

# 1 Integration S493, 507

## 1.1 Tricks S495

Linearität S495

$$\int k(u+v) = k \left( \int u + \int v \right)$$

Partialbruchzerlegung S15, 498

$$\int \frac{f(x)}{P_n(x)} dx = \sum_{k=1}^n \int \frac{A_k}{x-r_k} dx$$

Elementartransformation S496

$$\int f(\lambda x + \ell) dx = \frac{1}{\lambda} F(\lambda x + \ell) + C$$

Partielle Integration S497

$$\int u dv = uv - \int v du$$

Potenzregel S496

$$\int u^n \cdot u' = \frac{u^{n+1}}{n+1} + C \quad n \neq -1$$

Logarithmusregel S496

$$\int \frac{u'}{u} = \ln|u| + C$$

Allgemeine Substitution S497

$x = g(u)$ , und  $dx = g'(u) du$

$$\int f(x) dx = \int (f \circ g) g' du = \int \frac{f \circ g}{(g^{-1})' \circ g} du$$

Universalsubstitution S504

$$\begin{aligned} t &= \tan(x/2) & \sin(x) &= \frac{2t}{1+t^2} \\ dx &= \frac{2 dt}{1+t^2} & \cos(t) &= \frac{1-t^2}{1+t^2} \end{aligned}$$

Womit

$$\int f(\sin(x), \cos(x), \tan(x)) dx = \int g(t) dt$$

## 1.2 Uneigentliches Integral S520

$$\begin{aligned} \int_a^\infty f dx &= \lim_{B \rightarrow \infty} \int_a^B f dx \\ \int_{-\infty}^b f dx &= \lim_{A \rightarrow -\infty} \int_A^b f dx \\ \int_{-\infty}^\infty f dx &= \lim_{\substack{A \rightarrow +\infty \\ B \rightarrow -\infty}} \int_A^B f dx \end{aligned}$$

Wenn  $f$  im Punkt  $u \in (a, b)$  nicht definiert ist.

$$\int_a^b f dx = \lim_{\epsilon \rightarrow +0} \int_a^{u-\epsilon} f dx + \lim_{\delta \rightarrow +0} \int_{u+\delta}^b f dx \quad (1.2.1)$$

## 1.3 Cauchy Hauptwert S523

Der C.H. (oder PV für *Principal Value* auf Englisch) eines uneigentlichen Integrals ist der Wert, wenn in einem Integral wie (1.2.1) beide Grenzwerte mit der gleichen Geschwindigkeit gegen 0 streben.

$$\text{C.H. } \int_a^b f dx = \lim_{\epsilon \rightarrow +0} \left( \int_a^{u-\epsilon} f dx + \int_{u+\epsilon}^b f dx \right)$$

Zum Beispiel  $x^{-1}$  ist nicht über  $\mathbb{R}$  integrierbar, wegen des Poles bei 0. Aber intuitiv wie die Symmetrie vorschlägt

$$\text{C.H. } \int_{-\infty}^\infty \frac{1}{x} dx = 0$$

## 1.4 Majorant-, Minorantenprinzip und Konvergenzkriterien S521, 473, 479, 481

Gilt für die Funktionen  $0 < f(x) \leq g(x)$  mit  $x \in [a, \infty)$

$$\text{konvergiert } \int_a^\infty g dx \implies \text{konvergiert } \int_a^\infty f dx$$

Die selbe gilt umgekehrt für Divergenz. Wenn  $0 < h(x) \leq f(x)$

$$\text{divergiert } \int_a^\infty h dx \implies \text{divergiert } \int_a^\infty f dx$$

$g$  und  $h$  heißen Majorant und Minorant bzw.

## 2 Implizite Ableitung S448

$$\begin{aligned} (af)' &= af' & (u(v(x)))' &= u'(v)v' \\ (uv)' &= u'v + uv' & \left(\frac{u}{v}\right)' &= \frac{u'v - uv'}{v^2} \\ \left(\sum u_i\right)' &= \sum u_i' & (\ln u)' &= \frac{u'}{u} \\ (f^{-1})' &= \frac{1}{f'(f^{-1}(x))} \end{aligned}$$

Alle normale differenzierungsregeln für  $f(x)$  gelten. Allgemeiner für die implizite Funktion  $F(x, y) = 0$

$$dy = y' dx \quad \frac{\partial F}{\partial x} + \frac{\partial F}{\partial y} y' = 0$$

## 3 Differentialgeometrie

### 3.1 Ebene Kurven S250

#### 3.1.1 Darstellungen und Umwandlung

Sei  $\Lambda : x = \phi(t), y = \psi(t), t \in I$  eine glatte Jordankurve. Beispiel in Abb. 1.

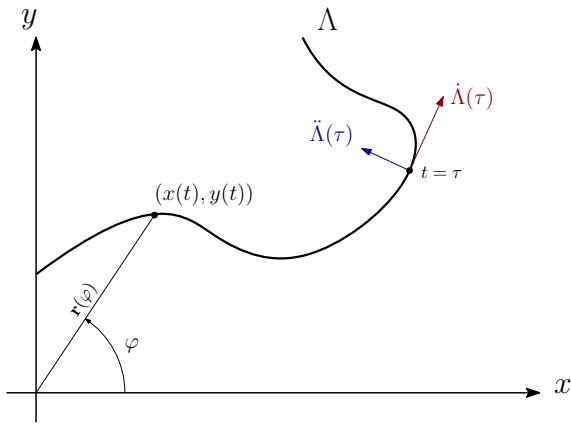


Abbildung 1: Die ebene Kurve  $\Lambda(t)$  kann Explizit  $y(x)$  (in diesem Fall nicht), Implizit  $\mathbf{u}(x, y) = 0$ , Polar  $\mathbf{r}(\varphi)$  oder in Parameterform  $(x(t), y(t))$  dargestellt werden.

### Polar zu Kartesian

$$r = \sqrt{x^2 + y^2} \quad \tan \varphi = y/x$$

$$x = r \cos \varphi \quad y = r \sin \varphi$$

**Parametrisch zu explizit** Sei  $\dot{\phi} \neq 0$  oder  $\dot{\psi} \neq 0$ . Im Falle  $\dot{\phi} \neq 0$ , wechselt  $\dot{\phi}$  in der Umgebung von  $t$  das Vorzeichen nicht,  $\phi$  ist dort streng monoton. Daher gilt

$$t = \phi^{-1}(x) \quad y = \psi(t) = \psi \circ \phi^{-1}(x) = f(x)$$

Wenn  $\dot{\psi} \neq 0$  ist dann  $x = \phi \circ \psi^{-1}(y)$

### 3.1.2 Bogenlänge S251, 514

Weitere Formeln (z.B. polar) findet man in Tab. 1.

$$\ell = \int_a^b \sqrt{1 + (f')^2} dx = \int_{t_0}^{t_1} |\dot{c}| dt$$

### 3.1.3 Umparametrisierung nach Bogenlänge

Sei die Kurve  $\Lambda(t), t \in I$  mindestens einmal differenzierbar, und  $\ell$  die Bogenlänge (gemäß §3.1.2) im Intervall. Die Umparametrisierung  $\Lambda(s)$  ist dann

$$s = \ell t \implies \Lambda(s) = \Lambda(t/\ell)$$

Die neue Parametrisierung hat  $\Lambda' = 1$  (nach  $s$  differenziert), d.h. die erste Ableitung ist der tangent Einheitsvector!

### 3.1.4 Tangente und Normalenvektor S251, 252

Für eine ebene Kurve  $\Lambda(t), t \in I$ , der Vektor  $\dot{\Lambda}(\tau)$  ist immer an  $\Lambda(\tau)$  tangente.  $\ddot{\Lambda}(\tau)$  ist zur Kurve normal.

$$\dot{\Lambda} = \frac{dy}{dx} = \frac{\dot{y}}{\dot{x}} = \frac{r' \sin \varphi + r \cos \varphi}{r' \cos \varphi - r \sin \varphi}$$

$$\ddot{\Lambda} = \frac{d^2y}{dx^2} = \frac{\ddot{y}\dot{x} - \dot{y}\ddot{x}}{\dot{x}^3}$$

Man kann auch die Tangentengleichung und die Normalengleichung zur Zeitpunkt  $\tau$  finden

$$T: y - \psi(\tau) = \frac{\dot{\psi}}{\dot{\phi}}(x - \phi(\tau))$$

$$N: y - \psi(\tau) = -\frac{\dot{\phi}}{\dot{\psi}}(x - \phi(\tau))$$

### 3.1.5 Krümmung und Krümmungsradius S254

Siehe Tab. 1 für die Rechnungsformeln und Abb. 2 für eine graphische Deutung.

$$\kappa = \lim_{\Delta s \rightarrow 0} \frac{\Delta \theta}{\Delta s} = \frac{d\theta}{ds} \quad R = 1/\kappa$$

Eine gerade hat  $\kappa = 0$  und  $R = \infty$ . Entsprechend der Orientierung der  $x$ -Achse, entspricht einer  $\kappa > 0$  eine Linkskrümmung und  $\kappa < 0$  eine Rechtskrümmung.

Der Krümmungskreis hat Maßzahl  $\rho = 1/|\kappa|$  und Mittelpunkt  $P_c$  gemäß

$$P_c = \begin{pmatrix} x_c \\ y_c \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} + \frac{1}{\kappa} \hat{\mathbf{n}}$$

Wobei  $\hat{\mathbf{n}} = \ddot{\Lambda}^0$  ist der Normalenvektor.

### 3.1.6 Konvexität

Sei die Kurve  $\Lambda$  durch  $f \in C^2$  auf  $[a, b]$  gegeben.

- $f$  ist auf  $(a, b)$  konvex (bzw. konkav), wenn  $\kappa \geq 0$  (bzw.  $\kappa \leq 0$ )  $\forall x \in (a, b)$ .
- $f$  ist auf  $(a, b)$  streng konvex (bzw. konkav), wenn  $\kappa > 0$  (bzw.  $\kappa < 0$ )  $\forall x \in (a, b)$ .
- Hat in  $\Lambda$  in  $P$  einen Wendepunkt, dann  $\kappa(P) = 0$ .

### 3.1.7 Evoluten und Evolventen S262

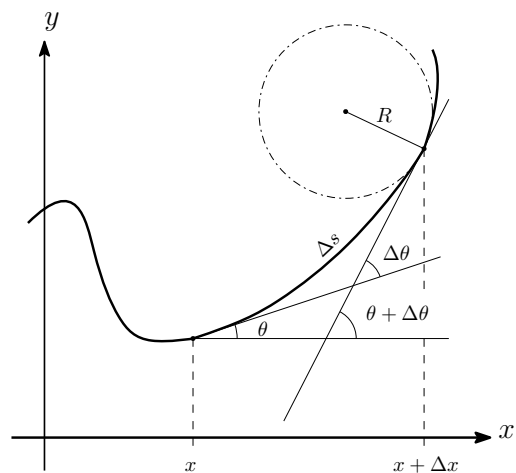


Abbildung 2: Krümmung und Krümmungsradien

### 3.2 Raumkurven S263

### 3.3 Kurven 2. Ordnung – Kegelschnitt

S212

Die Polarform für die allgemeine Gleichung der Kurven 2. Ordnung ist

$$r = \frac{p}{1 + \varepsilon \cos \varphi} \quad (3.3.1)$$

Der parameter  $\varepsilon$  ändert die Gestalt folgendermaßen

- $\varepsilon = 0$  Kreis
- $|\varepsilon| = 1$  Parabel
- $|\varepsilon| \in (0; 1)$  Ellipse
- $|\varepsilon| > 1$  Hyperbel

#### 3.3.1 Kreis S204

Kartesisch  $(x - C_x)^2 + (y - C_y)^2 = r^2$   
 Parameter  $x = c_x + R \cos t$   $y = c_y + R \sin t$

#### 3.3.2 Ellipse S205

Kartesisch  $\left(\frac{x - C_x}{a}\right)^2 + \left(\frac{y - C_y}{b}\right)^2 = 1$

Parameter  $x = a \cos t$   $y = b \sin t$

#### 3.3.3 Hyperbel S207

Kartesisch  $\left(\frac{x - C_x}{a}\right)^2 - \left(\frac{y - C_y}{b}\right)^2 = 1$

Parameter  $x = a \cosh t$   $y = b \sinh t$

#### 3.3.4 Parabel S210

Kartesisch  $y = ax^2 + bx + c$   
 Parameter  $x = t$   $y = at^2 + bt + c$

### 3.4 Kurven 4. Ordnung S98

Kardioide / Herzkurve S99, 100

$$r = a(1 + \cos \varphi)$$

Lemniskate S101

$$r = a\sqrt{2 \cos(2\varphi)}$$

## 4 Reihen

### 4.1 Bemerkenswerte Reihen S19, 477

**Arithmetische Reihe** Sei  $a_1 \in \mathbb{R}$  und  $d \in \mathbb{R} \setminus \{0\}$ , dann aus der arithmetischen Folge  $\langle a_k \rangle$  mit  $a_k = a_1 + (k - 1)d$  erhält man die Reihe  $\langle A_n \rangle$  mit:

$$A_n = a_1 + \sum_{k=1}^n (k - 1)d = a_1 + d + 2d + \dots + (n - 1)d$$

$$= \frac{n}{2}(2a_1 + (n - 1)d) = \frac{n}{2}(a_1 + a_n)$$

**Geometrische Reihe** Sei  $a_1 \in \mathbb{R}$  und  $q \in \mathbb{R} \setminus \{0; 1\}$ . Aus der geometrischen Folge  $\langle g_k \rangle$  mit  $g_k = a_1 q^k$  erhält man die Reihe  $\langle G_n \rangle$  mit:

$$G_n = a_1 \sum_{k=1}^n q^{k-1} = a_1 \frac{1 - q^n}{1 - q}$$

**Harmonische Reihe** Aus der Folge  $\langle h_k \rangle$  mit  $h_k = 1/k$  erhält man die Reihe  $\langle H_n \rangle$  mit:

$$H_n = \sum_{k=1}^n \frac{1}{k} = 1 + \frac{1}{2} + \frac{1}{3} + \dots + \frac{1}{n}$$

**Potenzreihe** Siehe §4.3

### 4.2 Unendlichen S470, 477

Sei  $\langle a_n \rangle$  eine Folge die Reihe  $\langle S_n \rangle$ ,

$$S_n = \sum_{k=1}^n a_k \quad S = \lim_{n \rightarrow \infty} S_n$$

#### 4.2.1 Konvergenz S472, 475

**Absolute S475** Die Reihe  $S_n$  heißt *absolut konvergent* wenn

$$\lim_{n \rightarrow \infty} \sum_{k=1}^n |a_k| \text{ konvergiert}$$

Wenn eine Reihe absolut konvergent ist, dann

1. sie ist auch konvergent.
2. die Glieder können nach Belieben miteinander vertauscht werden.
3. sei  $c_n = \sum_{k=1}^n a_k b_{n-k+1} = a_n b_1 + a_{n-1} b_2 + \dots + a_1 b_n$  ( $a_n$  und  $b_n$  abs. konvergent gegen  $a$  bzw.  $b$ ), dann

$$\sum_{n=1}^{\infty} c_n = \left( \sum_{n=1}^{\infty} a_n \right) \left( \sum_{n=1}^{\infty} b_n \right)$$

**Bedingte** Wenn die Reihe  $S_n$  nicht abs. konvergiert, aber es eine Umordnung gibt, sodaß die umgeordnete Reihe entweder divergent ist oder gegen eine von verschiedenen Summe konvergiert. Dann heißt die Reihe *bedingt konvergent*.

#### 4.2.2 Konvergenzkriterien S472

**Cauchy'sches S475**

$$\forall \varepsilon > 0 : \forall m, n \in \mathbb{N}, m > n : \left| \sum_{k=n+1}^m a_k \right| < \varepsilon$$

**Wurzelkriterium von Cauchy S474**

$$\alpha = \limsup_{n \rightarrow \infty} \sqrt[n]{|a_n|} \implies \begin{cases} \alpha < 1 & \text{(abs.) konvergent} \\ \alpha > 1 & \text{divergent} \end{cases}$$

Wenn  $\alpha = 1$  man kann nicht direkt eine Konvergenz / Divergenz schliessen.

## Quotientenkriterium von d’Alambert S474

$$\alpha = \lim_{n \rightarrow \infty} \left| \frac{a_{n+1}}{a_n} \right| \implies \begin{cases} \alpha < 1 & \text{(abs.) konvergent} \\ \alpha > 1 & \text{divergent} \end{cases}$$

## Leibniz’sches (für alternierenden Reihen) S476

Wenn  $\langle a_n \rangle$  eine alternierende Folge ist, dann gilt

$$\langle |a_n| \rangle \text{ ist eine monoton fallende Nullfolge} \\ \implies \langle s_n \rangle \text{ konvergiert}$$

**Integralkriterium S475** Sei  $f(x) \geq 0$ ,  $x \in [1; \infty)$  und  $f \downarrow$ . Merkt man dass:

$$\overbrace{\int_1^n f(x) \, dx}^S \leq \sum_{k=1}^n a_k \leq \overbrace{\int_2^{n+1} f(x) \, dx}^{\text{Auch } S}$$

Somit folgt:

$$\text{konvergiert } \int_1^\infty f(x) \, dx \implies \text{konvergiert } s$$

## 4.3 Potenzreihen

$$P = \sum_{n=0}^{\infty} a_n x^n = a_0 + a_1 x + a_2 x^2 + \dots$$

Sei  $\lim_{n \rightarrow \infty} \sqrt[n]{|a_n|} = a$  (Wurzelkriterium)

$$a = 0 \implies \text{abs. konvergent}$$

$$a > 0 \implies \forall x \in \mathbb{R} : \begin{cases} |x| < 1/a : \text{abs. konvergent} \\ |x| > 1/a : \text{divergent} \end{cases}$$

### 4.3.1 Konvergenzradius/bereich

Sei  $\langle \sqrt[n]{|a_n|} \rangle$  nicht beschränkt, so ist  $P$  nur für  $x = 0$  konvergent.

## Literatur

- [1] An2E Vorlesungen an der Hochschule für Technik Rapperswil und der dazugehörige Skript, *Dr. Bernhard Zraggen*, Frühlingssemester 2020
- [2] Taschenbuch der Mathematik, 10. überarbeitete Auflage, 2016 (1977), *Bronstein, Semendjajew, Musiol, Mühlig*, ISBN 978-3-8085-5789-1
- [3] Mathematik 2: Lehrbuch für ingenieurwissenschaftliche Studiengänge, 2012, 7. Auflage, XII, Springer Berlin, *Albert Fetzner, Heiner Fränkel*, ISBN-10 364224114X, ISBN-13 9783642241147

## Notation

Rot markierte Zahlen wie zB S477 sind Hinweise auf die Seiten im “Bronstein” [2]

- $C^n$  ist der Menge der glatten  $n$ -mal differenzierbaren Funktionen.
- Das Zeichen  $\forall$  bedeutet “für alle”

## License

An2E-ZF (c) by Naoki Pross

An2E-ZF is licensed under a Creative Commons Attribution-ShareAlike 4.0 Unported License.

You should have received a copy of the license along with this work. If not, see

<http://creativecommons.org/licenses/by-sa/4.0/>

Tabelle 1: Rechnungen bez. ebene Kurven

<b>Ebene Kurven</b>	<b>Kartesisch</b> $y = f(x)$	<b>Polar</b> $r(\varphi)$	<b>Parameter</b> $\mathbf{c}(t) = (x(t), y(t))$
Anstieg <b>S448</b>	$f'$	$\frac{r' \sin \varphi + r \cos \varphi}{r' \cos \varphi - r \sin \varphi}$	$\dot{x}/\dot{y}$
Fläche <b>S493</b>	$\int_a^b  f(x)  dx$	$\frac{1}{2} \int_{\alpha}^{\beta} r(\varphi)^2 d\varphi$	$\frac{1}{2} \int_{t_0}^{t_1} xy - \dot{x}y dt = \frac{1}{2} \int_{t_0}^{t_1} \det(\dot{\mathbf{c}}, \mathbf{c}) dt$
Bogenlänge <b>S251, 514</b>	$\int_a^b \sqrt{1 + (f')^2} dx$	$\int_{\alpha}^{\beta} \sqrt{(r')^2 + r^2} d\varphi$	$\int_{t_0}^{t_1} \sqrt{\dot{x}^2 + \dot{y}^2} dt = \int_{t_0}^{t_1}  \dot{\mathbf{c}}  dt$
Krümmung $\kappa$ <b>S254</b>	$\frac{f''}{\sqrt{1 + (f')^2}^3}$	$\frac{2(r')^2 - rr'' + r^2}{\sqrt{r^2 + (r')^2}^3}$	$\frac{\dot{y}\dot{x} - \ddot{x}y}{\sqrt{\dot{x}^2 + \dot{y}^2}^3} = \frac{\det(\dot{\mathbf{c}}, \ddot{\mathbf{c}})}{ \dot{\mathbf{c}} ^3}$
Rotationsvolumen um $x$ <b>S516</b>	$\pi \left  \int_a^b y^2 dx \right $	$\pi \left  \int_{t_0}^{t_1} y\dot{x} dt \right $	$\pi \left  \int_{\alpha}^{\beta} r^2 \sin^2 \varphi (r' \cos \varphi - r \sin \varphi) d\varphi \right $
Rotationsoberfläche um $x$ <b>S515</b>	$2\pi \int_a^b  y  \sqrt{1 + (y')^2} dx$	$2\pi \int_{\alpha}^{\beta}  r \sin(\varphi)  \sqrt{(r')^2 + r^2} d\varphi$	$2\pi \int_{t_0}^{t_1}  y  \sqrt{\dot{x}^2 + \dot{y}^2} dt$