AKAD
Bachelor of Science (Wirtschaftsinformatik)
Modulzusammenfassung

WIM04

Formelsammlung

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

Inhaltsverzeichnis

1 Folgen

Eine Serie von Zahlen oder Größen
5, 10, 4, 1
$(a_n) = a_1, a_2, a_3, .., a_n$

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

- $an + 1 = a_n * q$
- 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
$(s_n) = s_1, s_2, s_3, ..., s_n$
$(s_n) = a_1 + a_2 + a_3 + ... + a_n = \sum_{j=1}^{n} a_j$

2.1 arithmetische Reihen

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

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

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

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 x 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

$$\begin{matrix} a_1x + b_1y = c_1 \\ a_2x + b_2y = c_2 \end{matrix}$$

ungleich Null, so hat das LGS genau eine Lösung

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

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

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

$$\begin{matrix} a_1x + b_1y + c_1z = d_1 \\ a_2x + b_2y + c_2z = d_2 \\ a_3x + b_3y + c_3z = d_3 \end{matrix}$$

ungleich Null, so hat das LGS genau eine Lösung

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

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

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.

Abbildung 1: AKAD WIM01 Mathematische Grundlagen, Lerneinheit 4, Seite 46

5 Matrizen

5.1 Transponierte Matrix

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

Beispiel:

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

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 multiplizeren

5.3.2 zweier Matrizen

Zwei Matrizen sind multiplikationsverträglich wenn die Spaltenanzahl von A mit der Zeilanzahl von B übereinstimmt. Eine Hilfe bietet das Falk-Schema [1]

5.3.3 spezielle Matrixprodukte

- Zeilenvektor * Spaltenvektor = Skalar
- Spaltenvektor * Zeilenvekor = 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 Determinate |A| ungleich Null ist

[1] 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 [2] ermitteln

5.4.2 mit Hilfe der Adjunktion

1. Determinante bestimmen und prüfen ob A^{-1} existiert
2. Unterdeterminaten [3] bestimmen
3. Kofaktorenmatrix cof(A) anhand der Unterdeterminanten aufstellen. Bei ungeraden Indizies das Vorzeichen ändern
4. adjungierte Matrix aufstellen, indem die Kofaktorerenmatrix transponiert wird. $adj(A) = [cof(A)]^T$
5. adjungierte Matrix mit dem Kehrwert der Determinate multiplizieren. $\frac{1}{D} * adj(A)$

6 Aussagenlogik

6.1 Verknüpfungen

6.1.1 Negation

p	¬ p
w	f
f	w

6.1.2 Konjunktion (und)

p	q	p ∧ q
w	w	w
w	f	f
f	w	f
f	f	f

[2] http://de.wikipedia.org/wiki/Gau%DF-Jordan-Algorithmus
[3] 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 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

$\neg p \vee q$ *ist gleich mit* $p \rightarrow q$

6.1.5 Bijunktion (genau dann, wenn)

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

$(p \rightarrow q) \wedge (q \rightarrow p)$ *ist gleich mit* $p \leftrightarrow q$
$(p \wedge q) \vee (\neg p \wedge \neg q)$ *ist gleich mit* $p \leftrightarrow q$