

AKAD  
Bachelor of Science (Wirtschaftsinformatik)  
Modulzusammenfassung

**WIM04**

## **Formelsammlung**

Daniel Falkner  
Rotbach 529  
94078 Freyung  
daniel.falkner@akad.de  
17. Februar 2013

# Inhaltsverzeichnis

<b>1</b>	<b>Folgen</b>	<b>3</b>
1.1	arithmetische Folgen . . . . .	3
1.1.1	Bildungsgesetz . . . . .	3
1.2	geometrische Folgen . . . . .	3
1.2.1	Bildungsgesetz . . . . .	3
<b>2</b>	<b>Reihen</b>	<b>3</b>
2.1	arithmetische Reihen . . . . .	4
2.1.1	Bildungsgesetz . . . . .	4
2.2	geometrische Reihen . . . . .	4
2.2.1	Bildungsgesetz . . . . .	4
<b>3</b>	<b>Vollständige Induktion</b>	<b>4</b>
<b>4</b>	<b>Determinanten</b>	<b>4</b>
4.1	Regel von Sarrus . . . . .	4
4.1.1	Für $2 \times 2$ . . . . .	4
4.1.2	Für $3 \times 3$ . . . . .	5
4.2	CRAMER'sche Regel . . . . .	5
<b>5</b>	<b>Matrizen</b>	<b>6</b>
5.1	Transponierte Matrix . . . . .	6
5.2	Addition . . . . .	6
5.2.1	vom selben Typ . . . . .	6
5.3	Multiplikation . . . . .	6
5.3.1	mit einer reellen Zahl (Skalar) . . . . .	6
5.3.2	zweier Matrizen . . . . .	6
5.3.3	spezielle Matrixprodukte . . . . .	6
5.4	Inverse . . . . .	6
5.4.1	Bestimmung der inversen Matrix . . . . .	7
5.4.2	mit Hilfe der Adjunktion . . . . .	7
<b>6</b>	<b>Aussagenlogik</b>	<b>7</b>
6.1	Verknüpfungen . . . . .	7
6.1.1	Negation . . . . .	7
6.1.2	Konjunktion (und) . . . . .	7
6.1.3	Disjunktion (oder) . . . . .	8
6.1.4	Subjunktion (wenn dann) . . . . .	8
6.1.5	Bijunktion (genau dann, wenn) . . . . .	8

# 1 Folgen

Eine Serie von Zahlen oder Größen

5, 10, 4, 1

$$(a_n) = a_1, a_2, a_3, \dots, a_n$$

## 1.1 arithmetische Folgen

- $a_{n+1} = a_n + d$
- 7, 11, 15, 19, 23, 27, ...
- $\mapsto d = 4$

### 1.1.1 Bildungsgesetz

$$a_n = a_1 + d * (n - 1)$$

## 1.2 geometrische Folgen

- $a_{n+1} = a_n * q$
- 2, 6, 18, 54, 162, 486, ...
- $\mapsto q = 3$

### 1.2.1 Bildungsgesetz

$$a_n = a_1 * q^{n-1}$$

$$q = \sqrt[n-1]{\frac{a_n}{a_1}}$$

# 2 Reihen

Aus einer Folge ergibt sich eine Reihe

$$(s_n) = s_1, s_2, s_3, \dots, s_n$$

$$(s_n) = a_1 + a_2 + a_3 + \dots + a_n = \sum_{j=1}^n a_j$$

## 2.1 arithmetische Reihen

- $(a_n) = 7, 11, 15, 19, \dots \mapsto a_1 = 7, d = 4$
- $(s_n) = 7, 18, 33, 52, \dots$

### 2.1.1 Bildungsgesetz

$$s_n = \frac{n}{2} * (a_1 + a_n) = \frac{n}{2} * (2a_1 + (n-1)d)$$

## 2.2 geometrische Reihen

- $(a_n) = 2, 6, 18, 54, \dots \mapsto a_1 = 2, q = 3$
- $(s_n) = 2, 8, 26, 80, \dots$

### 2.2.1 Bildungsgesetz

$$s_n = a_1 * \frac{q^n - 1}{q - 1}, q \neq 1$$

## 3 Vollständige Induktion

1. Zeigen das die Formeln für  $n = 1$  gelten
2. Zeigen das die Formeln für  $n + 1$  gelten
  - a) Induktionsannahme festhalten  $a_n$  (zu beweisende Formel)
  - b) Die zubeweisende Formel für  $n + 1$  herleiten  $a_{n+1}$
  - c) Die Induktionsnahme + Ursprungsformel für  $n + 1$  herleiten  $a_{n+1}$

## 4 Determinanten

### 4.1 Regel von Sarrus

#### 4.1.1 Für $2 \times 2$

$$\det(A) = \det \begin{pmatrix} a & b \\ c & d \end{pmatrix} = ad - cb.$$

#### 4.1.2 Für 3 x 3

$$\det(A) = \det \begin{pmatrix} a & b & c \\ d & e & f \\ g & h & i \end{pmatrix} = aei + bfg + cdh - ceg - afh - bdi$$

## 4.2 CRAMER'sche Regel

*Satz: (Cramersche Regel)*

### LGS mit zwei Variablen und zwei Gleichungen

Ist die Determinante D der Koeffizientenmatrix des LGS

$$\begin{aligned} a_1x + b_1y &= c_1 \\ a_2x + b_2y &= c_2 \end{aligned} \quad \text{ungleich Null, so hat das LGS genau eine Lösung}$$

$$(x|y) = \left( \frac{D_x}{D} \mid \frac{D_y}{D} \right) \text{ mit}$$

$$D = \begin{vmatrix} a_1 & b_1 \\ a_2 & b_2 \end{vmatrix}, D_x = \begin{vmatrix} c_1 & b_1 \\ c_2 & b_2 \end{vmatrix}, D_y = \begin{vmatrix} a_1 & c_1 \\ a_2 & c_2 \end{vmatrix}$$

Ist  $D = 0$ , so hat das LGS keine oder unendlich viele Lösung(en).

### LGS mit drei Variablen und drei Gleichungen

Ist die Determinante D der Koeffizientenmatrix des LGS

$$\begin{aligned} a_1x + b_1y + c_1z &= d_1 \\ a_2x + b_2y + c_2z &= d_2 \\ a_3x + b_3y + c_3z &= d_3 \end{aligned} \quad \text{ungleich Null, so hat das LGS genau eine Lösung}$$

$$(x|y|z) = \left( \frac{D_x}{D} \mid \frac{D_y}{D} \mid \frac{D_z}{D} \right) \text{ mit}$$

$$D = \begin{vmatrix} a_1 & b_1 & c_1 \\ a_2 & b_2 & c_2 \\ a_3 & b_3 & c_3 \end{vmatrix}, D_x = \begin{vmatrix} d_1 & b_1 & c_1 \\ d_2 & b_2 & c_2 \\ d_3 & b_3 & c_3 \end{vmatrix}, D_y = \begin{vmatrix} a_1 & d_1 & c_1 \\ a_2 & d_2 & c_2 \\ a_3 & d_3 & c_3 \end{vmatrix}, D_z = \begin{vmatrix} a_1 & b_1 & d_1 \\ a_2 & b_2 & d_2 \\ a_3 & b_3 & d_3 \end{vmatrix}.$$

Ist  $D = 0$ , so hat das LGS keine oder unendlich viele Lösung(en).

$D_x$  (bzw.  $D_y, D_z$ ) ist die Determinante der Matrix, die aus der Koeffizientenmatrix entsteht, wenn anstelle der Spalte, die die Koeffizienten der Variablen  $x$  (bzw.  $y, z$ ) enthält, die rechte Seite des LGS eingesetzt wird.

## 5 Matrizen

### 5.1 Transponierte Matrix

$A^T$  entsteht durch Vertauschen der Zeilen mit den Spalten von  $A$

Beispiel:

$$A_{(2,3)} = \begin{bmatrix} 1 & 2 & 3 \\ -2 & 4 & -1 \end{bmatrix} A_{(3,2)}^T = \begin{bmatrix} 1 & -2 \\ 2 & 4 \\ 3 & -1 \end{bmatrix}$$

### 5.2 Addition

#### 5.2.1 vom selben Typ

die gleichstehenden Elemente addieren und zu einer neuen Matrix zusammenfassen

### 5.3 Multiplikation

#### 5.3.1 mit einer reellen Zahl (Skalar)

alle Elemente der Matrix mit der Zahl multiplizieren

#### 5.3.2 zweier Matrizen

Zwei Matrizen sind multiplikationsverträglich wenn die Spaltenanzahl von  $A$  mit der Zeilenanzahl von  $B$  übereinstimmt. Eine Hilfe bietet das Falk-Schema <sup>1</sup>

#### 5.3.3 spezielle Matrixprodukte

- Zeilenvektor \* Spaltenvektor = Skalar
- Spaltenvektor \* Zeilenvektor = Matrix

### 5.4 Inverse

- $A$  vom Typ  $(n,n)$  ist regulär, d.h.  $A^{-1}$  (Inverse Matrix) existiert. Dann ist die Matrixgleichung  $A * X = B$  eindeutig lösbar.
- Eine quadratische Matrix  $A$  ist genau dann invertierbar, wenn ihre Determinante  $|A|$  ungleich Null ist

---

<sup>1</sup> [http://de.wikipedia.org/wiki/Falksches\\_Schema](http://de.wikipedia.org/wiki/Falksches_Schema)

### 5.4.1 Bestimmung der inversen Matrix

- Die Inverse  $A^{-1}$  lässt sich mit dem Gauß-Jordan-Verfahren <sup>2</sup> ermitteln

### 5.4.2 mit Hilfe der Adjunktion

1. Determinante bestimmen und prüfen ob  $A^{-1}$  existiert
2. Unterdeterminanten <sup>3</sup> bestimmen
3. Kofaktorenmatrix  $\text{cof}(A)$  anhand der Unterdeterminanten aufstellen. Bei ungeraden Indizes das Vorzeichen ändern
4. adjungierte Matrix aufstellen, indem die Kofaktorenmatrix transponiert wird.  
 $\text{adj}(A) = [\text{cof}(A)]^T$
5. adjungierte Matrix mit dem Kehrwert der Determinante multiplizieren.

$$\frac{1}{D} * \text{adj}(A)$$

## 6 Aussagenlogik

### 6.1 Verknüpfungen

#### 6.1.1 Negation

p	$\neg p$
w	f
f	w

#### 6.1.2 Konjunktion (und)

p	q	$p \wedge q$
w	w	w
w	f	f
f	w	f
f	f	f

---

<sup>2</sup> <http://de.wikipedia.org/wiki/Gauß-Jordan-Algorithmus>

<sup>3</sup> [http://de.wikipedia.org/wiki/Minor\\_\(Mathematik\)](http://de.wikipedia.org/wiki/Minor_(Mathematik))

### 6.1.3 Disjunktion (oder)

p	q	$p \vee q$
w	w	w
w	f	w
f	w	w
f	f	f

Die Verknüpfung durch das ausschließende oder (XOR) heißt Alternative oder Antivalenz

p	q	$p \text{ XOR } q$
w	w	f
w	f	w
f	w	w
f	f	f

### 6.1.4 Subjunktion (wenn dann)

p	q	$p \rightarrow q$
w	w	w
w	f	f
f	w	w
f	f	w

### 6.1.5 Bijunktion (genau dann, wenn)

p	q	$p \leftrightarrow q$
w	w	w
w	f	f
f	w	f
f	f	w