

Mathematik der Oberstufe

Thomas Dost

Inhaltsverzeichnis

1	Analysis	1
1.1	Lineare Funktionen	1
1.1.1	Eigenschaften einer linearen Funktionen	1
1.1.2	Schnittpunkt zweier linearer Funktionen	2
1.2	Quadratische Funktionen	3
1.2.1	Eigenschaften einer quadratischen Funktionen	3
1.2.2	Umwandlung der Normalform in die Scheitelpunktform	4
1.2.3	Schnittpunkt zweier quadratischer Funktionen	4
1.3	Funktionen mit dem Grad grösser 2	5
1.3.1	Substitution	5
1.3.2	Polynomdivision	5
1.4	Trigonometrische Funktionen	5
1.5	Exponentialfunktionen	5
1.5.1	Natürliche Exponentialfunktion	5
1.6	Herleitung	5
1.6.1	Trigonometrische Funktionen	5
1.6.2	Quadratische Ergänzung	5
1.6.3	P-Q-Formel	5
1.6.4	Polynomdivision	5
1.6.5	Horner Schema	5
2	Differentialrechnung	6
2.1	Ableitung	6
2.2	Visualisierung	6
2.3	Bedeutung der 1. Ableitung	6
2.4	Bedeutung der 2. Ableitung	6
2.5	Kurzform des Ableitens	6
2.6	Ableitungsregeln	7
2.6.1	Summenregel	7
2.6.2	Faktorregel	7

2.6.3	Produktregel	7
2.6.4	Kettenregel	7
2.6.5	Quotientenregel	8
2.7	Ableitung der e -Funktion	8
2.8	Ableitung trigonometrischer Funktionen	8
2.9	Herleitungen	8
2.9.1	Herleitung der Ableitung mithilfe des Limes	8
2.9.2	Herleitung der Potenzregeln in der Menge der natuerliche Zaheln	8
2.9.3	Herleitung der eFunktion in der Menge der natuerliche Zaheln	8
2.9.4	Herleitung der Trigofunktion mithilfe des Limes	8
2.9.5	Herleitung der Ableitungsregeln	8
3	Integralrechnung	8
3.1	Rotationskoerper	8
3.2	Herleitungen	9
4	Kurvendiskussion	9
5	Analytische Geometrie	9
5.1	Was ist ein Vektor	9
5.2	Koordinatensystem	9
5.3	Besondere Vektoren	9
5.3.1	Nullvektor	9
5.3.2	Gegenvektor	10
5.3.3	Ortsvektor	10
5.3.4	Normalenvektor	10
5.3.5	Einheitsvektor	10
5.4	Rechnen mit Vektoren	10
5.4.1	Linearkombination	10
5.4.2	Laenge eines Vektors	10
5.4.3	Skalarprodukt	10
5.4.4	Kreuzprodukt	10

5.4.4.1	Berechnung mithilfe Determinante	10
5.4.5	Spatprodukt	10
5.5	Geraden	10
5.5.1	Was sind Geraden	10
5.5.2	Lage von zwei Geraden im Raum	10
5.5.2.1	Parallel	10
5.5.2.2	Windschief	10
5.5.2.3	Schnittpunkt	10
5.5.2.4	Winkel zwischen Gerade	11
5.6	Ebenen	11
5.6.1	Ebenenformen	11
5.6.1.1	Parameterform	11
5.6.1.2	Normalenform	11
5.6.1.3	Koordinatenform	11
5.6.1.4	Hess'che Normalenform	11
5.6.2	Lage Ebene Gerade	12
5.6.2.1	Parallel	12
5.6.2.2	Schnittpunkt	12
5.6.2.3	Winkel zwischen Gerade und Ebene	12
5.6.3	Lage Ebene Ebene	12
5.6.3.1	Parallel	12
5.6.3.2	Schnittpunkt	12
5.6.3.3	Winkel zwischen Ebenen	12
5.6.4	Abstandsberechnung im Raum	12
5.7	Kugeln	12
5.7.1	Was ist eine Kugel	12
5.7.2	Kugelgleichung	12
5.7.3	Lage Kugel Punkt	12
5.7.4	Lage Kugel Gerade	12
5.7.4.1	Schnittpunkt	12
5.7.5	Lage Kugel Ebene	12

5.7.5.1	Schnittebene	12
5.7.6	Lage Kugel Kugel	13
5.7.6.1	Schnittvolumen	13
5.8	Herleitungen	13
5.8.1	Satz des Pythagoras	13
5.8.2	Pythagoras im Raum	13
5.8.3	Kosinussatz	13
5.8.4	Skalarprodukt	13
5.8.5	Kreutzprodukt	13
5.8.6	Spatprodukt	13
5.8.7	Hess'sche Normalform	13
6	Lineare Algebra	13
6.1	Loesungsverfahren fuer LGS	13
6.1.1	Treppenstufen Verfahren	13
6.1.2	Koeffizienten Matrix	13
6.1.3	Determinante	13
6.2	Matrizen	14
6.2.1	Besondere Matrizen	14
6.2.1.1	Nullmatrix	14
6.2.1.2	Stochastische Matrix	14
6.2.1.3	Inverse	14
6.2.1.4	Einheitsmatrix	14
6.2.1.5	Fixvektor	15
6.2.1.6	Grenzmatrix	15
6.2.2	Rechenregeln	16
6.2.3	TODO: Matrizengleichungen	17
6.2.4	TODO: Einstufige Prozesse	17
6.2.5	TODO: Mehrstufige Prozesse	17
6.2.5.1	Markov-Ketten	17
6.2.6	Lineare Optimierung	17

6.2.6.1	Maximierungsprobleme	17
6.2.6.2	Minimierungsprobleme	17
6.2.6.3	Sonderfaelle und Loesbarkeit	17
6.2.6.4	Simplex-Verfahren	17
6.2.6.5	Simplex-Algorithmus	17
7	Taschenrechner	17
8	Beispielaufgaben	17
9	Vielleicht falls bock	17
10	Quellen	17

1 Analysis

1.1 Lineare Funktionen

Eine lineare Funktionen ist eine Funktion der Form $f(x) = mx + b$.

1.1.1 Eigenschaften einer linearen Funktionen

Bei einer Linearen Funktion stellt m die Steigung und b die Verschiebung auf der Y-Achsen dar. Die **Steigung** m einer linearen Funktion $f(x) = mx + b$ berechnet sich durch $m = \frac{\Delta y}{\Delta x} = \frac{y_2 - y_1}{x_2 - x_1}$



$$f(x) = 0,5x + 1,5$$

Beispiel:

$$\begin{aligned} m &= \frac{\Delta y}{\Delta x} = \frac{y_2 - y_1}{x_2 - x_1} \\ &\Leftrightarrow \frac{3,5 - 1,5}{4 - 0} = 0,5 \end{aligned}$$

1.1.2 Schnittpunkt zweier linearer Funktionen

Der **Schnittpunkt** x zweier linearer Funktionen berechnet sich durch das Gleichsetzen zweier linearer Funktionen:

$$f(x) = 0,5x + 1,5$$

$$g(x) = 1x + 0,2$$



Beispiel:

$$0,5x + 1,5 = 1x + 0,2 \quad | -0,5x$$

$$1,5 = 0,5x + 0,2 \quad | -0,2$$

$$1,3 = 0,5x \quad | * 2$$

$$2,6 = x$$

Jetzt kann das Ergebnis

$(x = 2,6)$ in die Gleichungen eingesetzt werden um das Ergebnis zu überprüfen.

$$f(2,6) = 2,8$$

$$g(2,6) = 2,8$$

Da die beiden Werte gleich sind heisst das, dass die Rechnung korrekt ist.

1.2 Quadratische Funktionen

Eine quadratische Funktion ist eine Funktion der Form $f(x) = ax^2 + bx + c$ in der Normal- und $f(x) = a(x - x_s)^2 + y_s$ in der Scheitelpunktform.



Gestreckte Parabel:

$$h(x) = 0,2x^2 + 0x + 0; \quad 0,2(x - 0)^2 + 0$$

Normale Parabel:

$$f(x) = 1x^2 + 0x + 0; \quad 1(x - 0)^2 + 0$$

Gesprenzte Parabel

$$g(x) = 4x^2 + 0x + 0; \quad 4(x - 0)^2 + 0$$

1.2.1 Eigenschaften einer quadratischen Funktionen

Die Verschiedenen Koeffizienten einer quadratischen Funktion, haben verschiedene Auswirkungen auf das Aussehen einer quadratischen Funktion.

Normalform:

Der **Koeffizient** a gibt sowohl die Öffnungsrichtung als auch die Steigung einer Parabel wieder, ist $a < 0$ ist die Parabel nach unten geöffnet, ist $a > 0$ ist sie nach oben geöffnet. Ist $a = 0$ entsteht eine lineare Funktion.

Über die Steigung kann man folgende Aussagen treffen: Ist $a > 1$ ist die Parabel gestreckt, ist $a < 1$ ist sie gespreizt, $a = 1$ stellt die Normalparabel da.

Der **Parameter** b gibt die Steigung der Parabel im Schnittpunkt mit der y-Achse an. Insbesondere kann man am Vorzeichen von b erkennen, ob die y-Achse mit dem fallenden oder dem ansteigenden Ast der Parabel geschnitten wird. Hieraus lassen sich wiederum Rückschlüsse über die Zahl und die mögliche Lage von Nullstellen ziehen. Eine Veränderung des Parameters b bewirkt eine Verschiebung sowohl in x- als auch in y-Richtung. Wird b um eins erhöht, dann wird der Graph um $1/2a$ Einheiten nach links und $(2b+1)/4a$ nach unten verschoben. Wird b um eins verringert, wird der Graph dagegen um $1/2a$ Einheiten nach rechts und $(2b-1)/4a$ nach oben verschoben.

Wikipedia

Der **Koeffizient** c bestimmt wie die Funktion auf der Y-Achse verschoben ist.

1.2.2 Umwandlung der Normalform in die Scheitelpunktform

Es sei $f(x) = 2x^2 + 2x + 5$, um diese Funktion in die Scheitelpunktform zu ueberfuehren muessen folgende Schritte vollzogen werden.

$$\begin{aligned} f(x) &= (ax^2 + bx) && + c \quad |a \text{ ausklammern} \\ &= a\left(x^2 + \frac{b}{a}x\right) && + c \quad |q.E. \\ &= a\left[x^2 + 2\frac{b}{2a}x + \left(\frac{b}{2a}\right)^2 - \left(\frac{b}{2a}\right)^2\right] + c && |bin.Form \text{ rueckwaerts} \\ &= a\left[\left(x + \frac{b}{2a}\right)^2 - \left(\frac{b}{2a}\right)^2\right] + c && |Klammer \text{ aufloesen} \\ &= a\left(x + \frac{b}{2a}\right)^2 - \frac{ab^2}{4a^2} && + c \quad |a \text{ kuerzen} \\ &= a\left(x + \frac{b}{2a}\right)^2 + \left(c - \frac{b^2}{4a}\right) && |SPF \text{ der Funktion} \end{aligned}$$

Hier kann man nun den Scheitelpunkt ablesen:

$$S = \left(-\frac{b}{2a} \mid c - \frac{b^2}{4a}\right) = (-0,5 \mid 4,5)$$

1.2.3 Schnittpunkt zweier quadratischer Funktionen

$$\begin{aligned} f(x) &= 5x^2 - 10x + 2 \\ g(x) &= x^2 + 2x + 0 \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} 5x^2 - 10x + 2 &= x^2 + 2x + 0 && | -2x \\ 5x^2 - 12x + 2 &= x^2 && | -x^2 \\ 4x^2 - 12x + 2 &= 0 && |:4 \\ x^2 - 3x + 0.5 &= 0 \end{aligned}$$

Nun kann die Gleichung mit der P-Q-Formel geloest werden.

1.3 Funktionen mit dem Grad grösser 2

1.3.1 Substitution

1.3.2 Polynomdivision

1.4 Trigonometrische Funktionen

1.5 Exponentialfunktionen

1.5.1 Natuerliche Exponentialfunktion

Als natuerliche Exponentialfunktion bezeichnet man Variationen der Funktion $f(x) = e^x$.

1.6 Herleitung

1.6.1 Trigonometrische Funktionen

1.6.2 Quadratische Ergänzung

1.6.3 P-Q-Formel

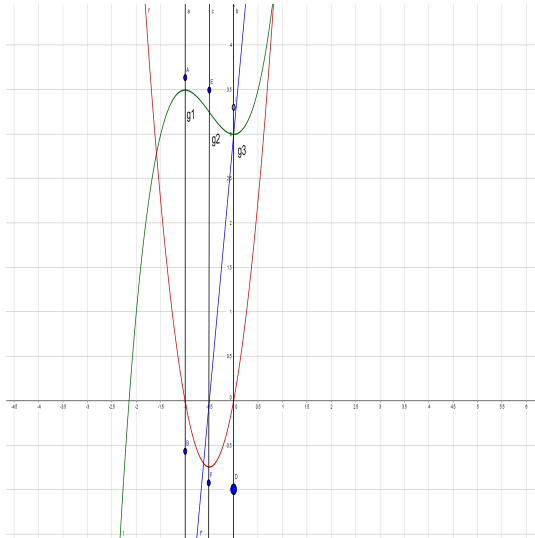
1.6.4 Polynomdivision

1.6.5 Horner Schema

2 Differentialrechnung

2.1 Ableitung

2.2 Visualisierung



Hier zu sehen ist der Graph $f(x)$, mit seinen Ableitungen $f'(x)$ und $f''(x)$. Hier kann man sehr gut erkennen wie die Nullstellen der 1. Ableitung $f'(x)$, genau an der Position liegen an der auch die Steigung von $f(x)$ gleich 0 ist. Schaut man sich nun die 2. Ableitung an, kann man erkennen das sich Nullstelle der 2. Ableitung an der Stelle befinden wo $f(x)$ einen Wendepunkt hat.

2.3 Bedeutung der 1. Ableitung

Muss Ueberarbeitet werden

Die 1. Ableitung gibt die Steigung der Originalfunktion wieder, d.h wenn die 1. Ableitung 0 ist hat die Originalfunktion an diesem Punkt eine Steigung von 0 und damit einen moeglichen Extrempunkt.

2.4 Bedeutung der 2. Ableitung

Muss Ueberarbeitet werden

Die 2. Ableitung gibt die Steigung der 1. Ableitung wieder, d.h wenn die 2. Ableitung 0 ist hat die 1. Ableitung an diesem Punkt eine Steigung von 0. und damit hat die Originalfunktion an diesem Punkt einen Steigungswechsel

2.5 Kurzform des Ableitens

Das Ableiten besitzt eine Kurzform, ohne jedes mal den Limes benutzen zu muessen, dabei muss man die Ableitungsregeln sowie die Tatsache dass ein konstanten Summand beim Ableiten wegfaellt beachten(Summenregel).

Beispiel:

$$f(x) = 5x^2 + 3x^1 - 5x^0$$

$$f'(x) = 2 * 5x^{2-1} + 1 * 3x^{1-1} = 10x^1 + 3x^0$$

In Worte gefasst bedeutet dass, das der Originalexponent vor den Koeffizienten gezogen und mit diesem multipliziert wird, danach wird der Exponent um 1 dekrementiert.

2.6 Ableitungsregeln

2.6.1 Summenregel

Summen von Funktionen werden getrennt abgeleitet.

Beispiel:

$$\begin{aligned}f(x) &= 5x^2 + 8x \\f'(x) &= 10x + 8\end{aligned}$$

2.6.2 Faktorregel

Konstante Faktoren bleiben beim Ableiten erhalten.

Beispiel:

$$\begin{aligned}f(x) &= 5 * x^2 \\f'(x) &= 5 * 2x\end{aligned}$$

2.6.3 Produktregel

$$\begin{aligned}f(x) &= u(x) * v(x) \\f'(x) &= u'(x) * v(x) + u(x) * v'(x)\end{aligned}$$

Beispiel:

$$\begin{aligned}f(x) &= 5x^2 * 8x - 1 \\f'(x) &= 10x * 8x + 5x^2 * 8\end{aligned}$$

2.6.4 Kettenregel

Äußere mal innere Ableitung".

Ist eine Funktion das Ergebnis der Verkettung von 2 anderen Funktionen dann gilt:

$$\begin{aligned}f(x) &= (u \circ v)(x) \\f'(x) &= u'(v(x)) * v'(x)\end{aligned}$$

Beispiel:

$$\begin{aligned}f(x) &= e^{5x} \\f'(x) &= 5e^{5x}\end{aligned}$$

$$\begin{aligned}f(x) &= \sin(5x) \\f'(x) &= 5 * \cos(5x)\end{aligned}$$

2.6.5 Quotientenregel

$$f(x) = \frac{u(x)}{v(x)}$$
$$f'(x) = \frac{u'(x) * v(x) - u(x) * v'(x)}{(v(x))^2}$$

Beispiel:

2.7 Ableitung der e-Funktion

Die Ableitung der Funktion $f(x) = e^x$ ist $f'(x) = e^x$

Beispiel:

$$f(x) = 5e^x$$
$$f'(x) = 5e^x$$

2.8 Ableitung trigonometrischer Funktionen

2.9 Herleitungen

2.9.1 Herleitung der Ableitung mithilfe des Limes

2.9.2 Herleitung der Potenzregeln in der Menge der natuerliche Zaheln

2.9.3 Herleitung der eFunktion in der Menge der natuerliche Zaheln

2.9.4 Herleitung der Trigofunktion mithilfe des Limes

2.9.5 Herleitung der Ableitungsregeln

3 Integralrechnung

TEST

3.1 Rotationskoerper

HALLO GITHUB

3.2 Herleitungen

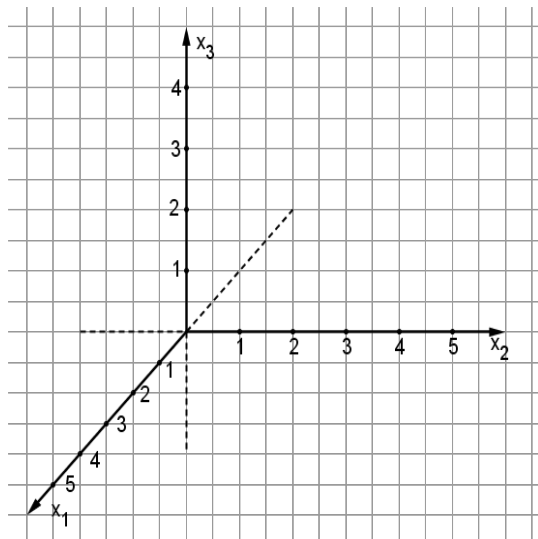
4 Kurvendiskussion

5 Analytische Geometrie

5.1 Was ist ein Vektor

Ein Vektor ist eine Menge von Pfeilen der Form $\vec{a} = \begin{pmatrix} a_1 \\ \vdots \\ a_n \end{pmatrix}$, die parallel untereinander verschoben sind. Eine andere Notation für diesen Vektor wäre $\vec{a} = (a_1 \dots a_n)^T$

5.2 Koordinatensystem



3D Koordinatensystem

5.3 Besondere Vektoren

5.3.1 Nullvektor

Der Nullvektor ist ein Vektor der Form $\vec{v} = \begin{pmatrix} 0 \\ \vdots \\ 0 \end{pmatrix}$, zudem ist er das neutrale Element der Vektoraddition

$$\text{d.h. } \vec{a} + \begin{pmatrix} 0 \\ \vdots \\ 0 \end{pmatrix} = \vec{a}.$$

5.3.2 Gegenvektor

Der Gegenvektor ist das inverse Element der Vektoraddition d.h. $\vec{a} + -\vec{a} = 0$, wobei 0 den Nullvektor bezeichnet.

5.3.3 Ortsvektor

Ein Ortsvektor bezeichnet einen Vektor der vom Koordinatenursprung aus geht d.h. er hat die Form \vec{OP} , wobei P ein beliebiger Punkt im Raum ist.

5.3.4 Normalenvektor

Ein Normalenvektor ist ein Vektor der orthogonal zu seinem Bezugsobjekt z.B. einer Gerade ist.

5.3.5 Einheitsvektor

Ein Einheitsvektor ist ein Vektor der Länge 1, d.h. dass sein Betrag $= 1$ ist ($|\vec{a}| = 1$).

5.4 Rechnen mit Vektoren

5.4.1 Linearkombination

5.4.2 Länge eines Vektors

5.4.3 Skalarprodukt

5.4.4 Kreuzprodukt

5.4.4.1 Berechnung mithilfe Determinante

5.4.5 Spatprodukt

5.5 Geraden

5.5.1 Was sind Geraden

5.5.2 Lage von zwei Geraden im Raum

5.5.2.1 Parallel

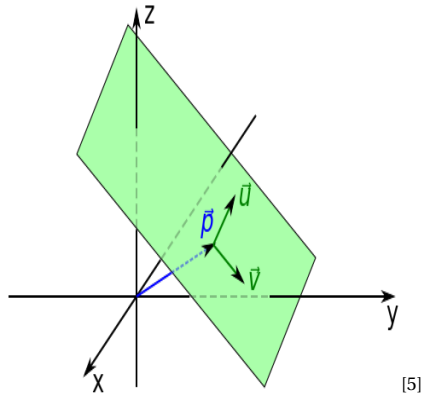
5.5.2.2 Windschief

5.5.2.3 Schnittpunkt

5.5.2.4 Winkel zwischen Gerade

5.6 Ebenen

Eine Ebene im 3-Dimensionalen Raum ist eine uendliche Ausdehnung in zwei Richtungen.



Ebene im 3-Dimensionalen Raum

5.6.1 Ebenenformen

5.6.1.1 Parameterform

Parameterform einer Ebene: $E: \vec{x} = \vec{p} + r \cdot \vec{u} + s \cdot \vec{v}$

In der Parameterform wird eine Ebene mithilfe eines Stützvektors (Ortsvektors) und zwei Richtungsvektoren beschrieben. Es gibt zwei Möglichkeiten, wie diese Richtungsvektoren zueinander liegen dürfen, um eine Ebene zu beschreiben.

Geschitten

Falls sich die gegebenen Richtungsvektoren schneiden, kann die Ebene direkt zwischen ihnen aufgespannt werden.

Beispiel

Parallel

Falls die gegebenen Richtungsvektoren jedoch parallel sind, muss ein Verbindungsvektor zwischen ihnen hergestellt werden.

Beispiel

5.6.1.2 Normalenform

5.6.1.3 Koordinatenform

5.6.1.4 Hess'sche Normalenform

5.6.2 Lage Ebene Gerade

5.6.2.1 Parallel

5.6.2.2 Schnittpunkt

5.6.2.3 Winkel zwischen Gerade und Ebene

5.6.3 Lage Ebene Ebene

5.6.3.1 Parallel

5.6.3.2 Schnittpunkt

5.6.3.3 Winkel zwischen Ebenen

5.6.4 Abstandsberechnung im Raum

5.7 Kugeln

5.7.1 Was ist eine Kugel

Eine Kugel ist eine Menge von Punkten im 3-Dimensionalen Raum, die von einem festen Punkt M den gleichen Abstand r haben, der Punkt M wird dabei als Mittelpunkt und der Abstand r als Radius bezeichnet.

5.7.2 Kugelgleichung

Eine Kugel in der Analytischen Geometrie wird mit der Gleichung $|\vec{p} - \vec{M}|^2 = r^2$ oder $(p_1 - M_1)^2 + (p_2 - M_2)^2 + (p_3 - M_3)^2 = r^2$ beschrieben, wo M den Mittelpunkt als Vektor, p einen beliebigen Punkt als Vektor, und r den Radius als reelle Zahl darstellt.

5.7.3 Lage Kugel Punkt

5.7.4 Lage Kugel Gerade

5.7.4.1 Schnittpunkt

5.7.5 Lage Kugel Ebene

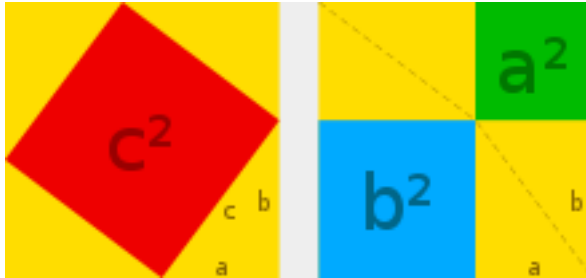
5.7.5.1 Schnittebene

5.7.6 Lage Kugel Kugel

5.7.6.1 Schnittvolumen

5.8 Herleitungen

5.8.1 Satz des Pythagoras



$$\text{Links} = c^2 + 4 * (\frac{1}{2} a * b)$$

$$\text{Rechts} = a^2 + b^2 + 4 * (\frac{1}{2} a * b)$$

$$c^2 + 4 * (\frac{1}{2} a * b) = a^2 + b^2 + 4 * (\frac{1}{2} a * b) \quad | - 4 * (\frac{1}{2} a * b)$$
$$c^2 = a^2 + b^2$$

5.8.2 Pythagoras im Raum

5.8.3 Kosinussatz

5.8.4 Skalarprodukt

5.8.5 Kreuzprodukt

5.8.6 Spatprodukt

5.8.7 Hess'sche Normalform

6 Lineare Algebra

6.1 Loesungsverfahren fuer LGS

6.1.1 Treppenstufen Verfahren

6.1.2 Koeffizienten Matrix

6.1.3 Determinante

6.2 Matrizen

Eine Matrix vom Typ $M_{m,n}$ ist eine Zusammenfassung von Werten der Form $M = \begin{pmatrix} a_{11} & a_{12} & \dots & a_{1n} \\ a_{21} & a_{22} & \dots & a_{2n} \\ \vdots & & & \\ a_{m1} & a_{m2} & \dots & a_{mn} \end{pmatrix}$

mit m Zeilen und n Spalten

6.2.1 Besondere Matrizen

6.2.1.1 Nullmatrix

Die Nullmatrix ist eine Matrix in der alle Elemente Null sind, sie ist damit das neutrale Element der Matrixaddition.

$$M = \begin{pmatrix} 0 & 0 & \dots & 0 \\ 0 & 0 & \dots & 0 \\ \vdots & & & \\ 0 & 0 & \dots & 0 \end{pmatrix}$$

6.2.1.2 Stochastische Matrix

Eine Stochastische Matrix ist eine quadratische Matrix deren Elemente zwischen 0 und 1 liegen, und der Spalten bzw. Zeilensumme 1 ist.

6.2.1.3 Inverse

Seien M und I beliebige quadratische Matrizen und E die Einheitsmatrix, dann nennt man die Matrix I die, die Gleichung $M * I = I * M = E$ erfuehlt, Inverse der Matrix M . Sie wird mit M^{-1} dargestellt.

Beispiel:

Eine Matrix mit einer Inversen nennt man reguläre Matrix.

6.2.1.4 Einheitsmatrix

Eine Einheitsmatrix ist eine quadratische Matrix, bei der alle Elemente auf der Hauptdiagonale gleich 1 sind.

Sie ist das neutrale Element der Matrizenmultiplikation d.h. $M * E = E * M = M$ wobei M eine beliebige reguläre Matrix ist, und E ihre Einheitsmatrix ist.

Sie ist symmetrisch, d.h. $E^t = E$.

Sie ist selbstinvers, d.h. $E^{-1} = E$

Ihre determinante ist 1 d.h. $\det(E) = 1$

$$E = \begin{pmatrix} 1 & 0 & \dots & 0 \\ 0 & 1 & \dots & 0 \\ \vdots & & \ddots & \\ 0 & 0 & \dots & 1 \end{pmatrix}$$

6.2.1.5 Fixvektor

Sei V_f ein Vektor, und M eine beliebige Matrix, dann nennt man den Vektor der die Gleichung $M * V_f = V_f$ erfuehlt Fixvektor der Matrix M .

Beispiel:

6.2.1.6 Grenzmatrix

Sei M eine beliebige Matrix, dann nennt man eine Matrix die Gleichung $M * M = M$ erfuehlt Grenzmatrix der Matrix M .

Beispiel:

6.2.2 Rechenregeln

Addition

Die Summe zweier Matrizen, berechnet man indem man sie komponentenweise addiert.

$$M = A+B = \begin{pmatrix} a_{11} & a_{12} & \dots & a_{1n} \\ a_{21} & a_{22} & \dots & a_{2n} \\ \vdots & & & \\ a_{m1} & a_{m2} & \dots & a_{mn} \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} b_{11} & b_{12} & \dots & b_{1n} \\ b_{21} & b_{22} & \dots & b_{2n} \\ \vdots & & & \\ b_{m1} & b_{m2} & \dots & b_{mn} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} a_{11}+b_{11} & a_{12}+b_{12} & \dots & a_{1n}+b_{1n} \\ a_{21}+b_{21} & a_{22}+b_{22} & \dots & a_{2n}+b_{2n} \\ \vdots & & & \\ a_{m1}+b_{m1} & a_{m2}+b_{m2} & \dots & a_{mn}+b_{mn} \end{pmatrix}$$

Die Matrixaddition ist sowohl **kommutativ** ($A+B=B+A$),

als auch **assoziativ** ($(A+B)+C=A+(B+C)$).

Es koennen nur Matrizen der gleiche Dimension addiert werden.

Skalarmultiplikation

$$r * M = r * \begin{pmatrix} a_{11} & a_{12} & \dots & a_{1n} \\ a_{21} & a_{22} & \dots & a_{2n} \\ \vdots & & & \\ a_{m1} & a_{m2} & \dots & a_{mn} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} r * a_{11} & r * a_{12} & \dots & r * a_{1n} \\ r * a_{21} & r * a_{22} & \dots & r * a_{2n} \\ \vdots & & & \\ r * a_{m1} & r * a_{m2} & \dots & r * a_{mn} \end{pmatrix}$$

Matrizenmultiplikation

Zwei Matrizen werden multipliziert indem man das Skalaprodukt von den Zeilenvektoren der erstem Matrix

Es koennen nur Matrizen multipliziert wenn die **Spaltenanzahl** der 1. Matrix mit der **Zeilenanzahl** der 2. Matrix uebereinstimmt.

Die Matrizenmultiplikation ist im allgemeinen **nicht** kommutativ ($A * B \neq B * A$), daraus folgt dass beim **Distri-**
butivgesetz die Richtung eine Rolle spielt ($A * (B + C) \neq (B + C) * A$).

$$\begin{array}{c|c} A_{2,3} * B_{3,4} = C_{2,4} & \begin{pmatrix} a_{11} & a_{12} & a_{13} & a_{14} \\ a_{21} & a_{22} & a_{23} & a_{24} \\ a_{31} & a_{32} & a_{33} & a_{34} \end{pmatrix} \\ \hline \begin{pmatrix} b_{11} & b_{12} & b_{13} \\ b_{21} & b_{22} & b_{23} \end{pmatrix} & \begin{pmatrix} c_{11} & c_{12} & c_{13} & c_{14} \\ c_{21} & c_{22} & c_{23} & c_{24} \end{pmatrix} \end{array}$$

$$c_{11} = b_{11} * a_{11} + b_{12} * a_{21} + b_{13} * a_{31}$$

$$c_{12} = b_{11} * a_{12} + b_{12} * a_{22} + b_{13} * a_{32}$$

$$c_{13} = b_{11} * a_{13} + b_{12} * a_{23} + b_{13} * a_{33}$$

$$c_{14} = b_{11} * a_{14} + b_{12} * a_{24} + b_{13} * a_{34}$$

$$c_{21} = b_{21} * a_{11} + b_{22} * a_{21} + b_{23} * a_{31}$$

$$c_{22} = b_{21} * a_{12} + b_{22} * a_{22} + b_{23} * a_{32}$$

$$c_{23} = b_{21} * a_{13} + b_{22} * a_{23} + b_{23} * a_{33}$$

$$c_{24} = b_{21} * a_{14} + b_{22} * a_{24} + b_{23} * a_{34}$$

6.2.3 TODO: Matrizengleichungen

6.2.4 TODO: Einstufige Prozesse

6.2.5 TODO: Mehrstufige Prozesse

6.2.5.1 Markov-Ketten

6.2.6 Lineare Optimierung

6.2.6.1 Maximierungsprobleme

6.2.6.2 Minimierungsprobleme

6.2.6.3 Sonderfaelle und Loesbarkeit

6.2.6.4 Simplex-Verfahren

6.2.6.5 Simplex-Algorithmus

7 Taschenrechner

8 Beispielaufgaben

9 Vielleicht falls bock

logarithmus-(funktion), verschiedene bewiese/herleitung quar ergaenzung sekante tangene normale Begriffs-
erklaerung

10 Quellen

[5]. „Plane equation qtl1“ von Quartl - Wikipedia