Analysis 2

Jil Zernt,Lucien Perret
May 2024

Nützliche Resourcen

Integraltabelle

Funktion | f(x)	Ableitung | f'(x)	Integral | F(x)
1	0	$x+C$
x	1	$\frac{1}{2}x^2+C$
$\frac{1}{x}$	$-\frac{1}{x^2}$	$\ln\lvert x\rvert+C$
$x^a \; with \; a \in \mathbb{R}$	ax^{a-1}	$\frac{x^{a+1}}{a+1}+C$
$\sin(x)$	$\cos(x)$	$-\cos(x)+C$
$\cos(x)$	$-\sin(x)$	$\sin(x)+C$
$\tan(x)$	$1+\tan^2(x)=\frac{1}{\cos^2(x)}$	$-\ln\lvert\cos(x)\rvert+C$
$\cot(x)$	$-1-\cot^2(x)=-\frac{1}{\sin^2(x)}$	$\ln(\sin(x))+C$
e^x	e^x	e^x+C
a^x	$\ln(a)\cdot a^x$	$\frac{a^x}{\ln(a)}+C$
$\ln(x)$	$\frac{1}{x}$	$x\ln(x)-x+C$
$\log_a(x)$	$\frac{1}{x\ln(a)}$	$x\log_a(x)-\frac{x}{\ln(a)}+C$
$\arcsin(x)$	$\frac{1}{\sqrt{1-x^2}}$	$x\arcsin(x)+\sqrt{1-x^2}+C$
$\arccos(x)$	$-\frac{1}{\sqrt{1-x^2}}$	$x\arccos(x)-\sqrt{1-x^2}+C$
$\arctan(x)$	$\frac{1}{1+x^2}$	$x\arctan(x)-\frac{1}{2}\ln(1+x^2)+C$

Spezielle Grenzwerte

$$n \to \infty$$

$\frac{1}{n} \to 0$	$e^n \to \infty$	$\frac{1}{n^k} \to 0 \quad \forall k \in \mathbb{R}^+$
$c+\frac{1}{n} \to c$	$e^{-n} \to 0$	$(1+n)^{\frac{1}{n}} \to 1$
$\frac{c\cdot n}{c^n} \to 0$	$\frac{e^n}{n^c} \to \infty$	$\left(1+\frac{1}{n}\right)^c \to 1$
$\sqrt[n]{n}=n^{\frac{1}{n}} \to 1$	$\frac{\sin n}{n} \to 0$	$\left(1+\frac{1}{n}\right)^n \to e$
$\sqrt[n]{n!} \to \infty$	$\arctan n \to \frac{\pi}{2}$	$\left(1+\frac{c}{n}\right)^n \to e^c$
$\frac{1}{n}\sqrt[n]{n!} \to \frac{1}{e}$	$\ln n \to \infty$	$\left(1-\frac{1}{n}\right)^n \to \frac{1}{e}$
$\frac{c^n}{n!} \to 0$	$\frac{\ln n}{n} \to 0$	$\left(\frac{n}{n+c}\right)^n \to e^{-c}$
$\frac{n^n}{n!} \to \infty$	$\frac{\log n}{n-1} \to 1$	

$$n^c \cdot q^n \to 0 \quad \forall c \in \mathbb{Z}, 0 \le q \le 1$$

$$n(\sqrt[n]{c}-1) \to \ln c \quad \forall c > 0$$

$$n \to 0$$

$\ln n \to -\infty$	$\frac{\sin n}{n} \to 1$	$\frac{1}{\arctan n} \to 1$
$n\log n \to 0$	$\frac{\cos(n)-1}{n} \to 0$	$\frac{e^n-1}{n} \to 1$
$\frac{\log 1-n}{n} \to -1$	$\frac{1}{\cos n} \to 1$	$\frac{e^c n-1}{n} \to c$
$\frac{c^n-1}{n} \to \ln c, \forall c>0$	$\frac{1-\cos n}{n^2} \to \frac{1}{2}$	$(1+n)^{\frac{1}{n}} \to e$

Ableitungsregeln

- Summenregel

$$f(x)=g(x)+h(x) \to f'(x)=g'(x)+h'(x)$$

- Differenzregel

$$f(x)=g(x)-h(x) \to f'(x)=g'(x)-h'(x)$$

- Faktorregel

$$f(x)=a\cdot g(x) \to f'(x)=a\cdot g'(x)$$

- Produktregel

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

- Quotientenregel

$$f(x)=\frac{g(x)}{h(x)} \to f'(x)=\frac{g'(x)\cdot h(x)-g(x)\cdot h'(x)}{h^2(x)}$$

- Kettenregel

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

Mitternachtsformel

$$x=\frac{-b\pm\sqrt{b^2-4ac}}{2a}$$

Integralrechnen

Stammfunktionen

Integrale von Linearkombinationen

Gegeben:

$$\int f(x)\mathrm{d}x=F(x)+C, \quad \int g(x)\mathrm{d}x=G(x)+C$$

Das unbestimmte Integral der Linearkombination $\lambda_1 f(x)+\lambda_2 g(x)$ ist:

$$\int(\lambda_1 f(x)+\lambda_2 g(x))=\lambda_2 F(x)+\lambda_2 G(x)+C \quad (\lambda_1,\lambda_2\in\mathbb{R})$$

Integral von verschobenen Funktionene

Gegeben:

$$\int f(x)\mathrm{d}x=F(x)+C$$

Das unbestimte integral um Betrag k in x-Richtung verschoben ist:

$$\int f(x-k)\mathrm{d}x=F(x-k)+C \quad (k\in\mathbb{R})$$

Integrale von gestreckten Funktionen

Gegeben:

$$\int f(x)\mathrm{d}x=F(x)+C$$

Das unbestimmte Integral um Faktor k in x-Richtung gestreckt ist:

$$\int f(k\cdot x)\mathrm{d}x=\frac{1}{k}F(k\cdot x)+C \quad (k\neq 0)$$

Integrationsmethoden

Partielle Integration

$$\int u'(x)v(x)\mathrm{d}x=u(x)\cdot v(x)-\int u(x),v'(x)\mathrm{d}x$$

Partialbruchzerlegung

- Bestimmung der Nullstellen $x_1, x_2, \dots, x_n$ des Nennerpolynoms $q(x)$ mit Vielfachheiten (einfache Nullstelle, doppelte usw)

$$Beispiel\ Integral: \int \frac{1}{x^2-1}\mathrm{d}x$$

- Zuordnen der Nullstellen $x_k$vom $q(x)$ zu einem Partialbruch mit unbekannten Koeffizienten $A, B_1, B_2, \dots, 1\le k\le n$:

$$f(x)=\underbrace{\frac{A}{x-x_1}}_{einfache\ Nullstelle\ x_1}+\underbrace{\frac{B_1}{x-x_2}+\frac{B_2}{(x-x_2)^2}}_{doppelte\ Nullstelle\ x_2}+\dots$$

$$Beispiel: \quad \frac{1}{x^2-1}=\frac{A}{x-1}+\frac{B}{x+1}$$

- Bestimmung der Koeffizienten: alles auf den Hauptnenner bringen, geeignete x-Werte einsetzen

$$Beispiel: \frac{1}{x^2-1}=\frac{A(x+1)+B(x-1)}{x^2-1}$$

$$Beispiel: 1=A(x+1)+B(x-1) \quad x=1\,bzw.\,x=-1$$

$$B=-\frac{1}{2} \quad A=\frac{1}{2}$$

- Werte in Partialbruch einsetzen

$$\frac{1}{2}\cdot\frac{1}{x-1}-\frac{1}{2}\cdot\frac{1}{x+1}$$

- Integral der Partialbrüche berechnen

$$\int\frac{1}{x^2-1}\mathrm{d}x=\frac{1}{2}\cdot\int\frac{1}{x-1}\mathrm{d}x-\frac{1}{2}\cdot\int\frac{1}{x+1}\mathrm{d}x$$

$$\int\frac{1}{x^2-1}\mathrm{d}x=\frac{1}{2}\cdot\ln\lvert x-1\rvert-\frac{1}{2}\cdot\ln\lvert x+1\rvert+C=\frac{1}{2}\cdot\ln\left\lvert\frac{x-1}{x+1}\right\rvert+C$$

Bemerkung
Falls die rationale Funktion $f(x) = \frac{r(x)}{s(x)}$ unecht gebrochen-rational ist, d.h. $\rightarrow deg(r(x)) \geq deg(s(x))$ gilt: Zuerst $f(x)$ in der Form:

$$f(x) = n(x) + r(x)$$

wobei $n(x)$ ein Polynom und $r(x) = \frac{\tilde{s}(x)}{\tilde{t}(x)}$ eine echt gebrochene-rationale Funktion ist, d.h. $deg(\tilde{s}(x)) < deg(\tilde{t}(x))$

Substitution unbestimmtes Integral

- Aufstellen und Ableiten der Substitutionsglichungen:

$$u = g(x), \quad \frac{\mathrm{d}u}{\mathrm{d}x} = g'(x), \quad \mathrm{d}x = \frac{\mathrm{d}u}{g'(x)}$$

- Durchführen der Substitution $u = g(x)$ und $\mathrm{d}x = \frac{\mathrm{d}u}{g'(x)}$ in das integral $\int f(x)\mathrm{d}x$:

$$\int f(x)\mathrm{d}x = \int r(u)\mathrm{d}u$$

- Berechnen des Integrals mit Variable u:

$$\int r(u)\mathrm{d}u = R(u) + C$$

- Rücksubstitution:

$$R(u) + C = R(g(x)) + C$$

Substitution bestimmtes Integral

- Aufstellen und Ableiten der Substitutionsglichungen:

$$u = g(x), \quad \frac{\mathrm{d}u}{\mathrm{d}x} = g'(x), \quad \mathrm{d}x = \frac{\mathrm{d}u}{g'(x)}$$

- Durchführen der Substitution $u = g(x)$ und $\mathrm{d}x = \frac{\mathrm{d}u}{g'(x)}$ in das integral $\int f(x)\mathrm{d}x$:

$$\int_a^b f(x)\mathrm{d}x = \int_{g(a)}^{g(b)} r(u)\mathrm{d}u$$

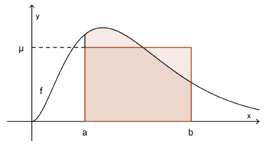
- Berechnen des Integrals mit Variable u:

$$\int_{g(a)}^{g(b)} r(u)\mathrm{d}u = R(u) + C\Big|_{g(a)}^{g(b)}$$

- Rücksubstitution:

$$R(u) + C\Big|_{g(a)}^{g(b)} = R(g(x)) + C\Big|_{g(a)}^{g(b)}$$

Mittelwert einer Funktion



Definition des Mittelwert μ der Funktion $f(x)$ auf $[a, b]$: Höhe des Rechtecks, das
- eine Grundlinie der Länge $b - a$ hat
- der Flächeninhalt des Rechteks der Fläche unter der Kurve $f(x)$ im Intervall $[a, b]$ entspricht

$$\mu = \frac{1}{b-a}\int_a^b f(x)\mathrm{d}x$$

Rotationsvolumen

$$V = \pi \int_a^b (f(x))^2\mathrm{d}x$$

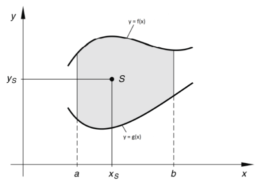
Bogenlänge

$$L = \int_a^b \sqrt{1 + (f'(x))^2}\mathrm{d}x$$

Mantelfläche

$$M = 2\pi \int_a^b f(x) \cdot \sqrt{1 + (f'(x))^2}\mathrm{d}x$$

Schwerpunkt ebener Fläche



Schwerpunkt $S = (x_s; y_s)$ einer ebenen Fläche mit Flächeninhalt A, eingegrenzt von Kurven $y = f(x)$ und $y = g(x)$ sowie den Geraden $x = a$ und $x = b$:

$$xs = \frac{1}{A}\int_a^b x \cdot (f(x) - g(x))\mathrm{d}x$$

$$ys = \frac{1}{2A}\int_a^b x \cdot (f(x)^2 - g(x)^2)\mathrm{d}x$$

Berechnen von A ebenfalls durch ein Integral:

$$A = \int_a^b f(x) - g(x)\mathrm{d}x$$

Schwerpunkt Rotationskörper

Die x-Koordinate des Schwerpunkts $S = (x_s; 0; 0)$ eines Rotationskörpers mit Volumen V, geformt durch Rotation von $y = f(x)$ zwischen $[a, b]$ um x-Achse mit $a < b$ und $f(x) \geq 0$ für alle $a \leq x \leq b$:

$$x_s = \frac{\pi}{V}\int_a^b x \cdot f(x)^2\mathrm{d}x$$

Uneigentliche Integrale

Definition Uneigentlich Integral Ein uneigentliches Integral ist ein Integral vom Type:

$$\int_a^{\infty} f(x)\mathrm{d}x, \quad \int_{-\infty}^{b} f(x)\mathrm{d}x, \quad \int_{-\infty}^{\infty} f(x)\mathrm{d}x \quad (f(x) \text{ ist stetig})$$

oder vom Typ:

$$\int_a^b f(x)\mathrm{d}x \quad (f(x) \text{ hat einen Pol im Intervall } [a, b])$$

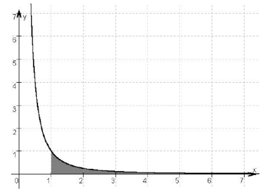
Uneigentliche Integrale erster Art

Definition

Uneigentliche Integrale mit unendlichem Integrationsinvervall, vom Typ:

$$I = \int_a^{\infty} f(x)\mathrm{d}x$$

Graphische Darstellung:



Berechnung

- Rechnen mit endlichem Intervall $[a, \lambda]$ mit $\lambda \geq a$ anstelle von unendlichem Integral $[a, \infty)$

$$I(\lambda) = \int_a^\lambda f(x)\mathrm{d}x$$

- Das unendliche Intervall $[a, \infty)$ ergit sich aus $\lim_{\lambda\to\infty} I(\lambda)$:

$$I = \int_a^\infty f(x)\mathrm{d}x = \lim_{\lambda\to\infty} I(\lambda) = \lim_{\lambda\to\infty}\left(\int_a^\lambda f(x)\mathrm{d}x\right)$$

- Falls Grenzwert $\lim\limits_{\lambda\to\infty}$ existiert, heisst das uneigentliche Integral $\int_a^\infty f(x)\mathrm{d}x$ **konvergent**, andernfalls **divergent**

Variante 1:

- Uneigentliche Integrale mit unendlichem Integrationsinvervall:

$$I = \int_{-\infty}^b f(x)\mathrm{d}x$$

- Rechnen mit endlichem Invervall $[\lambda, b]$ mit $\lambda \leq b$ anstelle von unendlichem Integral $(-\infty, b]$

$$I(\lambda) = \int_\lambda^b f(x)\mathrm{d}x$$

- Das unendliche Intervall $(-\infty, b]$ ergit sich aus $\lim_{\lambda\to-\infty} I(\lambda)$:

$$I = \int_{-\infty}^b f(x)\mathrm{d}x = \lim_{\lambda\to-\infty} I(\lambda) = \lim_{\lambda\to-\infty}\left(\int_\lambda^b f(x)\mathrm{d}x\right)$$

- Falls Grenzwert $\lim\limits_{\lambda\to-\infty}$ existiert, heisst das uneigentliche Integral $\int_{-\infty}^b f(x)\mathrm{d}x$ **konvergent**, andernfalls **divergent**

Variante 2:

- Uneigentliche Integrale mit beidseitig unendlichen Integrationsinvervall:

$$I = \int_{-\infty}^\infty f(x)\mathrm{d}x$$

- Einfügen einer künslichen Zwischengrenze $c \in \mathbb{R}$ typischerweise $c = 0$

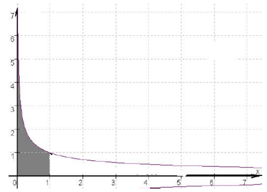
$$\int_{-\infty}^\infty f(x)\mathrm{d}x = \int_{-\infty}^c f(x)\mathrm{d}x + \int_c^\infty f(x)\mathrm{d}x$$

- Beide Teilintegrale wie oben berechnen
- Das integral heisst **konvergent** falls beide Teilintegrale konvergent sind.

Uneigentliche Integrale zweiter Art

Definition

Uneigentlich Integrale auf Interval $[a, b]$ mit einem Pol von $f(x)$ bei $x = a$ heisst, $f(a) \to \infty$, und Stetigkeit auf $(a, b]$ Graphische Darstellung:



Berechnung

- Statt über $[a, b]$ integrieren, integrieren über $a + \epsilon, b$ für beliebige $\epsilon > 0$:

$$I(\epsilon) = \int_{a+\epsilon}^b f(x)\mathrm{d}x$$

- Das Integral über $[a, b]$ ergibt sich aus $\lim_{\epsilon\to 0} I(\epsilon)$:

$$I = \int_a^b f(x)\mathrm{d}x = \lim_{\epsilon\to 0} I(\epsilon) = \lim_{\epsilon\to 0}\left(\int_{a+\epsilon}^b f(x)\mathrm{d}x\right)$$

- Das Integral heisst **konvergent**, falls der Limes $\lim_{\epsilon\to 0} I(\epsilon)$ existiert.
- Diese spezielle Variante ist nötig, weil beim Integralrechnen der Integral auf dem ganzen Intervall stetig sein muss. Dies ist nicht der Fall wen ein Pol existiert.

Taylorrreihen

Definition Potenzreihen

- Eine Potenzreihe ist eine undendliche Reihe vom Typ:

$$p(x) = a_0 + a_1 x + a_2 x^2 + \cdots = \sum_{k=0}^\infty a_k x^k$$

Die reellen Zahlen $a_0, a_1, \cdots$ sind die Koeffizientend der Potenzreihe

- Allgemein können Potenzreihen mit einer verschiebung von x_0 beschrieben werden, somit ist es eine Potenzreihe mit Zentrum x_0:

$$p(x) = a_0 + a_1(x - x_0) + a_2(x - x_0)^2 + \cdots = \sum_{k=0}^\infty a_k (x - x_0)^k$$

Definition Taylorreihe

- Die Taylorreihe oder Taylorentwicklung einer Funktion $y = f(x)$ and der Stelle x_0 ist die Potenzreihe:

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

welche die gleiche Ableitung an der Stelle x_0 für alle $k \in \mathbb{N}$ hat wie die Funktion $f(x)$

Definition Taylorpolynom

- Ein Taylorpolynom ist eine Taylorreihe $t_f(x)$ welche nach n-ter Ordnung abgebrochen wird. Somit erhällt man das Taylorpolynom n-ter Ordnung von $f(x)$ an der Stelle x_0:

$$p_n(x) = \sum_{k=0}^n a_k (x - x_0)^k$$

- Bemerkung: Die Tangente der Funktionskurve $y = f(x)$ an der Stelle x_0 ist exakt das Taylorpolynom 1. Ordnung von $f(x)$ an der Stelle x_0

Vorgehen Berechnen Taylorreihe

- Die Taylorreihe einer beliebig oft differenzierbaren Funktion $t(x)$ an der Stelle x_0 ist:

$$t_f(x) = \sum_{k=0}^\infty \frac{f^k(x_0)}{k!} \cdot (x - x_0)^k$$

Formel für Taylorkoeffizienten

- Formel für k-ten Taylorkoeffizientn der Taylorreihe $t_f(x)$ von $f(x)$ an der Stelle $x_0 \in \mathbb{R}$:

$$a_k = \frac{f^{(k)}(x_0)}{k!} \quad (k \in \mathbb{N})$$

Symetrie von Potenzreihen und Taylorreihen

Symetrie von Funktionen Repetition

- Gerade Funktion: Funktion für die gilt: $f(-x) = f(x)$ für alle $x \in \mathbb{R} \to$ Funktion ist achsensymetrisch bzgl. y-Achse
- Ungerade Funktion: Funktion für die gilt: $f(-x) = -f(x)$ für alle $x \in \mathbb{R} \to$ Funktion ist punktsymetrisch bzgl. des Ursprungs

Symetrie von Potenzreihen

- Eine Potenzreihe
$$y = \sum_{k=0}^{\infty} a_k x^k = a_0 + a_1 x + a_2 x^2 + \cdots$$
ist eine gerade bzw. ungerade Funktion, falls sie nur gerade bzw. nur ungerade Potenzen enthält.

Symetrie von Taylorreihen

- Falls die Funktion eine gerade Funktion ist, enthällt die Taylorreihe von $f(x)$ an der Stelle $x_0 = 0$ nur Potenzen mit geraden Exponenten,d.h. se gilt $a_{2k+1} = 0$ für alle $k \in \mathbb{N}$
- Falls die Funktion eine ungerade Funktion ist, enthällt die Taylorreihe von $f(x)$ an der Stelle $x_0 = 0$ nur Potenzen mit ungeraden Exponenten,d.h. se gilt $a_{2k} = 0$ für alle $k \in \mathbb{N}$

Bernoulli- de l'Hospital

Regel von Bernoulli- de l'Hospital

- Wenn die Funktionen $f(x)$ und $g(x)$ an der Stelle x_0 stetig differenzierbar sind aber der Grenzwert auf die Form $\frac{0}{0}$ oder $\frac{\infty}{\infty}$ führt, kann der Limes der Ableitung beider Funktionen ausgewerted werden:
$$\lim_{x \to x_0} \frac{f(x)}{g(x)} = \lim_{x \to x_0} \frac{f'(x)}{g'(x)}$$
- Dies kann beliebig oft Wiederholt werden, es gibt jedoch Fälle wo die Regel versagt, dann müssen andere Methoden verwendet werden.

Varianten von l'Hospital

- Wenn ein Grenzwert $\lim_{x \to x_0} f(x) \cdot g(x)$ von der Form $0 \cdot \infty$ ist, schreiben wir:
$$f(x) \cdot g(x) = \frac{f(x)}{\frac{1}{g(x)}}$$
und wenden die Regel an.
- Wenn ein Grenzwert $\lim_{x \to x_0} (f(x) - g(x))$ von der Form $\infty - \infty$ ist, schreiben wir:
$$f(x) - g(x) = \frac{\frac{1}{g(x)} - \frac{1}{f(x)}}{\frac{1}{f(x) \cdot g(x)}}$$
und wenden die Regel an.

Genauigkeit von Approximationen

Genauigkeit der Approximation

Nicht prüfungsrelevant

- Die Approximation ist im allgemeinen nicht Perfekt, d.h. $p_n(x) \neq f(x)$ für $x \neq x_0$. Für die Abschätzung des Fehlers bzw. Restglieds $R_n(x) = f(x) - p_n(x)$ gilt:
- Ist die Funtion f:$\mathbb{R} \to \mathbb{R}$ mindestens $(n+1)$-mal stetig differenzierbar, und ist $p_n(x)$ das Taylorpolynom n-ten Grades von $f(x)$ an der Stelle x_0. Dann gibt es ein ξ zwischen x_0 und x so dass für das Restglied $R_n(x)$ gilt:
$$|R_n(x)| \leq \left| \frac{f^{n+1}(\xi)}{(n+1)!} (x - x_0)^{n+1} \right|$$

Binomialkoeffizienten

Binomialkoeffizienten

- Zeil: Taylorreihe von Potenzen mit beliebigen (nicht-natürlichen) Exponenten bestimmen, d.h. Funktionen vom Typ $f(x = x^\alpha)$ mit $\alpha \in \mathbb{R}$
- Untersuchen der Funktion bei $f(x) = (1+x)^\alpha$ an der Stelle $x_0 = 0$
- Falls $\alpha \in \mathbb{N}$ ist $f(x) = (1+x)^\alpha$ ein Polynom (binomische Formel):
$$(1+x)^n = \sum_{k=0}^{n} \binom{n}{k} x^k, \quad \binom{n}{k} = \frac{n!}{k!(n-k)!} \quad (0 \leq k \leq n)$$
- In diesem fall ist die binomische Formel auch die Taylorreihe, es gilt:
$$a_k = \frac{f^{(k)}(0)}{k!} = \binom{n}{k}$$
- Falls $\alpha \in \mathbb{R}$:
  Taylorkoeffizienten:
$$\frac{f^{(k)}(0)}{k!} = \frac{\alpha \cdot (\alpha - 1) \cdot \cdots \cdot (\alpha - k + 1)}{k!} = \binom{\alpha}{k} \quad (\alpha \in \mathbb{R}, k \in \mathbb{N})$$
  Taylorreihe:
$$t_f(x) = 1 + \binom{\alpha}{1} x + \binom{\alpha}{2} x^2 + \binom{\alpha}{3} x^3 + \cdots = \sum_{k=0}^{\infty} \binom{\alpha}{k} x^k$$
  Auch bekannt als Binomialreihe

Konvergenz von Potenzreihen

Konvergenzradius

- Der Konvergenzradius ρ einer Potenzreih $p(x) = \sum_{k=0}^{\infty} a_k (x - x_0)^k$ ist eine Zahl mit Folgenden Eigenschaften:
  - Für alle $x \in \mathbb{R}$ mit $|x - x_0| < \rho$ konvergiert die Reihe $p(x)$
  - Für alle $x \in \mathbb{R}$ mit $|x - x_0| > \rho$ divergiert die Reihe $p(x)$
- Es existieren folgende Extremfälle:
  - Konvergenzradius $\rho = 0$: Dann konvergiert die Reihe $p(x)$ nur für $x = x_0$.
  - Konvergenzradius $\rho = \infty$: Dann konvergiert die Reihe $p(x)$ für alle $x \in \mathbb{R}$.

Konvergenzradius Formel

Für die Potenzreihe $p(x) = \sum_{k=0}^{\infty} a_k (x - x_0)^k$ ist der Konvergenzradius:
$$\rho = \lim_{k \to \infty} \left| \frac{a_k}{a_{k+1}} \right| \quad \text{oder} \quad \rho = \lim_{k \to \infty} \frac{1}{\sqrt[k]{|a_k|}}$$

Konvergenzbereich Formel

Der Konvergenzbereich in dem die Approximation der Funktion gilt ist definiert durch:
$$(x_0 - \rho, x_0 + \rho)$$

Differentialgleichungen

Differentialgleichungen

Definition Differentialgleichung

- Eine Differentialgleichung n-ter Ordnung ist ein Gleichung von der Form:
$$F(x, y, y', y'', \ldots, y^{(n)}) = 0$$
für eine gesuchet Funktion $y = y(x)$, in der Ableitungen von $y(x)$ bis zur n-ten Ordnung auftreten.
- Falls die DGL nach $y^{(n)}$ aufgelöst ist, nennt man sie explizit, ansonsten implizit. Oft können implizite DGL durch einfaches Umformen in explizite DGL umgewandelt werden.

Arten von DGL

- Eine DGL heisst seperierbar, falls $F(x, y)$ als Produkt eines x- und eines y-Anteils geschrieben werden kann, d.h. es hat die Form:
$$y' = g(x) \cdot h(y)$$
für irgendwelche Funktionen $g(x)$ und $h(y)$
- Eine DGL heisst autonom, falls $F(x, y)$ nur von y abhängt, d.h. es hat die Form:
$$y' = f(y)$$
- Eine DGL heisst linear, falls die Variabel welche abgeleitet wird nur in der ersten Potenz vorkommt und nicht multipliziert miteinander oder mit der unabhängigen Variabel wird.

Definition Anfangswertproblem

- Eine DGL mit Anfangsbedingun ist ein Anfangswertproblem.
- Ein Anfangswertproblem n-ter Ordnung ist:

$$\begin{cases} F(x, y, y', y'', \dots, y^{(n)}) &= 0,\ (x, y, \dots, y^{(n)}) \in \Omega \\ y(x_0) &= y_0 \\ y'(x_0) &= y_1 \\ &\vdots \\ y^{n-1}(x_0) &= y_{n-1} \end{cases}$$

- Anfangswertproblem für explizite DGL 1. Ordnung:

$$\begin{cases} y' &= G(x, y), \quad (x, y, y') \in \Omega \subseteq \mathbb{R} \times \mathbb{R}^2 \\ y(x_0) &= y_0 \end{cases}$$

- Die Menge aller Lösungen einer DGL nennt man die allgemeine Lösung der DGL.
- Die Lösung einse Anfangswertproblems nennt man eine spezielle bzw. partikuläre Lösung der DGL.

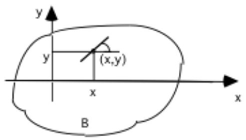
Richtungsfeder

Definition Richtungsfeld

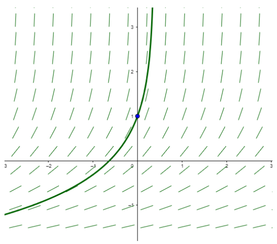
- Ein Richtungsfeld ist ein geometrisches Verständnis von expliziten DGL 1. Ordnung, d.h. DGL der Form:

$$y' = f(x, y)$$

- $f(x, y)$ gibt also die Steigung der Lösungskurve am Punkt (x, y) an:

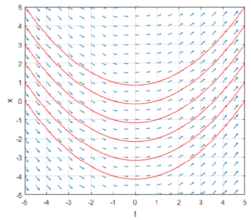


- Jeder Punkt ist somit die Tangente einer spezifischen Lösungskurve

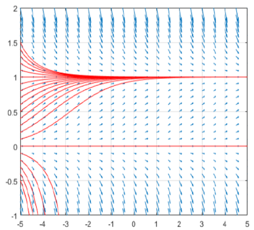


Richtungsfelder von Speziellen DGL

- Unbestimmtes Integral: $y' = f(x)$, das Richtungsfeld ist unabhängig von y die verschiedenen Lösungen unterscheiden sich nur durch eine verschiebung in y-Richtung durch die Konstante C.



- Autonome DGL:$y' = f(y)$, das Richtungsfeld ist unabhängig von x die Verschiedenen Lösungen gehen durch Verschiebung in x-Richtung in einander über.



Lösen von Seperierbaren Differentialgleichungen

- DGL:

$$\frac{\mathrm{d}y}{\mathrm{d}x} = g(x) \cdot h(y)$$

- Falls $h(y_0) = 0$, ist $y = y_0$ eine Lösung der DGL.
- Trennung aller x- und y-Terme:

$$\frac{1}{h(y)} \cdot \mathrm{d}y = g(x) \cdot \mathrm{d}x$$

- Integration auf beiden Seiten:

$$\int \frac{1}{h(y)} \mathrm{d}y = \int g(x) \mathrm{d}x$$

- Auflösen nach y, Anfangsbedingungen einsetzen:

$$\int_{y_0}^{y} \frac{1}{h(s)} \mathrm{d}s = \int_{x_0}^{x} g(t) \mathrm{d}t$$

Formel für inhomogene Differentialgleichungen

- Die allgemeine Lösung der inhomogenen Differentialgleichung:

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

ist gegeben durch:

$$y = e^{-F(x)} \cdot \int g(x) e^{F(x)} \mathrm{d}x$$

wobei $F(x)$ eine Stammfunktion von $f(x)$ ist.

Lösung von Anfangswertproblemen mit seperiarbaren DGL

- Sind $g(x)$ und $h(y)$ stetige Funktionen und $(x_0, y_0) \in \mathbb{R}^2$ mit $h(y_0) \neq 0$, hat das Anfangswertproblem:

$$\begin{cases} y' &= g(x)h(y) \\ y(x_0) &= y_0 \end{cases}$$

genau eine Lösung. Sie kann gefunden werden, indem beide Seiten von

$$\int_{y_0}^{y} \frac{1}{h(s)} \mathrm{d}s = \int_{x_0}^{x} g(t) \mathrm{d}t$$

berechnet werden und nach y aufgelöst werden.

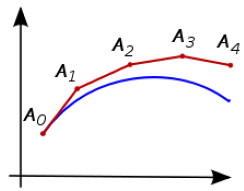
Numerische Verfahren

Eulerverfahren

- Gleichung einer beliebigen Geraden mit Steigung m am Punkt (x_k, y_k):

$$y = y_k + m \cdot (x - x_k)$$

Graphisch:



DGL am Punkt (x_k, y_k):

$$y = y_k + f(x_k, y_k) \cdot (x - x_k)$$

- Für $k = 0$ und $x = x_0$:

$$\underbrace{y_1}_{\approx y(x_1)} = y_0 + f(x_0, y_0) \cdot \underbrace{(x_1 - x_0)}_{=h}$$

- Algorythmus für beliebige k:

$$\begin{cases} x_k &= x_0 + k \cdot h \\ y_{k+1} &= y_k + h \cdot f(x_k, y_k) \end{cases}$$

- Problem: Die steigung wird nur am linken Ende des Intervalls berücksichtigt!
- Lösung: Verbesserte numerische Verfahren!