

Mein Satz FERMAT:

$$\text{i)} \quad a_p^p =_p a; \quad \text{ii)} \quad a^{p-1} =_p 1$$

Binomische Gesetze

$$(a+b)^n = \sum_{k=0}^n \binom{n}{k} a^k b^k$$

$$(a+b)^3 = a^3 + 3a^2b + 3ab^2 + b^3$$

RSA

$$\textcircled{1} \quad n=pq, \quad \varphi = (p-1)(q-1), \quad ggt(c, \varphi) = 1$$

$$\textcircled{2} \quad d: \text{entwickl. Einheit}: \quad de \equiv 1$$

$$\textcircled{3} \quad S_o = (e, n), \quad S_p = (d, n)$$

$$\textcircled{4} \quad \text{entw: } C \stackrel{M^e \bmod n}{\rightarrow}$$

$$\text{deut: } M \stackrel{C^d \bmod n}{\rightarrow}$$

GEOMETRIE

$$\cos(\omega) = \frac{|ca(b)|}{\|ab\| \|ca\|}$$

$$b \cos(a + \frac{\pi}{2}) = \sin(a)$$

Abstände

$$\overline{d}(p, q) = \|u \times (q - p)\|, \quad \text{if } \|u\| = 1$$

Konstruktion OUB

$$a \parallel b, B = \{a, \|a\|^2 b - ca(b), a \times b\}$$

ADDITIVSÄTZE

$$\sin(\omega + \beta) = \cos(\omega) \sin(\beta) + \cos(\beta) \sin(\omega)$$

$$\cos(\omega + \beta) = \cos(\omega) \cos(\beta) - \sin(\omega) \sin(\beta)$$

$$\tan(\omega + \beta) = \frac{\tan(\omega) + \tan(\beta)}{1 - \tan(\omega) \tan(\beta)}$$

$$\sin^2(\omega) + \cos^2(\omega) = 1$$

$$\text{C} \quad z = a + bi, w = c + di$$

$$\text{Distanz DF: } \frac{z}{w} = \frac{z-w}{|w|}$$

$$|zw| = |w|, \quad |w| = \sqrt{c^2 + d^2} \in \mathbb{R}$$

$$\bar{z} = a - bi = |z| e^{-i\varphi}$$

Polarform

$$z = |z| e^{i\varphi} = |z| (\cos(\varphi) + i \sin(\varphi))$$

$$\varphi = \arg(z) \cos\left(\frac{\varphi}{|z|}\right), \quad \arg(z) \in \text{Winkelmenge}$$

$$\operatorname{Re}(z) = \cos(\varphi) = \frac{1}{|z|} (e^{i\varphi} + e^{-i\varphi})$$

$$\operatorname{Im}(z) = \sin(\varphi) = \frac{1}{|z|} (e^{i\varphi} - e^{-i\varphi})$$

Inte Winkel

$$\text{Endenwinkel: } u_k = e^{i\frac{k\pi}{n} + 2\pi}, \quad 0 \leq k < n-1$$

$$w_0 = \sqrt{|z|} \cdot e^{i\frac{\varphi}{n}}$$

$$w_k = u_k \cdot w_0$$

Quadratwurzel (z) in C

$$w_0 = \sqrt{\frac{1}{2} (|z| + a)} + i \arg(z) \sqrt{\frac{1}{2} (|z| - a)}$$

CARDANISCHE FORMELN

$$x^3 + bx^2 + cx + d = 0$$

$$\textcircled{1} \quad x = y - \frac{b}{3} \rightsquigarrow y^3 + px + q = 0$$

$$p = c - \frac{b^2}{3}, \quad q = \frac{2}{27} b^3 - \frac{1}{3} bc + d$$

$$\textcircled{2} \quad \Delta := \left(\frac{p}{3}\right)^3 + \left(\frac{q}{2}\right)^2$$

$$\textcircled{3.1} \quad \Delta > 0: 1 \text{ Lösung } \in \mathbb{R}$$

$$y = \sqrt[3]{\Delta} - \frac{q}{3} \sqrt[3]{\Delta} + \frac{p}{2}$$

$$\textcircled{3.2} \quad \Delta = 0: 2 \text{ Lösungen } \in \mathbb{R}$$

$$y_1 = \frac{3q}{p}, \quad y_{2/3} = \frac{3q}{2p}$$

$$\textcircled{3.3} \quad \Delta < 0: 3 \text{ Lösungen } \in \mathbb{C}$$

$$q = \frac{1}{3} \arccos\left(-\frac{q}{2} - \frac{p^2}{3}\right)$$

" φ auf mind. 4 Winkelmöglichkeiten!!"

$$y_1 = 2\sqrt{\frac{|p|}{3}} \cos(\varphi)$$

$$y_{2/3} = -2\sqrt{\frac{|p|}{3}} \cos\left(\varphi \pm \frac{\pi}{3}\right)$$

VEKTORDAUME

$$ca(b) = \sum_{k=1}^n \bar{a}_k b_k, \quad ct(a+sb) = \bar{c}a + \bar{s}b$$

$$\|a\| = \sqrt{a \cdot a}$$

$$\text{MATRIZEN} \quad A = [a_1, a_2, \dots, a_n] = \begin{bmatrix} a_1^t \\ a_2^t \\ \vdots \\ a_n^t \end{bmatrix}$$

$$n \times m \rightsquigarrow \underbrace{\begin{bmatrix} \cdot & \cdot & \cdots & \cdot \end{bmatrix}}_{m \text{ Spalten}}$$

$$\text{Koeffizienten: } A \cdot x = \sum_{k=1}^n x_k a_k = \begin{bmatrix} a_1^t & x_1 \\ a_2^t & x_2 \\ \vdots & \vdots \\ a_n^t & x_n \end{bmatrix}$$

Operationen

$$BA = [Ba_1, Ba_2, \dots, Ba_n] \neq AB, \quad AA^{-1} = 1$$

$$A^* = A^t, \quad A^t \text{ Spiegelung an Diagonale}$$

$$\text{Inverses: } \mathbb{K}^n. \text{ Gleich: } \begin{bmatrix} A & 1 \\ 1 & A^{-1} \end{bmatrix} \longrightarrow \begin{bmatrix} 1 & A^{-1} \end{bmatrix}$$

Determinante

$$\det(AB) = \det(A) \det(B) \rightsquigarrow \det(A^*) = \frac{1}{\det(A)}$$

$$\text{Sattelzeile Regel: } \begin{smallmatrix} \text{+} & \text{-} \\ \text{-} & \text{+} \end{smallmatrix}$$

$$\det(A) \neq 0 \Leftrightarrow A \text{ bijektiv} \Leftrightarrow \{a_1, a_2, \dots, a_n\} \text{ lin. unabh.}$$

$$\det(A) > 0 \Leftrightarrow \text{positiv orientiert (ist +sat.)}$$

$$\det(A) < 0 \Leftrightarrow \text{negativ orientiert (ist -sat.)}$$

Motion als OUB

$$B^{-1} = B^*$$

$$x_B = B^* x; \quad x = B x_B$$

Drehung

$$D_m = \begin{bmatrix} 0 & 0 \\ 0 & \cos(\omega) & -\sin(\omega) \\ 0 & \sin(\omega) & \cos(\omega) \end{bmatrix} \quad D_m \text{ suffiz.} \rightarrow \text{mit benötigt}$$

$$x' = BD_m B^* x$$