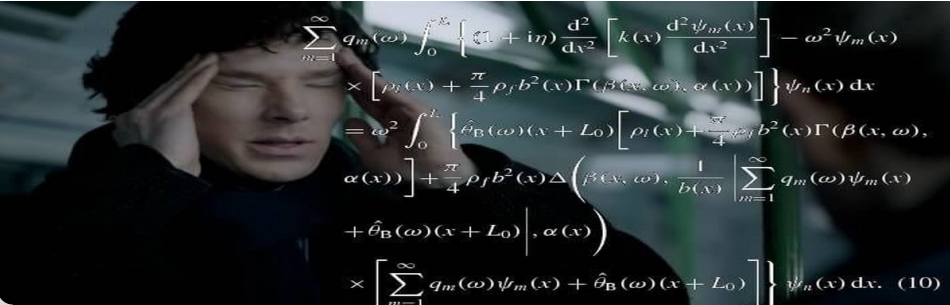


JavaScript Basics

Lena, Kristin, Charlotte | 17. Juni 2018



$$\begin{aligned}
 & \sum_{m=1}^{\infty} q_m(\omega) \int_0^{L_0} \left\{ \left(1 + i\eta \right) \frac{d^2}{dx^2} \left[k(x) \frac{d^2 \psi_m(x)}{dx^2} \right] - \omega^2 \psi_m(x) \right. \\
 & \quad \times \left. \left[\rho_l(x) + \frac{\pi}{4} \rho_f b^2(x) \Gamma(\beta(x, \omega), \alpha(x)) \right] \right\} \psi_n(x) dx \\
 & = \omega^2 \int_0^{L_0} \left\{ \hat{\theta}_B(\omega)(x + L_0) \left[\rho_l(x) + \frac{\pi}{4} \rho_f b^2(x) \Gamma(\beta(x, \omega), \right. \right. \\
 & \quad \alpha(x)) \left. \right] + \frac{\pi}{4} \rho_f b^2(x) \Delta \left(\beta(x, \omega), \frac{1}{b(x)} \left| \sum_{m=1}^{\infty} q_m(\omega) \psi_m(x) \right. \right. \right. \\
 & \quad \left. \left. + \hat{\theta}_B(\omega)(x + L_0) \right|, \alpha(x) \right) \\
 & \quad \times \left. \left[\sum_{m=1}^{\infty} q_m(\omega) \psi_m(x) + \hat{\theta}_B(\omega)(x + L_0) \right] \right\} \psi_n(x) dx. \quad (10)
 \end{aligned}$$

- Programmiersprache für Aktionen in Websites
- Einfach zu lernen
- Wird direkt beim Aufruf in Maschinensprache übersetzt und direkt ausgeführt

- Zuerst: einbinden der Datei die den Code enthält mit:

```
1 | <script src="script.js"> </script>
```

“script.js als Datei anlegen

- Button Element zur HTML Website hinzufügen.
- Name der Funktion die aus der Javascript-Datei ausgeführt werden soll, wenn man auf den Button klickt

```
1 <button onclick="zeigeName()">  
2   Zeige Namen!</button>
```

- onClick ist ein Event, bei dessen auftreten die Funktion reagiert

Aufgabe

Lisa macht ein Austauschsemester in Australien. Um für einen Mathetest zu lernen, löst sie Rechen-Aufgaben, die ihr eine Kommilitonin diktiert hat. Leider hat die Kommilitonin nicht gesagt, wie die Aufgaben geklammert sind.

Gegeben die Anzahl an Faktoren, wie viele verschiedene Wege gibt es diese zu klammern?

Beispiel:

- Gegeben: $\{a, b, c, d\}$
- Gesucht: Möglichkeiten für Klammerung
- $a(b(cd))$, $(ab)(cd)$, $((ab)c)d$, $(a(bc))d$, $a((bc)d)$