

Mathe
Abi Lernzettel

Leon Feuerstein

Inhalt

1	Allgemeinwissen	3
1.1	Wichtige Formeln	3
1.1.1	Ableitung - Aufleitung	3
2	Analysis	4
2.1	Grundlagen der Differenzialrechnung	4
2.1.1	Ableitungsregeln	4
2.1.1.1	Zu Beachten	4
2.1.2	Monotonie und Grümmung	5
2.1.3	Extrem- und Wendepunkte	5
2.1.4	Tangente und Normale	5
2.1.5	Extremwertprobleme mit Nebenbedingungen	6
2.2	Integrale	6
2.2.1	Stammfunktion	7
2.2.1.1	(Aufleitungs-) Regeln	7
2.2.2	Flächeninhalt	7
2.2.3	Rotationskörper	8
2.2.4	Uneigentliche Integrale	8
2.2.5	Mittelwerte	8
2.3	Exponential und Logarithmusfunktion	8
2.3.1	Ableitung von e und $\ln(x)$	8
2.3.2	Euler'sche Zahl: e	9
2.3.3	Exponentialrechnung	9
2.3.4	Graphen	9
2.3.5	Logarithmusfunktion	9
2.3.6	Parameter	9
2.3.7	Umkehrfunktion	9
2.4	Funktionen und ihre Graphen	11
2.4.1	Strecken, Verschieben und Spiegeln von Graphen	11
2.4.2	Linearfaktordarstellung	11
2.4.3	Lösen von Gleichungen	11
2.4.4	Trigonometrische Funktionen	11
2.4.5	waagerechte und senkrechte Asymptoten	11
2.4.6	Graph und Funktionstherm	11
2.4.7	Untersuchen von Funktionscharen	11
2.4.8	Näherungsweise: Berechnen von Nullstellen	11
2.5	Lineare Gleichungssysteme	11
2.5.1	Gauß-Verfahren	11
2.5.2	Lösungsmenge linearer Gleichungssysteme	11
2.5.3	Lineare Gleichungssysteme mit Parametern auf der rechten Seite	11
2.5.4	Bestimmen von ganz rationaler Funktionen	11

3	Vektoren/Geometrie	12
3.1	Geraden und Ebenen	12
3.1.1	Vektoren im Raum	12
3.1.2	Geraden im Raum	12
3.1.3	Ebenen im Raum - Parameterform	13
3.1.4	Skalarprodukt	13
3.1.5	Ebenenformen	13
3.1.5.1	Parameterform	13
3.1.5.2	Normalenform	14
3.1.5.3	Koordinatenform	14
3.1.6	Ebenen veranschaulichen	15
3.1.7	Lage von Geraden	15
3.1.7.1	Lotfußpunkt Berechnen	15
3.1.7.2	Schnittpunkt Berechnen	16
3.1.8	Lage von Ebenen und Geraden	16
3.1.8.1	Durchstoßpunkt Berechnen	16
3.1.9	Lage von Ebenen	16
3.1.9.1	Schnittgerade	16
3.2	Abstände und Winkel	16
3.2.1	Abstand von Punkt zu Gerade	16
3.2.2	Abstand von Punkt zu Ebene	17
3.2.3	Spiegelung und Symmetrie	17
3.2.4	Winkel zwischen Vektoren	17
3.2.5	Schnittwinkel	18
3.2.6	Vektorprodukt - Kreuzprodukt	18
3.2.7	Modellierung von geradlinigen Bewegungen	18
3.2.8	Vektorielle Beweise	18
4	Stochastik	19
4.1	Grundlagen der Wahrscheinlichkeit	20
4.1.1	Elementare Kombinatorik	20
4.1.2	Pfadregeln und Erwartungswerte	20
4.1.3	Bedingte Wahrscheinlichkeit	20
4.1.4	Stochastische Unabhängigkeiten	20
4.1.5	Formel von Bernoulli und Binomialverteilung	20
4.1.6	Erwartungswert und Histogramm	20
4.1.7	Problemlösen mit der Binomalverteilung	20
4.2	Normalverteilung	20
4.2.1	Normalverteilung	20
4.2.2	Gauß'sche Glockenfunktion	20
4.2.3	Sigma-Regeln	20
4.2.4	Umkehraufgaben zur Normalverteilung	20
4.2.5	Stetige Zufallsgrößen	20
4.3	Testen mit der Binomialverteilung	20
4.3.1	Einseitiger Hypothesentest	20
4.3.2	Fehler beim Testen von Hypothesen	20
4.3.3	Wahl der Nullhypothese	20
4.3.4	Zweiseitiger Hypothesentest	20
5	Das fehlt noch/muss ergänzt werden	21

Kapitel 1: Allgemeinwissen

1.1 Wichtige Formeln

1.1.1 Ableitung - Aufleitung

Aufleitungsregeln
Ableitungsregeln

Kapitel 2: Analysis

2.1 Grundlagen der Differenzialrechnung

2.1.1 Ableitungsregeln

Aufbau: Name der Regel.

Erste Formel die allgemeine Formel (neutral).

Zweite Formel (optional) ein Zahlenbeispiel.

Konstantenregel:

$$f(x) = n \rightarrow f'(x) = 0$$

$$f(x) = 3 \rightarrow f'(x) = 0$$

Potenzregel:

$$f(x) = x^n \rightarrow f'(x) = n \cdot x^{n-1}$$

$$f(x) = x^5 \rightarrow f'(x) = 5x^4$$

Faktorregel:

$$f(x) = a \cdot g(x) \rightarrow f'(x) = a \cdot g'(x)$$

$$f(x) = 3 \cdot x^2 \rightarrow f'(x) = 3 \cdot 2 \cdot x^1 = 6x$$

Summenregel/Differenzregel:

$$f(x) = g(x) + h(x) \rightarrow f'(x) = g'(x) + h'(x)$$

$$f(x) = g(x) - h(x) \rightarrow f'(x) = g'(x) - h'(x)$$

Produktregel:

$$f(x) = u(x) \cdot v(x) \rightarrow f'(x) = u'(x) \cdot v(x) + u(x) \cdot v'(x)$$

Kettenregel:

$$f(x) = u(v(x)) \rightarrow f'(x) = u'(v(x)) \cdot v'(x)$$

2.1.1.1 Zu Beachten

- $\ln(x)$ abgeleitet ist $\frac{1}{x}$
- e^x abgeleitet bleibt gleich (e^x)

2.1.2 Monotonie und Krümmung

Monotonie:

Monotonie bezieht sich auf das Verhalten einer Funktion in Bezug darauf, ob sie stetig zunimmt oder abnimmt. Eine Funktion wird als monoton steigend bezeichnet, wenn für zwei Punkte x_1 und x_2 mit $x_1 < x_2$ der Funktionswert an x_1 kleiner oder gleich dem Funktionswert an x_2 ist. Umgekehrt wird eine Funktion als monoton fallend bezeichnet, wenn für zwei Punkte x_1 und x_2 mit $x_1 < x_2$ der Funktionswert an x_1 größer oder gleich dem Funktionswert an x_2 ist.

Krümmung:

Die Krümmung einer Funktion beschreibt, wie stark eine Kurve von einer Geraden abweicht. Mathematisch gesehen wird die Krümmung einer Funktion durch die zweite Ableitung der Funktion beschrieben. Eine positive zweite Ableitung bedeutet, dass die Funktion eine nach oben geöffnete Krümmung (konkav) hat, während eine negative zweite Ableitung eine nach unten geöffnete Krümmung (konvex) anzeigt. Eine Krümmung von null bedeutet, dass die Funktion an dieser Stelle einen Wendepunkt hat, wo die Krümmung ihre Richtung ändert.

2.1.3 Extrem- und Wendepunkte

Extrempunkte:

Extrempunkte sind Punkte auf dem Graphen einer Funktion, an denen die Funktion entweder ein lokales Maximum oder Minimum erreicht.

- Lokales Maximum: An einem lokalen Maximum ist der Funktionswert größer als in der unmittelbaren Umgebung. Mathematisch bedeutet dies, dass die erste Ableitung der Funktion an diesem Punkt null ist ($f'(x) = 0$) und die zweite Ableitung negativ ist ($f''(x) < 0$).
- Lokales Minimum: An einem lokalen Minimum ist der Funktionswert kleiner als in der unmittelbaren Umgebung. Hier ist ebenfalls die erste Ableitung null ($f'(x) = 0$), jedoch ist die zweite Ableitung positiv ($f''(x) > 0$).

Wendepunkte:

Ein Wendepunkt ist ein Punkt auf dem Graphen einer Funktion, an dem sich das Krümmungsverhalten ändert. Das bedeutet, die Funktion wechselt an diesem Punkt von konkav zu konvex oder umgekehrt.

- Bestimmung von Wendepunkten: Ein Wendepunkt liegt vor, wenn die zweite Ableitung der Funktion null ist ($f''(x) = 0$) und die dritte Ableitung nicht null ist ($f'''(x) \neq 0$).

2.1.4 Tangente und Normale

Tangente:

Eine Tangente an den Graphen einer Funktion an einem bestimmten Punkt ist eine Gerade, die den Graphen genau an diesem Punkt berührt. Die Steigung der Tangente entspricht der Ableitung der Funktion an diesem Punkt.

Um die Tangente bestimmen zu können ($f(x) = m \cdot x + c$):

- $m: f'(\alpha)$. Bei dem α der x-Wert ist, an dem die Tangente gesucht wird.

- $c: f(\alpha)$. Bei dem α der x-Wert ist, an dem die Tangente gesucht wird.

Normale:

Eine Normale ist ein Graph der Orthogonal zur Tangente verläuft. Auch dieser wird durch die Tangentengleichung ($f(x) = m \cdot x + c$) bestimmt und kann von der Tangente bestimmt werden.

Tangente: $f(x) = m \cdot x + c$

Normale: $f(x) = -\frac{1}{m} \cdot x + c$

2.1.5 Extremwertprobleme mit Nebenbedingungen

Extremwertprobleme mit Nebenbedingungen sind mathematische Probleme, bei denen eine Zielfunktion unter Berücksichtigung zusätzlicher Bedingungen optimiert werden soll. Diese werden häufig in Form von Textaufgaben verwendet oder einfach mit einer Formel und mithilfe von Text.

!!! Offen für neue + bessere Beispiele !!!

Beispiel:

Ein Unternehmen produziert zwei Arten von Produkten, X und Y. Der Gewinn pro verkaufter Einheit beträgt 10 Euro für Produkt X und 15 Euro für Produkt Y. Das Unternehmen möchte die Gesamtgewinnmarge maximieren und muss gleichzeitig sicherstellen, dass mindestens 100 Einheiten des Produkts X verkauft werden.

- **Zielfunktion:** Maximiere die Gesamtgewinnmarge $G = 10x + 15y$, wobei x die Anzahl der Einheiten von Produkt X und y die Anzahl der Einheiten von Produkt Y ist.
- **Nebenbedingung:** Verkaufsmenge von X muss mindestens 100 Einheiten betragen $x \geq 100$

Lösungsschritte:

1. Formulieren der Zielfunktion und Nebenbedingung:

$$G = 10x + 15y$$

2. Lösen:

Wegen Nebenbedingung setze $x = 100$ somit:

$$G = 10 \cdot 100 + 15y = 1000 + 15y$$

Also ist das Ergebnis: $G = 1000 + 15y$

2.2 Integrale

Integrale sind das aufsummieren von Funktionen.

Linien aufsummiert \rightarrow Fläche.

Flächen aufsummiert \rightarrow Volumen.

2.2.1 Stammfunktion

Auch als Aufleiten bekannt.

2.2.1.1 (Aufleitungs-) Regeln

Aufbau: Name der Regel.

Erste Formel die allgemeine Formel (neutral).

Zweite Formel (optional) ein Zahlenbeispiel.

Konstantenregel:

$$f(x) = n \rightarrow F(x) = n \cdot x + C$$

Dabei ist n eine konstante Zahl.

$$f(x) = 3 \rightarrow F(x) = 3x + C$$

Faktorregel:

$$f(x) = a \cdot x \rightarrow F(x) = a \cdot X + C$$

Dabei ist x ein beliebiger Wert wie: $x^2, 3x, \text{etc.}$ und X ist die Aufleitung des Wertes.

Potenzregeln:

$$f(x) = x^n \rightarrow F(x) = \frac{1}{n+1} \cdot x^{n+1} + C = \frac{x^{n+1}}{n+1} + C$$

Dabei ist n eine konstante Zahl.

$$f(x) = a \cdot x^3 \rightarrow F(x) = a \cdot \frac{1}{3+1} \cdot x^{3+1} + C = a \cdot \frac{x^4}{4} + C$$

Summenregel:

$$f(x) = h + k \rightarrow F(x) = H + K$$

Dabei ist h und k ein beliebiger Wert wie z.B.: $x^2, 3x, 4x^3, \text{etc.}$

Zu Beachten:

- Aufleitung von e . (e^x bleib unverändert)
- Wurzeln können auch als Exponent geschrieben werden ($^n\sqrt{x} = x^{\frac{1}{n}}$)
- $\ln(x)$ aufgeleitet ist e^x

2.2.2 Flächeninhalt

Um den Flächeninhalt eines Graphen zu bestimmen berechnet man die Stammfunktion des Graphen. Dann berechnet man das Integral von a zu b um die Fläche zu bestimmen.

Beispiel:

Funktion: $f(x) = x^2$

Gesucht ist der Flächeninhalt von 1 bis 4. Somit:

$$\int_1^4 x^2 dx$$

$$\rightarrow \left[\frac{1}{3} x^3 \right]_1^4$$

$$\rightarrow \left(\frac{1}{3} 4^3 \right) - \left(\frac{1}{3} 1^3 \right) = 21$$

2.2.3 Rotationskörper

Formel:

Allgemein:

$$V = \pi \cdot \int_a^b (f(x))^2 dx$$

Oder aufgebrochen in:

$$g(x) = \pi \cdot x^2$$

$$f(x) = g(x)$$

dann um Volumen zu berechnen:

$$f(x) \rightarrow F(x)$$

und die grenzen für das Integral angeben

Dabei steht $g(x)$ für die Formel eines runden Flächeninhalts. Für x in der Formel für $f(x)$ wird die Formel für den gegebenen Körper eingegeben. Dieser wird dann als Volumen durch das die Aufleitung aufsummiert um das Volumen zu bekommen.

2.2.4 Uneigentliche Integrale

Uneigentliche Integrale sind Integrale mit bestimmten Eigenschaften. Dabei bestehen diese Eigenschaften aus unendlichen Grenzen oder Funktionen als Grenzen. Das Ziel dabei ist das Ergebnis möglichst genau beschreiben zu können ohne dabei ein genaues Ergebnis als Zahl erhalten zu müssen.

Beispiele dafür:

$$\int_a^\infty x^2 dx \rightarrow \text{Ergebnis wird unendlich groß}$$

$$\int_\infty^1 \frac{1}{x} dx \rightarrow \text{Ergebnis nähert sich 0 an}$$

2.2.5 Mittelwerte

2.3 Exponential und Logarithmusfunktion

2.3.1 Ableitung von e und ln(x)

Ableitung von e:

$$f(x) = e^x \rightarrow f'(x) = e^x$$

$\Rightarrow e$ bleibt bei der Ableitung gleich.

Ableitung von ln(x):

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

2.3.2 Euler'sche Zahl: e

Die Euler'sche Zahl e ist eine Zahl die bei ihrer Ableitung identisch bleibt.

Die Formel für e (nicht wichtig zu wissen):

$$e = \sum_{n=0}^{\infty} \frac{1}{n!} = 1 + \frac{1}{1!} + \frac{1}{2!} + ..$$

2.3.3 Exponentialrechnung

2.3.4 Graphen

2.3.5 Logarithmusfunktion

2.3.6 Parameter

2.3.7 Umkehrfunktion

Umkehrfunktion ist die Umkehrung einer Funktion.

Beispiel anhand von Zahlenbeispiel:

1. Gegeben Funktion: $f(x) = 3x^2$
2. Umbenennung: $y = 3x^2$
3. Nach x Auflösen: $3x^2 = y$
4. Akgleichen: $x = \sqrt{\frac{y}{3}}$
5. Ergebnis: $f(x) = \sqrt{\frac{x}{3}}$

2.4 Funktionen und ihre Graphen

2.4.1 Strecken, Verschieben und Spiegeln von Graphen

2.4.2 Linearfaktordarstellung

2.4.3 Lösen von Gleichungen

2.4.4 Trigonometrische Funktionen

2.4.5 waagerechte und senkrechte Asymptoten

2.4.6 Graph und Funktionstherm

2.4.7 Untersuchen von Funktionscharen

2.4.8 Näherungsweise: Berechnen von Nullstellen

2.5 Lineare Gleichungssysteme

2.5.1 Gauß-Verfahren

2.5.2 Lösungsmenge linearer Gleichungssysteme

2.5.3 Lineare Gleichungssysteme mit Parametern auf der rechten Seite

Kapitel 3: Vektoren/Geometrie

3.1 Geraden und Ebenen

3.1.1 Vektoren im Raum

Ein Vektor ist die Verschiebung eines Punktes in eine Richtung. Er wird wie folgt definiert:

$$\vec{a} = \begin{pmatrix} a_1 \\ a_2 \\ a_3 \end{pmatrix}$$

Ein Vektor kann mit einer Zahl addiert, subtrahiert, multipliziert und dividiert werden.

Zwei Vektoren können miteinander addiert und subtrahiert werden. Dies geschieht Elementweise.

Zwei Vektoren können nicht dividiert werden. Aber multipliziert.

Wichtig: Für das Multiplizieren zweier Vektoren gibt es bestimmte Regeln in Form von Skalarprodukt oder Kreuzprodukt.

3.1.2 Geraden im Raum

Geraden im Raum sind kontinuierliche "Vektoren" im Raum. Diese werden wie folgt definiert:

$$\vec{x} : \vec{p} + s \cdot \vec{h}$$

Dabei steht:

- \vec{p} : Stützvektor
- s : Länge
- \vec{h} : Richtungsvektor

Oder anders geschrieben:

$$\vec{x} : \begin{pmatrix} p_1 \\ p_2 \\ p_3 \end{pmatrix} + s \cdot \begin{pmatrix} h_1 \\ h_2 \\ h_3 \end{pmatrix}$$

3.1.3 Ebenen im Raum - Parameterform

Für Ebenen gibt es verschiedene Schreibweisen. Dabei ist die Parameterform eine erweiterte Form der Geraden im Raum. Es gibt jeweils einen Stütz- und Richtungsvektor. Bei der Ebene kommt aber noch ein weiterer Richtungsvektor hinzu um die Ebene zu definieren.

Ebene:

$$E: \vec{x} = \vec{p} + s \cdot \vec{h} + t \cdot \vec{k}$$

Dabei ist \vec{p} der Stützvektor und \vec{h} und \vec{k} die beiden Richtungsvektoren.

Weiter schreibweisen der Ebenen gibt es [hier](#). Darunter wird auch die Parameterform weiter erklärt.

3.1.4 Skalarprodukt

Das Skalarprodukt ist eine Art der Vektormultiplikation. Mit dieser Form lässt sich der Winkel und somit auch die Orthogonalität zweier Vektoren bestimmen. Allgemein kann man sagen, wenn das Skalarprodukt zweier Vektoren 0 ist, sind diese orthogonal zueinander.

Formel:

$$\vec{a} \bullet \vec{b} = |\vec{a}| \cdot |\vec{b}| \cdot \cos(\alpha)$$

Berechnung:

- Allgemeine Schreibweise:

$$\begin{pmatrix} a_1 \\ a_2 \\ a_3 \end{pmatrix} \bullet \begin{pmatrix} b_1 \\ b_2 \\ b_3 \end{pmatrix} = a_1 \cdot b_1 + a_2 \cdot b_2 + a_3 \cdot b_3$$

- Zahlenbeispiel:

$$\begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 3 \end{pmatrix} \bullet \begin{pmatrix} 4 \\ 5 \\ 6 \end{pmatrix} = 1 \cdot 4 + 2 \cdot 5 + 3 \cdot 6 = 26$$

3.1.5 Ebenenformen

Folgende Ebenenformen kann wie folgt umformen:

Parameterform \rightarrow Normalenform \rightarrow Koordinatenform

3.1.5.1 Parameterform

Erklärung:

Die Parameterform ist durch einen Stützvektor \vec{p} und zwei Richtungsvektoren \vec{h} und \vec{k} definiert. Dabei legt der Stützvektor wie bei Geraden die Position im Raum (von $(0|0|0)$) fest. Der erste Richtungsvektor legt eine Gerade fest und der zweite legt die Ebene fest. Mithilfe der Parameterform kann einfach die Normalenform hergeleitet werden.

Formel:

$$E: \vec{x} = \vec{p} + s \cdot \vec{h} + t \cdot \vec{k}$$

Ausgeschrieben:

$$E : \vec{x} = \begin{pmatrix} p_1 \\ p_2 \\ p_3 \end{pmatrix} + s \cdot \begin{pmatrix} h_1 \\ h_2 \\ h_3 \end{pmatrix} + t \cdot \begin{pmatrix} k_1 \\ k_2 \\ k_3 \end{pmatrix}$$

Dabei steht:

- \vec{p} : Stützvektor
- \vec{h} : Ein Richtungsvektor
- \vec{k} : Anderer Richtungsvektor (darf nicht identisch zu \vec{h} sein)

3.1.5.2 Normalenform

Erklärung:

Die Normalenform ist durch den Stützvektor \vec{p} , den Normalenvektor \vec{n} und einen Vektor \vec{x} definiert. Dabei steht \vec{x} für einen noch unbekannten Ortsvektor eines beliebigen Punktes auf der Ebene. In kurz: \vec{x} ist ein beliebiger Punkt auf der Ebene.

Durch die Normalenform kann man die Koordinatenform leicht herleiten.

Formel:

$$((\vec{p} - \vec{x}) \bullet \vec{n})$$

Ausgeschrieben:

$$\left(\begin{pmatrix} p_1 \\ p_2 \\ p_3 \end{pmatrix} - \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix} \right) \bullet \begin{pmatrix} n_1 \\ n_2 \\ n_3 \end{pmatrix}$$

Dabei steht:

- \vec{p} : Stützvektor
- \vec{n} : Normalenvektor
- \vec{x} : Punkt

3.1.5.3 Koordinatenform

Erklärung:

Durch die Koordinatenform lässt sich der Normalenvektor leicht ablesen. (in der Formel das $(a|b|c)$ ist der Normalenvektor). Man kann auch einfach Testen ob ein Punkt auf der Ebene liegt indem man den Punkt in die x -Werte einsetzt und schaut ob die Gleichung stimmt.

Formel:

$$E : ax_1 + bx_2 + cx_3 = d$$

Herleitung (von Normalenform):

$$E : \vec{x} \bullet \vec{n} = \vec{p} \bullet \vec{n}$$

Dabei steht:

- \vec{x} : einzugebender Punkt
- \vec{p} : Stützvektor
- \vec{n} : Normalenvektor

3.1.6 Ebenen veranschaulichen

3.1.7 Lage von Geraden

3.1.7.1 Lotfußpunkt Berechnen

Bei windschiefen Geraden:

Um den geringsten Abstand zweier Windschiefen geraden zu berechnen, erstellt man eine Hilfsebene aus einer Geraden indem man den zweiten Richtungsvektor für die Ebene aus dem Richtungsvektor aus der zweiten Geraden nimmt. Dann muss man einen beliebigen Abstand von Gerade und Ebene ausrechnen und hat damit das Ergebnis.

Formel:

Gegeben:

$$g : \vec{x} = \vec{p} + s \cdot \vec{u}$$

$$h : \vec{x} = \vec{q} + t \cdot \vec{v}$$

Berechnung:

$$d(g; h) = |(\vec{q} - \vec{p}) \bullet \vec{n}_0|$$

Dabei ist $\vec{n}_0: \frac{\vec{n}}{|\vec{n}|}$

Zahlenbeispiel:

Gegeben:

$$g : \vec{x} = \begin{pmatrix} 9 \\ -8 \\ 6 \end{pmatrix} + \lambda \cdot \begin{pmatrix} 2 \\ -3 \\ 2 \end{pmatrix}$$

$$h : \vec{x} = \begin{pmatrix} 0 \\ -1 \\ 1 \end{pmatrix} + \mu \cdot \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ 0 \end{pmatrix}$$

Berechnung:

$$\begin{aligned} d(g; h) &= |(\vec{q} - \vec{p}) \bullet \vec{n}_0| \\ &= \left| \begin{pmatrix} 9 - 0 \\ -8 + 1 \\ 6 - 1 \end{pmatrix} \right| = \begin{pmatrix} 9 \\ -7 \\ 5 \end{pmatrix} \end{aligned}$$

Für \vec{n} Kreuzprodukt anwenden von Richtungsvektoren (mehr dazu [hier](#)).

Ausgerechnet:

$$\vec{n} = \begin{pmatrix} 2 \\ 2 \\ 1 \end{pmatrix}$$

$$|\vec{n}| = 3$$

Einsetzen:

$$\begin{pmatrix} 9 \\ -7 \\ 5 \end{pmatrix} \bullet \begin{pmatrix} 2 \\ 2 \\ 1 \end{pmatrix} \cdot \frac{1}{3} = 3$$

3.1.7.2 Schnittpunkt Berechnen

3.1.8 Lage von Ebenen und Geraden

3.1.8.1 Durchstoßpunkt Berechnen

3.1.9 Lage von Ebenen

3.1.9.1 Schnittgerade

3.2 Abstände und Winkel

3.2.1 Abstand von Punkt zu Gerade

Erklärung:

Um den Abstand von einem Punkt zu einer Geraden zu berechnen erstellt man eine Hilfsebene. Diese dient dazu, den Durchstoßpunkt und somit den Lotfußpunkt zu finden (kürzester Weg zur Geraden). Die Ebene wird erst durch die Normalenform und damit in die Koordinatenform umgeformt.

Ca so:

$$(\vec{x} - \vec{p}) \cdot \vec{n}$$

$$\rightarrow \vec{x} \cdot \vec{n} = \vec{p} \cdot \vec{n}$$

$$\rightarrow x_1a + x_2b + x_3c = d$$

Dabei steht:

- \vec{x} : Einzusetzender Punkt (wird später die Gerade in Koordinatenform eingesetzt)
- \vec{n} : Normalenvektor. Ist der Richtungsvektor von Geraden
- \vec{p} : Stützvektor. Ist der gegebene Punkt

Damit kann man dann die komplette Gerade \vec{x} einsetzen (jeweils für die Axen) und letztendlich ausgleichen. Das Ergebnis (eine Zahl) wird dann für λ eingesetzt und hat somit F . Mit dem Ergebnis: F und dem Punkt P berechnen man den Betrag $|\overrightarrow{PF}|$.

Damit hat man den Abstand von Punkt zu Gerade.

Zahlenbeispiel:

Gegeben:

- Punkt: $P(5|6|-1)$
- Gerade: $\vec{g} = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} + \lambda \cdot \begin{pmatrix} 6 \\ 3 \\ 6 \end{pmatrix}$

Durchführung:

Aufstellen der Normalenform:

$$E : (\vec{x} - \vec{p}) \bullet \vec{n} = 0$$

$$E : \left(\begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix} - \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} \right) \bullet \begin{pmatrix} 6 \\ 3 \\ 6 \end{pmatrix} = 0$$

$$\Rightarrow \vec{x} \bullet \vec{n} = \vec{p} \bullet \vec{n}$$

$$= x_1 \cdot 6 + x_2 \cdot 3 + x_3 \cdot 6 = 42$$

Setze Gerade in \vec{x} ein:

$$6(1 + 6s) + 3(1 + 3s) + 6(1 + 6s) = 42$$

$$6 + 3 + 6 + 6s + 3s + 6s = 42$$

$$15 + 81s = 42s = \frac{1}{3}$$

Setze das Ergebnis für λ ein und erhalte F :

$$g(x) = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} + \frac{1}{3} \cdot \begin{pmatrix} 6 \\ 3 \\ 6 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 3 \\ 2 \\ 3 \end{pmatrix}$$

Berechne $|\overrightarrow{PF}|$:

$$\sqrt{36} = 6$$

Somit ist die Länge: 6

3.2.2 Abstand von Punkt zu Ebene

3.2.3 Spiegelung und Symmetrie

3.2.4 Winkel zwischen Vektoren

Mithilfe der Formel des Skalarprodukts herleitbar.

$$\vec{a} \bullet \vec{b} = |\vec{a}| \cdot |\vec{b}| \cdot \cos(\alpha)$$

$$\rightarrow \cos(\alpha) = \frac{\vec{a} \bullet \vec{b}}{|\vec{a}| \cdot |\vec{b}|}$$

Dabei steht $\cos(\alpha)$ für den Winkel und kann mithilfe des Taschenrechners mit $\cos^{-1}(\sigma)$ in Grad umgewandelt werden. σ steht hierbei für $\cos(\alpha)$

Zahlenbeispiel:

$$\vec{a} = \begin{pmatrix} 5 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} \quad \vec{b} = \begin{pmatrix} 2 \\ 3 \\ 2 \end{pmatrix}$$

Berechne benötigte Werte:

- $\vec{a} \bullet \vec{b} = 5 \cdot 2 + 0 \cdot 3 + 1 \cdot 2 = 12$
- $|\vec{a}| = \sqrt{5^2 + 0^2 + 1^2} = \sqrt{11}$
- $|\vec{b}| = \sqrt{2^2 + 3^2 + 2^2} = \sqrt{17}$

Setze ein:

$$\cos(\alpha) = \frac{12}{\sqrt{11} \cdot \sqrt{17}} = 0.877$$

Gebe in Taschenrechner ein:

$$\cos^{-1}(0.877) = 28.717$$

Somit ist der Winkel: 28.717°

3.2.5 Schnittwinkel

3.2.6 Vektorprodukt - Kreuzprodukt

Mithilfe des Kreuzprodukts kann man den Normalenvektor zweier Vektoren berechnen.

Formel:

$$|\vec{a} \times \vec{b}| = |\vec{a}| \cdot |\vec{b}| \cdot \sin(\alpha)$$

Berechnung:

$$\vec{a} \times \vec{b} = \begin{pmatrix} a_2 \cdot b_3 - a_3 \cdot b_2 \\ a_3 \cdot b_1 - a_1 \cdot b_3 \\ a_1 \cdot b_2 - a_2 \cdot b_1 \end{pmatrix}$$

3.2.7 Modellierung von geradlinigen Bewegungen

3.2.8 Vektorielle Beweise

Kapitel 4: Stochastik

4.1 Grundlagen der Wahrscheinlichkeit

4.1.1 Elementare Kombinatorik

4.1.2 Pfadregeln und Erwartungswerte

4.1.3 Bedingte Wahrscheinlichkeit

4.1.4 Stochastische Unabhängigkeiten

4.1.5 Formel von Bernoulli und Binomialverteilung

4.1.6 Erwartungswert und Histogramm

4.1.7 Problemlösen mit der Binomialverteilung

4.2 Normalverteilung

4.2.1 Normalverteilung

Kapitel 5: Das fehlt noch/muss ergänzt werden

- mittelwerte bei integralen
- analysis: funktionen und ihre graphen
- analysis: exponential und logarithmusfunktionen
- alles zu stochastik
- **Besonders Wichtig!**: Ebenenformen überarbeiten