Funktionen

Definition

Eine Funktion f ist eine eindeutige Zuordnung zwischen einer unabhängigen **Definitionsmenge** \mathbb{D} und einer von dieser abhängigen **Wertemenge** \mathbb{W} . Für jeden zulässigen, unabhängigen Eingabewert x legt eine Funktion f(x) eindeutig einen von x abhängigen Funktions- bzw. Ausgabewert y fest.

Für eine Funktion f(x) gilt somit:

Unabhängige Variable ... x

Abhängige Variable ... y bzw. f(x)

Definitionsmenge \mathbb{D}_f ... Menge aller zulässigen, unabhängigen Eingabewerte x

Wertemenge \mathbb{W}_f ... Menge aller auftretenden, von x bzw. \mathbb{D}_f abhängigen Funktionswerte y

Funktionsgleichung ...

$$y = f(x)$$

oder

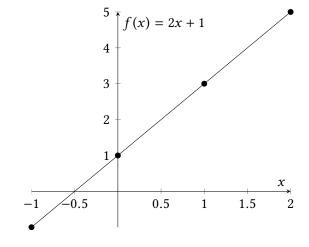
 $f: x \to y$ (f bildet Werte die Menge der x auf die Menge der y ab).

Darstellungsweisen

Eine Funktion f(x) kann als Funktionsterm bzw. -gleichung, als Wertetabelle oder als Funktionsgraph dargestellt werden. Beispiel:

Funktionsterm ... 2x + 1

Funktionsgleichung ... f(x) = 2x + 1



Funktionsgraph

Wichtige Begriffe

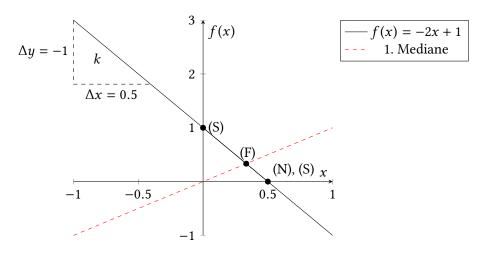
Vor der Beschreibung bzw. Diskussion wichtiger Begriffe im Zusammenhang mit Funktionen sollte angemerkt werden, worin der Unterschied zwischen einer **Stelle** und einem **Punkt** einer Funktion liegt. Mit einer *Stelle* ist immer nur der Wert der Definitionsmenge bzw. die unabängige Variable — also x — gemeint. Ein *Punkt* bezeichnet dagegen ein Koordinatentupel bestehend aus der unabhängigen und abhängigen Variable — also (x|y).

Nullstelle (N) ... jene Stelle x einer Funktion, an welcher gilt $f(x) = 0 \rightarrow$ die Funktion schneidet die x-Achse

Spurpunkt (S) ... jener Punkt einer Funktion, an welcher sie eine der beiden Achsen schneidet (x-oder y-Achse)

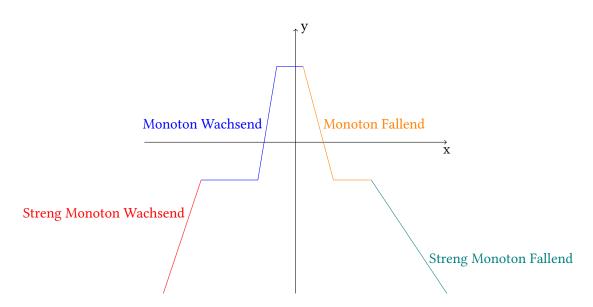
Fixpunkt (F) ... jener Punkt einer Funktion, an welcher gilt $f(x) = x \rightarrow$ die Funktion schneidet die 1. Mediane

Steigung ... jener Wert k, um welchen sich eine Funktion pro x-Wert auf der y-Achse verändert. Berechenbar als $k=\frac{\Delta y}{\Delta x}$ für jedes beliebige Intervall. k ist somit der $Differenzenquotient \to$ die durschnittliche Veränderung der Funktion pro x-Wert in diesem Intervall.



Monotonie ... Beschreibung des Steigungsverhalten einer Funktion. Eine Funktion f(x) ist in einem beliebigen Intervall $[x_1; x_2]$

- monoton wachsend, wenn der Funktionswert jedes x-Wertes in diesem Intervall *nicht kleiner* ist als jener des vorhergehenden x-Wertes: $f(x) \ge f(x-1)$ für $x \in [x_1; x_2]$
- monoton fallend, wenn der Funktionswert jedes x-Wertes in diesem Intervall *nicht größer* ist als jener des vorhergehenden x-Wertes: $f(x) \le f(x-1)$ für $x \in [x_1; x_2]$
- **streng monoton wachsend**, wenn der Funktionswert jedes x-Wertes in diesem Intervall *stets größer* ist als jener des vorhergehenden x-Wertes: f(x) > f(x-1) für $x \in [x_1; x_2]$
- **streng monoton fallend**, wenn der Funktionswert jedes x-Wertes in diesem Intervall stets kleiner ist als jener des vorhergehenden x-Wertes: f(x) < f(x-1) für $x \in [x_1; x_2]$

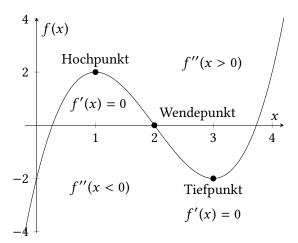


Extrempunkt ... jener Punkt einer Funktion, an welchem sich das Monotonieverhalten verändert. Ein Extrempunkt kann entweder ein Hochpunkt (Maximum) oder ein Tiefpunkt (Minimum) sein. An einer Extremstelle gilt für die Steigung der Funktion k=0. Daher ist die Tangente an diesen Punkt waagrecht.

Krümmung ... die Veränderung der Steigung einer Funktion f(x) in einem bestimmten Intervall $[x_1; x_2]$. Es gibt zwei Möglichkeiten:

- **positiv bzw. linksgekrümmt**, wenn die Steigung der Funktion in dem Intervall $[x_1; x_2]$ zunehmend ansteigt: f'(x) > f'(x-1), für $x \in [x_1; x_2]$, für die zweite Ableitung gilt: f''(x) > 0
- negativ bzw. rechtsgekrümmt, wenn die Steigung der Funktion in dem Intervall $[x_1; x_2]$ zunehmend fällt: f'(x) < f'(x-1), für $x \in [x_1; x_2]$, für die zweite Ableitung gilt: f''(x) < 0

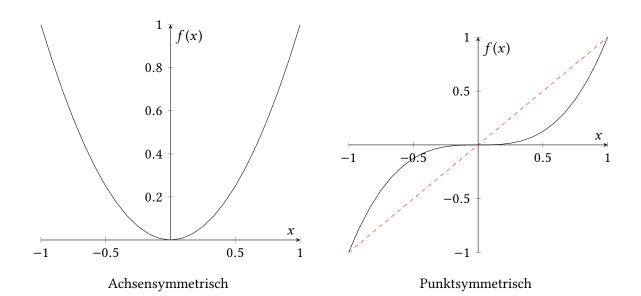
Wendepunkt ... jener Punkt einer Funktion, in welchem sich ihre Krümmung verändert. In dem Punkt selbst ist die Krümmung der Funktion gleich null: $f''(x_W) = 0$



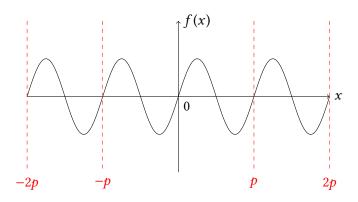
Sattel- bzw. Terassenpunkt ... jener Punkt einer Funktion, für welchen gilt f'(x) = f''(x) = 0. Ein solcher Punkt gilt nicht als Extremum, jedoch schon als Wendepunkt.

Symmetrie ... einer Funktion beschreibt ihr Symmetrieverhalten, also ob und wie sich Variablen untereinander ähnlich sind. Eine Funktion f(x) kann folgendes Symmetrieverhalten aufweisen:

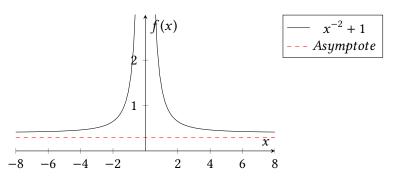
- **gerade bzw. achsensymmetrisch**, wenn die Funktion an der *y*-Achse gespiegelt ist, sodass gilt f(-x) = f(x)
- ungerade bzw. punktsymmetrisch, wenn die Funktion in jedem Punkt gespiegelt ist, sodass gilt f(-x) = -f(x)



Periodizität ... eine Funktion f(x) ist periodisch mit einer Periode p, wenn sich die Werte der Funktion im Abstand p stets wiederholen, sodass gilt: $f(x) = f(x + n \cdot p)$ für alle $n \in \mathbb{Z}$



 $\textbf{Asymptote} \ \dots \ \text{jene Gerade} \ a \text{, die einer Funktion} \ f \ \text{beliebig nahe kommt, ohne sie jemals zu berühren.}$



Funktionstypen

Generell kann eine Funktion in einer von zwei Formen angeschrieben sein, entweder in der **Normalbzw. Hauptform** oder in der **Allgemeinen Form**. In der Allgemeinen Form sind alle Variablen auf einer Seite der Funktionsgleichung. In der Normal- bzw. Hauptform sind abhängige und unabhängige Variablen auf gegenüberliegenden Seiten.

Abszisse ... horizontale Achse eines Funktionsgraphen (*x*-Achse)

Ordinate ... vertikale Achse eines Funktionsgraphen (y-Achse)

Lineare Funktionen

Eine lineare Funktion f(x) ist eine linear wachsende oder fallende Funktion, mit einer festgelegten, konstanten Steigung k, sodass gilt: f(x + 1) = f(x) + k. Ebenso kann eine lineare Funktion einen Abstand vom Ursprung d haben, um welchen alle Werte auf der Ordinate verschoben sind.

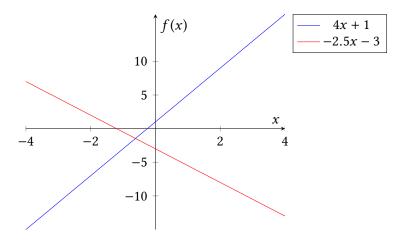
Hauptform ... y = kx + d

Allgemeine Form ... ax + by + c = 0

Homogene Lineare Funktion ... eine lineare Funktion y = kx mit $k \neq 0$ ohne Abstand vom Ursprung d, wobei zwischen y- und x-Werten ein direktes Verhältnis (direkte Proportionalität) besteht, sodass jeder Wert f(x) den Faktor k mit dem x-Wert gemeinsam hat.

Inhomogene Lineare Funktion ... eine lineare Funktion y = kx + d mit $k \neq 0$ und $d \neq 0$ ohne direktem Verhältnis zwischen x- und y-Werten.

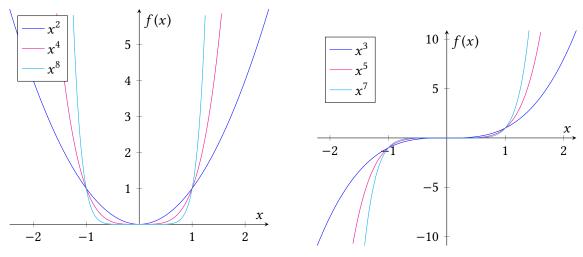
Eine Lineare Funktion hat ihre Spurpunkte in (0|d) sowie $\left(-\frac{d}{k}\mid 0\right)$.



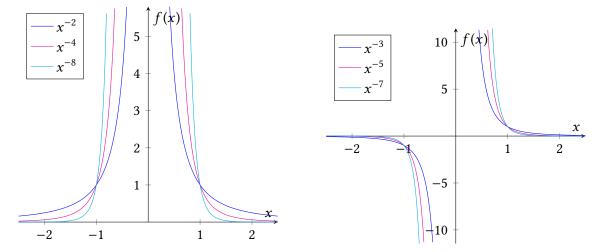
Potenzfunktionen

Eine Potenzfunktion f(x) wächst oder fällt nicht-linear. Auch eine Potenzfunktion kann einen Abstand b vom Ursprung haben, um welchen alle Funktionswerte auf der Ordinate verschoben sind. Je nachdem ob die Potenz z gerade oder ungerade, positiv oder negativ ist, hat der Graph einer Potenfunktion verschiedene Formen, welche entweder punkt- oder achsensymmetrisch sind. Gilt $z \in \mathbb{Q} \setminus \mathbb{Z}$, handelt es sich um eine $\mathit{Wurzelfunktion}$, da jede rationale Potenz z einer Zahl x als Bruch $x^{\frac{m}{n}}$ und somit als Wurzel $\sqrt[n]{x^m}$ dargestellt werden kann.

Hauptform ... $y = ax^z + b$



z gerade und positiv $\Rightarrow f(x)$ achsensymmetrisch z ungerade und positiv $\Rightarrow f(x)$ punktsymmetrisch trisch

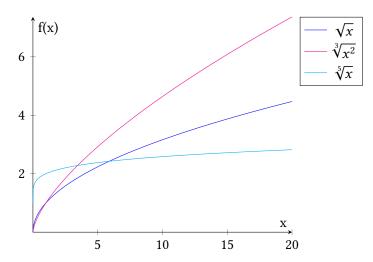


z gerade und negativ $\Rightarrow f(x)$ achsensymmetrisch z ungerade und negativ $\Rightarrow f(x)$ punktsymmetrisch trisch

Wurzelfunktion

Eine Wurzelfunktion ist eine besondere Form der Potenzfunktion, da eine rationale Potenz z einer Zahl x als Bruch $x^{\frac{m}{n}}$ und somit als Wurzel $\sqrt[n]{x^m}$ dargestellt werden kann. Wurzelfunktionen sind daher ebenso nicht-linear wachsend oder fallend. Ist die Grundmenge die Menge der rellen Zahlen \mathbb{R} , so ist die Wurzelfunktion nur für positive Werte der Definitionsmenge (x-Werte) definiert, also \mathbb{R}^+ , sowie null.

Hauptform ...
$$y = ax^{\frac{m}{n}} + b = a\sqrt[n]{x^m} + b$$



Polynomfunktion

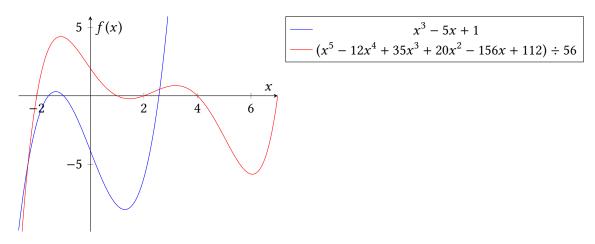
Eine Polynomfunktion ist eine Potenzfunktion bestehend aus mehreren Termen, in denen jeweils die unabhängige Variable x mit verschiedenen Potenzen vorkommt. Sie kann einen sehr komplexen Verlauf haben und ihre Funktionswerte können durch einen Abstand vom Ursprung auf der Ordinate verschoben werden. Spricht man von einer Polynomfunktion n-ten Grades, so ist die höchste vorkommende Potenz der Polynome n.

Hauptform ...
$$y = \sum_{i=0}^{n} a_i x^i$$

Hierbei ist der erste Term a_0x^0 der Abstand vom Ursprung, da $x^0=1$ und somit nur a_0 als Koeffizient ohne Variable übrig bleibt.

Für eine Polynomfunktion *n*-ten Grades gibt es folgende Zusammenhänge:

- Anzahl der Nullstellen (N) = $\begin{cases} 0 \le N \le n, \text{ wenn n gerade} \\ 1 \le N \le n, \text{ wenn n ungerade} \end{cases}$
- Anzahl der Extremstellen (E) = $\begin{cases} 1 \le E < n, \text{ wenn n gerade} \\ 0 \le E < n, \text{ wenn n ungerade} \end{cases}$
- Anzahl der Wendepunkte (W) = E 1



Polynomfunktionen 3. und 5. Grades

Linearfaktoren und der Satz des Vieta

Jede beliebige Polynomfunktion n-ten Grades kann in n Linearfaktoren aufgespalten werden. Linearfaktoren sind jene unabhängigen Variablenwerte, welche man durch Lösen der Funktion erhält. Pro Grad der Funktion gibt es eine Lösung. Hat man n Linearfaktoren $x_1, x_2, ..., x_n$ einer Polynomfunktion n-ten Grades, erhält man deren Funktionsgleichung auf folgende Weise:

$$f(x) = \prod_{i=1}^{n} (x - x_i)$$

Ebenso kann man mittels der beiden Linearfaktoren x_1 und x_2 einer quadratischen Polynomfunktion $f(x) = x^2 + px + q$ die Koeffizienten p und q direkt berechnen. Dazu verwendet man den Satz des Vieta:

$$-p = x_1 + x_2$$

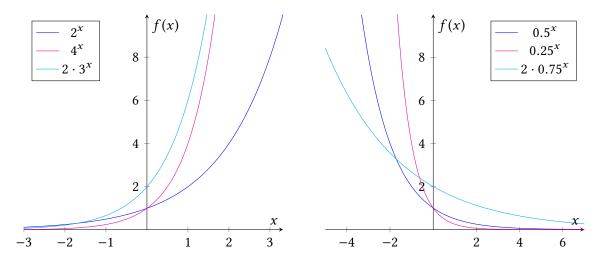
$$q = x_1 \cdot x_2$$

Exponentialfunktion

Die Funktionswerte einer Exponentialfunktion wachsen oder fallen exponentiell. Daher gilt für eine Exponentialfunktion $f(x) = a \cdot b^x$, dass $f(x+1) = f(x) \cdot b$. Oftmals ist die Basis b gleich der Euler'schen Zahl e, was vor allem bei Wachstums- und Zerfallsmodellen von Bedeutung ist.

Hauptform ...
$$y = a \cdot b^x$$

Hierbei bestimmt b die Steigung der Funktion. Der Koeffizient a ist der Abstand vom Ursprung, da für x=0 anfänglich $b^0=1$ gilt. Gilt für eine Exponentialfunktion a=1, so hat sie ihren Abstand vom Ursprung bei y=1, da $1\cdot b^0=1$. Die Funktion fällt, wenn die Basis b zwischen 0 und 1 liegt, da eine Zahl in diesem Intervall, mit sich selbst multipliziert, stets eine kleinere Zahl ist. Ist die Basis größer 1, wächst die Funktion.

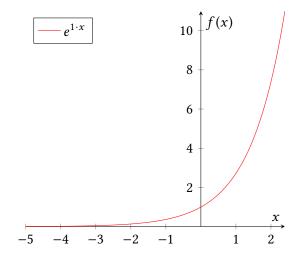


Exponentialfunktionen mit Basen b größer 1

Exponentialfunktionen mit Basen $b \in [0; 1]$

Für Modellierungen von Wachstum und Zerfall biologischer oder sonstiger natürlicher Vorgänge wird oft die Euler'sche Zahl e als Basis verwendet. Die Funktionsgleichung einer Wachstums- oder Zerfallsfunktion beeinschließt neben der unabhängigen Variable t (= Zeit) noch eine Wachstums- bzw. Zerfallskonstante λ als Exponent der Basis e. Der Koeffizient a ist gleich der ursprünglichen Menge des Wachstums- / Zerfallsprozesses und wird N_0 bezeichnet.

Wachstums- bzw. Zerfallsfunktionsgleichung ... $N(t) = N_0 \cdot e^{\lambda t}$



Exponentielles Wachstum mit e als Basis

Sinus- und Cosinusfunktion

Sinus- und Cosinusfunktionen sind periodsch fallend und wachsende Funktionen, dessen Definitionswerte (oft *Phase* genannt) meist in Grad oder in Radien angegeben wird. Der Phasenunterschied zwischen Cosinus- und Sinusfunktion beträgt 90° bzw. $\frac{\pi}{2}$ Radien.

Allgemeine Sinufunktion ... $f(x) = a \cdot \sin(bx + c) + d$

Allgemeine Cosinus funktion ... $f(x) = a \cdot \cos(bx + c) + d$

Aus oben gennanter Beschreibung lässt sich schließen: $cos(x) = sin(x + \frac{\pi}{2})$

Der Faktor a bestimmt die Amplitude (= Höhe) der Funktion. b bestimmt die Frequenz sowie indirekt die Periode p. Da Sinus- und Cosinusfunktionen im Normalfall, also wenn gilt b=1, eine Periode von 2π haben, gilt allgemein $p=2\pi\cdot b^{-1}$. Die Konstante c ist eine beliebige Phasenverschiebung auf der Abszisse. d ist ein Abstand vom Ursprung auf der Ordinate.

Einige Bemerkungen:

- Nullstellen der Sinusfunktion liegen bei $\frac{p}{2}-c$ sowie p-c, jene der Cosinusfunktion bei $\frac{p}{4}-c$ sowie $\frac{3p}{4}-c$. Generell haben sie immer einen Abstand von $\frac{p}{2}$.
- Extremstellen der Sinusfunktion liegen bei $\frac{p}{4}-c$ sowie $\frac{3p}{4}-c$, jene der Cosinusfunktion bei c sowie $\frac{p}{2}-c$
- $[\sin(x)]' = \cos(x), [\cos(x)]' = -\sin(x)$
- $[\sin(kx)]' = k \cdot \cos(kx), [\cos(kx)]' = k \cdot [-\sin(kx)]$

