# Analysis 2 S2

## Raphael Nambiar

Version: 20. Juni 2022

f(x)	f'(x)	f(x)	F(x)
$\mathbf{x}^{\alpha} \text{ mit } \alpha \in \mathbb{R}$	$\alpha x^{\alpha-1}$	$x^a$ mit $a \neq -1$	$\frac{1}{a+1}x^{a+1}+C$
sin(x)	cos(x)	sin(x)	$-\cos(x) + C$
cos(x)	- sin(x)	cos(x)	$\sin(x) + C$
tan(x)	$1 + \tan^2(x) = \frac{1}{\cos^2(x)}$	. ,	
cot(x)	$-1 - \cot^2(x) = -\frac{1}{\sin^2(x)}$	$1 + \tan^2(x)$	tan(x) + C
e <sup>x</sup>	e <sup>x</sup>	e <sup>x</sup>	$e^x + C$
a <sup>x</sup>	In(a) ⋅ a <sup>x</sup>	a <sup>x</sup>	$\frac{1}{\ln(a)} \cdot a^{x} + C$
ln(x)	1 x	$\frac{1}{x}$	ln( x ) + C
$\log_a(x)$	$\frac{1}{\ln(a)x}$	<u>1</u>	arcsin(x) + C
arcsin(x)	$\frac{1}{\sqrt{1-x^2}}$	$\sqrt{1-x^2}$	arcsin(x)   O
arccos(x)	$-\frac{\sqrt{1-x^2}}{\sqrt{1-x^2}}$	$-\frac{1}{\sqrt{1-x^2}}$	arccos(x) + C
arctan(x)	$\frac{1}{1+x^2}$	$\frac{1}{1+x^2}$	arctan(x) + C

### Ableiten

$$f(x) = x^n \rightarrow f'(x) = n \cdot x^{n-1}$$

$$f(x) = c \cdot g(x) \rightarrow f'(x) = c \cdot g'(x)$$

$$f(x) = g(x) \cdot h(x) \rightarrow f'(x) = g'(x) \cdot h(x) + g(x) \cdot h'(x)$$

$$f(x) = \frac{g(x)}{h(x)} \quad \rightarrow \quad f'(x) = \frac{h(x) \cdot g'(x) - g(x) \cdot h'(x)}{[h(x)]^2}$$

$$f(x) = g(h(x)) \rightarrow f'(x) = g'(h(x)) \cdot h'(x)$$

#### Logarithmen:

$$f(x) = \ln(x+a) \to f'(x) = \frac{1}{x+a}$$

$$f(x) = \ln(5x + a) \to f'(x) = \frac{5}{5x+a}$$

$$f(x) = \ln(-5x + a) \to f'(x) = \frac{-5}{-5x+a}$$

### Integrieren

$$\int x^n dx = \frac{1}{n+1} x^{n+1} + c$$

$$\frac{1}{x^5} \rightarrow -\frac{1}{4x^4} + C$$

$$\sqrt{x} = x^{\frac{1}{2}} \to \frac{2}{3} \cdot x^{\frac{3}{2} + C}$$

#### Grenzwerte

Zählergrad > Nennergrad :

$$\lim_{n\to\infty} \frac{g(n)}{h(n)} = \text{keinen Grenzwert}$$

Zählergrad < Nennergrad :

$$\lim_{n\to\infty} \frac{g(n)}{h(n)} = 0$$

 $Z\ddot{a}hlergrad = Nennergrad$ :

$$\lim_{n \to 8} \frac{2n^3 + 7n \dots}{5n^3 - 7n^2 \dots} = \frac{2}{5}$$

$$n \to \infty$$
:
 $\frac{1}{n} = \frac{1}{\infty} = 0$ 

### Wahl der Methode

Methode	Muster	Beispiel
Substitution	$\int g(f'(x)) \cdot f(x)  \mathrm{d}x$	$\int e^{\cos(x)} \cdot \sin(x)$
partielle Integration	$\int \underset{\text{nach Ableiten einfacher}}{\underbrace{\mathbf{v}}} \cdot \underset{\text{nach Integration nicht komplizierter}}{\underbrace{\mathbf{v}}}$	$\int \frac{\mathbf{x} \cdot e^x  \mathrm{d}x}{}$
Partialbruchzerlegung	Polynom Polynom	$\int \frac{4x^2 + x + 17}{4x^3 + 6x + 3}  \mathrm{d}x$

#### Uneigentliche Integrale

Ein uneigentliches Integral hat die Eigenschaft, dass der Integrationsbereich unendlich gross ist oder eine Polstelle enthält.

(a) 
$$\int_{1}^{\infty} \frac{1}{x^5} dx$$
 (b)  $\int_{1}^{\infty} \frac{1}{\sqrt{x}} dx$  (c)  $\int_{3}^{5} 2(x-3)^{-\frac{1}{4}} dx$ 

(a) 
$$\int_{-1}^{t} \frac{1}{x^5} dx = \left[ -\frac{1}{4} x^{-4} \right]_{1}^{t} = -\frac{1}{4} \cdot \frac{1}{t^4} + \frac{1}{4} \xrightarrow[t \to \infty]{} 0 + \frac{1}{4} = \frac{1}{4}$$

(b) 
$$\int_{t}^{t} \frac{1}{\sqrt{x}} dx = \left[2x^{\frac{1}{2}}\right]_{1}^{t} = 2\sqrt{t} - 2 \xrightarrow{t \to \infty} \infty$$
. Das Integral existiert also nicht.

$$\begin{array}{l} \text{(c)} \quad \int\limits_{t}^{5} 2(x-3)^{-\frac{1}{4}} \; \mathrm{d}x = 2 \cdot \int\limits_{t-3}^{2} u^{-\frac{1}{4}} \; \mathrm{d}u = 2 \cdot \frac{4}{3} \cdot \left[u^{\frac{3}{4}}\right]_{t-3}^{2} = \frac{8}{3} \cdot \left(2^{\frac{3}{4}} - (t-3)^{\frac{3}{4}}\right) \xrightarrow[t \to 3]{} \frac{8}{3} \cdot 2^{\frac{3}{4}} \\ \text{(verwendete Substitution: } u = x-3) \end{array}$$

#### Integration durch Substitution

- (1) Substitutionsgleichung für x : u = g(x)
- ② Substitutionsgleichung für dx:  $\frac{du}{dx} = g'(x)_{(Ableitung)} \rightarrow dx = \frac{du}{g'(x)}$
- (3) Integralsubstitution: Einsetzen von u und dx aus 1. und 2 in Ursprung
- (4) Integration von 3.
- (5) Rücksubstitution (nur unbestimmte Integrale)

Beispiel: 
$$\int e^{2x}$$

$$\begin{array}{c}
1 \ u = 2x \\
2 \ dx = \frac{du}{2} \\
3 \ \int e^u \cdot \frac{du}{2}
\end{array}$$

$$3 \int e^u \cdot \frac{du}{2}$$

$$4 \int e^u \cdot \frac{1}{2} du = \frac{1}{2} \cdot \int e^u du \to \frac{1}{2} e^u + C$$

$$(5) \frac{1}{2}e^{u} + C \rightarrow \frac{1}{2}e^{2x} + C$$

#### Partielle Integration

$$u(x) \cdot v(x) - \int u'(x) \cdot v(x) dx$$

Beispiel: 
$$u(x) = x; \ v'(x) = e^x$$
$$u'(x) = 1; \ v(x) = e^x$$

$$\int x \cdot e^x$$

$$\int x \cdot e^x = x \cdot e^x - \int \cdot e^x dx = x \cdot e^x - e^x + C$$

#### Integration durch Partialbruchzerlegung

- (1) Polynomdivision (falls Funktion unecht gebrochen!): Zählergrad > Nennergrad
- (2) Nullstellen des Nenners bestimmen (raaten, 2Klammeransatz, Horner, lösen)
- (3) Jeder Nullstelle ihren Partialbruch zuordnen:

$$x_1$$
 ist einfache Nullstelle  $\rightarrow \frac{A}{x-x_1}$ 

$$x_1 \text{ ist doppelte Nullstelle} \rightarrow \frac{A_1}{x-x_1} + \frac{A_2}{(x-x_1)^2}$$

$$x_1 \text{ ist } r - \text{fache Nullstelle} \rightarrow \frac{A_1}{x-x_1} + \frac{A_2}{(x-x_1)^2} + \dots + \frac{A_r}{(x-x_1)^r}$$

- (4) Ansatz zur Partialbruchzerlegung aufstellen  $\rightarrow f(x)$  wird mit der Summe aller Partialbrüche gleichgesetzt
- (5) Bestimmung der Konstanten  $A, A_1, A_2, ..., A_r$ 
  - 1. Brüche gleichnamig machen
  - 2. Einsetzen von x-Werten (Nullstellen) → LGS
  - 3. LGS lösen  $\rightarrow$  man erhält die Konstanten  $A, A_1, B, ...$
- (6) Integration der Partialbrüche

$$\int \frac{1}{x - x_0} dx = \ln|x - x_0| + C \left| \int \frac{1}{(x - x_0)^r} dx = \frac{1}{(1 - r)(x - x_0)^{r-1}} + C \right|$$

Beispiel: 
$$\int \frac{5x+11}{x^2+3x-10} dx$$

- 1. ist echt gebrochen: ok
- 2. Nullstellen Nenner:  $(x-2)(x+5) \Rightarrow x_0 = 2; x_1 = -5$
- 3.  $\frac{A}{x-2} + \frac{B}{x+5}$
- 4.  $\int \frac{5x+11}{x^2+3x-10} dx = \frac{A}{x-2} + \frac{B}{x+5}$
- 5. (a)  $\int \frac{5x+11}{x^2+3x-10} dx = \frac{A(x+5)+B(x-2)}{(x-2)+(x+5)}$ (b) 5x+11 = A(x+5)+B(x-2)(c) einsetzen:  $x=2 \rightarrow A=3$ ;  $x=-5 \rightarrow B=2$ ;
- 6.  $\int \frac{5x+11}{x^2+3x-10} dx = \int \frac{3}{x-2} + \frac{2}{x+5} dx$  $= 3 \cdot \ln(|x-2|) + 2 \cdot \ln(|x+5|) + C$

### Differentialgleichungen (DGL)

#### Begriffe

Ordnung: Ordnung = höchste Ableitung in der DGL

**Linearität:** Funktion und Ableitung sind linear  $\rightarrow x^1$ 

### Separierbare Differentialgleichungen

 $\label{lem:condition} \mbox{Eine Differentialgleichung 1. Ordnung heisst separierbar wenn:}$ 

$$y' = f(x) \cdot g(y)$$

#### How To:

$$(1)y' = \frac{dy}{dx} = f(x) \cdot g(y)$$

- (2) Trennung der Variablen:  $\frac{dy}{g(y)} = f(x) \cdot dx$
- 3 Integration auf beiden Seiten der Gleichung (if possible):

Differentialgleichungen

$$\int \frac{dy}{g(y)} = \int f(x)dx$$

4 Auflösen nach y (falls möglich!)

### Beispiel:

sind

separierbar!

$$y' = y^2 = \sin(x)$$

$$(2) y^2 \cdot dy = \sin(x) \cdot dx$$

### Autonome Differentialgleichungen

Definition: y' = f(y) $\Rightarrow$  Diese Dif

Gleichung	autonom?
$y' = y^2 + 6$	Ja
y' = x + y	Vein
$y' = \frac{y}{x}$	Ven
$y' = y^2 \cdot \sqrt{1 - \sin(y)} - \ln(y)$	3 e

#### Lineare Differentialgleichungen

Form: 
$$y' + f(x) \cdot y = g(x)$$

 $g(x) \rightarrow St\"{o}rglied / St\"{o}rfunktion$ 

"linear"  $\rightarrow y$  und y' in der ersten Potenz

 $homogen \rightarrow \text{wenn das St\"{o}rglied } g(x) = 0$ 

ansonsten  $\rightarrow inhomogen$ 

### Variation der Konstanten für lineare Differentialgleichungen

1 Bestimmung von f(x) und g(x) basierend auf:

$$y' + f(x) \cdot y = g(x)$$

- (2) Bestimmung der Stammfunktion F(x) von f(x)
- (3) Einsetzen in die Formel  $y_0 = K(x) \cdot e^{-F(x)}$
- (4) K berechnen:  $K(x) = \int g(x) \cdot e^{F(x)} dx$
- (5) K in Ansatz aus (3) einsetzten  $\rightarrow$  allgemeine Lösung

### Beispiel:

$$y' = \cos(x) \cdot (1 + 2y) \quad \Leftrightarrow \quad y' - 2 \cdot \cos(x) \cdot y = \cos(x)$$

- Variation der Konstanten mit  $f(x) = -2 \cdot \cos(x)$ ,  $q(x) = \cos(x)$
- $F(x) = -2 \cdot \sin(x)$
- $y_0 = C \cdot e^{2\sin(x)}$
- Ansatz:  $y = K(x) \cdot e^{2\sin(x)}$
- $K(x) = \int e^{-2\sin(x)} \cdot \cos(x) dx = \int e^{-2u} du = -\frac{1}{2}e^{-2u} + C_2 = -\frac{1}{2}e^{-2\sin(x)} + C_2$  (Substitution  $u = \sin(x)$ )
- Einsetzen:  $y = (\frac{1}{2}e^{-2\sin(x)} + C_2) \cdot e^{2\sin(x)} = -\frac{1}{2} + C_2 \cdot e^{2\sin(x)}$

### Richtungsfelder

- ① DGL in die Form y' = f(x, y) bringen.
- (2) Bereich wählen, welcher zur veranschaulichung optimal ist. (Bspw: -2 2)
- $\widehat{\ 2}$  Nun setzt man in diesem Bereich x und y Werte ein und Liest die resultierende Steigung ab. Diese Steigung wird dann am Punkt eingetragen.

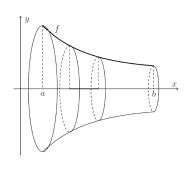
#### Eulerschritte

Beispiel: 
$$y' = x + y$$
,  $x_0 = 0$ ,  $y_0 = 1$ ,  $h = 1$ 

Steigung Gerade	Berechnung	Beispiel
$g_0: m_0 = +(x_0, y_0) = x_0 + y_0$	$x_1 = \times_0 + \downarrow$	= 0+1=1
Dsp: 0+1=1	$y_1 = y_0 + h \cdot f(x_0, y_0)$	= 1+1. (0+1)=2
$g_1: m_1 = 7 \left( \times_1 , \mathcal{J}_1 \right) = \times_1 \mathcal{J}_1$	$x_2 = \times_{\mathcal{A}} + \downarrow_{\mathcal{A}}$	= 2
•	192 = Y1 th . T(x1 141)	= 2+1.(1+2)=5
$g_2: m_2 = \uparrow (                                 $	$x_3 = \chi_2 + L$	= 2+1=]
2+3=7	$y_3 = $ $y_2 + ( -\hat{f}(x_2, y_1) $	= S+1·(2+5)=12
etc	etc	etc

### Anwendungen der Intergralrechnung

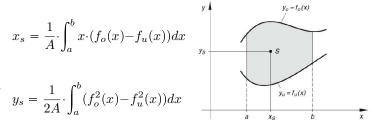
$$V = \pi \cdot \int_{a}^{b} (f(x))^{2} dx$$



### Schwerpunkt Fläche zwischen zwei Kurven

$$c_s = \frac{1}{A} \cdot \int_a^b x \cdot (f_o(x) - f_u(x)) dx$$

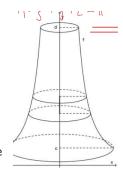
$$y_s = \frac{1}{2A} \cdot \int_{a}^{b} (f_o^2(x) - f_u^2(x)) dx$$



### Schwerpunkt eines Rotationskörpers

### Rotation um die y-Achse

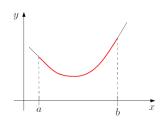
$$V = \pi \cdot \int_{c}^{d} (g(y))^{2} dy$$



 $\rightarrow g(y)$  die nach x aufgelöste Funktionsgleichung.

#### Bogenlänge einer ebenen Kurve (Graph)

$$s = \int_a^b \sqrt{1 + (y')^2} dx$$

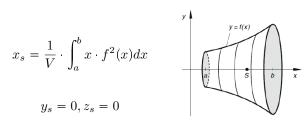


#### Mantelfläche eines Rotationskörpers

$$M = 2\pi \int_a^b y \cdot \sqrt{1 + (y')^2} dx$$

$$x_s = \frac{1}{V} \cdot \int_a^b x \cdot f^2(x) dx$$

$$y_s = 0, z_s = 0$$



### Taylor-Reihen

#### Definition

Eine Funktion f(x) entspricht einer Taylorreihe mit unendlich vielen Gliedern. Die Stelle  $x_0$  ist die Entwicklungsstelle. Die Entwicklungsstelle ist die Stelle, in deren Umgebung uns das Verhalten der Funktion interessiert.

#### Verfahren / Formel

Grad: anzahl Ableitungen / Schritte

- 1 Ableitungen bilden (Grad)
- 2  $x_0$  in Ableitungen einsetzen
- (3) Ableitungen in Formel einsetzen
- 4 ausrechnen/kürzen/vereinfachen

### Beispiel:

die Funktion  $f(x) = (1 + e^x)^2$  vom Grad 3 um  $x_0 = 0$ .

$$\begin{array}{ll} f(x) = (1+e^x)^2 & \Rightarrow & f(0) = 4 \\ f'(x) = 2(1+e^x) \cdot e^x = 2e^x(1+e^x) & \Rightarrow & f'(0) = 2 \cdot 2 = 4 \\ f''(x) = 2(e^x) \cdot (1+e^x) + 2e^x \cdot (1+e^x)' = 2e^x(1+e^x) + 2e^x \cdot e^x = 2e^x + 4e^{2x} \\ \Rightarrow & f'''(x) = 2e^x + 8e^{2x} \\ \Rightarrow & f'''(0) = 10 \end{array}$$

gesuchtes Taylor-Polynom:

$$p_3(x) = f(0) + f'(0)x + \frac{f''(0)}{2}x^2 + \frac{f'''(0)}{6}x^3 = 4 + 4x + 3x^2 + \frac{5}{3}x^3$$

#### Bekannte Taylorreihen

Funktion	Taylorreihe	Defbereich
sin(x)	$\sum_{n=0}^{\infty} (-1)^n \frac{x^{2n+1}}{(2n+1)!}$	R
$\mathbf{c}$ os $(x)$	$\sum_{n=0}^{\infty} (-1)^n \frac{x^{2n}}{(2n)!}$	R
$e^x$	$\sum_{n=0}^{\infty} \frac{x^n}{n!}$	R
$\frac{1}{1-x}$	$\sum_{n=0}^{\infty} x^n$	(-1,1)
$sin(x) = x - \frac{x}{x}$	$\frac{3}{1} + \frac{\chi^5}{1} + \frac{\chi^{(2i+1)}}{1} + \frac{\chi^{(2i+1)}}{1}$	$+-=\sum_{i=1}^{\infty}(-1)^{i}$

$$\sin(x) = x - \frac{x^3}{3!} + \frac{x^5}{5!} - + \dots + (-1)^j \frac{x^{(2i+1)}}{(2i+1)!} + - \dots = \sum_{i=0}^{\infty} (-1)^i \frac{x^{(2i+1)}}{(2i+1)!}$$

$$\cos(x) = 1 - \frac{x^2}{2!} + \frac{x^4}{4!} - + \dots + (-1)^i \frac{x^{2i}}{(2i)!} + - \dots = \sum_{i=0}^{\infty} (-1)^i \frac{x^{2i}}{(2i)!}$$

$$e^x = 1 + x + \frac{x^2}{2!} + \frac{x^3}{3!} + \dots + \frac{x^i}{i!} + \dots = \sum_{i=0}^{\infty} \frac{x^i}{i!}$$

#### Mitternacht

$$x_{1,2} = \frac{-\mathbf{b} \pm \sqrt{\mathbf{b}^2 - 4ac}}{2a}$$

#### Konvergenzen

#### Konvergenzradius bei Taylor

$$P(x) = \sum_{k=0}^{\infty} a_k \cdot (x - x_0)^k$$

$$r := \lim_{k \to \infty} |\frac{a_k}{a_{k+1}}|$$

r: Konvergenzradius

#### Berechnung:

$$\sum_{k=1}^{\infty} \frac{1}{k^2} \cdot x^k$$

In r Formel einsetzen  $\rightarrow$  (ohne den x Teil)

$$\lim_{k \to \infty} \frac{\frac{1}{k^2}}{\frac{1}{(k+1)^2}} = \frac{(k+1)^2}{k^2} = (\frac{k+1}{k})^2 = (\frac{k+1}{k}) \cdot (\frac{k+1}{k})$$

$$\implies k \to \infty \implies (\frac{\infty+1}{\infty}) \cdot (\frac{\infty+1}{\infty}) = 1 \cdot 1 = 1 = r$$

### Bestimmung Intervall konvergiert:

ightarrow Einsetzen von  $x_0$  und r in folgende Definition:  $(x_0)$  aus P(x) ablesen. Wenn nicht vorhanden: unendlichen Konvergenzradius und konvergiert für ganz R

alle  $x \in (x_0 - r, x_0 + r)$ zum Konvergenzbereich gehören alle  $x \in (-\infty, x_0 - r)$  NICHT zum Konvergenzbereich gehören

### Regel von Bernoulli-Hopital

$$\lim_{x \to x_0} \frac{g(x)}{h(x)} = \lim_{x \to x_0} \frac{g'(x)}{h'(x)}$$

- $\begin{picture}(1)\line Z\"{a}hlerfunktion <math>g(x)$  und Nennerfunktion f(x) getrennt voneinander ableiten
- $\bigcirc$  Grenzewert von  $\frac{g'(x)}{h'(x)}$  brechnen

**BEM:** Die Regel von L'HOSPITAL kann auch mehrfach hintereinander angewendet werden. (Wenn Lösung nacht 1x ableiten nicht ersichtlich)