

8 Steckbriefaufgaben und Lineare Gleichungssysteme

8.1 Synthese aus gegebenen Punkten

Gerade ist eine Gerade, die durch die Punkte A(1|3) und B(-1|-5) verläuft
 gerade: $f(x) = m \cdot x + b$
 gegeben:
 $A(1|3) \rightarrow 3 = 1 \cdot m + b \Rightarrow m + b = 3$
 $B(-1|-5) \rightarrow -5 = -1 \cdot m + b \Rightarrow -m + b = -5$
 $\Rightarrow \begin{cases} m + b = 3 \\ -m + b = -5 \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} m + b = 3 \\ m + b = 5 \end{cases}$

Gerade ist eine Parabel, die durch die Punkte A(1|6), B(2|11) und C(-2|3) verläuft
 gerade: $f(x) = a \cdot x^2 + b \cdot x + c$
 Merksatz: ... Parameter sind gesucht, dann benötigt man auch ... Bedingungen/Informations gegeben.

Übung: Bestimme die Funktionsformeln zweier geraden Funktionen f und g , die durch die Punkte $A(1|1)$, $B(-2|1)$, $C(-1|1)$ und $D(0|0)$ verlaufen.
 gerade: $f(x)$

8.2 Lineare Gleichungssysteme

8.2.1 Gauß-Verfahren

$\begin{pmatrix} -2x + 4y = 4 \\ 4x + y = -2 \end{pmatrix}$
 Ziel: Zeile x und y so finden, wie man leicht lösen kann.
 Multipl. mit 2 und 4 so, dass $4x$ auftritt.
 • eine Zeile mit einer 0 so aufstellen.
 • zwei Zeilen mit einem 0 so aufstellen.
 • Zeilen (Spalten) vertauschen.



Übung: Löse das lineare Gleichungssystem.
 $\begin{pmatrix} -2x + 4y = 4 \\ 4x + y = -2 \end{pmatrix}$
 Lösung aufgeschrieben als ein separater Vektor (Lösungsvektor):
 $\vec{v} = \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \end{pmatrix}$

Übungen:
 a) $\begin{pmatrix} -2x + 4y = 4 \\ 4x + y = -2 \end{pmatrix}$
 b) $\begin{pmatrix} x + y = 2 \\ x - y = 2 \end{pmatrix}$
 c) $\begin{pmatrix} x + y = 2 \\ x + y = 2 \end{pmatrix}$

Mathe:
 I+II
 I+III
 II+III
 alle
 $x + 2 - 2 \cdot 3 = -3$
 $x + 2 - 6 = -3$
 $x - 4 = -3$
 $x = 1$
 Lösungsvektor: $\begin{pmatrix} 1 \\ 2 \end{pmatrix}$

Übung: Löse das lineare Gleichungssystem.
 $\begin{pmatrix} x + y - z = 7 \\ x - y + z = 5 \\ x + y + z = 6 \end{pmatrix}$
 Lösungsvektor: $\begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}$

WolframAlpha
 solve x+y-z=7, x-y+z=5, x+y+z=6
 Lösungsvektor: $\begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}$

Übung: Löse das lineare Gleichungssystem.
 $\begin{pmatrix} x + y - z = 7 \\ x - y + z = 5 \\ x + y + z = 6 \end{pmatrix}$
 Lösungsvektor: $\begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}$

WolframAlpha
 solve x+y-z=7, x-y+z=5, x+y+z=6
 Lösungsvektor: $\begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}$

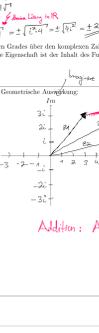
Übung: Löse das lineare Gleichungssystem.
 $\begin{pmatrix} x + y - z = 7 \\ x - y + z = 5 \\ x + y + z = 6 \end{pmatrix}$
 Lösungsvektor: $\begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}$

WolframAlpha
 solve x+y-z=7, x-y+z=5, x+y+z=6
 Lösungsvektor: $\begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}$

11 Komplexe Zahlen

11.1 Kartesische Darstellung

Die komplexe Ebene ist eine Erweiterung der reellen Zahlen. Definiert man die Zahl i mit $i^2 = -1$, so kann man komplexe Zahlen darstellen.
 Die komplexe Ebene ist eine Ebene über den komplexen Zahlen.
 Die komplexe Ebene ist eine Ebene über den komplexen Zahlen.
 Die komplexe Ebene ist eine Ebene über den komplexen Zahlen.



12 Vektorrechnung

12.1 Grundlagen

Ein Vektor ist eine **gerichtete Größe**. Vektoren können durch Pfeile dargestellt werden. Ist ein Punkt P im Koordinatensystem, lässt sich ein separater Ortsvektor \vec{OP} zeichnen, der im Ursprung beginnt und in P endet. Die Koordinaten des Ortsvektors stimmen mit denen von P überein.
 Beispiel: $A(2|3)$ und $B(1|1)$

Definition 1.1: Addition von Vektoren
 Die Addition zweier Vektoren: Vergleichbare Kraftgleichungen in der Physik! Eine Kraft ist eine gerichtete Größe und lässt sich mit zwei Vektoren darstellen.
 $\vec{a} + \vec{b} = \begin{pmatrix} 2 \\ 3 \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 3 \\ 4 \end{pmatrix}$

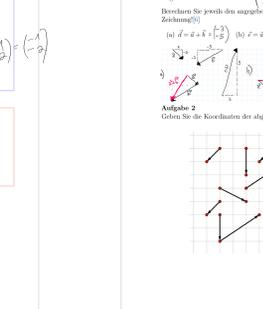
11.2 Trigonometrische Darstellung

Ein Zeiger lässt sich nach **Einheitskreis** über dessen Länge r und dem Winkel φ , den dieser mit der x -Achse einschließt, beschreiben. Dies wird die **komplexe Polardarstellung** (r, φ) genannt.
 $z = r \cdot e^{i\varphi}$



12.2 Übungen

Definition 1.2: Multiplikation mit einem Skalar (reeller Zahl)
 Besitzt eine Veränderung der Länge bzw. der Orientierung, wenn man mit einer reellen Zahl multipliziert.
 Man erhält den sogenannten **Ortsvektor** durch Multiplikation mit \vec{a} .
 Prinzip: Ortsvektor-Anfangspunkt: $\vec{0}$
 Ende: \vec{a}



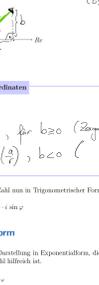
12.2 Übungen

Aufgabe 1
 Gegeben sind die Vektoren $\vec{a} = \begin{pmatrix} 2 \\ 3 \end{pmatrix}$, $\vec{b} = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix}$ und $\vec{c} = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix}$.
 Berechnen Sie jeweils den angegebenen Vektor und veranschaulichen Sie dies jeweils durch ein Zeichensystem!
 (a) $\vec{a} + \vec{b}$ (b) $\vec{a} - \vec{b}$ (c) $\vec{a} - 2 \cdot \vec{c}$ (d) $\vec{a} + 2 \cdot \vec{c} + \vec{b}$



11 Komplexe Zahlen

Definition 2.1: Betrag der Polardarstellung
 Radius: $r = |\vec{a}| = \sqrt{a^2 + b^2}$
 Winkel: $\varphi = \begin{cases} \arcsin(\frac{b}{r}) & \text{für } b \geq 0 \\ \arcsin(\frac{b}{r}) + \pi & \text{für } b < 0 \end{cases}$



11.3 Darstellung in Exponentialform
 Ebenfalls mittels Polardarstellung ergibt sich die Darstellung in Exponentialform, die z.B. bei der Bestimmung von Potenzen einer komplexen Zahl hilfreich ist.
 $z = r \cdot e^{i\varphi}$
 Die nach Leonhard Euler benannte **Euler-Formel** (Herleitung über Taylorreihen möglich) stellt eine Verbindung zwischen dem trigonometrischen Funktionen und den komplexen Exponentialfunktionen mittels komplexer Zahlen dar.
 $e^{i\varphi} = \cos(\varphi) + i \sin(\varphi)$
 Für den Winkel $\varphi = \pi$ ergibt sich aus der Euler-Formel die sogenannte **Euler-Identität**:
 $e^{i\pi} = -1$
 Eine der bekanntesten Formeln in der Mathematik, die eine Zusammenhang zwischen vier der bedeutendsten mathematischen Konstanten herstellt: der Eulerschen Zahl e , der Reineisen Zahl i , dem imaginären Einheitskreis π und der reellen Einheit 1 . Umgeben kommt noch die Null als weitere mathematisch bedeutende Konstante hinzu.
 $e^{i\pi} + 1 = 0$



11.3 Darstellung in Exponentialform
 Ebenfalls mittels Polardarstellung ergibt sich die Darstellung in Exponentialform, die z.B. bei der Bestimmung von Potenzen einer komplexen Zahl hilfreich ist.
 $z = r \cdot e^{i\varphi}$
 Die nach Leonhard Euler benannte **Euler-Formel** (Herleitung über Taylorreihen möglich) stellt eine Verbindung zwischen dem trigonometrischen Funktionen und den komplexen Exponentialfunktionen mittels komplexer Zahlen dar.
 $e^{i\varphi} = \cos(\varphi) + i \sin(\varphi)$
 Für den Winkel $\varphi = \pi$ ergibt sich aus der Euler-Formel die sogenannte **Euler-Identität**:
 $e^{i\pi} = -1$
 Eine der bekanntesten Formeln in der Mathematik, die eine Zusammenhang zwischen vier der bedeutendsten mathematischen Konstanten herstellt: der Eulerschen Zahl e , der Reineisen Zahl i , dem imaginären Einheitskreis π und der reellen Einheit 1 . Umgeben kommt noch die Null als weitere mathematisch bedeutende Konstante hinzu.
 $e^{i\pi} + 1 = 0$

11.3 Darstellung in Exponentialform
 Ebenfalls mittels Polardarstellung ergibt sich die Darstellung in Exponentialform, die z.B. bei der Bestimmung von Potenzen einer komplexen Zahl hilfreich ist.
 $z = r \cdot e^{i\varphi}$
 Die nach Leonhard Euler benannte **Euler-Formel** (Herleitung über Taylorreihen möglich) stellt eine Verbindung zwischen dem trigonometrischen Funktionen und den komplexen Exponentialfunktionen mittels komplexer Zahlen dar.
 $e^{i\varphi} = \cos(\varphi) + i \sin(\varphi)$
 Für den Winkel $\varphi = \pi$ ergibt sich aus der Euler-Formel die sogenannte **Euler-Identität**:
 $e^{i\pi} = -1$
 Eine der bekanntesten Formeln in der Mathematik, die eine Zusammenhang zwischen vier der bedeutendsten mathematischen Konstanten herstellt: der Eulerschen Zahl e , der Reineisen Zahl i , dem imaginären Einheitskreis π und der reellen Einheit 1 . Umgeben kommt noch die Null als weitere mathematisch bedeutende Konstante hinzu.
 $e^{i\pi} + 1 = 0$

11.3 Darstellung in Exponentialform
 Ebenfalls mittels Polardarstellung ergibt sich die Darstellung in Exponentialform, die z.B. bei der Bestimmung von Potenzen einer komplexen Zahl hilfreich ist.
 $z = r \cdot e^{i\varphi}$
 Die nach Leonhard Euler benannte **Euler-Formel** (Herleitung über Taylorreihen möglich) stellt eine Verbindung zwischen dem trigonometrischen Funktionen und den komplexen Exponentialfunktionen mittels komplexer Zahlen dar.
 $e^{i\varphi} = \cos(\varphi) + i \sin(\varphi)$
 Für den Winkel $\varphi = \pi$ ergibt sich aus der Euler-Formel die sogenannte **Euler-Identität**:
 $e^{i\pi} = -1$
 Eine der bekanntesten Formeln in der Mathematik, die eine Zusammenhang zwischen vier der bedeutendsten mathematischen Konstanten herstellt: der Eulerschen Zahl e , der Reineisen Zahl i , dem imaginären Einheitskreis π und der reellen Einheit 1 . Umgeben kommt noch die Null als weitere mathematisch bedeutende Konstante hinzu.
 $e^{i\pi} + 1 = 0$

11.3 Darstellung in Exponentialform
 Ebenfalls mittels Polardarstellung ergibt sich die Darstellung in Exponentialform, die z.B. bei der Bestimmung von Potenzen einer komplexen Zahl hilfreich ist.
 $z = r \cdot e^{i\varphi}$
 Die nach Leonhard Euler benannte **Euler-Formel** (Herleitung über Taylorreihen möglich) stellt eine Verbindung zwischen dem trigonometrischen Funktionen und den komplexen Exponentialfunktionen mittels komplexer Zahlen dar.
 $e^{i\varphi} = \cos(\varphi) + i \sin(\varphi)$
 Für den Winkel $\varphi = \pi$ ergibt sich aus der Euler-Formel die sogenannte **Euler-Identität**:
 $e^{i\pi} = -1$
 Eine der bekanntesten Formeln in der Mathematik, die eine Zusammenhang zwischen vier der bedeutendsten mathematischen Konstanten herstellt: der Eulerschen Zahl e , der Reineisen Zahl i , dem imaginären Einheitskreis π und der reellen Einheit 1 . Umgeben kommt noch die Null als weitere mathematisch bedeutende Konstante hinzu.
 $e^{i\pi} + 1 = 0$