

C: Calculus

C1a

C1: Differenzieren (Ableiten) 1-dimensionaler Funktionen

Lernziel: verallgemeinerbare Interpretation des Begriffs 'Ableitung einer Funktion'

C1.1 Def. der Ableitung

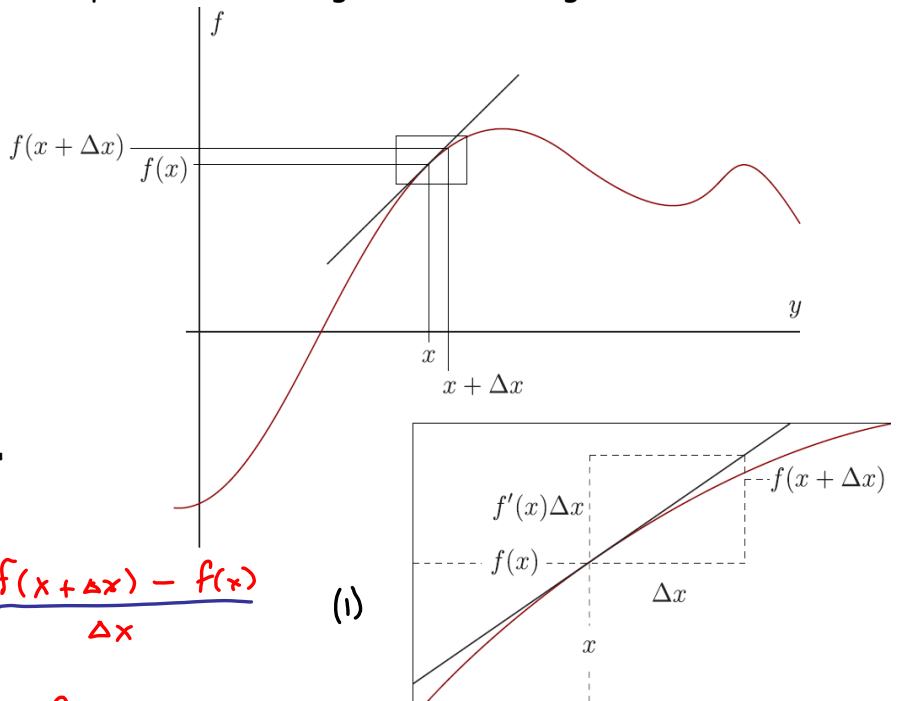
$$f : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$$

$$y \mapsto f(y)$$

sei glatte Funktion.

'Ableitung von f am Punkt x'

$$\frac{df(x)}{dx} \equiv f'(x) \equiv \lim_{\Delta x \rightarrow 0} \frac{f(x + \Delta x) - f(x)}{\Delta x} \quad (1)$$



Interpretation: Steigung v. $f(y)$ am Punkt x

Alternative Notationen:

$$f'(x) \equiv \frac{df(x)}{dx} \equiv \frac{df(y)}{dy} \Big|_{y=x} \equiv \frac{d}{dx} f(x) \equiv d_x f(x) \quad (1) \quad \text{C1b}$$

Verallgemeinerbare Betrachtung: Sei Δx klein, aber nicht infinitesimal klein.

Dann: $\frac{f(x + \Delta x) - f(x)}{\Delta x} \stackrel{(a.)}{\approx} f'(x)$ in guter Näherung, wird exakt für $\Delta x \rightarrow 0$ (2)

Grundlegende Formel: $f(x + \Delta x) \stackrel{(2)}{\approx} f(x) + \Delta x f'(x)$ "Mutter aller Ableitungen" (3)

Schreibe $x + \Delta x \equiv y$: $f(y) \approx f(x) + (y - x) f'(x)$ (4)
 ↑ linear in y!

Interpretation: nahe bei x kann $f(y)$ näherungsweise beschrieben werden durch eine lineare Funktion v. y !

Allgemeine Faustregel: jede Ableitung stellt eine lokale Näherungen einer Funktion durch eine lineare Funktion dar! (5)

Beispiel:

$$f(x) = x^3$$

(1)

C1c

$$f(x + \Delta x) = (x + \Delta x)^3$$

ausmultipliziert:

$$= x^3 + \underbrace{(\Delta x) 3 x^2}_{\text{III}} + \underbrace{3(\Delta x)^2 x + (\Delta x)^3}_{= \mathcal{O}(\Delta x^2)}$$

(2)

Identifiziere:

$$= f(x) + \Delta x f'(x)$$

(3)

[(durch Vergleich mit (b.3)]

Fazit:

$$f'(x) = 3x^2 \quad \checkmark$$

$\mathcal{O}(\Delta x^2)$ bedeutet: Terme 'höher als lineare Ordnung in Δx (hier: $(\Delta x)^2, (\Delta x)^3$)

sind vernachlässigbar relativ zu Δx wenn $\Delta x \ll 1$: 10^{-2} 10^{-4} 10^{-6}
 10^{-5} 10^{-10} 10^{-15}

vernachlässigbar relativ zum
ersten Term in [], falls $\Delta x \ll 1$

$$f(x + \Delta x) = x^3 + \Delta x \left[3x^2 + \underbrace{3\Delta x x + \Delta x^2}_{\text{vernachlässigbar}} \right] \quad (4)$$

C1.2 Ableitungsregeln

(aus Schule bekannt? In Übungen trainieren!)

C1d

(Siehe auch Skript, Mathe Vorkurs)

$f, g : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$ seien 'glatte Funktionen', $a \in \mathbb{R}$
 \uparrow Ableitungen existieren

Produktregel:
$$\frac{d(fg)}{dx} = \frac{d(f(x))}{dx} g(x) + f(x) \frac{d(g(x))}{dx} \quad (1)$$

Kettenregel:
$$\frac{d(f(g(x)))}{dx} = \frac{df(y)}{dy} \Big|_{y=g(x)} \frac{dg(x)}{dx} \quad (2)$$

wichtiger Spezialfall:
 $g(x) = ax$
$$\frac{d(f(ax))}{dx} = a \cdot \frac{df(y)}{dy} \Big|_{y=ax} \quad (3)$$

Inverse: $f(y) = \frac{1}{y}$
$$\frac{d}{dx} \frac{1}{g(x)} \stackrel{(2)}{=} - \frac{1}{g^2(x)} \frac{dg(x)}{dx} \quad (4)$$

Inverse Funktion: Sei h^{-1} die Inverse Funktion v. h :

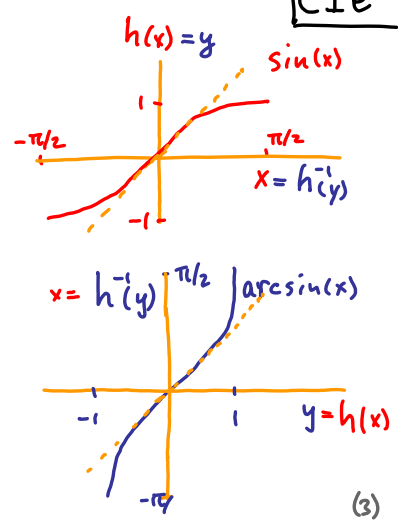
C1e

dann gilt: $h^{-1}(h(x)) = x$ (1)

$\frac{d}{dx} h^{-1}(h(x)) \stackrel{KR}{=} \frac{d}{dy} h^{-1}(y) \cdot \frac{dh(x)}{dx} = \frac{d}{dx} x = 1$ (1')

(d.2), mit $g \rightarrow h$, $f \rightarrow h^{-1}$

$h(x) = y, x = h^{-1}(y): \frac{dh^{-1}(y)}{dy} \stackrel{(1')}{=} \frac{1}{\frac{dh(x)}{dx} \Big|_{x=h^{-1}(y)}}$ (2)



Beispiel: $\arcsin(\sin(x)) = x$; $h(x) = \sin x = y$ $h^{-1}(y) = \arcsin(y)$ (4)

$\frac{d}{dy} \arcsin(y) \stackrel{(2)}{=} \frac{1}{\frac{d \sin(x)}{dx} \Big|_{x=\arcsin(y)}} = \frac{1}{\cos(x) \Big|_{x=\arcsin(y)}} = \frac{1}{\sqrt{1-\sin^2(x)} \Big|_{x=\arcsin(y)}}$ (5)

$= \frac{1}{\sqrt{1-y^2}}$ $\sin^2(\arcsin(y)) = y^2$ (6)

Heuristische Begründung für (e.2):

$h(x) = y, h^{-1}(y) = x$ (1) C1f

[siehe Altland-Delft-Text, Abschnitt C1.2]

$\Delta x = (x + \Delta x) - x \stackrel{(1)}{=} h^{-1}(h(x + \Delta x)) - h^{-1}(h(x))$ (2)

nutze Mutter aller Ableitungen, mache lineare Näherung für h:

$\approx h^{-1}(h(x) + \Delta x \frac{dh}{dx} \Big|_x) - h^{-1}(h(x))$ (3)

$= \frac{h^{-1}(y + \Delta y) - h^{-1}(y)}{\Delta y} \cdot \Delta y$ (4)

nutze Mutter aller Ableitungen, mache lineare Näherung für h^{-1} :

$\Delta x \approx \frac{dh^{-1}(y)}{dy} \Big|_{y=h(x)} \cdot \frac{dh}{dx} \Big|_x \cdot \Delta x$ (5)

$\Rightarrow \frac{dh^{-1}(y)}{dy} = \frac{1}{\frac{dh}{dx} \Big|_{x=h^{-1}(y)}} = (e.2) \checkmark \square$ (6)

C1.3 Ableitungen v. wichtigen Funktionen: siehe Altland-Delft-Text, Abschnitt C1.3

C2.1 Grundidee der Integration

Lernziel: verallgemeinerbare Interpretation des Begriffs 'Integral einer Funktion'

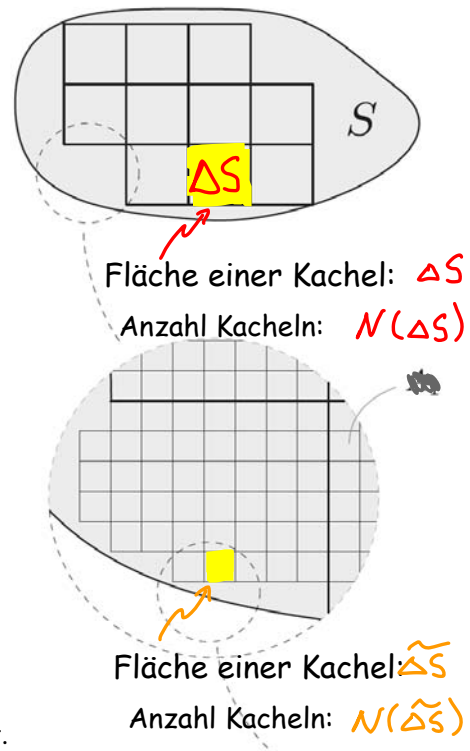
Beispiel: Bestimmung einer 2-dimensionalen Fläche:

Schätzung d. Gesamtfläche: $F \approx \sum_{i=1}^{N(\Delta S)} \Delta S = \Delta S \cdot N(\Delta S)$ (1)

Bessere Schätzung d. Gesamtfläche: $F \approx \sum_{i=1}^{N(\tilde{\Delta S})} \tilde{\Delta S} = \tilde{\Delta S} \cdot N(\tilde{\Delta S})$ (2)

Tatsächliche Gesamtfläche: $F = \lim_{\delta S \rightarrow 0} \delta S \cdot N(\delta S)$ (3)

Solch eine Art von Grenzwert wird 'Integral' genannt.



Kompliziertere Aufgabe:

Fläche sei ungleichmäßig angemalt.

Wieviel Farbe wurde gebraucht?

Schätzung des Farbverbrauchs: $C \approx \sum_{i=1}^{N(\Delta S)} \Delta S \cdot f_i$ (1) $f_i \in [0, 1]$



Tatsächlicher Farbverbrauch, akkurat bestimmt im Limes unendlich vieler, infinitesimal kleiner Kacheln:

$C = \lim_{\delta S \rightarrow 0} \delta S \sum_{i=1}^{N(\delta S)} f_i \equiv \int_S f(x,y) dS$ (2)

(2-dimensionale) Integrationsvariable
 Integrationsbereich
 Funktion einer 2-dimensionalen, kontinuierlichen Variablen,
 $i \rightarrow (x,y), f_i \rightarrow f(x,y)$

Allgemeine Faustregel: Integral = Grenzwert einer Summe (3)

'Riemann-Summe' = $\lim_{\epsilon \rightarrow 0} \epsilon \sum_{i=1}^{N(\epsilon)} X_i$

"Mutter aller Integrale"

Diskretisierungsparameter: ϵ

Diskretisierungsindex: $i = 1, \dots, N(\epsilon) \propto \frac{1}{\epsilon}$

Größe, über die summiert wird: X_i

Beispiel: Fläche unter einer Kurve

|C2c

$f: \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}, y \mapsto f(y)$

Integrationsbereich: $S = [0, x]$

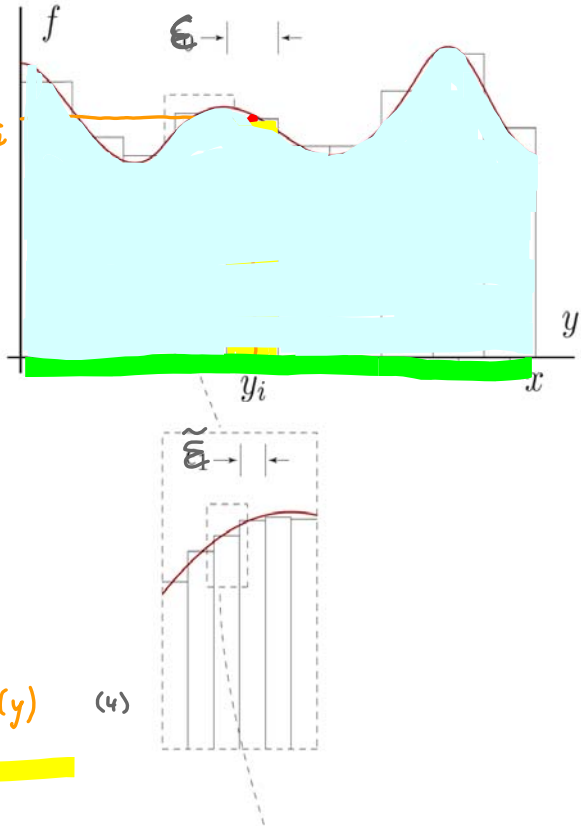
Diskretisierungsparameter = Kachelbreite: ε

Diskretisierungsindex: $i = 1, \dots, N(\varepsilon) = \frac{x}{\varepsilon}$ (1)

Fläche v. Kachel i: $\varepsilon \cdot f_i$ (2)

Schätzung d. Gesamtfläche: $F = \varepsilon \sum_{i=1}^{N(\varepsilon)} f_i$ (3)

Tatsächliche Fläche: $F(x) = \lim_{\varepsilon \rightarrow 0} \varepsilon \sum_{i=1}^{x/\varepsilon} f_i \equiv \int_0^x dy f(y)$ (4)



Definition: 'Integral d. Funktion f'

Integration als 'Umkehroperation' des Differenzierens

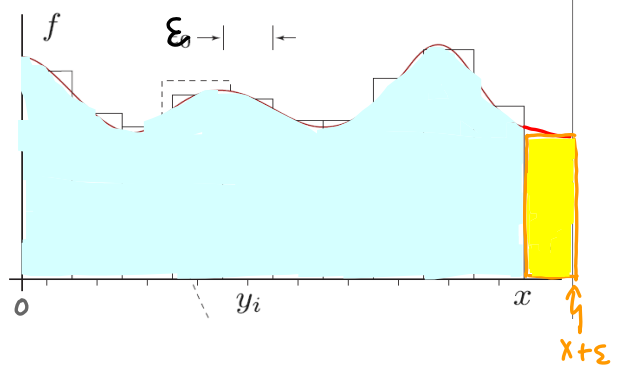
|C2d

Wie ändert sich $F(x)$ als Funktion von x ?
(halte ε fest, füge eine Kachel hinzu)

$F(x+\varepsilon) \approx \varepsilon \sum_{i=1}^{x/\varepsilon + 1} f_i$ (1)

$= \varepsilon \sum_{i=1}^{x/\varepsilon} f_i + \varepsilon f_{i=x/\varepsilon + 1}$ (2)

$\approx F(x) + \varepsilon f(x)$ (3)



Aufgelöst nach f: $f(x) \stackrel{(3)}{=} \frac{F(x+\varepsilon) - F(x)}{\varepsilon} \stackrel{(1a.1)}{\approx} \frac{dF(x)}{dx}$



(4)

Im Limes $\varepsilon \rightarrow 0$ erhalten wir den 'Hauptsatz der Differential- und Integralrechnung':

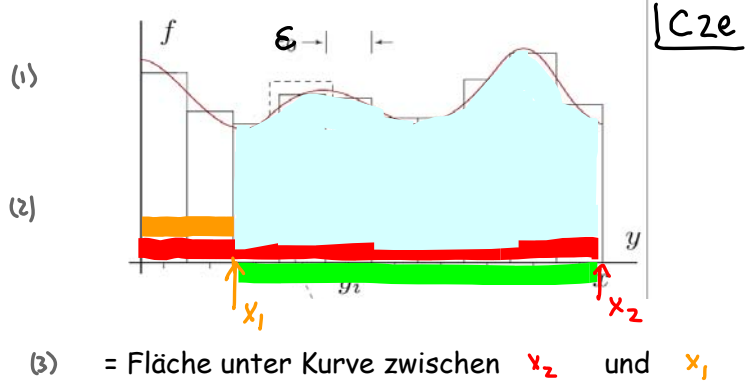
$F(x) = \int_0^x dy f(y) \implies \frac{dF(x)}{dx} = f(x)$ (5)

'Bestimmtes Integral':

$$F(x_2) - F(x_1)$$

$$(d.z.) = \varepsilon \sum_{i=1}^{x_2/\varepsilon} f_i - \varepsilon \sum_{i=1}^{x_1/\varepsilon} f_i$$

$$= \varepsilon \sum_{i=x_1/\varepsilon+1}^{x_2/\varepsilon} f_i \equiv \int_{x_1}^{x_2} dy f(y)$$



Standardnotation:

$$\int_a^b dy f(y) = F(b) - F(a) \equiv F(y) \Big|_a^b \quad (4)$$

Falls $\frac{dF(x)}{dx} = f(x)$, ist $F: x \mapsto F(x)$ eine 'Stammfunktion' von $f: x \mapsto f(x)$ (5)

Stammfunktion ist nicht eindeutig: $F + c : x \mapsto F(x) + c$ ist auch eine Stammfunktion. (6)

beliebige Konstante

'Unbestimmtes Integral': $\int dy f(y) \equiv F(y) + c$ (7)

C2.3 Variablen-Substitution

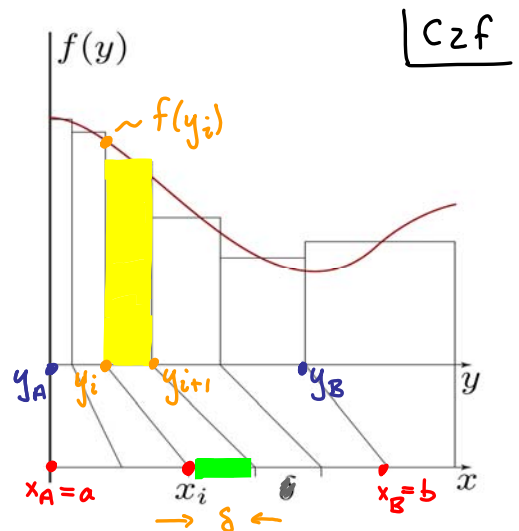
Kacheln müssen nicht alle gleich groß sein!

$$f: [y_A, y_B] \rightarrow \mathbb{R}, y \mapsto f(y) \quad (1)$$

$\{y_i\}$ seien Grenzpunkte v. 'ungleichbreiten' Kacheln

Verallgemeinerung der Riemann-Summe:

$$\int_{y_A}^{y_B} dy f(y) = \lim_{N \rightarrow \infty} \sum_{i=0}^{N-1} f(y_i) \underbrace{[y_{i+1} - y_i]}_{\text{Breite v. Kachel } i} \quad (2)$$



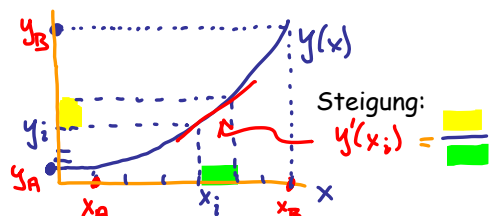
Ziel: Umformung in Riemann-Summe mit gleichbreiten Kacheln:

$$\begin{cases} x_i \equiv \delta \cdot i & (3) \\ \delta \equiv (x_B - x_A) / N & (4) \end{cases}$$

Kachelbreiten seien bestimmt durch eine Funktion, y :

$$x: [x_A, x_B] \rightarrow [y_A, y_B] = [y(a), y(b)]$$

$$x \mapsto y(x) \quad \text{mit} \quad y_i = y(x_i) \quad (5)$$



$y(b) = y_B$
 $y(a) = y_A$

(f.2) $\int_a^b f(y) dy = \lim_{N \rightarrow \infty} \sum_{i=0}^{N-1} f(y_i) [y_{i+1} - y_i]$ (1) | Czg

(f.5) $= \lim_{N \rightarrow \infty} \sum_{i=0}^{N-1} f(y(x_i)) \left[\frac{y(x_{i+1}) - y(x_i)}{\delta} \right] \cdot \delta$ (2)

$\approx \lim_{N \rightarrow \infty} \sum_{i=0}^{N-1} f(y(x_i)) \frac{dy(x_i)}{dx} \cdot \delta$ (3) Mutter aller Ableitungen

$= \int_{a=x_A}^{b=x_B} f(y(x)) \frac{dy(x)}{dx} dx$ (4) entstammt den ungleichen Kachelbreiten in Ausgangsformel (f.2)

'Variablen-Substitution': $\int_a^b \frac{dy(x)}{dx} f(y(x)) dx \stackrel{(4)}{=} \int_{y(a)}^{y(b)} f(y) dy$ (5)

Merkregeln:
 Substitution: $y = y(x)$

Eselsbrücke: "dx · (6)"

'Integrationsmaß': $\frac{dy}{dx} = \frac{dy(x)}{dx} = y'(x) = \frac{dy}{dx}$ (6)

Integrationsgrenzen:
 vor: $x \mapsto y(x)$
 nach: $a \mapsto y(a)$
 $b \mapsto y(b)$ (8)

Beispiel: $I = \int_4^5 \frac{x}{(1+x^2)^2} dx$ (1) | Cz h

Substitution: $y = y(x) = x^2$ (2)

Integrationsmaß: $\frac{dy}{dx} = 2x$ (3)

$\frac{1}{2} dy = dx \cdot x$ (4)

Integrationsgrenzen:
 $4 \mapsto y(4) = 4^2$ (5)
 $5 \mapsto y(5) = 5^2$ (6)

$I = \int_{16}^{25} \frac{1}{2} \frac{dy}{(1+y)^2} = -\frac{1}{2} \frac{1}{(1+y)} \Big|_{16}^{25} = -\frac{1}{2} \left[\frac{1}{26} - \frac{1}{17} \right]$ (3)

C2.4 Partielle Integration:

$$u'(x) \equiv \frac{d}{dx} u(x)$$

Czi

Produktregel: $[u(x)v(x)]' \stackrel{(1.d.z)}{=} u'(x)v(x) + u(x)v'(x)$ (1)

Integrieren: $\int_a^b u(x)v(x) dx \stackrel{(z.e.4)}{=} \int_a^b \underbrace{[u(x)v(x)]'}_{(1)} dx \stackrel{(1)}{=} \int_a^b \underbrace{u'(x)v(x)}_{(2)} dx + \int_a^b \underbrace{u(x)v'(x)}_{(3)} dx$ (2)

Umstellen: $\int_a^b \underbrace{u(x)v'(x)}_{(3)} dx = \underbrace{u(x)v(x)}_{(1)} \Big|_a^b - \int_a^b \underbrace{u'(x)v(x)}_{(2)} dx$ (3)
 "partielle Integration"

Nützlich, falls u' einfacher als u ist.

Beispiel: $\int_0^\pi x \cdot \sin(x) dx = -x \cos x \Big|_0^\pi - \int_0^\pi 1 \cdot (-\cos x) dx$ (4)

$u = x$ $u' = 1$
 $v' = \sin(x)$ $v = -\cos(x)$
 $= -\pi(-1) - 0 + \sin x \Big|_0^\pi = \pi$ (5)
 $= 0$

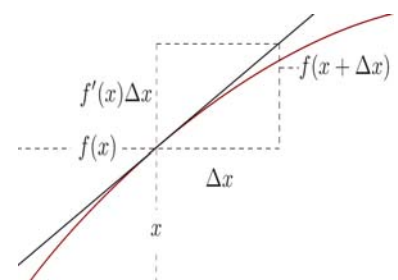
Selber lesen: C2.5 Integrale elementarer Funktionen

Zusammenfassung: C1-C2

ZCI

C1: Ableitung 1-dimensionaler Funktionen

Definition d. Ableitung: $\frac{df(x)}{dx} \equiv f'(x) \equiv \lim_{\Delta x \rightarrow 0} \frac{f(x+\Delta x) - f(x)}{\Delta x}$ (1)



Jede Ableitung stellt eine lokale Näherungen einer Funktion durch eine lineare Funktion dar! $f(x+\Delta x) \approx f(x) + \Delta x \frac{df(x)}{dx}$ (2)

Produktregel: $\frac{d(fg)}{dx} = \frac{d(f(x))}{dx} g(x) + f(x) \frac{d(g(x))}{dx}$ (3)

Kettenregel: $\frac{d(f(g(x)))}{dx} = \frac{df(y)}{dy} \Big|_{y=g(x)} \frac{dg(x)}{dx}$ (4)

Ableitung d. Umkehrfunktion: $\frac{df^{-1}(y)}{dy} = \frac{1}{\frac{df(x)}{dx} \Big|_{x=f^{-1}(y)}}$ (5)

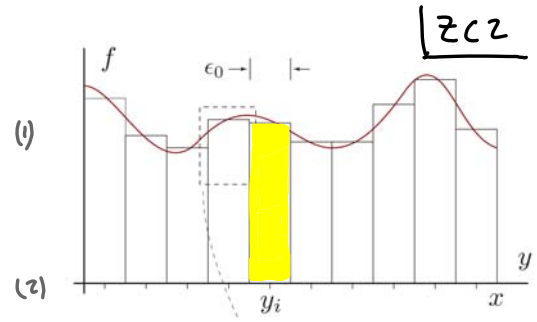
C2 Integrale

$$\text{'Riemann-Summe'} = \lim_{\varepsilon \rightarrow 0} \frac{1}{\varepsilon} \sum_{i=1}^{N(\varepsilon)} \chi_i$$

Fläche

unter Kurve:

$$F(x) = \lim_{\varepsilon \rightarrow 0} \frac{1}{\varepsilon} \sum_{i=1}^{x/\varepsilon} f_i \equiv \int_0^x dy f(y)$$



'Hauptsatz':

$$F(x) = \int_0^x dy f(y) \implies \frac{dF(x)}{dx} = f(x) \quad (3)$$

Bestimmtes
Integral:

$$\int_a^b dy f(y) = F(b) - F(a) \equiv F(y) \Big|_a^b \quad (4)$$

'Variablen-
Substitution':

$$\int_a^b dx \frac{dy(x)}{dx} f(y(x)) = \int_{y(a)}^{y(b)} dy f(y), \quad dy = dx y'(x), \quad \begin{array}{l} x \mapsto y(x) \\ a \mapsto y(a) \\ b \mapsto y(b) \end{array} \quad (5)$$

'Partielle
Integration'

$$\int_a^b dx u(x) v'(x) = u(x) v(x) \Big|_a^b - \int_a^b dx u'(x) v(x) \quad (6)$$