

Mathe  
Abi Lernzettel

Leon Feuerstein

# Inhalt

1	Allgemeinwissen	3
1.1	Wichtige Formeln	3
1.1.1	Ableitung - Aufleitung	3
1.2	Notationen	3
1.3	Schreibweisen	3
1.3.1	Graphen beschriften	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 Grömmung	4
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 (Aufleiten)	6
2.2.2	Flächeninhalt	7
2.2.3	Rotationskörper	7
2.2.4	Uneigendliche Integrale	7
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: $e$	8
2.3.3	Exponentialrechnung	8
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	10
2.4.1	Strecken, Verschieben und Spiegeln von Graphen	10
2.4.1.1	Strecken und Stauchen	10
2.4.1.2	Verschieben	11
2.4.1.3	Spiegelung	11
2.4.2	Linearfaktordarstellung	12
2.4.3	Lösen von Gleichungen	12
2.4.4	Trigonometrische Funktionen	12
2.4.5	waagerechte und senkrechte Asymptoten	12
2.4.6	Graph und Funktionstherm	12
2.4.7	Untersuchen von Funktionscharen	12
2.4.8	Näherungsweise: Berechnen von Nullstellen	12
2.5	Lineare Gleichungssysteme	12
2.5.1	Gauß-Verfahren	12
2.5.2	Lösungsmenge linearer Gleichungssysteme + Bestimmtheit	13
2.5.3	Lineare Gleichungssysteme mit Parametern (auch auf rechten Seite)	14
2.5.4	Bestimmen von ganz rationaler Funktionen	14

3	Vektoren/Geometrie . . . . .	15
3.1	Geraden und Ebenen . . . . .	15
3.1.1	Vektoren im Raum . . . . .	15
3.1.2	Geraden im Raum . . . . .	15
3.1.3	Ebenen im Raum - Parameterform . . . . .	15
3.1.4	Skalarprodukt . . . . .	16
3.1.5	Ebenenformen . . . . .	16
3.1.5.1	Parameterform . . . . .	16
3.1.5.2	Normalenform . . . . .	16
3.1.5.3	Koordinatenform . . . . .	17
3.1.6	Ebenen veranschaulichen . . . . .	17
3.1.7	Lage von Geraden (Schnitt-/Lotfußpunkt) . . . . .	17
3.1.7.1	Lotfußpunkt Berechnen . . . . .	17
3.1.7.2	Schnittpunkt Berechnen . . . . .	19
3.1.8	Lage von Ebenen und Geraden . . . . .	19
3.1.8.1	Durchstoßpunkt Berechnen . . . . .	19
3.1.9	Lage von Ebenen (Schnittgerade) . . . . .	19
3.2	Abstände und Winkel . . . . .	19
3.2.1	Abstand von Punkt zu Gerade . . . . .	19
3.2.2	Abstand von Punkt zu Ebene . . . . .	20
3.2.3	Spiegelung und Symmetrie . . . . .	20
3.2.4	Winkel zwischen Vektoren . . . . .	20
3.2.5	Schnittwinkel . . . . .	21
3.2.6	Vektorprodukt - Kreuzprodukt . . . . .	21
3.2.7	Modellierung von geradlinigen Bewegungen . . . . .	21
3.2.8	Vektorielle Beweise . . . . .	21
4	Stochastik . . . . .	22
4.1	Grundlagen der Wahrscheinlichkeit . . . . .	22
4.1.1	Elementare Kombinatorik . . . . .	22
4.1.2	Pfadregeln und Erwartungswerte . . . . .	22
4.1.3	Bedingte Wahrscheinlichkeit . . . . .	22
4.1.4	Stochastische Unabhängigkeiten . . . . .	22
4.1.5	Formel von Bernoulli und Binomialverteilung . . . . .	22
4.1.6	Erwartungswert und Histogramm . . . . .	22
4.1.7	Problemlösen mit der Binomalverteilung . . . . .	22
4.2	Normalverteilung . . . . .	23
4.2.1	Normalverteilung . . . . .	23
4.2.2	Gauß'sche Glockenfunktion . . . . .	23
4.2.3	Sigma-Regeln . . . . .	23
4.2.4	Umkehraufgaben zur Normalverteilung . . . . .	23
4.2.5	Stetige Zufallsgrößen . . . . .	23
4.3	Testen mit der Binomialverteilung . . . . .	24
4.3.1	Einseitiger Hypothesentest . . . . .	24
4.3.2	Fehler beim Testen von Hypothesen . . . . .	24
4.3.3	Wahl der Nullhypothese . . . . .	24
4.3.4	Zweiseitiger Hypothesentest . . . . .	24
5	Das fehlt noch/muss ergänzt werden . . . . .	25
5.1	Allgemeines . . . . .	25
5.2	Überschriften . . . . .	25

# Kapitel 1: Allgemeinwissen

## 1.1 Wichtige Formeln

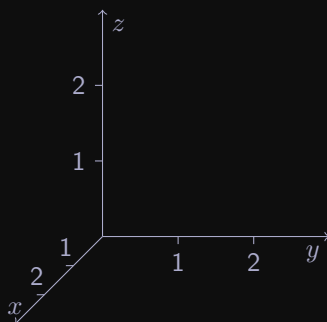
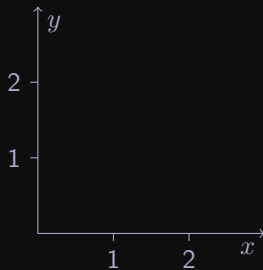
### 1.1.1 Ableitung - Aufleitung

Aufleitungsregeln  
Ableitungsregeln

## 1.2 Notationen

## 1.3 Schreibweisen

### 1.3.1 Graphen beschriften



# 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 Grömmung

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

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:  $x^2, 3x, etc.$  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.:  $x^2$ ,  $3x$ ,  $4x^3$ , etc.

Zu Beachten:

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

$$\text{Funktion: } f(x) = x^2$$

Gesucht ist der Flächeninhalt von 1 bis 4. Somit:

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

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

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

## 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 Uneigendliche Integrale

Uneigendliche 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

Um den Mittelwert eines Integrals zu berechnen, berechnet man zuerst das Integral und Teilt durch den Bereich des gegebenen Integrals:

$$f(x) = \int_0^4 x^2 dx$$

Hierbei muss nun das Integral von 0 bis 4 ausgerechnet werden. Dann wird das Integral einfach erstmal wie sonst auch ausgerechnet.

Für das Ergebnis wird absofort  $y$  genommen.

Zuletzt nimmt man den unterschied der grenzen des Integrals (in diesem Beispiel ist dies von 0 bis 4) und berechnet den Unterschied ( $4 - 0 = 4$ ) und Teil  $y$  durch dieses.

In Kurz:

$$f(x) = \int_i^k x dx$$

$$\rightarrow f(x) = \frac{1}{k-i} \int_i^k x dx$$

## 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

Exponentialrechnungen bestehen meistens aus:

$$f(x) = e^{(n \cdot x)} + c$$

Dabei steht  $e$  für die Eulerische Zahl,  $x$  für die Steigung für jeden Schritt,  $n$  für den Faktor und  $c$  die Verschiebung in der  $y$ -Achse.

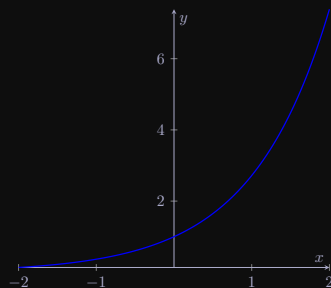
Zu beachten:

- $n < 1$ : Exponentieller Zerfall
- $n > 1$ : Exponentielle Steigung
- $n = 0$ : Gerade Parallel zur  $x$ -Achse auf der Höhe  $c$

## 2.3.4 Graphen

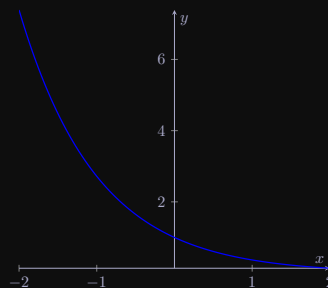
Exponentielle Steigung:

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



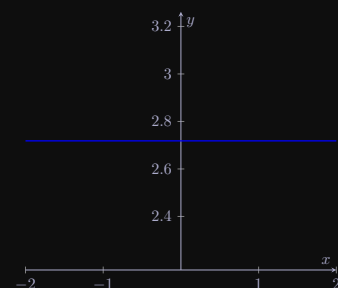
Exponentieller Zerfall:

Funktion:  $f(x) = e^{-x}$



Konstant (nicht Exponential):

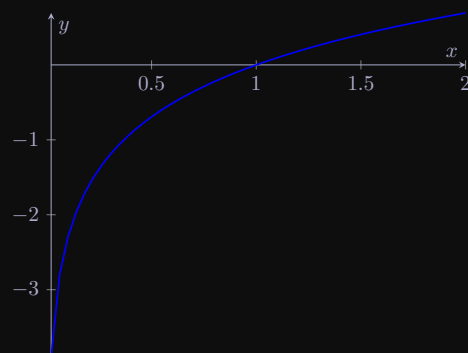
Funktion:  $f(x) = e^1$



## 2.3.5 Logarithmusfunktion

Logarithmusfunktion:

Funktion:  $f(x) = \ln(x)$



E-Funktionen im Vergleich zu Logarithmusfunktion

Funktionen:  $e^x$  und  $\ln(x)$  im Vergleich



## 2.3.6 Parameter

## 2.3.7 Umkehrfunktion

Umkehrfunktion ist die Umkehrung einer Funktion.

Dabei wird ein gegebener Term wie  $f(x) = x^2$  genommen und  $f(x)$  mit  $y$  und das  $x^2$  durch  $y^2$  ersetzt.  
 $f(x) = y^2$

$$\rightarrow y = x^2$$

Dann wird nach  $x$  aufgelöst.

Beispiel anhand von Zahlenbeispiel:

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

## 2.4 Funktionen und ihre Graphen

### 2.4.1 Strecken, Verschieben und Spiegeln von Graphen

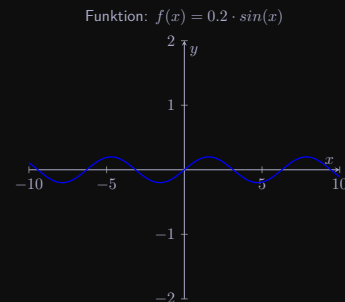
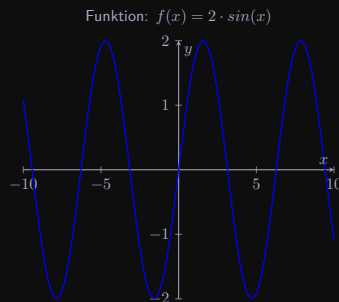
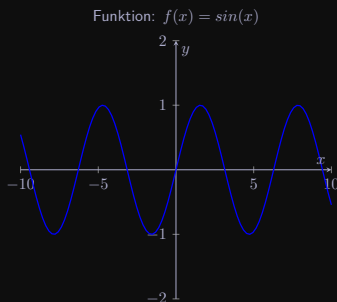
#### 2.4.1.1 Strecken und Stauchen

Vertikale Streckung:

$$f(x) \rightarrow a \cdot f(x)$$

$a > 1$  ist eine **Streckung**

$a < 1$  ist eine **Stauchung**

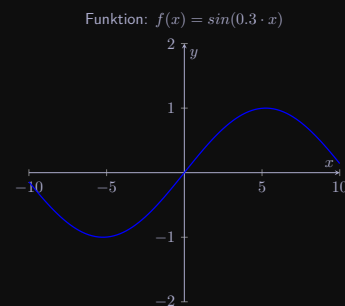
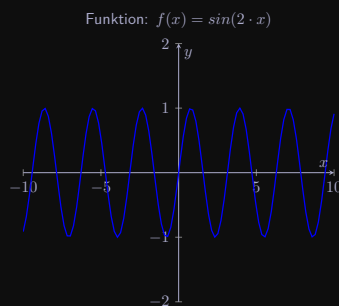
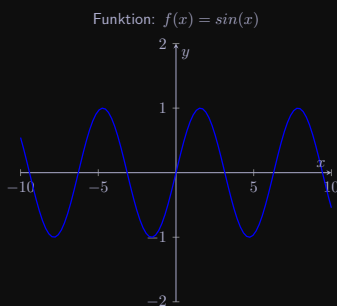


Horizontale Streckung:

$$f(x) \rightarrow f(x \cdot b)$$

$b > 1$  ist eine **Stauchung**

$0 < b < 1$  ist eine **Streckung**



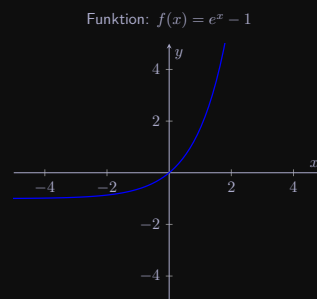
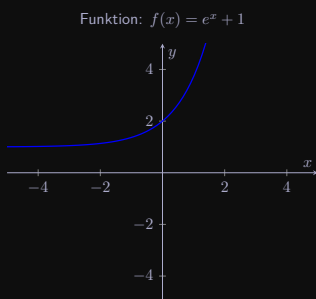
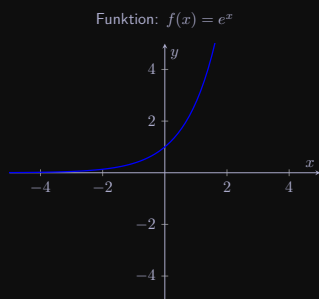
### 2.4.1.2 Verschieben

Vertikale Verschiebung:

$$f(x) \rightarrow f(x) + c$$

$c > 0$  eine Verschiebung nach oben

$c < 0$  eine Verschiebung nach unten

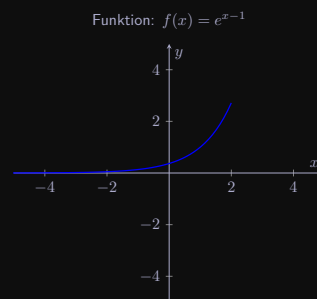
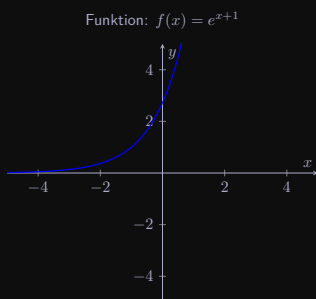
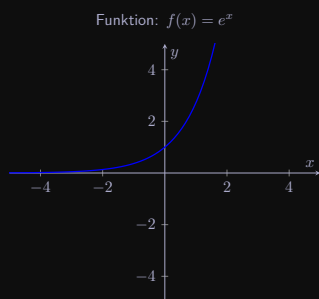


Horizontale Verschiebung:

$$f(x) \rightarrow f(x - d)$$

$d > 0$  eine Verschiebung nach rechts

$d < 0$  eine Verschiebung nach links



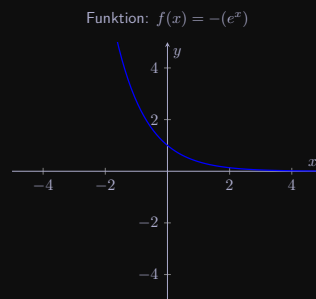
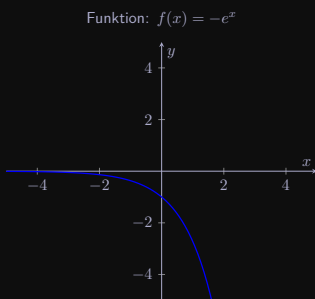
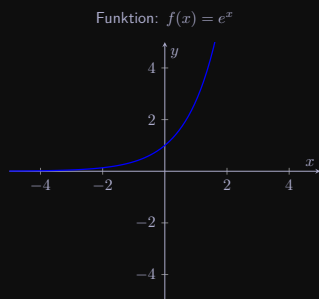
### 2.4.1.3 Spiegelung

y-Achse:

$$f(x) \rightarrow f(-x)$$

x-Achse:

$$f(x) \rightarrow -f(x)$$



## 2.4.2 Linearfaktordarstellung

## 2.4.3 Lösen von Gleichungen

Quadratische Gleichungen:

$$ax^2 + bx + c = 0$$

$$\rightarrow \text{Mitternachtsformel} = x_{1|2} = \frac{-b \pm \sqrt{b^2 - 4 \cdot a \cdot c}}{2 \cdot a}$$

Satz vom Nullprodukt:

$$p(x) \cdot q(x) = 0$$

$$\rightarrow p(x) = 0 \text{ oder } q(x) = 0$$

Ausklammern:

$$ax^3 + bx^2 + cx = 0$$

$$\rightarrow x \cdot (ax^2 + bx + c) = 0$$

Substitutionen:

$$a \cdot e^2x + b \cdot e^x + c = 0$$

$$\rightarrow Z = e^x$$

$$= a \cdot z^x + b \cdot z + c = 0 \rightarrow \text{Mitternachtsformel}$$

## 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

Das Gauß-Verfahren ist eine Art der Lösung eines linearen Gleichungssystem. Das Gauß-Verfahren wird mithilfe der Matrixschreibweise ausgerechnet.

Hier ist nur eine ganz kurze Erklärung! Für mehr [hier](#) Klicken.

Beispiel:

Das Gleichungssystem:

$$\begin{aligned}2x + 3y - z &= 5 \\4x - y + 5z &= 6 \\-2x + 2y + 3z &= -4\end{aligned}$$

Vereinfachen zur Matrix:

$$\left[ \begin{array}{ccc|c} 2 & 3 & 1 & 5 \\ 4 & -1 & 5 & 6 \\ -2 & 2 & 3 & -4 \end{array} \right]$$

Dabei ist es wichtig **Nullen** zu erschaffen indem man Zeilen miteinander **Addiert** oder **Subtrahiert**.

Man kann auch einzelne Zeilen **Multiplizieren** oder **Dividieren** um dies zu vereinfachen/möglich machen. Die Nullen müssen in einer Pyramidenartigen anordnung bestehen um das Ergebnis (rechte Seite) eindeutig bestimmen zu können.

Etwa so:

**Wichtig:** Zahlen werden hier nur ersetzt und nicht wirklich ausgerechnet!

$$\left[ \begin{array}{ccc|c} 2 & 3 & 1 & 5 \\ 0 & -1 & 5 & 6 \\ 0 & 0 & 3 & -4 \end{array} \right]$$

Damit kann man die Gleichung:  $3x_3 = -4$  aufstellen um  $x_3$  zu bekommen.

Danach hat man  $-1x_2 + 5x_3 = 6$  und kann für  $x_3$  das Ergebnis von davor einsetzen.

## 2.5.2 Lösungsmenge linearer Gleichungssysteme + Bestimmtheit

Eindeutige Lösung:

Es gibt genau einen Satz von Werten, der alle Gleichungen erfüllt.

Ein zwei Dimensionen würde es bedeuten, dass sich die Linien in einem Punkt schneiden würden.

**(genau einen Schnittpunkt)**

Beispiel:

$$x + y = 5$$

$$x - y = 1$$

Man kann diese Gleichung nur mit  $x = 3$  und  $y = 2$  Lösen.

Deshalb eindeutig bestimmbar.

Unendlich viele Lösungen:

Es gibt verschiedene Sätze von Werten, die die Gleichungen erfüllen.

Dies passiert, wenn die Linien identisch sind.

**(unendlich viele Schnittpunkte)**

Beispiel:

$$2x + 4y = 8$$

$$x + 2y = 4$$

Die zwei Gleichungen sind ein Vielfaches von einander.  
Somit sind diese identisch.

Keine Lösung:

Es gibt keinen einzigen Satz von Werten, der alle Gleichungen erfüllt.  
Das passiert, wenn die Linien parallel sind.  
**(keinen Schnittpunkt)**

Beispiel:

$$\begin{aligned}x + y &= 2 \\x + y &= 5\end{aligned}$$

Diese Gleichung ist nicht lösbar.  
Somit hat diese auch keine Lösung.

Unterbestimmt:

Es gibt nur 2 valide Gleichungen in einem 3 Dimensionalen Gleichungssystem.  
Wenn eine Gleichung ein Vielfaches einer anderen ist.

Beispiel:

$$\begin{aligned}x + y + 4z &= 5 \\2x + 2y + 8z &= 10 \quad | \text{Vielfaches von der ersten Gleichung} \\3x + 1y - z &= 3\end{aligned}$$

Das System hat nicht genügend Information um eindeutig bestimmt zu werden.  
Es gibt unendlich viele Lösungen.  
Man kann diese Gleichung lösen indem man Parameter einsetzt. Mehr dazu [hier](#).

Überbestimmt:

Es gibt 3 Gleichungen in einem 2 Dimensionalen Gleichungssystem.

Beispiel:

$$\begin{aligned}x + y &= 4 \\3y - 2x &= 9 \\-2x + 2y &= 1\end{aligned}$$

Drei unterschiedliche Gleichungen jedoch in einem 2 dimensionalen Gleichungssystem und somit überbestimmt.  
Es ist eine geringe Wahrscheinlichkeit einer Lösung.

## 2.5.3 Lineare Gleichungssysteme mit Parametern (auch auf rechten Seite)

## 2.5.4 Bestimmen von ganz rationaler Funktionen

# 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 sind, 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 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):

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

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

Dabei steht:

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

## 3.1.6 Ebenen veranschaulichen

### 3.1.7 Lage von Geraden (Schnitt-/Lotfußpunkt)

Geraden können zueinander Identisch, Parallel und Windschief liegen.

Dabei kann man bei Windschiefen oder Parallel liegende Geraden den Abstand berechnen.

Für Geraden die einen Schnittpunkt besitzen kann man direkt den Schnittpunkt berechnen.

Bei Geraden die keinen Schnittpunkt besitzen kann man den geringsten Abstand, den Lotfußpunkt berechnen.

#### 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:

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

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 (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  $\lambda$  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:

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

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

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

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

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  $\lambda$  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.  $\sigma$  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:

$$\blacksquare \vec{a} \bullet \vec{b} = 5 \cdot 2 + 0 \cdot 3 + 1 \cdot 2 = 12$$

$$\blacksquare |\vec{a}| = \sqrt{5^2 + 0^2 + 1^2} = \sqrt{11}$$

$$\blacksquare |\vec{b}| = \sqrt{2^2 + 3^2 + 2^2} = \sqrt{17}$$

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:  $28.717^\circ$

### 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

### 4.2.2 Gauß'sche Glockenfunktion

### 4.2.3 Sigma-Regeln

### 4.2.4 Umkehraufgaben zur Normalverteilung

### 4.2.5 Stetige Zufallsgrößen



## 4.3 Testen mit der Binomialverteilung

### 4.3.1 Einseitiger Hypothesentest

### 4.3.2 Fehler beim Testen von Hypothesen

### 4.3.3 Wahl der Nullhypothese

### 4.3.4 Zweiseitiger Hypothesentest

## Kapitel 5: Das fehlt noch/muss ergänzt werden

### 5.1 Allgemeines

- mittelwerte bei integralen
- analysis: funktionen und ihre graphen
- analysis: exponential und logarithmusfunktionen
- alles zu stochastik
- **Besonders Wichtig!:** Ebenenformen überarbeiten
- logarithmusfunktionen
- Exponentialrechnung - Parameter - Beispiele mit komplexen aufgaben

### 5.2 Überschriften

- 2.3.6 Parameter
- 2.4.2 Linearfaktordarstellung
- 2.4.4 Trigonometrische Funktionen
- ff waagerechte und senkrechte Asymptoten
- ff Graph und Funktionsterm
- ff Untersuchen von Funktionsscharen
- ff Näherungsweise: Berechnen von Nullstellen
- 2.5.2 Lösungsmenge linearer Gleichungssysteme
- 2.5.3 Lineare Gleichungssysteme mit Parametern auf der rechten Seite
- Bestimmen von ganz rationalen Funktionen
- 3.1.7.2 Schnittpunkt Berechnen
- 3.1.8 Lage von Ebenen und Geraden
- 3.1.8.1 Durchstoßpunkt
- 3.1.9 Lage von Ebenen (Schnittgerade)
- 3.2.2 Abstand von Punkt zu Ebene
- 3.2.3 Spiegelung und Symmetrie
- 3.2.5 Schnittwinkel
- 3.2.7 Modellierung von geradlinigen Bewegungen

- 3.2.8 Vektorielle Beweise
- 4.1.1 Elementare Kombinatorik
- 4.1.2 Pfadregeln und Erwartungswerte
- 4.1.3 Bedingte Wahrscheinlichkeit
- ff Stochastische Unabhängigkeit
- ff Formel von Bernoulli und Binomialverteilung
- ff Erwartungswert und Histogramm
- ff Problemlösen mit der Binomialverteilung
- 4.2.1 Normalverteilung
- ff Gaußsche Glockenfunktion
- ff Sigma-Regeln
- ff Umkehraufgaben zur Normalverteilung
- ff Stetige Zufallsgrößen
- 4.3.1 Einseitiger Hypothesentest
- ff Fehler beim Testen von Hypothesen
- ff Wahl der Nullhypothese
- Zweiseitiger Hypothesentest