INSTITUT COMPUTATIONAL MATHEMATICS

Prof. Dr. Thomas Sonar

Dr. Martina Wirz



Klausur zur Vorlesung Mathematik I für Studierende der E-Technik

WS 12/13 25.02.2013

Aufgabe 1 (4+3+3) Punkte

(a) Überprüfen Sie die Folgen (a_n) und (b_n) auf Konvergenz und berechnen Sie gegebenenfalls den Grenzwert:

$$a_n = \frac{7n^2 + 3}{2 + 5n + 11n^2}, \quad b_n = \sqrt{n - \sqrt{n}} - \sqrt{n + \sqrt{n}}.$$

(b) Untersuchen Sie die folgenden Reihen auf Konvergenz:

$$\sum_{n=1}^{\infty} \frac{5}{\sqrt[n]{n}}, \quad \sum_{n=1}^{\infty} n \left(\frac{n-3}{7n} \right)^n.$$

(c) Berechnen Sie den Konvergenzradius der Potenzreihe $\sum_{k=0}^{\infty} \frac{k! x^k}{(2k)!}$.

Aufgabe 2 (5+2+3) Punkte)

(a) Berechnen Sie mithilfe der Regel von L'Hospital folgende Grenzwerte:

$$\lim_{x \to \infty} x \sin\left(\frac{1}{x}\right), \quad \lim_{x \to 0} (2x+1)^{\frac{1}{x}}.$$

(b) Bestimmen Sie ein $a \in \mathbb{R}$ so, dass die Funktion

$$f: \mathbb{R} \to \mathbb{R}, \quad f(x) = \begin{cases} \frac{1 - e^x}{x}, & x \neq 0, \\ a, & x = 0, \end{cases}$$

auch im Punkt $x_0 = 0$ stetig ist.

(c) Zeigen Sie, dass die Funktion $g: \mathbb{R} \to \mathbb{R}$, g(x) = |x+1| im Punkt $x_0 = -1$ nicht differenzierbar ist.

Aufgabe 3 (3 + 7 Punkte)

- (a) Bestimmen Sie den Wert der Reihe $\sum_{k=1}^{\infty} \frac{2^k + 3}{4^k}$.
- (b) Bestimmen Sie die Potenzreihenentwicklung von

$$f(x) = \frac{1}{2+3x} + e^{3x}$$

im Entwicklungspunkt $x_0 = 2$ und geben Sie den Konvergenzradius an.

Bitte wenden!

Aufgabe 4 (1+3+6) Punkte

Durch die Kurve $\boldsymbol{c}:[a,b]\to\mathbb{R}^3,\ \boldsymbol{c}(t)=\begin{pmatrix}3\cos t\\3\sin t\\4t\end{pmatrix},$ sei ein Draht im Raum parametrisiert.

- (a) Skizzieren Sie die Projektion der Kurve in die x-y-Ebene, und nennen Sie die geometrische Form, die der Draht im Raum beschreibt.
- (b) Berechnen Sie die Bogenlänge L(c) der Kurve.
- (c) Der Draht besitze die ortsabhängige Massendichte

$$\rho(x, y, z) = \left(\frac{x^2 + y^2}{9} + \frac{z}{4}\right) e^z.$$

Berechnen Sie die Gesamtmasse des Drahtes für $0=a \le t \le b=1$. Zwischenergebnis: $5\int_0^1 (1+t) \mathrm{e}^{4t} \, \mathrm{d}t$ ist zu bestimmen.

Aufgabe 5 (3+5+2) Punkte)

Betrachten Sie die lineare Abbildung $f: \mathbb{R}^3 \to \mathbb{R}^3$ mit $f \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} x+2y+z \\ y+z \\ x+y \end{pmatrix}$ sowie die

Basen
$$\mathcal{B}_1 = \left\{ \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 3 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 2 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} \right\}$$
 und $\mathcal{B}_2 = \left\{ \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} \right\}$ des \mathbb{R}^3 . Weiterhin

bezeichne \mathscr{E} die kanonische Basis des \mathbb{R}^3 .

- (a) Bestimmen Sie die Matrix $\mathcal{M}(f, \mathcal{E}, \mathcal{E})$ an und die Dimension von Kernf. Geben Sie außerdem eine Basis des Kerns von f an.
- (b) Geben Sie die Matrixdarstellung von f bezüglich der Basen \mathcal{B}_1 und \mathcal{B}_2 an. Bestimmen Sie dazu die Matrizen S und R mit $\mathcal{M}(f,\mathcal{B}_1,\mathcal{B}_2) = R^{-1}\mathcal{M}(f,\mathcal{E},\mathcal{E})S$.
- (c) Sei $\boldsymbol{v}_{\mathscr{B}_1} = \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ 1 \end{pmatrix}_{\mathscr{B}_1}$ der Koordinatenvektor von $\boldsymbol{v} \in \mathbb{R}^3$ zur Basis \mathscr{B}_1 . Bestimmen Sie $\boldsymbol{v}_{\mathscr{E}}$, und berechnen Sie den Vektor $f(\boldsymbol{v})_{\mathscr{B}_2}$, d.h. den Bildvektor $f(\boldsymbol{v})$ zur Basis

Aufgabe 6 (1+8+1) Punkte)

Transformieren Sie die Quadrik

$$(x_1 \quad x_2 \quad x_3) \underbrace{\begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 4 & 1 \\ 0 & 1 & 4 \end{pmatrix}}_{=:A} \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix} + \left(1, \quad \frac{1}{\sqrt{2}}, \quad \frac{1}{\sqrt{2}}\right) \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix} - \frac{7}{10} = 0$$

in Haupachsenlage, indem Sie folgende Punkte bearbeiten:

- (a) Zeigen Sie, dass die Matrix A die Eigenwerte $\lambda_1 = 1$, $\lambda_2 = 3$ und $\lambda_3 = 5$ besitzt.
- (b) Bestimmen Sie die Koordinatentransformation, so dass die Quadrik bezüglich der neuen Koordinaten Normalform besitzt, und geben Sie die entsprechende Normalform an.
- (c) Bestimmen Sie den Typ der Quadrik.