

Ingenieursgrundlagen

$\pi \approx 3.14159$	$e \approx 2.71828$	$\sqrt{2} \approx 1.414$	$\sqrt{3} \approx 1.732$
10^\pm	21 18 15 12 9 6 3 2 1		
+	Zetta Exa peta Tera Giga Mega Kilo Hecto da zepto atto femto f pico nano μ micro mili c centi d deci		

Dezibel: $L_{dB} = 10 \lg \frac{P}{P_0} dB = 10 \lg \frac{A^2}{A_0^2} dB = 20 \lg \frac{A}{A_0} dB$
 $dB = 10 \lg \frac{x}{x_0} \quad | -20 -10 0 1 3 6 10 20$

Leistung P $| \frac{1}{100} \frac{1}{10} 1 1.26 2 4 10 100$
Amplitude A $| \frac{1}{10} 0.316 1 1.22 1.4 2 3.16 10$

Binome, Trinome
 $(a \pm b)^2 = a^2 \pm 2ab + b^2$ $a^2 - b^2 = (a - b)(a + b)$
 $(a \pm b)^3 = a^3 \pm 3a^2b + 3ab^2 \pm b^3$
 $(a + b + c)^2 = a^2 + b^2 + c^2 + 2ab + 2ac + 2bc$

Folgen und Reihen
 $\sum_k^n k = \frac{n(n+1)}{2}$ Arithmetische Summenformel
 $\sum_{k=0}^n k^q = \frac{1-q^{n+1}}{1-q}$ Geometrische Summenformel
 $\sum_{n=0}^{\infty} \frac{z^n}{n!} = e^z$ Exponentialreihe
Taylorpolynom: $T(x) = \sum_{i=0}^m \frac{f^{(i)}(x_0)}{i!} (x - x_0)^i$
(Reihe für $m \rightarrow \infty$)

Mittelwerte (\sum von i bis N) (Median: Mitte einer geordneten Liste)
 $\bar{x}_{ar} = \frac{1}{N} \sum x_i \geq \bar{x}_{geo} = \sqrt[N]{\prod x_i} \geq \bar{x}_{hm} = \frac{N}{\sum \frac{1}{x_i}}$
Arithmetisches Geometrisches Mittel Harmonisches Mittel

Ungleichungen:
 $|x| - |y| \leq |x \pm y| \leq |x| + |y|$ Bernoulli-Ungleichung: $(1 + x)^n \geq 1 + nx$
Dreiecksungleichung $|\underline{x}| \cdot |\underline{y}| \leq \|\underline{x}\| \cdot \|\underline{y}\|$ Cauchy-Schwarz-Ungleichung

Mengen: De Morgan: $A \cap B = \overline{A \cup B}$ $A \cup B = \overline{A \cap B}$

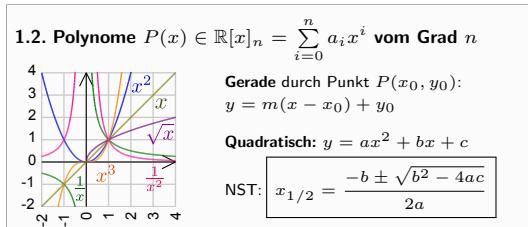
Komplexe Zahlen $a + bi = z \in \mathbb{C} = \mathbb{R}^2$
 $z = a + bi = r \cdot e^{i\varphi}$ Karthesisch $i = \sqrt{-1}$ Imaginäre Einheit
 $i^{2n} = -1^n \quad i^{2n+1} = -i^n \quad i^{-1} = -i$
Konjugiert: $\bar{z} = a - bi$ $e^{i\varphi} = e^{-i\varphi}$
 $z\bar{z} = |z|^2 = a^2 + b^2$
Inverse $z^{-1} = \frac{\bar{z}}{z\bar{z}} = \frac{\bar{z}}{a^2 + b^2}$

1. Abbildungen $f: \mathbb{D}^n \rightarrow \mathbb{W}^m$, $x \mapsto f(x)$

Bild $f(D) := \{f(x) \mid x \in D\}$ Kern $\ker f := \{\underline{x} \mid f(\underline{x}) = \underline{0}\}$
Komposition $f \circ g := f(g(x))$ Fixpunkt $a := f(a)$

Injektiv $f(x_1) = f(x_2) \Rightarrow x_1 = x_2$ } beides: Bijektiv
Surjektiv $\forall y \in \mathbb{W} \exists x \in \mathbb{D}: f(x) = y$
 $f'(x_0) = 0 \quad \begin{cases} f''(x_0) < 0 \rightarrow \text{Maximum (lokal)} \\ f''(x_0) > 0 \rightarrow \text{Minimum (lokal)} \end{cases}$
 $f''(x_0) = 0$ und $f'''(x_0) \neq 0 \rightarrow x_0$ Wendepunkt
 $f'(x) (\geqslant)/(\leqslant) 0 \rightarrow f$ (streng) Monoton steigend/fallend. $x \in [a, b]$

1.1. Asymptoten und Grenzwerte von f
Horizontal: $c_{\pm} = \lim_{x \rightarrow \pm\infty} f(x)$ Vertical: \exists Nullst. a des Nenners
Regel von L'Hospital: $\lim_{x \rightarrow a} \frac{f(x)}{g(x)} \rightarrow \left[\frac{0}{0} \right] / \left[\frac{\infty}{\infty} \right] = \lim_{x \rightarrow a} \frac{f'(x)}{g'(x)}$
 $\lim_{x \rightarrow \infty} \frac{1}{x^n} = 0$ $\lim_{n \rightarrow \infty} \sqrt[n]{n} = 1$ $\lim_{n \rightarrow \infty} \frac{n^n}{n!} = \infty$
 $\lim_{x \rightarrow \infty} x \cdot e^{-x} = 0$ $\lim_{x \rightarrow 0} \frac{\sin(x)}{x} = 1$ $\lim_{x \rightarrow 0} \frac{x}{\sin(x)} = 1$



1.3. Partialbruchzerlegung $\frac{Z(x)}{N(x)} \stackrel{!}{=} P(x) + \sum_{i=1}^n \frac{A_i}{(x-x_i)^{r_i}}$
 $N(x)$ hat n verschiedene Nullstellen, die jeweils r_i -fach vorkommen.

- Ansatz: $N^*(x) = \sum_{i=1}^n \sum_{k=1}^{r_i} \frac{A_{ik}}{(x-x_i)^k}$
- Koeffizientenvergleich: löse $Z(x) = N^*(x) \cdot N(x)$ nach A_{ik}

1.4. Exp. und Log. $e^x := \lim_{n \rightarrow \infty} \left(1 + \frac{x}{n}\right)^n$ $e \approx 2,71828$
 $a^x = e^{x \ln a}$ $\log_a x = \frac{\ln x}{\ln a}$ $\ln x \leq x - 1$
 $\ln(x^a) = a \ln(x)$ $\ln\left(\frac{x}{a}\right) = \ln x - \ln a$ $\log(1) = 0$

1.5. Kurven $\gamma: [a, b] \rightarrow \mathbb{R}^n$, $t \mapsto \gamma(t)$
Bogenlänge: $L(\gamma) = \int_a^b \left\| \dot{\gamma}(t) \right\| dt$ Krümmung: $\kappa(t) = \left\| \frac{d^2\gamma}{ds^2} \right\| = \frac{\|\dot{T}(t)\|}{s'(t)}$
 $s: [a, b] \rightarrow [0, L(\gamma)]$, $t \mapsto s(t)$ (nach Bogenlänge parametr.)

C^n -Kurve: n-mal stetig diffbar, C^0 -Kurve: geschlossene Kurve
regulär, falls $\forall t \in [a, b]: \dot{\gamma}(t) \neq 0$ (Keine Knick), sonst singulär

1.6. Skalarfelder $\varphi: \mathbb{D} \subseteq \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}$
Richtungsableitung: $\partial_v f(\underline{x}) = \nabla f(\underline{x})^\top \cdot \underline{v}$ mit $\|\underline{v}\| = 1$

2. Trigonometrie $e^{\alpha+i\beta} = e^\alpha (\cos(\beta) + i \sin(\beta))$

2.1. Sinus, Cosinus $\sin^2 x + \cos^2 x = 1$
 $\sin(-x) = -\sin(x) \quad \cos(-x) = \cos(x)$

x	0	$\pi/6$	$\pi/4$	$\pi/3$	$\frac{1}{2}\pi$	π	$\frac{1}{2}\pi$	2π
φ	0°	30°	45°	60°	90°	180°	270°	360°
sin	0	$\frac{1}{2}$	$\frac{1}{\sqrt{2}}$	$\frac{\sqrt{3}}{2}$	1	0	-1	0
cos	1	$\frac{\sqrt{3}}{2}$	$\frac{1}{\sqrt{2}}$	$\frac{1}{2}$	0	-1	0	1
tan	0	$\frac{\sqrt{3}}{3}$	1	$\sqrt{3}$	$\pm\infty$	0	$\mp\infty$	0

Additionstheoreme
 $\cos\left(x - \frac{\pi}{2}\right) = \sin x$ $\int x \cos(x) dx = \cos(x) + x \sin(x)$
 $\sin\left(x + \frac{\pi}{2}\right) = \cos x$ $\int x \sin(x) dx = \sin(x) - x \cos(x)$
 $\sin 2x = 2 \sin x \cos x$ $\int \sin^2(x) dx = \frac{1}{2}(x - \sin(x) \cos(x))$
 $\cos 2x = 2 \cos^2 x - 1$ $\int \cos^2(x) dx = \frac{1}{2}(x + \sin(x) \cos(x))$
 $\sin(x) = \tan(x) \cos(x)$ $\int \cos(x) \sin(x) dx = -\frac{1}{2} \cos^2(x)$
 $\sin(x \pm y) = \sin x \cos y \pm \sin y \cos x$ $\sin x = \frac{1}{2}(e^{ix} - e^{-ix})$
 $\cos(x \pm y) = \cos x \cos y \mp \sin x \sin y$ $\cos x = \frac{1}{2}(e^{ix} + e^{-ix})$

2.2. Sinus/Cosinus Hyperbolischer \sinh , \cosh
 $\sinh x = \frac{1}{2}(e^x - e^{-x}) = -i \sin(ix)$ $\cosh x + \sinh x = e^x$
 $\cosh x = \frac{1}{2}(e^x + e^{-x}) = \cos(ix)$ $\cosh^2 x - \sinh^2 x = 1$

Kardinalsinus $\operatorname{sinc}(x) = \frac{\sin(x)}{\pi x}$ genormt: $\operatorname{sinc}(x) = \frac{\sin(\pi x)}{\pi x}$

3. Lineare Algebra

3.1. Vektorräume $(V, +, \cdot)$ über Körper $(\mathbb{K}, +, \cdot)$, $\underline{v} \in \mathbb{K}^n$

Linear Unabhängig: Vektoren heißen linear unabhängig, wenn aus: $\alpha_1 \underline{v}_1 + \alpha_2 \underline{v}_2 + \dots + \alpha_n \underline{v}_n = \underline{0}$ folgt, dass alle $\alpha_i = 0$

Skalarprodukt $\langle \underline{v}_1, \underline{v}_2, \dots, \underline{v}_n \rangle$: n Vektoren, linear unabhängig, erzeugen V

Betrag (Norm): $\|\underline{v}\| = \sqrt{\langle \underline{v}, \underline{v} \rangle} = \sqrt{v_1^2 + v_2^2 + \dots + v_n^2}$

Skalarprodukt: $\langle \underline{v}, \underline{w} \rangle = \underline{v}^\top \cdot \underline{w} = \sum v_i w_i = \|\underline{v}\| \|\underline{w}\| \cos(\angle \underline{v}, \underline{w})$

$\langle \underline{v}, \underline{w} \rangle_A = \underline{v}^\top A \underline{w}$ (quadr., symm., pos. definite Matrix A)

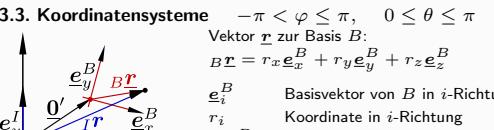
Kreuzprodukt (falls $\mathbb{K}^n = \mathbb{R}^3$): $\underline{v} \times \underline{w} = \begin{pmatrix} v_2 w_3 - v_3 w_2 \\ v_3 w_1 - v_1 w_3 \\ v_1 w_2 - v_2 w_1 \end{pmatrix}$

$\underline{a} \times \underline{b} \perp \underline{a}$, $\underline{a} \times \underline{b} = \underline{b} \times \underline{a} = 0 \Leftrightarrow \underline{a}$, \underline{b} linear abhängig.

$\|\underline{a} \times \underline{b}\| = \|\underline{a}\| \cdot \|\underline{b}\| \cdot \sin(\angle \underline{a}, \underline{b}) \hat{=} \text{Fläche des Parallelogramms}$

Graßmann-Identität: $\underline{a} \times (\underline{b} \times \underline{c}) \hat{=} \underline{b} \cdot (\underline{a} \cdot \underline{c}) - \underline{c} \cdot (\underline{a} \cdot \underline{b})$

Spatprodukt: $\langle \underline{a}, \underline{b}, \underline{c} \rangle := \langle \underline{a} \times \underline{b}, \underline{c} \rangle = \det(\underline{a}, \underline{b}, \underline{c}) \hat{=} \text{Spatvolumen } [\underline{a}, \underline{b}, \underline{c}] > 0 \Rightarrow \text{Rechtssystem } [\underline{a}, \underline{b}, \underline{c}] = 0 \Rightarrow \text{Vekt. lin. abhängig}$



Um einen kartesischen Vektor mit anderen Koordinaten darzustellen:

Zylinderkoordinaten:

$$\begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} r \cdot \cos(\varphi) \\ r \cdot \sin(\varphi) \\ z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} r \cdot \cos(\varphi) \sin(\theta) \\ r \cdot \sin(\varphi) \sin(\theta) \\ z \end{pmatrix}$$

Basisträfo A \rightarrow B: Spalten von $B \underline{T}_A$ entsprechen Basisvekt. von A in B dargestellt: $B \underline{v} = B \underline{T}_A \cdot A \underline{v}$

3.4. Ableitungsregeln ($\forall \lambda, \mu \in \mathbb{R}$)

Linearität: $(\lambda f + \mu g)'(x) = \lambda f'(x) + \mu g'(x)$
Produkt: $(f \cdot g)'(x) = f'(x)g(x) + f(x)g'(x)$
Quotient: $\left(\frac{f}{g}\right)'(x) = \frac{g(x)f'(x) - f(x)g'(x)}{g(x)^2} \quad \left(\frac{NAZ-ZAN}{N^2}\right)$
Kettenregel: $(f(g(x)))' = f'(g(x))g'(x)$

3.5. Integrale $\int e^x dx = e^x = (e^x)'$

Partielle Integration: $\int u w' = uw - \int u' w$
Substitution: $\int f(g(x))g'(x) dx = \int f(t) dt$

$F(x) - C$	$f(x)$	$f'(x)$
$\frac{1}{q+1} x^{q+1}$	x^q	qx^{q-1}
$\frac{2\sqrt{ax^3}}{3}$	\sqrt{ax}	$\frac{a}{2\sqrt{ax}}$
$x \ln(ax) - x$	$\ln(ax)$	$\frac{1}{x} \ln(a)$
$\frac{1}{a^2} e^{ax}(ax - 1)$	$x \cdot e^{ax}$	$e^{ax} (ax + 1)$
$\frac{a}{\ln(a)} - \cos(x)$	$\sin(x)$	$\cos(x)$
$\cosh(x)$	$\sinh(x)$	$\cosh(x)$
$-\ln \cos(x) $	$\tan(x)$	$\frac{1}{\cos^2(x)}$

$$\int e^{at} \sin(bt) dt = e^{at} \frac{\sin(bt) + b \cos(bt)}{a^2 + b^2}$$

$$\int \frac{dt}{\sqrt{at+b^2}} = \frac{2\sqrt{at+b^2}}{a} \quad \int t^2 e^{at} dt = \frac{(ta-1)^2 + 1}{a^3} e^{at}$$

$$\int t e^{at} dt = \frac{at-1}{a^2} e^{at} \quad \int x e^{ax^2} dx = \frac{1}{2a} e^{ax^2}$$

3.5.1 Volumen und Oberfläche von Rotationskörpern um x-Achse
 $V = \pi \int_a^b f(x)^2 dx$ $O = 2\pi \int_a^b f(x) \sqrt{1 + f'(x)^2} dx$

3.6. Differentialoperatoren

Gradient $\operatorname{grad} f$	Rotation $\operatorname{rot} \underline{f}$
$\nabla f = \begin{pmatrix} \partial_1 f \\ \vdots \\ \partial_n f \end{pmatrix}$	$\nabla \times \underline{f} = \begin{pmatrix} \partial_y f_3 - \partial_z f_2 \\ \partial_x f_1 - \partial_y f_3 \\ \partial_x f_2 - \partial_y f_1 \end{pmatrix}$
Divergenz $\operatorname{div} \underline{f}$	Laplace $\Delta f = \operatorname{Sp} \underline{H}(\underline{f})$
$\nabla^\top \cdot \underline{f} = \sum_{i=0}^n \frac{\partial f_i}{\partial x_i}$	$\nabla^2 f = \sum_{i=0}^n \frac{\partial^2 f}{\partial x_i^2}$
$\int\int_V \operatorname{div} \underline{v} dV = \int\int_V \underline{v} \cdot dA$ Integralsatz Gauß	$\int\int_A \operatorname{rot} \underline{v} dA = \int\int_A \underline{v} d\underline{s}$ Integralsatz Stokes
Jacobimatr. $J_f(\underline{x}) = \begin{bmatrix} \partial_1 f_1 & \dots & \partial_n f_1 \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ \partial_1 f_m & \dots & \partial_n f_m \end{bmatrix}$	Hessematriz $H_f(\underline{x}) = \begin{bmatrix} \partial_{11} f & \dots & \partial_{1n} f \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ \partial_{n1} f & \dots & \partial_{nn} f \end{bmatrix}$
sym $\Leftrightarrow f \in C^2$	$\operatorname{sym} \Leftrightarrow \underline{f} \in C^2$

