

Funktionen

Mathematischer Brückenkurs

Stefan Weinzierl

Institut für Physik, Universität Mainz

Wintersemester 2020/21

Abschnitt 1

Grundlagen

Definition

Seien D und W Teilmengen von \mathbb{R} . Unter einer reellwertigen Funktion auf D versteht man eine Abbildung

$$\begin{aligned} f &: D \rightarrow W, \\ x &\rightarrow y = f(x). \end{aligned}$$

Man nennt D den **Definitionsbereich** und W den **Wertebereich** der Funktion.

Eine Funktion f ordnet jedem $x \in D$ ein $y \in W$ zu.

Definition

Gibt es zu jedem $y \in W$ genau ein $x \in D$ mit $y = f(x)$, so ist die Funktion f umkehrbar. In diesem Fall bezeichnet man mit f^{-1} die Umkehrfunktion:

$$\begin{aligned} f^{-1} &: W \rightarrow D, \\ y &\rightarrow x = f^{-1}(y). \end{aligned}$$

Beispiel

Es sei $D = \mathbb{R}_0^+$ und $W = \mathbb{R}_0^+$ sowie

$$f : D \rightarrow W, \\ x \rightarrow x^2.$$

Dann lautet die Umkehrfunktion

$$f^{-1} : W \rightarrow D, \\ y \rightarrow \sqrt{y}.$$

Abschnitt 2

Stetigkeit

Definition

Man sagt eine Funktion hat im Punkte a den Grenzwert c , falls es mindestens eine Folge $(x_n) \in D$ mit $\lim_{n \rightarrow \infty} x_n = a$ gibt. Gilt dann für jede Folge $(x_n) \in D$ mit $\lim_{n \rightarrow \infty} x_n = a$, daß

$$\lim_{n \rightarrow \infty} f(x_n) = c,$$

so bezeichnet man c als den Grenzwert der Funktion $f(x)$ im Punkte a .

In diesem Fall schreibt man

$$\lim_{x \rightarrow a} f(x) = c.$$

Satz

Die obige Bedingung ist äquivalent zu der Forderung, daß es zu jedem $\varepsilon > 0$ ein $\delta > 0$ gibt, so daß

$$|f(x) - c| < \varepsilon, \quad \forall |x - a| < \delta \quad \text{und} \quad x \in D.$$

Bemerkung: Es wird nicht vorausgesetzt, daß $a \in D$ liegt. Die Definition macht auch Sinn, falls D ein offenes Intervall ist und der Grenzwert an den Intervallgrenzen betrachtet wird.

Definition

Sei nun $a \in D$. Man bezeichnet eine Funktion als **stetig** im Punkte a , falls

$$\lim_{x \rightarrow a} f(x) = f(a)$$

gilt.

Definition

Man bezeichnet eine Funktion als in einem Intervall stetig, falls sie in jedem Punkt des Intervalls stetig ist.

Beispiel

Wir betrachten die Heaviside-Funktion, definiert durch

$$\Theta(x) = \begin{cases} 1, & x > 0, \\ 0, & x \leq 0. \end{cases}$$

Für diese Funktion gilt $\Theta(0) = 0$, aber

$$\lim_{x \rightarrow 0^+} \Theta(x) = 1.$$

Die Heaviside-Funktion ist im Punkte 0 nicht stetig.

Beispiel

Beispiele von Funktionen, die auf ganz \mathbb{R} stetig sind, sind Polynomfunktionen, $\exp x$, $\sin x$, $\cos x$, $\sinh x$, $\cosh x$.

Satz

Seien $f, g : D \rightarrow \mathbb{R}$ Funktionen, die in a stetig sind und sei $\lambda \in \mathbb{R}$. Dann sind auch die Funktionen

$$f + g : D \rightarrow \mathbb{R},$$

$$\lambda \cdot f : D \rightarrow \mathbb{R},$$

$$f \cdot g : D \rightarrow \mathbb{R}$$

im Punkte a stetig. Ist ferner $g(a) \neq 0$, so ist auch die Funktion

$$\frac{f}{g} : D' \rightarrow \mathbb{R}$$

in a stetig, wobei $D' = \{x \in D : g(x) \neq 0\}$.

Definition

Eine Funktion $f : D \rightarrow \mathbb{R}$ heißt in D gleichmäßig stetig, falls es zu jedem $\varepsilon > 0$ ein $\delta > 0$ gibt, so daß

$$|f(x) - f(y)| < \varepsilon \quad \forall |x - y| < \delta.$$

- Jede Funktion, die auf D gleichmäßig stetig ist, ist auch in jedem Punkte aus D stetig im herkömmlichen Sinne. Die Umkehrung gilt jedoch nicht.
- Ist eine Funktion in jedem Punkte $x \in D$ stetig im herkömmlichen Sinne, so genügt es für ein vorgegebenes ε für jeden Punkt ein δ_x zu finden. Dieses δ_x darf mit x variieren. Für die gleichmäßige Stetigkeit wird dagegen gefordert, daß δ von x unabhängig ist.

Die Funktion

$$f(x) = \begin{cases} 0 & x \leq 0 \\ \sin(x) & x > 0 \end{cases}$$

ist im Punkte $x = 0$

- (A) stetig
- (B) nicht stetig

Die Funktion

$$f(x) = \begin{cases} e^{-x} & x \leq 0 \\ \cos(x) & x > 0 \end{cases}$$

ist im Punkte $x = 0$

- (A) stetig
- (B) nicht stetig

Die Funktion

$$f(x) = \begin{cases} \frac{1}{2} - e^{-x} & x \leq 0 \\ \frac{1}{2} + e^x & x > 0 \end{cases}$$

ist im Punkte $x = 0$

- (A) stetig
- (B) nicht stetig

Abschnitt 3

Rationale Funktionen

Definition

Seien $p(x)$ und $q(x)$ Polynomfunktionen. Unter einer rationalen Funktion versteht man eine Funktion

$$R(x) = \frac{p(x)}{q(x)}.$$

Der Definitionsbereich einer rationalen Funktion ist gegeben durch $D = \{x \in \mathbb{R}, q(x) \neq 0\}$.

Eine rationale Funktion ist in ihrem Definitionsbereich stetig.

Partialbruchzerlegung

Rationale Funktionen können in **Partialbrüche** zerlegt werden. Ist

$$\begin{aligned}p(x) &= p_n x^n + p_{n-1} x^{n-1} + \dots + p_1 x + p_0, \\q(x) &= q_m x^m + q_{m-1} x^{m-1} + \dots + q_1 x + q_0,\end{aligned}$$

und ist ausserdem die Faktorisierung des Nennerpolynoms bekannt

$$q(x) = c \prod_{j=1}^r (x - x_j)^{\lambda_j},$$

wobei λ_j die Multiziplicität der Nullstelle x_j angibt, so läßt sich die rationale Funktion schreiben als

$$R(x) = \frac{p(x)}{q(x)} = P(x) + \sum_{j=1}^r \sum_{k=1}^{\lambda_j} \frac{a_{jk}}{(x - x_j)^k},$$

wobei $P(x)$ ein Polynom vom Grad $\deg p(x) - \deg q(x)$ ist und $a_{jk} \in \mathbb{R}$.

Partialbruchzerlegung

Berechnung von $P(x)$ und der Konstanten a_{jk} :

$P(x)$ bestimmt sich durch Polynomdivision mit Rest.

Wir betrachten als Beispiel die rationale Funktion

$$\frac{x^4 + 3x^3 - 12x^2 - 3x + 18}{(x - 2)^2(x + 2)}$$

Für das Nennerpolynom haben wir

$$(x - 2)^2(x + 2) = x^3 - 2x^2 - 4x + 8.$$

Polynomdivision mit Rest liefert

$$\begin{array}{r} (x^4 + 3x^3 - 12x^2 - 3x + 18) : (x^3 - 2x^2 - 4x + 8) = x + 5 + \frac{(2x^2 + 9x - 22)}{(x^3 - 2x^2 - 4x + 8)} \\ -(x^4 - 2x^3 - 4x^2 + 8x) \\ \hline 5x^3 - 8x^2 - 11x + 18 \\ -(5x^3 - 10x^2 - 20x + 40) \\ \hline 2x^2 + 9x - 22 \end{array}$$

Somit ist also $P(x) = x + 5$.

Partialbruchzerlegung

Für den Rest verwendet man den Ansatz

$$\frac{2x^2 + 9x - 22}{x^3 - 2x^2 - 4x + 8} = \frac{a_{12}}{(x-2)^2} + \frac{a_{11}}{x-2} + \frac{a_{21}}{x+2}.$$

Man bringt die rechte Seite auf den Hauptnenner

$$\frac{a_{12}}{(x-2)^2} + \frac{a_{11}}{x-2} + \frac{a_{21}}{x+2} = \frac{(a_{11} + a_{21})x^2 + (a_{12} - 4a_{21})x + (2a_{12} - 4a_{11} + 4a_{21})}{x^3 - 2x^2 - 4x + 8}$$

Koeffizientenvergleich liefert ein lineares Gleichungssystem:

$$\begin{aligned} a_{11} + a_{21} &= 2, \\ a_{12} - 4a_{21} &= 9, \\ 2a_{12} - 4a_{11} + 4a_{21} &= -22. \end{aligned}$$

Partialbruchzerlegung

Durch Lösen des linearen Gleichungssystems

$$\begin{aligned}a_{11} + a_{21} &= 2, \\a_{12} - 4a_{21} &= 9, \\2a_{12} - 4a_{11} + 4a_{21} &= -22,\end{aligned}$$

findet man

$$a_{12} = 1, \quad a_{11} = 4, \quad a_{21} = -2.$$

Somit erhalten wir das Ergebnis

$$\frac{x^4 + 3x^3 - 12x^2 - 3x + 18}{(x-2)^2(x+2)} = x + 5 + \frac{1}{(x-2)^2} + \frac{4}{x-2} - \frac{2}{x+2}.$$

Die Koeffizienten der Partialbrüche mit der **höchsten Potenz einer Nullstelle** lassen sich einfacher bestimmen, indem man im Ansatz mit $(x - x_j)^{\lambda_j}$ multipliziert und dann $x = x_j$ setzt.

In unserem Beispiel lassen sich so a_{12} und a_{21} bestimmen:

$$a_{12} = \frac{2x^2 + 9x - 22}{(x-2)^2(x+2)}(x-2)^2 \Big|_{x=2} = \frac{2x^2 + 9x - 22}{x+2} \Big|_{x=2} = \frac{8 + 18 - 22}{4} = 1,$$
$$a_{21} = \frac{2x^2 + 9x - 22}{(x-2)^2(x+2)}(x+2) \Big|_{x=-2} = \frac{2x^2 + 9x - 22}{(x-2)^2} \Big|_{x=-2} = \frac{8 - 18 - 22}{16} = -2.$$

Abschnitt 4

Trigonometrische Funktionen

Trigonometrische Funktionen

Neben den Winkelfunktionen **Sinus** und **Kosinus**

$$\cos x = \frac{1}{2} \left(e^{ix} + e^{-ix} \right), \quad \sin x = \frac{1}{2i} \left(e^{ix} - e^{-ix} \right),$$

gibt es weitere trigonometrische Funktionen:

$$\tan x = \frac{\sin x}{\cos x}, \quad \text{Tangens}$$

$$\cot x = \frac{\cos x}{\sin x}, \quad \text{Kotangens}$$

$$\sec x = \frac{1}{\cos x}, \quad \text{Sekans}$$

$$\csc x = \frac{1}{\sin x}, \quad \text{Kosekans}$$

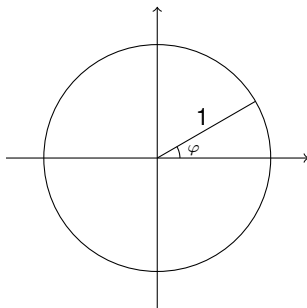
Umkehrfunktionen

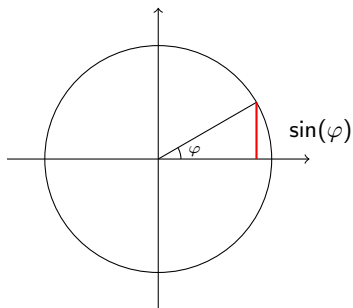
Die Umkehrfunktionen werden mit \arcsin , \arccos , \arctan , etc. bezeichnet:

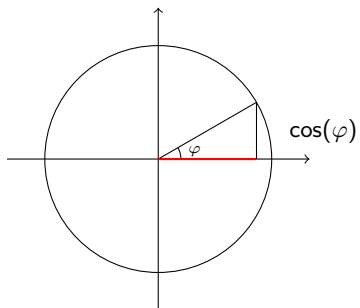
$$\begin{aligned}\arcsin(x) &= \sin^{-1}(x), & \text{Arkussinus} \\ \arccos(x) &= \cos^{-1}(x), & \text{Arkuskosinus} \\ \arctan(x) &= \tan^{-1}(x), & \text{Arkustangens}\end{aligned}$$

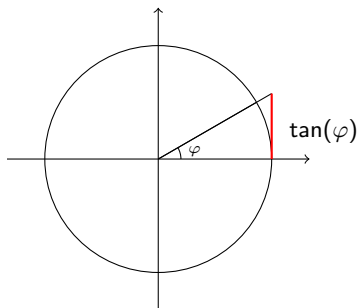
Diese Umkehrfunktionen lassen sich durch den Logarithmus ausdrücken:

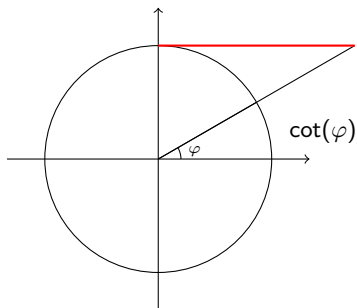
$$\begin{aligned}\arcsin(x) &= \frac{1}{i} \ln \left(ix + \sqrt{1 - x^2} \right), \\ \arccos(x) &= \frac{1}{i} \ln \left(x + i\sqrt{1 - x^2} \right), \\ \arctan(x) &= \frac{1}{2i} \ln \left(\frac{1 + ix}{1 - ix} \right).\end{aligned}$$

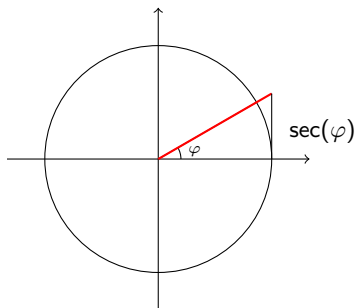


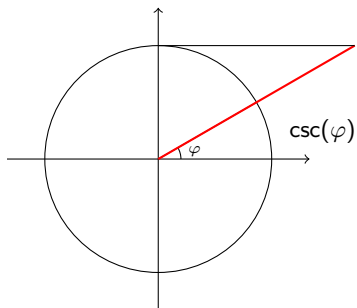












Abschnitt 5

Hyperbolische Funktionen

Hyperbolische Funktionen

Neben den bereits eingeführten hyperbolischen Funktionen

$$\cosh x = \frac{1}{2} (e^x + e^{-x}), \quad \sinh x = \frac{1}{2} (e^x - e^{-x}),$$

definiert man auch

$$\tanh x = \frac{\sinh x}{\cosh x}.$$

Bemerkung: Für \sinh und \cosh gilt

$$\cosh^2 x - \sinh^2 x = 1.$$

Umkehrfunktionen

Die inversen Funktionen werden als Areafunktionen bezeichnet:

$$\operatorname{arsinh}(x) = \sinh^{-1}(x), \quad \text{Areasinus Hyperbolicus}$$

$$\operatorname{arcosh}(x) = \cosh^{-1}(x), \quad \text{Areakosinus Hyperbolicus}$$

$$\operatorname{artanh}(x) = \tanh^{-1}(x), \quad \text{Areatangens Hyperbolicus}$$

Diese Umkehrfunktionen lassen sich ebenfalls durch den Logarithmus ausdrücken:

$$\operatorname{arsinh}(x) = \ln \left(x + \sqrt{x^2 + 1} \right),$$

$$\operatorname{arcosh}(x) = \ln \left(x + \sqrt{x^2 - 1} \right),$$

$$\operatorname{artanh}(x) = \frac{1}{2} \ln \left(\frac{1+x}{1-x} \right).$$

Zusammenhang zwischen trigonometrischen Funktionen und hyperbolischen Funktionen

$$\sin x = \frac{1}{i} \sinh(ix),$$

$$\cos x = \cosh(ix),$$

$$\tan x = \frac{1}{i} \tanh(ix),$$

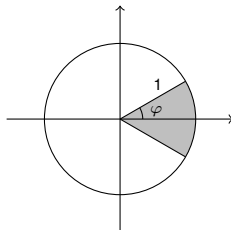
$$\arcsin(x) = \frac{1}{i} \operatorname{arsinh}(ix),$$

$$\arccos(x) = \frac{1}{i} \operatorname{arcosh}(x),$$

$$\arctan(x) = \frac{1}{i} \operatorname{artanh}(ix).$$

Quiz

Die Flächeninhalt der schraffierten Fläche ist



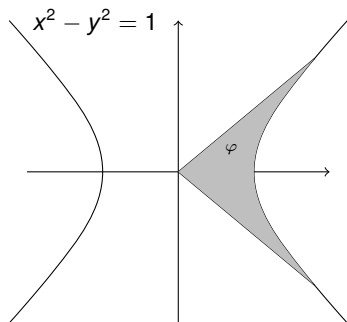
(A) $\frac{1}{6}$

(C) 2φ

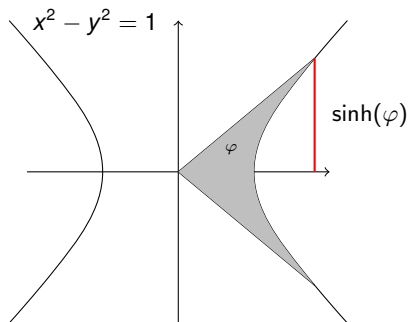
(B) φ

(D) $\sin(\varphi) \cos(\varphi)$

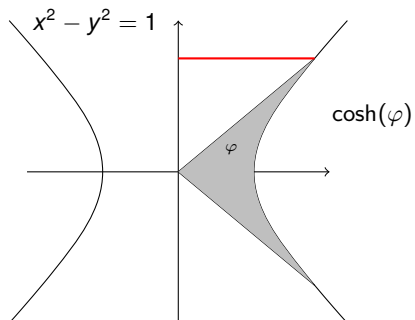
Hyperbolische Geometrie



Hyperbolische Geometrie



Hyperbolische Geometrie



Hyperbolische Geometrie

