh}(x) = \ln(x + \sqrt{x^2 - 1})$</div> <div>$\sinh(x)^{-1} = \text{Arsinh}(x) = \ln(x + \sqrt{x^2 + 1})$</div> <div>$\tanh(x)^{-1} = \text{Artanh}(x) = \frac{1}{2} \ln\left(\frac{1+x}{1-x}\right)$</div> </div> <div> <div>Komplexe Zahlen</div> </div> <div> <div> </div> <div> $z = \underbrace{a + ib}_{\text{kartesisch}} = \underbrace{r \cos(\varphi) + ir \sin(\varphi)}_{\text{Polarform}} = \underbrace{r \cdot e^{i\varphi}}_{\text{Euler}}$ </div> </div> <div> <div>Nullstellen Reeller Polynome mit Grad n</div> </div> <div> <div>$p(x) = a_0 + a_1x + a_2x^2 + \dots + a_nx^n, \quad a_i \in \mathbb{R}$</div> <div>$\triangleright$ Hat genau n Nullstellen (komplex und reell)</div> <div>\triangleright Komplexe Nullstellen kommen immer im komplex-konjugierten Paar vor.</div> </div> <div> <div>Differentialrechnung</div> </div> <div> <div>Ableitung Inverse Funktion</div> </div> <div> <div>$(f^{-1})'(x_o) = \frac{1}{f'(f^{-1}(x_o))}$</div> </div> <div> <div>Tangenten</div> </div> <div> <div>Explizit</div> </div> <div> <div>$t(x) = f(x_o) + f'(x_o) \cdot (x - x_o)$</div> </div>	<div> <div>January 19, 2023</div> </div> <div> <div>Eine Tangente $t(x)$ an die Funktion $f(x)$ im Punkt x_o, erfüllt folgende Bedingungen:</div> <div> $t'(x_o) \stackrel{!}{=} f'(x_o),$ $t(x_o) \stackrel{!}{=} f(x_o).$ </div> </div> <div> <div>Parametrisiert</div> </div> <div> <div>Tangente $\vec{t}(s)$ an die Parametrisierung $\vec{r}(t)$ im Punkt t_o.</div> <div> $\vec{t}(s) = \begin{pmatrix} x(s) \\ y(s) \end{pmatrix} = \vec{r}(t_o) + s \cdot \dot{\vec{r}}(t_o)$ </div> </div> <div> <div>Fehlerrechnung</div> </div> <div> <div>Die berechnete Grösse f ist abhängig von der gemessenen Grösse x. Die gemessene Grösse weicht mit dem Messfehler Δx von der Realität ab.</div> <div>\triangleright Absoluter Fehler</div> <div> $\Delta f = f(x + \Delta x) - f(x) \xrightarrow{\Delta x \rightarrow 0} \Delta f \approx f'(x) \Delta x$ </div> <div>\triangleright Relativer Fehler</div> <div> $\frac{\Delta f}{f}$ </div> </div> <div> <div>Bemerkungen</div> </div> <div> <div>1% Genauigkeit</div> <div>Messfehler von 1°</div> <div> $\frac{\Delta x}{x} = 1\% = \frac{1}{100}$ $\Delta \alpha = \frac{\pi}{180}$ </div> </div> <div> <div>Evolute</div> <div>$E(t)$</div> </div> <div> <div>Parametrisierung der Krümmungsmittelpunkte an die Kurve $\vec{r} = (x(t), y(t))^T$.</div> <div> $E(t) = \begin{pmatrix} x_E(t) \\ y_E(t) \end{pmatrix}$ $x_E(t) = x - \frac{\dot{y}(\dot{x}^2 + \dot{y}^2)}{\dot{x}\ddot{y} - \ddot{x}\dot{y}}$ $y_E(t) = y + \frac{\dot{x}(\dot{x}^2 + \dot{y}^2)}{\dot{x}\ddot{y} - \ddot{x}\dot{y}}$ </div> </div> <div> <div>Krümmung</div> <div>$k(t)$</div> </div> <div> <div>\triangleright Parametrisierung $\vec{r}(t) = (x(t), y(t))^T$</div> <div> $k(t) = \frac{\dot{x}\ddot{y} - \ddot{x}\dot{y}}{(\dot{x}^2 + \dot{y}^2)^{\frac{3}{2}}}$ </div> <div>\triangleright Explizit $y = f(x)$</div> <div> $k(x) = \frac{f''(x)}{(1 + f'(x)^2)^{3/2}}$ </div> <div>\triangleright Polarkoordinaten $r = f(\varphi)$</div> <div> $k(\varphi) = \frac{(f(\varphi))^2 + 2(f'(\varphi))^2 - f(\varphi)f''(\varphi)}{[(f(\varphi))^2 + (f'(\varphi))^2]^{3/2}}$ </div> </div>
--	--	---	--

Analysis I		Page 2 of 3		January 19, 2023	
Parametrisierungen		Bogenlänge		Rotationsoberflächen	
Kreis / Ellipse		s		Potenzreihen	
Ellipse mit Mittelpunkt (x_o, y_o) und Halbachsen a & b . <u>implizit:</u> $\left(\frac{x - x_o}{a}\right)^2 + \left(\frac{y - y_o}{b}\right)^2 = 1$		▷ explizit $y = f(x)$ $s = \int_a^b \sqrt{1 + (f'(x))^2} \, dx$		FoTaBe S.77 Potenzreihe der Funktion $f(x)$ um den Punkt x_o : <div> $f(x) = \sum_{n=0}^{\infty} a_n \cdot (x - x_o)^n$ </div>	
<u>parametrisiert:</u> $x(t) = x_o + a \cdot \cos(t)$ $y(t) = y_o + b \cdot \sin(t)$		▷ Polarkoordinaten $\rho = \rho(\varphi)$ $s = \int_{\varphi_1}^{\varphi_2} \sqrt{\rho^2 + \rho'^2} \, d\varphi$		▷ Höchstens eine Potenzreihe von f um x_o existiert. ▷ Konvergiert für $ x - x_o < r$	
Normal- und Tangentialvektoren		▷ Parametrisierung $\vec{r}(t) = (x(t), y(t))^T$ $s = \int_{t_1}^{t_2} \left \sqrt{\dot{x}^2 + \dot{y}^2} \right \, dt$		Konvergenzradius	
explizit		Flächenberechnungen		<div> $r = \lim_{n \rightarrow \infty} \left \frac{a_n}{a_{n+1}} \right$ </div> 	
$y = f(x) \quad \vec{t} = \begin{pmatrix} 1 \\ f'(x_o) \end{pmatrix} \quad \vec{n} = \begin{pmatrix} f'(x_o) \\ -1 \end{pmatrix}$		▷ Parametrisierung $\vec{r} = (x(t), y(t))^T$ $A = \int_{t_1}^{t_2} y \dot{x} \, dt$ 		Schwerpunkt / Trägheitsmoment	
parametrisiert		Sektorfläche $\vec{r}(t) = \begin{pmatrix} x(t) \\ y(t) \end{pmatrix} \quad \vec{t} = \begin{pmatrix} \dot{x}(t) \\ \dot{y}(t) \end{pmatrix} \quad \vec{n} = \begin{pmatrix} -\dot{y}(t) \\ \dot{x}(t) \end{pmatrix}$		Sei $H(x)$ die Höhe der Fläche a.d.S. x . Sei σ die Flächendichte $[kg/m^2]$. $\text{Fläche: } A = \int_{x_1}^{x_2} H(x) \, dx$ $\text{Masse: } M = \int_{x_1}^{x_2} \sigma \cdot H(x) \, dx$ $\text{Schwerpunkt: } x_s = \frac{1}{M} \int_{x_1}^{x_2} x \cdot \sigma \cdot H(x) \, dx$ $\text{Trägheitsmoment: } I_y = \int_{x_1}^{x_2} x^2 \cdot \sigma \cdot H(x) \, dx$	
Integralrechnung		Fläche zwischen Ursprung und Kurve $A = \frac{1}{2} \int_{t_1}^{t_2} (x \dot{y} - y \dot{x}) \, dt$ 		Trägheitsmoment <div> $\int (\text{Abstand zur Rotationsachse})^2 \cdot (\text{Masse})$ </div>	
Hauptsatz der Infinitesimalrechnung		▷ Polarkoordinaten $A = \frac{1}{2} \int_{\varphi_1}^{\varphi_2} \rho^2(\varphi) \, d\varphi$ 		Uneigentliche Integrale $\frac{d}{dx} \left[\int_a^x f(t) dt \right] = f(x)$	
Für $a \in \mathbb{R}$		Fläche auf der linken Seite der Kurve (Durchlaufsinne beachten) hat positives Vorzeichen. <div> Rotationsvolumen Kurvenrotation </div>		Innerhalb vom Konvergenzbereich darf man Potenzreihen <i>gliedweise</i> : <ul style="list-style-type: none"> ▷ addieren & subtrahieren ▷ integrieren & differenzieren 	
Partialbruchzerlegung		Rotationsvolumen $V = \int_{t_1}^{t_2} \pi y^2(t) \cdot \underbrace{\dot{x}(t)}_{dx} dt = \int_{x_1}^{x_2} \pi f^2(x) \cdot dx$		Taylorreihen	
1. Nenner Faktorisieren 2. Ansatz 3. Koeffizientenvergleich, Konstanten bestimmen		Kurvenrotation $V = \int_{t_1}^{t_2} \pi x^2(t) \cdot \underbrace{\dot{y}(t)}_{dy} dt = \int_{y_1}^{y_2} \pi x^2 \cdot \underbrace{f'(x) dx}_{dy}$		Taylorentwicklung von $f(x)$ um x_o : <div> $f(x) = \sum_{n=0}^{\infty} \frac{f^{(n)}(x_o)}{n!} (x - x_o)^n$ </div>	
Ansatz		Flächenrotation $\frac{(\dots)}{(x - x_o)^n} = \frac{A}{(x - x_o)} + \frac{B}{(x - x_o)^2} + \dots + \frac{Z}{(x - x_o)^n}$		Ableitung Un-/Gerader Funktionen $\frac{(\dots)}{(x^2 + 1)^n} = \frac{Ax + B}{(x^2 + 1)} + \frac{Cx + D}{(x^2 + 1)^2} + \dots + \frac{Yx + Z}{(x^2 + 1)^n}$	
▷ n-fache reelle Nullstelle: $\frac{(\dots)}{(x - x_o)^n} = \frac{A}{(x - x_o)} + \frac{B}{(x - x_o)^2} + \dots + \frac{Z}{(x - x_o)^n}$		Flächenrotation $V = \int_{t_1}^{t_2} 2\pi x(t) \cdot y(t) \cdot \underbrace{\dot{x}(t)}_{dx} dt = \int_{x_1}^{x_2} 2\pi x \cdot f(x) dx$		1. Gattung $\int_0^1 \frac{1}{x} \, dx = \lim_{\xi \rightarrow 0^+} \int_{\xi}^1 \frac{1}{x} \, dx$	
▷ n-fache komplexe Nullstelle (e.g. $(x^2 + 1)$): $\frac{(\dots)}{(x^2 + 1)^n} = \frac{Ax + B}{(x^2 + 1)} + \frac{Cx + D}{(x^2 + 1)^2} + \dots + \frac{Yx + Z}{(x^2 + 1)^n}$		Tricks $\int_1^{\infty} \frac{1}{x^\alpha} \, dx \quad \text{konvergiert} \iff \alpha > 1$		2. Gattung $\int_0^{\infty} f(x) \, dx = \lim_{\xi \rightarrow \infty} \int_0^{\xi} f(x) \, dx$	
Partielle Integration		1. Gattung $\int_a^b G \cdot f \, dx = G \cdot F \Big _a^b - \int_a^b g \cdot F \, dx.$		2. Gattung $g'(0) = g^{(3)}(0) = g^{(5)}(0) = \dots = 0$	
Es sei $F'(x) = f(x)$ und $G'(x) = g(x)$, dann gilt		2. Gattung $f''(0) = f^{(4)}(0) = f^{(6)}(0) = \dots = 0$		2. Gattung $f''(0) = f^{(4)}(0) = f^{(6)}(0) = \dots = 0$	

Appendix

Nullstellen Reeller Polynome mit Grad n

$$p(x) = a_0 + a_1x + a_2x^2 + \cdots + a_nx^n, \quad a_i \in \mathbb{R}$$

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

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.