
Einführung in die mathematische Behandlung der Naturwissenschaften I
Vo(4), Ue(2)

§1 Vektoren

Vektoren des \mathbb{R}^n (Addition, skalare Multiplikation, Norm)

Skalarprodukt: $\vec{a} \cdot \vec{b} = |\vec{a}| \cdot |\vec{b}| \cdot \cos \varphi$

Cosinussatz: $|\vec{a} - \vec{b}|^2 = |\vec{a}|^2 + |\vec{b}|^2 - 2 \vec{a} \cdot \vec{b}$

Projektion

Arbeitsbegriff: $W = \vec{F} \cdot \vec{s}$

Vektorprodukt: $\vec{a} \times \vec{b}$

Lorentzkraft: $\vec{F} = q \cdot \vec{v} \times \vec{B}$

Parameterdarstellung von Geraden und Ebenen im \mathbb{R}^3

Hesse-Normalform (HNF): $\vec{n} \cdot \vec{x} = d$

Abstand Punkt-Ebene

Abstand von 2 windschiefen Geraden

§2 Lineare Gleichungssysteme

Beispiele

Gauß-Verfahren

Lösbarkeit

§3 Matrizen und Determinanten

Affine Abbildungen

Matrizenrechnung

Determinanten

Inverse von Matrizen

§4 Grenzwerte, unendliche Folgen und Reihen

Binomische Formel: Binomialkoeffizient, Fakultät, Pascal-Dreieck

Folgen reeller Zahlen

Grenzwertbegriff, Konvergenz

Rechenregeln für Grenzwerte (Grenzwertsätze)

Exponentialfunktion anhand stetiger Verzinsung: $e^x = \lim_{n \rightarrow \infty} \left(1 + \frac{x}{n}\right)^n$

radioaktiver Zerfall

Unendliche Reihen

geometrische Reihe

§5 Funktionen

Polynome, rationale Funktionen
Euklids Algorithmus
Partialbruchzerlegung
Kreisfunktionen
Additionstheoreme
Sinus-, Cosinussatz
Bogen- und Gradmass
Grenzwerte von Funktionen

§6 Differentiation (Ableiten von Funktionen)

Motivation aus der Physik: Weg-Zeit-Gesetz $x = x(t)$
mittlere Geschwindigkeit $v_m = \frac{x(t_1) - x(t_0)}{t_1 - t_0}$
momentane Geschwindigkeit $v(t_0) = \lim_{t_1 \rightarrow t_0} v_m$
Geometrische Interpretation: Steigung einer Kurve
Definition der Ableitung
Ableitung elementarer Funktionen: $x \mapsto x^n$, sin, cos
Ableitungsregeln: Summen-, Produkt-, Quotientenregel
Kettenregel, Ableitungen von $x \mapsto e^x$, $x \mapsto \sqrt[x]{x}$
Mittelwertsatz der Differentialrechnung
Regel von l'Hôpital

§7 Taylorformel

Motivation: Berechnung von Funktionswerten
Früher: Tycho de Brahes Sinus-Berechnungen mittels Additionstheoremen
in Rechenstuben mit 10 – 20 „Rechenknechten“ auf 20-30 Stellen genau
Heute: Taylor-Formeln und ähnliches
Satz von Taylor
Taylorpolynom, Restglied
Taylorreihen für sin, cos, exp
Anwendung der Taylorformel auf Optimierung (lokale Extrema)

§8 Umkehrfunktionen

Logarithmus als Umkehrfunktion zur Exponentialfunktion:
Allgemeine Potenzfunktion $x \mapsto a^x$ ($a > 0$) und deren Umkehrfunktion \log_a
Umkehrfunktionen zu sin, cos, tan
Allgemeine binomische Formel: $(1 + x)^\alpha = \sum_{k=0}^{\infty} \binom{\alpha}{k} x^k$ ($\alpha \in \mathbb{R}$, $|x| < 1$)

§9 Integration (Aufleiten von Funktionen)

Geometrische Interpretation: Flächenberechnung
Berechnung von $\int_0^b x^2 dx$ durch Limes der Ober- und Untersummen
Integraldefinition, Stammfunktion
Hauptsatz der Differential- und Integralrechnung
Integrationsregeln
partielle Integration
Substitutionregel
Rotationskörper: Volumen, Oberfläche

§10 Funktionen in zwei unabhängigen Veränderlichen

Beispiele: Zuckerhut von Rio $z = f(x, y) = h - a^2(x^2 + y^2)$

Zustandsgleichung eines idealen Gases $p = \frac{nRT}{V} = f(T, V)$

Partielle Ableitungen, Vertauschbarkeit von Ableitungen

Taylorformel

Richtungsableitungen

Richtung grösster Steigung, Gradient

Lokale Extrema, Hesse-Matrix

Fehlerrechnung bei physikalischen Versuchen

totales Differential

Kettenregel, Implizit definierte Funktionen

§11 gewöhnliche DGLn

DGL 1. Ordnung: Trennung der Variablen

Lineare Systeme, Variation der Konstanten

Ausblick auf partielle Differentialgleichungen

Einführung in die mathematische Behandlung der Naturwissenschaften II

Vo(3), Ue(2)

§12 Gewöhnliche Differentialgleichungen, die (eindimensionale) Wellengleichung

Newtonaxiome zum Aufstellen von Differentialgleichungen
klassische Kräfte: Schwerkraft, Hooke-Gesetz, Reibung
Ableitung der eindimensionalen Wellengleichung (Federpendel)
Gewöhnliche Differentialgleichung 2.Ordnung mit konstanten Koeffizienten
 Ansatz zur homogenen Gleichung
 Ansätze zur inhomogenen Gleichung
Anfangswertprobleme und deren physikalische Deutung

§13 Eigenwertprobleme

Schwingendes 3-atomiges Molekül
Bewegungsgleichungen
Lösungsansatz
Eigenwertproblem
Physikalische Deutung der Eigenwerte und Eigenvektoren

§14 Mehrfachintegrale

Motivation: Volumen krummflächig berandeter Bereiche
Definition: Integral über Rechteckbereiche
Satz von Fubini, Rückführung auf Einfachintegrale
Doppelintegrale bei Nicht-Rechteckbereichen
Substitutionsregel (Transformationsformel)
Polar-, Kugel-, Zylinderkoordinaten
Dreifachintegrale
Masse, Schwerpunkt, Trägheitsmoment eines Körpers
Speziell im Hinblick auf die TM werden behandelt:
1) Massenmittelpunkte, Geom. Mittelpunkte, Schwerpunkte 1-, 2-, 3-dim. Körper
(z.B. geom. M. eines Tetraeders) Masse einer Kurve, Fläche, Körper
2) Reduktion von Kraftsystemen 2- u. 3-dim.!
3) Trägheitsmomente, Flächenträgheitsmomente (Steiner Satz, kompl. Geometrien)

§15 Kurvenintegrale

Arbeitsbegriff
Arbeit als Kurvenintegral
Gravitationsgesetz, Coulomb-Gesetz, Magnetfelder
Parametrisierung von Kurven
Berechnung von Kurvenintegralen
Stammfunktionsproblem und Weg-Unabhängigkeit von Kurvenintegralen
Rotation eines Kraftfeldes, Integrabilitätsbedingungen
Ausblick auf die Sätze von Gauß und Stokes

Literatur zu MBNW

Formelsammlung

- Ihre Abitur-Formelsammlung
- L. Råde, B. Westergren, P. Vachenauer. *Springers mathematische Formeln*. Springer 2000.

Lehrbücher

- J. Hainzl. *Mathematik für Naturwissenschaftler*. Teubner 1974.
- G. Merziger, T. Wirth. *Repetitorium der höheren Mathematik*. Binomi 1999.
- K. Meyberg, P. Vachenauer. *Höhere Mathematik 1+2*. Springer 2001.
- O. Opitz. *Mathematik. Lehrbuch für Ökonomen*. Oldenbourg 2002.
- M. Precht, K. Voit, R. Kraft. *Mathematik für Nichtmathematiker 1+2*. Oldenbourg 1994.
- K. Sydsæter, O. Hammond. *Mathematik für Wirtschaftswissenschaftler*. Pearson 2003.

Lehr- und Arbeitsbücher zu MBNW II

- L. Papula. *Mathematik für Ingenieure und Naturwissenschaftler 1+2*. Vieweg & Sohn 2001.