

Analysis I

Komplexe Zahlen

$$\Re(z) = \frac{z + \bar{z}}{2} \quad \Im(z) = \frac{z - \bar{z}}{2}$$

$$\cos(\phi) = \frac{\Re(z)}{|z|} \quad \sin(\phi) = \frac{\Im(z)}{|z|}$$

Wurzelrechnung: $z = |w|^{1/n} e^{i \frac{\phi_w}{n} + i \frac{2k\pi}{n}}$, $k = 0, 1, \dots, n-1$

Folgen

Abstandsfunktion muss f. Bedingungen erfüllen:

- i) $d(x, y) \geq 0, \forall x, y \in X, d(x, y) = 0 \rightarrow x = y$
- ii) $d(x, y) = d(y, x)$
- iii) $d(x, z) \leq d(x, y) + d(y, z)$

Def. Konvergenz (x Grenzwert):

$$\forall \epsilon > 0 \exists n_0 \in \mathbb{N}: \forall n \in \mathbb{N}, n \geq n_0: d(x_n, x) < \epsilon$$

Rechenregeln:

- i) $\lim_{n \rightarrow \infty} x_n = x, \lim_{n \rightarrow \infty} y_n = y \rightarrow \lim_{n \rightarrow \infty} (x_n + y_n) = x + y$
- ii) falls $x \neq 0 \rightarrow \lim_{n \rightarrow \infty} \frac{1}{x_n} = \frac{1}{x} \quad \lim_{n \rightarrow \infty} |x_n| = |x| \quad x_n \leq y_n \rightarrow x \leq y$
- iii) $\lim_{n \rightarrow \infty} a_n = \lim_{n \rightarrow \infty} b_n = x$ und $a_n \leq c_n \leq b_n$
- iv) f stetig $\rightarrow \lim_{n \rightarrow \infty} f(x_n) = f(x)$

(x_n) konv. $\rightarrow (x_n)$ beschränkt, (x_n) unbeschränkt $\rightarrow (x_n)$ konv. nicht

Satz: (x_n) monoton & beschränkt $\rightarrow (x_n)$ konvergiert

Def. Teilfolge: //gleiche Reihenfolge & unendlich viele Elemente

Satz: $\lim_{n \rightarrow \infty} (x_n) = x \rightarrow \lim_{n \rightarrow \infty} (x_{n_k}) = x \forall$ Teilfolgen

Def. Häufungspunkt: $\forall \epsilon > 0, B_\epsilon(x) \cap (x_n) \neq \emptyset \quad // \quad \infty$ Elemente

Def CF: $\forall \epsilon > 0 \exists n_0 \in \mathbb{N} \text{ s.d. } \forall n, m \in \mathbb{N}, n \geq n_0, m \geq n_0 \text{ gilt: } d(x_n, x_m) < \epsilon$

Für vollst. Räume ($\mathbb{R}, \mathbb{C}, \mathbb{R}^n$, nicht \mathbb{Q}) konvergieren alle Cauchyfolgen

Reihen

Def. Abs. Konvergenz: $\sum_{k=1}^{\infty} a_k$ konv. absolut falls $\sum_{k=1}^{\infty} |a_k|$ konvergiert

Rechenregeln und wichtige Reihen:

- i) $\sum_{k=1}^{\infty} a_k$ konv. $\rightarrow \lim_{k \rightarrow \infty} a_k = 0$ (a_k : Nullfolge)
- ii) $\sum_{k=1}^{\infty} a_k, \sum_{k=1}^{\infty} b_k$ konv. $\rightarrow \sum_{k=1}^{\infty} (a_k + b_k) = \sum_{k=1}^{\infty} a_k + \sum_{k=1}^{\infty} b_k$
- iii) Harmonische Reihe: $\sum_{n=1}^{\infty} \frac{1}{n^s}$ konv. Für $s > 1$ / div. Für $s \leq 1$
- iv) geometrische Reihe: $\sum_{k=1}^{\infty} z^k = \frac{1}{1-z}, z \in \mathbb{C}, |z| < 1$

Konvergenzkriterien:

- i) Majorantenkriterium:
 $\sum_{k=1}^{\infty} b_k$ Konvergent, falls $\exists n_0 \in \mathbb{N} \text{ s.d. } |a_n| < b_n \forall n > n_0 \rightarrow \sum_{k=1}^{\infty} a_k$ konv. absolut

ii) Minorantenkriterium:

$$\sum_{k=1}^{\infty} b_k \text{ divergent, falls } \exists n_0 \in \mathbb{N} \text{ s.d. } a_n > b_n \forall n > n_0 \rightarrow \sum_{k=1}^{\infty} a_k \text{ divergiert}$$

Satz: $\sum_{n=1}^{\infty} a_n z^k \begin{cases} |z| < R \rightarrow \text{konvergiert} \\ |z| > R \rightarrow \text{divergiert} \\ |z| = R \rightarrow \text{beides m\u00f6glich} \end{cases}$

iii) Leibnitzkriterium: (a_n) pos. monotone NF

$$\rightarrow \sum_{k=1}^{\infty} (-1)^k a_k \text{ konvergiert}$$

iv) Cauchy Kriterium: $s_n := \sum_{k=1}^n a_k$ konv. $\Leftrightarrow (s_n)$ Cauchyfolge

v) Quotientenkriterium: $\lim_{n \rightarrow \infty} \frac{a_{n+1}}{a_n} := q$

$$\begin{cases} |q| < 1 \Rightarrow \sum_{k=1}^{\infty} a_k \text{ konv. absolut} \\ |q| > 1 \Rightarrow \sum_{k=1}^{\infty} a_k \text{ divergiert} \\ |q| = 1 \Rightarrow \text{keine Aussage} \end{cases}$$

vi) Wurzelkriterium $\limsup_{n \rightarrow \infty} \sqrt[n]{|a_n|} := g$ gleiche Kriterien wie bei Quotientenkriterium

In Riemannsche Summe umschreiben f\u00fcr stetige Fkt. Gilt bsp:

$$\lim_{n \rightarrow \infty} \frac{1}{n} \sum_{k=1}^n \frac{1}{1 + \left(\frac{k}{n}\right)^2} = \int_0^1 \frac{1}{1+x^2} dx$$

Potenzreihen

Def. Potenzreihe: $\sum_{n=1}^{\infty} a_n z^n$

Def. Konvergenzradius: $R = \frac{1}{\limsup_{n \rightarrow \infty} \sqrt[n]{|a_n|}} = \lim_{n \rightarrow \infty} \left| \frac{a_n}{a_{n+1}} \right|, \exists \left| \frac{a_n}{a_{n+1}} \right|$

Stetige Funktionen

Def: $f: X \rightarrow Y$

- i) f heisst injektiv, falls $\forall x_1, x_2 \in X : f(x_1) = f(x_2) \Rightarrow x_1 = x_2$
- ii) f heisst surjektiv, falls $\forall y \in Y \exists x \in X : f(x) = y$
- iii) f heisst bijektiv, falls f surjektiv und injektiv
- iv) f heisst stetig in x_0 falls $\forall \epsilon > 0 \exists \delta > 0 \text{ s.d. } \forall x \in X : d_x(x, x_0) < \delta \rightarrow d_y(f(x), f(x_0)) < \epsilon$
- v) f heisst stetig, falls f stetig in $x_0 \forall x_0 \in X$
- vi) f heisst gleichm\u00e4ssig stetig, falls $\forall \epsilon > 0 \exists \delta > 0 \text{ s.d. } \forall x_0, x \in X : d_x(x, x_0) < \delta \rightarrow d_y(f(x), f(x_0)) < \epsilon$
- vii) f heisst Lipschitz-stetig, falls $\exists L > 0 : d_y(f(x), f(x_0)) < L \cdot d_x(x, x_0)$
- viii) Lipschitz-stetig \rightarrow gleichm\u00e4ssig stetig \rightarrow stetig

Eine Summe, Produkt oder Verkettung stetiger Funktionen ist stetig.

st. funkt. $\forall \bar{x} \in \mathbb{R}^+ \exp(x) \in \mathbb{R} \quad \log(x) \in \mathbb{R}_0^+ \quad \sin(x), \cos(x) \in \mathbb{R}$

Satz: f stetig in $x_{0c} \Leftrightarrow \forall (x_n)$ mit $\lim_{n \rightarrow \infty} x_n = x_0 : \lim_{n \rightarrow \infty} f(x_n) = f(x_0)$

n\u00fctzlich: Gegenbeispiel zeigen

Def. Konkav: $\rightarrow f''(x) > 0$

Zwischenwertsatz

$a, b \in \mathbb{R}, a \leq b, f: [a, b] \rightarrow \mathbb{R}$ stetig $\Rightarrow \exists c \in [a, b]: f(c) \in [f(a), f(b)]$

Exp, Log, Trig

Def. $\exp(z) = \sum_{n=1}^{\infty} \frac{1}{n!} z^n = e^z = \lim_{n \rightarrow \infty} \left(1 + \frac{z}{n}\right)^n$

Def. $\ln = \exp^{-1}$

Def. $\cos(x) = \Re(e^{ix}) = \frac{e^{ix} + e^{-ix}}{2} = \sum_{k=0}^{\infty} (-1)^k \frac{x^{2k}}{2k!}$

$\sin(x) = \Im(e^{ix}) = \frac{e^{ix} - e^{-ix}}{2i} = \sum_{k=0}^{\infty} (-1)^k \frac{x^{2k+1}}{(2k+1)!}$

Wichtige Eigenschaften:

i) $\lim_{z \rightarrow 0} \frac{e^z - 1}{z} = 1 \quad \lim_{x \rightarrow \infty} \frac{x^n}{e^x} = 0$

ii) $\log(x \cdot y) = \log(x) + \log(y) \quad \log(a^b) = b \cdot \log(a)$
 $\frac{d \log(x)}{dx} = \frac{1}{x}$

iii) $\cos^2 + \sin^2 = 1$
 $\cos(x+y) = \cos(x)\cos(y) - \sin(x)\sin(y) \rightarrow \cos(2x) = ? \dots$
 $\sin(x+y) = \cos(x)\sin(y) + \sin(x)\cos(y) \rightarrow \sin(2x) = ? \dots$

	0	$\frac{\pi}{6}$	$\frac{\pi}{4}$	$\frac{\pi}{3}$	$\frac{\pi}{2}$
Grad	0°	30°	45°	60°	90°

$\sin(x)$	$\frac{\sqrt{0}}{2} = 0$	$\frac{\sqrt{1}}{2} = \frac{1}{2}$	$\frac{\sqrt{2}}{2}$	$\frac{\sqrt{3}}{2}$	$\frac{\sqrt{4}}{2} = 1$
$\cos(x)$	$\frac{\sqrt{4}}{2} = 1$	$\frac{\sqrt{3}}{2}$	$\frac{\sqrt{2}}{2}$	$\frac{\sqrt{1}}{2} = \frac{1}{2}$	$\frac{\sqrt{0}}{2} = 0$

Matrizen und Vektorrechnung

$d \det(A) \cdot B = \det(A) \cdot \text{spur}(A^{-1} B)$

$\text{spur} A = \sum_{i=0}^n a_{ii}$

Kern: Alle Vektoren, die in den Nullvektor Abgebildet werden

Kreuzprodukt: $\vec{a} \times \vec{b} = \begin{pmatrix} a_1 \\ a_2 \\ a_3 \end{pmatrix} \times \begin{pmatrix} b_1 \\ b_2 \\ b_3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} a_2 b_3 - a_3 b_2 \\ a_3 b_1 - a_1 b_3 \\ a_1 b_2 - a_2 b_1 \end{pmatrix}$

Skalarprodukt: $\vec{a} \cdot \vec{b} = |\vec{a}| |\vec{b}| \cos \phi = a_1 b_1 + a_2 b_2 + a_3 b_3$ Koalabär

Differentialrechnung

Rechenregeln :

i) $(f + g)' = f' + g'$

ii) $(f \cdot g)' = f' \cdot g + f \cdot g'$

iii) $\left(\frac{f}{g}\right)' = \frac{f' \cdot g - f \cdot g'}{g^2}$

iv) $(g \circ f)(x)' = g'(f(x)) \cdot f'(x)$

L'Hôpital: $f, g: (a, b) \rightarrow \mathbb{C}$ $f, g \in C^1$ $g(x) \neq 0 \forall x \in (a, b)$

$$\Rightarrow \lim_{x \rightarrow b} \frac{f(x)}{g(x)} = \lim_{x \rightarrow b} \frac{f'(x)}{g'(x)}$$

Taylor-Reihe: $T_a^n f(x) = \sum_{k=0}^n \frac{1}{k!} f^{(k)}(a)(x-a)^k$

Bsp: Taylor (2ter Ordnung, Entwicklungsstelle (a,b))

$$\begin{matrix} f(a, b) \\ f_x(a, b) & f_y(a, b) \\ f_{xx}(a, b) & f_{xy}(a, b) & f_{yy}(a, b) \\ f_{xxx}(\tilde{a}, \tilde{b}) & f_{xxy}(\tilde{a}, \tilde{b}) & f_{xyy}(\tilde{a}, \tilde{b}) & f_{yyy}(\tilde{a}, \tilde{b}) \end{matrix} \quad (\tilde{a}, \tilde{b}) = (a + \xi h_1, b + \xi h_2)$$

$$\begin{matrix} 1 & & & & \\ h_1 & h_2 & & & \\ h_1^2 & 2h_1 h_2 & h_2^2 & & \\ h_1^3 & 3h_1^2 h_2 & 3h_1 h_2^2 & h_2^3 & \end{matrix} \quad \begin{matrix} 1 \\ 1/2! \\ 1/3! \end{matrix} \quad \text{Pascalsches Dreieck } (h_1 + h_2)^k$$

$$\Rightarrow T_2(a, b) = f(a, b) \cdot 1 \cdot 1$$

1. Zeile $+f_x(a, b) \cdot h_1 \cdot 1 + f_y(a, b) \cdot h_2 \cdot 1$

2. Zeile $+f_{xx}(a, b) \cdot h_1^2 \cdot \frac{1}{2} + f_{xy}(a, b) \cdot 2h_1 h_2 \cdot \frac{1}{2} + f_{yy}(a, b) \cdot h_2^2 \cdot \frac{1}{2}$

3. Zeile $+f_{xxx}(a + \xi h_1, b + \xi h_2) \cdot h_1^3 \cdot \frac{1}{6} + f_{xxy}(a + \xi h_1, b + \xi h_2) \cdot 3h_1^2 h_2 \cdot \frac{1}{6}$
 $+f_{xyy}(a + \xi h_1, b + \xi h_2) \cdot 3h_1 h_2^2 \cdot \frac{1}{6} + f_{yyy}(a + \xi h_1, b + \xi h_2) \cdot h_2^3 \cdot \frac{1}{6}$

Topologie

Def. Offen, falls $\forall \epsilon > 0 \exists c > 0 : B_\epsilon(x) \subset U$

Def. $A \subset X$ Abg., falls $\forall x \in X \setminus A \exists \epsilon > 0 : B_\epsilon(x) \cap A = \emptyset$

Def. K Kompakt, falls $\forall (x_n), \forall x_n \in K \exists TF \rightarrow x \in K$

Integralrechnung

Riemann-integrierbar: Obersumme = Untersumme für genügend kleine Partitionen

Rechenregeln:

i) $\int_a^b (f(x) + g(x)) dx = \int_a^b f(x) dx + \int_a^b g(x) dx$

ii) $\int_a^b \lambda f(x) dx = \lambda \int_a^b f(x) dx, \forall \lambda \in \mathbb{C}$

iii) $f(x) \leq g(x) \forall x \in [a, b] \Rightarrow \int_a^b f(x) dx \leq \int_a^b g(x) dx$

iv) $\left| \int_a^b f(x) dx \right| \leq \int_a^b |f(x)| dx$

v) $\int_a^b f(x) dx = - \int_b^a f(x) dx$

vi) $\int_a^b f(x) dx = \int_a^c f(x) dx + \int_c^b f(x) dx$

Regeln zum berechnen der Integrale

$$i) \int_a^b f(x) dx = F(b) - F(a)$$

$$ii) \int f(x) g'(x) dx = f(x)g(x) - \int f'(x)g(x) dx$$

$$iii) \text{ substitution: } g(x) = u, dx = \frac{du}{g'(x)},$$

*x durch auflösen von g(x) nach x ersetzen
Grenzen durch g(a), g(b) ersetzen*

$$iv) \text{ falls sin oder cos, substitution mit } \tan\left(\frac{x}{2}\right) \text{ versuchen}$$

$$v) \text{ falls } \int \frac{f(x)}{f'(x)} dx \rightarrow \text{ substitution mit } g(x) = u = f(x) \text{ //okee}$$

das tönt komisch w/e

$$vi) \text{ PBZ trick bsp: } \frac{x^2}{x^2+1} = 1 - \frac{1}{x^2+1}$$

Differentialgleichungen

$$\text{Def. Lineare Homogene DGL: } \sum_{k=0}^{n-1} (a_k x^{(k)}(t)) + x^{(n)} = 0$$

$$\text{Def. Lineare Inhomogene DGL: } \sum_{k=0}^{n-1} (a_k x^{(k)}(t)) + x^{(n)} = K(t)$$

Schritt 1:

$$i) \text{ setze Ansatz } x_h(t) = e^{\lambda t}, \lambda \in \mathbf{C} \text{ in (H) ein}$$

$$ii) \rightarrow \sum_{k=0}^{n-1} (a_k \lambda^k e^{\lambda t}) + \lambda^n e^{\lambda t} = 0$$

$$iii) \rightarrow P(\lambda) := \lambda^n + \sum_{k=0}^{n-1} (a_k \lambda^k)$$

$$iv) \text{ NS } \lambda_1, \lambda_2, \dots \text{ von } P(\lambda) \text{ mit Vielfachheiten } k \text{ finden}$$

$$v) \Rightarrow x_h(t) = \sum_{q=0}^{NS} \sum_{i=0}^{k_q} c_{qi} t^i e^{\lambda_q t}$$

Schritt 2:

$$i) \text{ Falls } K(t) = \left(\sum_{i=0}^m b_i t^i \right) \cdot e^{\mu t}$$

$$ii) \mu \text{ k-fache Nullstelle von } P(\lambda) \rightarrow k_\mu$$

$$iii) \rightarrow x_p(t) = \left(\sum_{i=0}^m c_i t^i \right) t^k e^{\mu t} \text{ bestimme } c_i \text{ durch Einsetzen in (I)}$$

$$\Rightarrow x_I = x_h + x_p$$

//Variation der Konstanten fehlt. Was muss in dieses Kapitel noch rein?

//Komplexifizierung fehlt noch ($K(t) = \cos(t) = \Re(e^{it})$)

Analysis II

Normierte Vektorräume

$$\text{Def. Norm. Vektorraum } (X, \|\cdot\|)$$

$$\text{Def. Norm: } \|x\| = 0 \rightarrow x = 0, \|\lambda x\| = |\lambda| \cdot \|x\|, \|x+y\| \leq \|x\| + \|y\|$$

$$\text{Def. } \|\cdot\|, \|\cdot\|' \in \mathbb{R}^n \text{ äquivalent, falls } \exists c_1, c_2 > 0 : c_1 \|x\|' \leq \|x\| \leq c_2 \|x\|'$$

Satz: Alle Normen auf \mathbb{R}^n sind äquivalent zueinander

$$\text{Def. Operatornorm } \|A\| = \sup_{\|x\|_{\mathbb{R}^n} = 1} \|Ax\|_{\mathbb{R}^m}$$

Lineare DGL: $x'(t) = Ax(t) \Rightarrow x(t) = \exp(A(t-t_0))x(t_0)$

Exp: $\exp(A) = T \exp(D) T^{-1} = T \text{diag}(e^{\lambda_i})_i^n = 1 T^{-1}$

//Diagonalisierungsverfahren hier?

Mehrdimensionale Differentialrechnung

$$\text{Jacobi-Matrix: } D\vec{f} = \begin{bmatrix} \frac{\partial f_1}{\partial x_1} & \frac{\partial f_1}{\partial x_2} & \dots & \frac{\partial f_1}{\partial x_n} \\ \frac{\partial f_2}{\partial x_1} & \frac{\partial f_2}{\partial x_2} & \dots & \frac{\partial f_2}{\partial x_n} \\ \vdots & \vdots & & \vdots \\ \frac{\partial f_n}{\partial x_1} & \frac{\partial f_n}{\partial x_2} & \dots & \frac{\partial f_n}{\partial x_n} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \text{grad}(f_1) \\ \text{grad}(f_2) \\ \vdots \\ \text{grad}(f_n) \end{bmatrix}$$

Überprüfung stetig diffbar: ableitung stetig

Hessesche Matrix, für Extrema (positiv/negativ (semi-) definit)

$$H(f) = \left(\frac{\partial^2 f}{\partial x_i \partial x_j} \right)_{i,j=1,\dots,n} = \begin{bmatrix} \frac{\partial^2 f}{\partial x_1 \partial x_1} & \frac{\partial^2 f}{\partial x_1 \partial x_2} & \dots & \frac{\partial^2 f}{\partial x_1 \partial x_n} \\ \frac{\partial^2 f}{\partial x_2 \partial x_1} & \frac{\partial^2 f}{\partial x_2 \partial x_2} & \dots & \frac{\partial^2 f}{\partial x_2 \partial x_n} \\ \vdots & \vdots & & \vdots \\ \frac{\partial^2 f}{\partial x_n \partial x_1} & \frac{\partial^2 f}{\partial x_n \partial x_2} & \dots & \frac{\partial^2 f}{\partial x_n \partial x_n} \end{bmatrix}$$

positiv/negativ definit: $\forall \lambda > 0 / \lambda < 0, \lambda_i = EW$

EW berechnen: $\det(A - \lambda I_n) = 0$ nach λ auflösen

(positiv definit \rightarrow Minimum)

Sonderfall (n=2): $D := f_{xx} f_{yy} - f_{xy}^2$

i) $D > 0$
 $f_{xx} > 0 \rightarrow \text{Max}, f_{xx} < 0 \rightarrow \text{Min}$

ii) $D = 0$
 $f_{xx} > 0 \rightarrow \text{Min oder SP}, f_{xx} < 0 \rightarrow \text{Max oder SP}$

Variationsrechnung

Euler-Lagrange: falls $f: X \rightarrow \mathbb{R}, f(x) = \int_a^b L(x(t), x'(t)) dt$ gilt

$$\frac{\partial L}{\partial \xi_i}(x(t), x'(t)) = \frac{d}{dt} \frac{\partial L}{\partial \eta_i}(x(t), x'(t)), \quad i = 1, \dots, n, \quad t \in (0, 1)$$

Diffeomorphismus

Def. Diffeomorphismus

$$f: U \rightarrow V, U \subset \mathbb{R}^n, V \subset \mathbb{R}^m, V \text{ und } U \text{ offen}$$

f heisst C^k -Diffeomorphismus, falls f bijektiv, $f \in C^k, f^{-1} \in C^k$

Jacobi-Matrix: $\det \neq 0$

Def. Homöomorphismus $f: U \rightarrow V, U \subset \mathbb{R}^n, V \subset \mathbb{R}^m, V \text{ und } U \text{ offen}$
 f Homöomorphismus, falls f bijektiv, stetig

Koordinatentransformation / implizite Funktionen: Satz der Impliziten Funktionen. Vgl UMF, Regulärer Wert

$$F(x, y) = (F_1(x, y), \dots, F_n(x, y))$$

$$\frac{\partial F}{\partial y} = \begin{pmatrix} \frac{\partial F_1}{\partial y_1} & \dots & \frac{\partial F_1}{\partial y_n} \\ \vdots & & \vdots \\ \frac{\partial F_n}{\partial y_1} & \dots & \frac{\partial F_n}{\partial y_n} \end{pmatrix}$$

erfüllt (x_0, y_0) die Gleichung $F(x_0, y_0) = 0$
 und ist $\frac{\partial F}{\partial y}$ im Punkt (x_0, y_0) invertierbar/surjektiv/voller Rang
 so existiert $y = f(x): F(x, f(x)) = 0$ (in einer offenen Umgebung)

Untermannigfaltigkeiten

Def. D-dimensionale C^k -UMF $M \subset \mathbb{R}^n$ falls
 $\forall p \in M \exists U, V \subset \mathbb{R}^n$ und $\exists C^k$ -Diffeo $\phi: U \rightarrow V$,
 mit $\phi(M \cap U) \subset (\mathbb{R}^d \times \{0\}) \cap V$

Def. $y \in \mathbb{R}^m$ Regulärer Wert, $df(x)$ surjektiv $\forall x \in \mathbb{R}^n$ mit $f(x) = y$
 surjektivität Jacobi-Matrix vollen Rang

Satz: $f \in C^k(\mathbb{R}^n; \mathbb{R}^{n-d})$ und $y \in \mathbb{R}^{n-d}$ ein RW $\Rightarrow M = f^{-1}(y)$

$\rightarrow M$ ist eine d-dimensionale C^k -UMF

Def. $v \in \mathbb{R}^n$ Tangentialvektor an M
 $\forall p \in M \exists \gamma: (-\epsilon, \epsilon) \rightarrow M, \gamma(0) = p$ und $\gamma'(0) = v$

Def. Tangentialraum von M im Punkt p: Der Raum aller TV im Punkte P

Satz: $M = f^{-1}(\{y\}) \Rightarrow T_p M = \text{kern}(df(p))$

Extrema auf UMF

Satz: Lagrange Multiplier

Zuerst Rangbedingung überprüfen:

$$\text{rg} \begin{pmatrix} \text{grad } g_1(x_1) \\ \text{grad } g_2(x_2) \\ \dots \\ \text{grad } g_k(x_k) \end{pmatrix} < k \text{ und } g_1 = 0, \dots, g_k = 0 \rightarrow \vec{x} \text{ krit Pkt}$$

$$f(\vec{x}) = \text{zu optimierende Funktion}$$

$$g(\vec{x}) = c : \text{Nebenbedingung (mehrere möglich)}$$

$$L(\vec{x}, \lambda) = f(\vec{x}) - \lambda(g(\vec{x}) - c)$$

$$\text{Bedingung: } dL(\vec{x}, \lambda) = 0$$

$$\rightarrow \frac{\partial L}{\partial x_1} = 0 \rightarrow \frac{\partial L}{\partial x_2} = 0 \dots \rightarrow \frac{\partial L}{\partial \lambda} = 0$$

Mehrfache Integrale

Satz von Fubini: $\int_{A \times B} f(x, y) d(x, y) = \int_A \left(\int_B f(x, y) dy \right) dx$

Berechnung

i) Parametrisierung des Gebietes:

$$\vec{r} = \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} \text{ mit } a \leq x \leq b, g(x) \leq y \leq h(x) \text{ und } j(x, y) \leq z \leq k(x, y)$$

ii)

Hilfsmittel: Koordinatentransformation $\vec{x} = \vec{\Phi}(u, v, w)$

$$\int_G f(x, y, z) d(x, y, z) = \int_{G'} f(\vec{\Phi}(u, v, w)) |\det \Phi'| d(u, v, w)$$

Masse (ρ Dichte) $\rho = 1$ falls homogen : $M = \int_K \rho(\vec{r}) d(x, y, z)$

Schwerpunkt: $\vec{S} = \frac{\int_K \vec{r} \rho(\vec{r}) d(x, y, z)}{\int_K \rho(\vec{r}) d(x, y, z)} = \frac{1}{M} \int_K \vec{r} \rho(\vec{r}) d(x, y, z)$

Kurvenintegrale

i) Parametrisierung der Kurve: $C = \{\vec{r} \in \mathbb{R}^n \mid \vec{r} = \vec{\Phi}(t), a \leq t \leq b\}$

ii)
$$\int_C \vec{v}(\vec{r}) d\vec{r} = \int_a^b \vec{v}(\vec{\Phi}(t)) \cdot \vec{\Phi}'(t) dt$$

Falls die Kurve von mehreren Teilkurven definiert ist, kann man die Ergebnisse der Kurvenintegrale über die Teilkurven aufsummieren.

Flächenintegrale / Integrale über Mannigfaltigkeiten

Zwei Typen:

i) nicht orientiertes Flächenintegral: $\int_F f(\vec{r}) do$

ii) orientiertes Flächenintegral: $\int_F \vec{f}(\vec{r}) d\vec{o}$

Berechnung:

i) Fläche parametrisieren:

1. Wichtig: Reihenfolge der Parameter

2. Ziel: $F = \{\vec{r} \in \mathbb{R}^3 \mid \vec{r} = \vec{\Phi}(s, t), (s, t) \in G \subseteq \mathbb{R}^2\}$

3. ?

ii) Für nicht orientierte Flächenintegrale:

1.
$$\int_F f(\vec{r}) do = \iint_G f(\vec{\Phi}(s, t)) \left| \frac{\partial \vec{\Phi}}{\partial s} \times \frac{\partial \vec{\Phi}}{\partial t} \right| ds dt$$

iii) Für orientierte Flächenintegrale

1.
$$\int_F \vec{v}(\vec{r}) d\vec{o} = \iint_G \vec{v}(\vec{\Phi}(s, t)) \left(\frac{\partial \vec{\Phi}}{\partial s} \times \frac{\partial \vec{\Phi}}{\partial t} \right) ds dt$$

Oberflächenberechnung $f(\vec{r}) = 1$

Integralsätze (Satz von Gauss)

Def: Normalenvektorfeld $\langle \nu(p), \nu \rangle = 0, \|\nu(p)\| = 1$

// Ω offene Teilmenge auf $\mathbb{R}^n \rightarrow \partial\Omega$ Normalenvektorfeld von Ω

Def: $\operatorname{div} f(x) = \sum_{i=0}^n \frac{\partial f_i}{\partial x_i}$ $\Delta g = g_{xx} + g_{yy} + g_{zz} + \dots$

$$\frac{\partial g}{\partial \vec{n}} = \operatorname{grad} g \cdot \vec{n}$$

\mathbb{R}^2

Hauptsatz: $\int_C \operatorname{grad} f(\vec{r}) d\vec{r} = f(\vec{b}) - f(\vec{a})$

Satz von Gauss (\vec{n} Normalenvektor) : $\int_{\Omega} \operatorname{div} \vec{v} d(x, y) = \int_{\partial\Omega} \vec{v}(\vec{r}) \cdot \vec{n} ds$

Satz von Gauss II $P, Q \in C^1$: $\int_{\partial G} P dx + Q dy = \int_G \left(\frac{\partial Q}{\partial x} - \frac{\partial P}{\partial y} \right) d(x, y)$

$$\Delta g = g_{xx} + g_{yy} \quad (+g_{zz} + \dots) \quad \frac{\partial g}{\partial \vec{n}} = \operatorname{grad} g \cdot \vec{n}$$

Satz von Green $g, h \in C^1$: $\int_{\partial G} g \frac{\partial h}{\partial \vec{n}} - h \frac{\partial g}{\partial \vec{n}} ds = \int_G g \Delta h - h \Delta g d(x, y)$

\mathbb{R}^3

(\vec{n} normalenvektor, F Randfläche von G)

Hauptsatz: $\int_C \operatorname{grad} f(\vec{r}) d\vec{r} = f(\vec{b}) - f(\vec{a})$

Satz von Gauss: : $\int_F \vec{v}(\vec{r}) d\vec{o} = \int_G \operatorname{div} \vec{v} d(x, y, z)$

Satz von Green: $\int_{\partial G} g \frac{\partial h}{\partial \vec{n}} - h \frac{\partial g}{\partial \vec{n}} ds = \int_G g \Delta h - h \Delta g d(x, y)$

Def: $\operatorname{rot} \vec{v} = \operatorname{rot} \begin{pmatrix} P \\ Q \\ R \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} R_y - Q_z \\ P_z - R_x \\ Q_x - P_y \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \partial x \\ \partial y \\ \partial z \end{pmatrix} \times \begin{pmatrix} P \\ Q \\ R \end{pmatrix} = \begin{vmatrix} \vec{e}_1 & \vec{e}_2 & \vec{e}_3 \\ \partial x & \partial y & \partial z \\ P & Q & R \end{vmatrix}$

Satz von Stokes (C orientierte Rand) : $\int_F \operatorname{rot} \vec{v} d\vec{o} = \int_C \vec{v} d\vec{r}$

Definitionen aus der Vorlesung (für Beweise)

Jordansche Nullmenge (JNM) $\forall \epsilon > 0$ und Quader Q_1, \dots, Q_N
 $A \subset \bigcup_{i=1}^N Q_i$ und $\sum_{i=1}^N \operatorname{Vol}(Q_i) < \epsilon$

Jordan-messbar: B Jordan-messbar, falls ∂B Jordansche Nullmenge

Eigenschaften des Jordan-Masses ($A, B \subset \mathbb{R}^n$ Jordan-messbar)

i) Alle Vereinigungen (oder ähnliches) sind wieder Jordan-messbar

ii) $\operatorname{Vol}(A \cup B) + \operatorname{Vol}(B \cap A) = \operatorname{Vol}(A) + \operatorname{Vol}(B)$
 $\int_{A \cup B} f(x) dx + \int_{A \cap B} f(x) dx = \int_A f(x) dx + \int_B f(x) dx$

iii) $C \subset \mathbb{R}^n$ JNM, falls C Jordan-messbar und $\operatorname{Vol}(C) = 0$

Transformationsformel: $\int_A f(\Phi(x)) |\det d\Phi(x)| dx = \int_{\Phi(A)} f(y) dy$

Länge einer Kurve: $L(\gamma) = \int_a^b \|\gamma'(t)\| dt$

//Banachsche Fixpunktsatz