



SCHOOL-SCOUT.DE

Unterrichtsmaterialien in digitaler und in gedruckter Form

Auszug aus:

Lehrbuch Mathematik - Gymnasiale Oberstufe - Leistungskurs

Das komplette Material finden Sie hier:

School-Scout.de



Inhalt

ANALYSIS

A Funktionen	9
A 1 Der Begriff <i>Funktion</i>	10
A 2 Rationale Funktionen	12
A 2.1 Arten rationaler Funktionen	12
A 2.2 Nullstellen und Symmetrieverhalten	12
A 3 Nichtrationale Funktionen und ihre Nullstellen	20
A 3.1 Exponentialfunktionen	20
A 3.2 Logarithmusfunktionen	21
A 3.3 Nullstellen nicht-rationaler Funktionen	23
A 4 Weitere reelle Funktionen	25
A 5 Verknüpfen, Verkettung und Umkehren von Funktionen	29
A 6 Funktionenscharen	33
B Arbeiten mit Zahlenfolgen und Reihen	37
B 1 Zahlenfolgen	38
B 1.1 Der Begriff <i>Zahlenfolge</i>	38
B 1.2 Eigenschaften von Zahlenfolgen	40
B 1.3 Partialsummen; Partialsummenfolgen	44
B 1.4 Arithmetische und geometrische Zahlenfolgen	45
B 2 Konvergenz von Zahlenfolgen	55
B 2.1 Grenzwert einer Zahlenfolge	55
B 2.2 Grenzwertsätze für Zahlenfolgen	59
B 3 Reihen	62
C Weitere Eigenschaften von Funktionen	65
C 1 Monotonie und Beschränktheit von Funktionen	66
C 2 Grenzwert von Funktionen; Grenzwertsätze	68
C 3 Stetigkeit von Funktionen	76
D Differentialrechnung und ihre Anwendung zur Untersuchung von Funktionseigenschaften ..	81
D 1 Anliegen und Grundbegriffe der Differentialrechnung	82
D 1.1 Der Begriff <i>Ableitung einer Funktion</i>	82
D 1.2 Zusammenhang zwischen Differenzierbarkeit und Stetigkeit	88
D 2 Regeln zur Ableitung von Funktionen	89
D 2.1 Konstantenregel, Faktorregel und Potenzregel	89
D 2.2 Summen-, Produkt- und Quotientenregel	91
D 2.3 Kettenregel	93
D 2.4 Umkehrregel	95
D 3 Ableitungen elementarer Funktionen	97
D 3.1 Ableitung von Potenzfunktionen	97
D 3.2 Ableitung von Exponential- und Logarithmusfunktionen	98
D 3.3 Ableitung trigonometrischer Funktionen	100
D 3.4 Ableitungen höherer Ordnung	103
D 4 Sätze über differenzierbare Funktionen	104
D 5 Anwenden der Differentialrechnung	108
D 5.1 Monotonieverhalten	109
D 5.2 Extrema	112
D 5.3 Krümmungsverhalten und Wendestellen	120

D 5.4	Verhalten im Unendlichen	123
D 5.5	Unstetigkeitsstellen	126
D 5.6	Kurvendiskussionen an Beispielen	128
E	Grundfragen der Integralrechnung	135
E 1	Das unbestimmte Integral	136
E 1.1	Die Begriffe <i>Stammfunktion</i> und <i>unbestimmtes Integral</i>	136
E 1.2	Regeln für das Ermitteln von unbestimmten Integralen	139
E 2	Das bestimmte Integral	143
E 2.1	Flächeninhalt unter der Normalparabel	143
E 2.2	Der Begriff <i>bestimmtes Integral</i>	148
E 2.3	Begriffserweiterung und Eigenschaften bestimmter Integrale	154
E 2.4	Mittelwertsatz der Integralrechnung	155
E 3	Beziehung zwischen bestimmtem und unbestimmtem Integral	157
E 3.1	Das bestimmte Integral als Funktion der oberen Integrationsgrenze	157
E 3.2	Hauptsatz der Differential- und Integralrechnung	158
E 4	Berechnen bestimmter Integrale; Bestimmung von Flächeninhalten	159
E 4.1	Berechnen bestimmter Integrale	159
E 4.2	Ermitteln von Flächeninhalten	161
E 5	Weitere Integrationsmethoden	167
E 5.1	Integration durch lineare Substitution	168
E 5.2	Integration durch nichtlineare Substitution	169
E 5.3	Partielle Integration	170
E 5.4	Integration durch Partialbruchzerlegung	171
E 6	Integration weiterer Funktionen; uneigentliche Integrale	172
E 6.1	Integration trigonometrischer Funktionen	172
E 6.2	Integration von Exponential- und Logarithmusfunktionen	173
E 6.3	Uneigentliche Integrale	174
E 6.4	Beispiele für nicht elementar integrierbare Funktionen	176
F	Weitere Anwendungen von Begriffen, Sätzen und Verfahren der Analysis beim Lösen inner- und außermathematischer Probleme	177
F 1	Schreiben von Prozessen und Zusammenhängen durch Funktionen	178
F 1.1	Approximation durch Polynomfunktionen	178
F 1.2	Die TAYLORSche Formel für ganzrationale Funktionen	182
F 1.3	Der Satz von TAYLOR	185
F 1.4	TAYLORentwicklung einiger nichtrationaler Funktionen	188
F 1.5	Das Verfahren der linearen Regression	191
F 2	Fragen der Näherungsrechnung	195
F 3	Extremwertprobleme	200
F 4	Weitere Anwendungen der Integralrechnung	203
F 4.1	Volumen und Mantelfläche von Rotationskörpern; Bogenlänge von Kurven	203
F 4.2	Physikalische Probleme	209
F 5	Differentialgleichungen	213
F 5.1	Der Begriff <i>Differentialgleichung</i>	213
F 5.2	Arten von Differentialgleichungen	214
F 5.3	Zum Lösungsverhalten von Differentialgleichungen	215
F 5.4	Geometrische Veranschaulichung von Differentialgleichungen 1. Ordnung	217
F 5.5	Lösungsverfahren für Differentialgleichungen 1. Ordnung	218
F 5.6	Näherungsverfahren zur Lösung von Differentialgleichungen 1. Ordnung	221
F 5.7	Lösen linearer homogener Differentialgleichungen 2. Ordnung mit konstanten Koeffizienten	222
F 5.8	Anwendungen von Differentialgleichungen	225

ANALYTISCHE GEOMETRIE

G	Analytische Geometrie und lineare Algebra	230
G 1	Vektoren im Anschauungsraum	230
G 1.1	Pfeile und Vektoren	230
G 1.2	Addition und Vervielfachung von Vektoren	231
G 1.3	Vektoren in der Ebene und im Raum: Basis; Komponentenerlegung	235
G 1.4	Basen und Koordinatensysteme	240
G 1.5	Punkte, Strecken und Dreiecke in einem Koordinatensystem	244
G 1.6	Lineare Abhängigkeit und lineare Unabhängigkeit	249
G 1.7	Beweise unter Verwendung von Vektoren	252
G 1.8	Praktische Anwendungen	253
G 2	Geraden in der Ebene und im Raum	257
G 2.1	Punktgleichung einer Geraden	257
G 2.2	Zweipunktgleichung einer Geraden	261
G 2.3	Lagebeziehungen von Geraden	263
G 2.4	Schnittpunkte von zwei Geraden	265
G 2.5	Schnittwinkel von zwei Geraden in der Ebene	268
G 3	Lineare Gleichungssysteme	270
G 3.1	Lineare Gleichungssysteme mit drei Variablen; GAUSSsches Eliminationsverfahren	270
G 3.2	Lösbarkeit und Lösungsmenge von Gleichungssystemen	274
G 3.3	Determinanten; Regel von CRAMER	277
G 3.4	Praktische Anwendungen	279
G 4	Ebenen im Raum	283
G 4.1	Parametergleichung einer Ebene	283
G 4.2	Parameterfreie Gleichung einer Ebene	286
G 4.3	Spezielle Ebenen	288
G 4.4	Lagebeziehungen von Gerade und Ebene	291
G 4.5	Lagebeziehungen von zwei Ebenen	293
G 5	Lineare Gleichungssysteme und Matrizen	296
G 5.1	Struktur der Lösungsmenge eines homogenen linearen Gleichungssystems	296
G 5.2	Lineare Gleichungssysteme in Vektorschreibweise	298
G 5.3	Lösungsmenge eines inhomogenen linearen Gleichungssystems	299
G 5.4	Koeffizientenmatrix; Vektoren und Matrizen	300
G 5.5	Weitere Rechenoperationen mit Matrizen; Rechenregeln	303
G 5.6	Lösen von Anwendungsproblemen	307
G 6	Skalarprodukt von Vektoren	310
G 6.1	Definition und Eigenschaften	310
G 6.2	Anwendungen des Skalarprodukts	314
G 6.3	Abstand eines Punktes von einer Geraden bzw. Ebene; HESSEsche Normalformen	317
G 6.4	Schnittwinkel zweier Ebenen	322
G 7	Kreise und Kugeln	323
G 7.1	Gleichungen von Kreis und Kugel	323
G 7.2	Kreis und Gerade	328
G 7.3	Zwei Kreise	330
G 7.4	Kugel und Gerade	331
G 7.5	Kugel und Ebene	332
G 7.6	Zwei Kugeln	335
G 8	Das Vektorprodukt	336
G 8.1	Definition und Eigenschaften	336
G 8.2	Abstand zweier Geraden	340
G 9	Vektorräume	343
G 9.1	Der Begriff <i>Vektorraum</i>	343
G 9.2	Beispiele für Vektorräume	345

G 9.3	Unterräume und Erzeugendensysteme	347
G 9.4	Basen und Dimension von Unterräumen eines Vektorraumes	349

STOCHASTIK

H	Wahrscheinlichkeitstheorie und Grundfragen ihrer Anwendung	351
H 1	Zufallsexperimente	352
H 1.1	Ein- und mehrstufige Zufallsexperimente; Ergebnismengen; Baumdiagramme	352
H 1.2	Zufällige Ereignisse; Verknüpfen von Ereignissen	354
H 1.3	Absolute und relative Häufigkeiten; empirisches Gesetz der großen Zahlen	357
H 1.4	Wahrscheinlichkeitsverteilung; KOLMOGOROWSches Axiomensystem; Additionssatz	361
H 1.5	Vier- und Mehrfeldertafeln; Zerlegungen der Ergebnismenge	364
H 2	Gleichverteilung	367
H 2.1	Der Begriff <i>Gleichverteilung</i> (LAPLACE-Experimente)	367
H 2.2	Rechenregel für die Gleichverteilung (LAPLACE-Regel)	368
H 2.3	Verschiedene Modelle für ein und dasselbe Zufallsexperiment	371
H 2.4	Baumdiagramme; Pfadregeln	372
H 2.5	Zählprinzip bei k-Tupeln	375
H 2.6	Zählprinzip bei n-elementigen Mengen	378
H 2.7	Urnenmodelle; Ziehen mit und ohne Zurücklegen; hypergeometrische Verteilung	380
H 2.8	Simulation mithilfe von Zufallszahlen	385
H 3	Bedingte Wahrscheinlichkeiten	389
H 3.1	Der Begriff <i>bedingte Wahrscheinlichkeit</i> ; allgemeiner Multiplikationssatz	389
H 3.2	Satz der totalen Wahrscheinlichkeit	392
H 3.3	BAYESSche Formel	394
H 3.4	Unabhängigkeit von Ereignissen; spezieller Multiplikationssatz	396
H 4	Zufallsgrößen	399
H 4.1	Endliche Zufallsgrößen	399
H 4.2	Erwartungswert	401
H 4.3	Streuung	406
H 5	Binomialverteilung	414
H 5.1	BERNOULLI-Experimente	414
H 5.2	BERNOULLI-Ketten; binomialverteilte Zufallsgrößen	415
H 5.3	Tabellierungen zur Binomialverteilung	418
H 5.4	Grafische Veranschaulichung der Binomialverteilung $B_{n,p}$	421
H 5.5	Erwartungswert und Streuung (Varianz) binomialverteilter Zufallsgrößen	424
H 5.6	Simulation von BERNOULLI-Ketten mit dem Taschenrechner	427
H 5.7	Grenzwertsatz von DE MOIVRE-LAPLACE zur Binomialverteilung	428
H 5.8	Normalverteilung	431
H 5.9	Zentraler Grenzwertsatz	438
J	Statistik	439
J 1	Testen von Hypothesen – Testverfahren	440
J 1.1	Grundprobleme des Testens von Hypothesen	440
J 1.2	Testen einer unbekanntes Wahrscheinlichkeit; Alternativtests	445
J 1.3	Testen einer unbekanntes Wahrscheinlichkeit; Signifikanztests	454
J 1.4	Zur Qualität statistischer Tests; Gütefunktion	461
J 2	Anwendungen aus verschiedenen Bereichen	463
	Register	474

Bedeutung der Randsymbole:  Beispiele  (Lehr-)Sätze, Regeln, Verfahren  Definitionen

Weber · Zillmer

Mathematik

Lehrbuch

Gymnasiale Oberstufe

Leistungskurs

Analysis

Analytische Geometrie und
lineare Algebra

Stochastik



Verlag für Bildungsmedien

ANALYSIS

Mit *Analysis* bezeichnet man heute ein außerordentlich großes Teilgebiet der Mathematik, das zahlreiche Disziplinen mit umfangreichen Anwendungen in anderen Gebieten der Mathematik sowie in den Naturwissenschaften und der Technik umfasst. Viele Vorgänge in Natur und Technik kann man nur mithilfe der Analysis adäquat beschreiben – sei es z. B., um die Gesetze der Planetenbewegung abzuleiten, die Schwingungen einer Saite bzw. eines Pendels zu erfassen oder auch die Temperaturverteilung in einem Körper zu kennzeichnen.

Diese Sachverhalte lassen sich jedoch nicht mit diskreten Größen beschreiben, denn die Bewegungsgrößen, die Temperatur usw. ändern sich kontinuierlich. Historisch gesehen bildete die Lösung dieses Problems einen der Ausgangspunkte für die Entstehung der Analysis im 17. Jahrhundert. Die Mittel der Arithmetik und Algebra reichten dazu nicht aus, denn sie konnten den Zustand nur für einzelne konkrete Situationen, etwa für einen festen Zeitpunkt oder die durchschnittliche Entwicklung über einen gewissen Zeitraum wiedergeben, nicht aber den eigentlichen Verlauf des Prozesses. Nur in wenigen Fällen war eine adäquate Beschreibung des jeweiligen Sachverhalts mit geometrischen Mitteln möglich. Die Lösung dieses Problems markierte einen entscheidenden Wendepunkt in der Mathematik, die ihren Charakter grundlegend veränderte: Man ging von der Betrachtung diskreter Größen über zur Untersuchung variabler Größen, die ihren Wert kontinuierlich verändern. Für derartige Untersuchungen bedurfte es zugleich eines neuen Mittels, um die Abhängigkeit zwischen variablen Größen zu erfassen, um die den jeweiligen Vorgang beschreibende Gesetzmäßigkeit formulieren zu können. Dies führte zur Herausbildung des Funktionsbegriffs, der zu einem zentralen Begriff der Analysis wurde. Mit dem Studium der Eigenschaften von Funktionen erwuchs den Mathematikern ein riesiges Aufgabenfeld. Diese Forschungen bildeten dann den Gegenstand der Analysis bzw. ihrer Teilgebiete.

Es würde jedoch den historischen Werdegang unzulässig vereinfachen, wenn man die Entstehung der Analysis auf die Beschäftigung mit den wenigen genannten Problemen reduzierte. Erwähnt werden muss zunächst auch die Fülle von Mechanismen, die in jenen Jahren erfunden und durch deren Konstruktion die „*Mechanici*“, die Ingenieure jener Zeit, vor die Aufgabe der Beherrschung von Bewegungsabläufen gestellt wurden. Zu diesen Geräten gehörten Windmühlen, Pumpwerke, Kräne, Schleifmaschinen, Schiffshebewerke, Papiermühlen, Maschinen zur Wasserhaltung in Bergwerken, Pochwerke usw. Es gab aber noch zwei weitere Problemkreise, die die Mathematiker im 17. Jahrhundert nicht minder bewegten und auf den Weg zur Analysis führten: Zum einen mechanisch-geometrische Probleme, wie sie mit der Bestimmung des Flächen- oder Volumeninhalts bzw. des Schwerpunkts eines unregelmäßig begrenzten Körpers beschrieben werden, und zum anderen geometrische Probleme im engeren Sinne, die die Untersuchung der Eigenschaften von Kurven, Flächen und Körpern zum Gegenstand hatten und die mit der Ermittlung der Tangente an eine beliebige Kurve in einem einfachen Fall umschrieben sind. Diese stärker geometrisch orientierten Fragestellungen lassen auch erahnen, wie wichtig die von R. DESCARTES (1596–1650) und P. DE FERMAT (1601–1665) entwickelten Anfänge der analytischen Geometrie für die Entstehung der Analysis waren. Durch die analytische Geometrie erhielten die Mathematiker ein Mittel, um den verschiedenen geometrischen Objekten, den grafischen Veranschaulichungen von einzelnen Vorgängen eine Formel zuzuordnen, die das geometrische Objekt völlig beschrieb.

Charakteristisch für die Lösung der genannten Probleme war das Auftreten von Grenzwertprozessen. Um beispielsweise den Anstieg der Tangente an eine beliebige Kurve im Punkt $(x_0; y_0)$ zu ermitteln, führt man folgende Überlegung durch: Man wählt in der Umgebung des Punktes $(x_0; y_0)$ einen zwei-

ten Punkt $(x_1; y_1)$ und bestimmt die Sekante durch die Punkte $(x_0; y_0)$ und $(x_1; y_1)$. Der Anstieg dieser Sekante wird den gesuchten Tangentenanstieg umso besser approximieren, je näher der Punkt $(x_1; y_1)$ am Berührungspunkt $(x_0; y_0)$ liegt. Man erhält also den Tangentenanstieg aus dem Anstieg der Sekante, wenn man anschaulich den Punkt $(x_1; y_1)$ längs der Kurve zum Punkt $(x_0; y_0)$ bewegt. Eine ähnliche Argumentation lässt sich für die Ermittlung der Momentangeschwindigkeit formulieren. Bei der Bestimmung des Inhalts einer krummlinig begrenzten Fläche F wird man in die Fläche einfach berechenbare, geradlinig begrenzte Flächen F_n , z.B. Rechtecke, einbeschreiben bzw. F in solche Flächen einschließen und dann die Summe dieser Teilflächen F_n bilden. Je kleiner man diese Rechtecke wählt, umso besser werden sie die Fläche F ausschöpfen bzw. einschließen. In beiden Fällen müssen also Grenzprozesse durchgeführt werden und die beiden Beispiele markieren auch die typischen Fälle: Im ersten Fall muss der Grenzwert eines Bruches bestimmt werden, wobei Zähler und Nenner immer kleiner (man sagt auch *infinitesimal* oder *unendlich klein*) werden. Bei naiver Betrachtungsweise ergäbe sich also am Ende ein Bruch $\frac{0}{0}$. Im zweiten Fall müssen, vereinfacht formuliert, unendlich viele Objekte summiert werden, die alle unendlich klein sind; man müsste also, wieder naiv betrachtet, „ $\infty \cdot 0$ “ bestimmen. Für diese Fragen wird die Analysis eine überraschende Antwort präsentieren. Das erste Beispiel wird zu den Begriffen des Differentialquotienten und der Ableitung führen, das zweite zu den Begriffen der unendlichen Reihe und des Integrals.

Die Lösung der oben skizzierten umfangreichen Aufgabe war das Werk mehrerer Mathematikergenerationen. Bereits in der Antike lassen sich erste Überlegungen dazu finden, doch begann die intensive Beschäftigung mit diesen Fragen erst im 17. Jahrhundert. Der Physiker G. GALILEI (1564–1642), der Astronom J. KEPLER (1571–1630), der Philosoph R. DESCARTES sowie der Jurist und Mathematiker P. DE FERMAT waren einige der Wegbereiter bei der Herausbildung der Analysis. Die Grundlagen der Theorie wurden dann von I. NEWTON (1643–1727) und G. W. LEIBNIZ (1646–1716) gelegt. Newton fand die Grundgedanken zur Infinitesimalmathematik Mitte der 60er Jahre des 17. Jahrhunderts, eine Ausarbeitung der Theorie publizierte er aber erst viel später. LEIBNIZ entwickelte im Oktober 1675 die Grundideen seines Infinitesimalkalküls und begann 1682 mit der Publikation wichtiger Teilergebnisse. Beide Gelehrten waren sich der Bedeutung ihrer Ideen bewusst und hatten keinen Zweifel, dass sie eine neue mächtige Methode zur Behandlung zahlreicher Probleme gefunden hatten, aber sie ahnten wohl kaum, welch gewaltiges mathematisches Gebäude sie begründet hatten. Kühn schritten sie und ihre Zeitgenossen vorwärts und eröffneten mit der Differential- und Integralrechnung, der Reihenlehre, der Lösung von Differentialgleichungen und der Variationsrechnung wichtige Teilgebiete der Analysis, doch die Fundamente des Gebäudes blieben trotz großer Bemühungen vieler Mathematiker noch sehr schwach. Nachdem L. EULER (1707–1781) dem Kalkül in meisterhaften Lehrbüchern eine erste systematische Darstellung gegeben hatte, sollte diese logisch einwandfreie Begründung den Mathematikern des 19. Jahrhunderts um A. L. CAUCHY (1789–1857), P. G. L. DIRICHLET (1805–1859), B. RIEMANN (1826–1866) und K. WEIERSTRASS (1815–1897) vorbehalten bleiben, die zugleich noch mehrere grundlegende Erweiterungen vornahmen. Beispielsweise erfuhr die Analysis dadurch eine immense Bereicherung, dass man bei den variablen Größen statt der reellen Zahlen komplexe Zahlen betrachtete.

Mit dem Ausbau der Analysis, der sich auch im 20. Jahrhundert fortsetzte, waren immer wieder neue Anwendungsmöglichkeiten und die Lösung von Fragen verbunden, die sich aus der Entwicklung der Naturwissenschaften und Technik herauskristallisiert hatten. Entscheidend war die durch die exakte Definition der Grundbegriffe, wie Funktion, Grenzwert, Stetigkeit usw., geschaffene sichere Basis der Theorie, von der in den folgenden Kapiteln wichtige Elemente näher erläutert werden sollen.

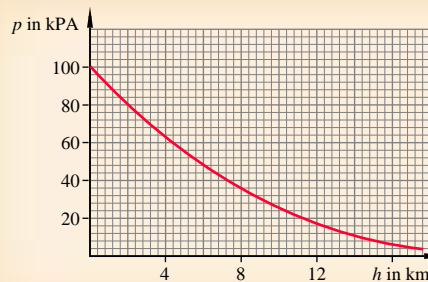
A Funktionen

Bereits in dem einleitenden Abschnitt wurde der Funktionsbegriff als ein zentraler Begriff der Analysis gekennzeichnet und seine Bedeutung für die gesamte Mathematik hervorgehoben. Auch bei der Anwendung der Mathematik in den Naturwissenschaften, in der Technik, Wirtschaft und Gesellschaft spielt der Funktionsbegriff eine wichtige Rolle. Am Anfang steht dabei meist die übersichtliche, komprimierte und auf Wesentliches konzentrierte Beschreibung bestimmter funktionaler Zusammenhänge und Abhängigkeiten, wobei hierfür vor allem Gleichungen, Tabellen, grafische Darstellungen oder auch umgangssprachliche Darstellungen genutzt werden. Einige Beispiele bzw. Aufgaben sollen dies illustrieren.

(1) Wasser besitzt die Fähigkeit, auch gasförmige Stoffe, z. B. Sauerstoff, Kohlenstoffdioxid, Schwefeldioxid oder Chlor, lösen zu können. Praktisch bedeutsam ist diese Lösefähigkeit u. a. für die Atmung der Fische: Reicht in einem Gewässer der von Fischen benötigte Sauerstoff nicht aus, so kann es auch ohne Verschmutzung zum Fischsterben kommen. Die Löslichkeit von Sauerstoff im Wasser ist temperaturabhängig, wie die nebenstehende Tabelle zeigt.

Temperatur in °C	Sauerstoff in $\frac{\text{mg}}{\text{l}}$
0	14,16
4	12,70
8	11,47
12	10,43
16	9,56
20	8,84
24	8,25
28	7,75

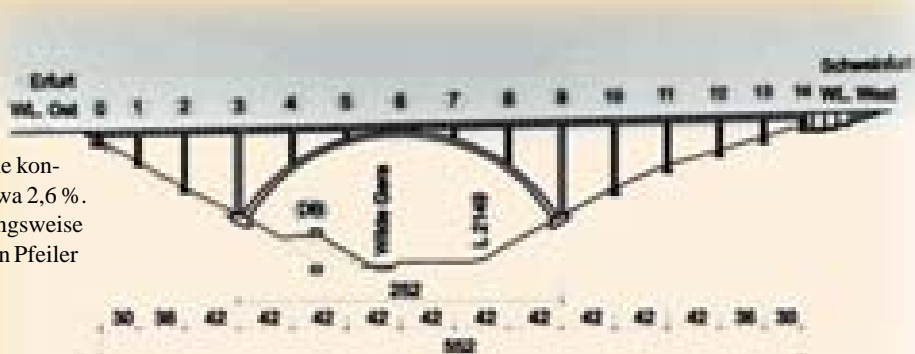
(2) Die Siedetemperatur von Wasser hängt vom Luftdruck ab. Ist der Druck höher oder geringer als der normale Luftdruck, so ist auch die Siedetemperatur höher bzw. geringer als 100 °C. Ersteres macht man sich bei Schnellkochtöpfen zu Nutze. Beispielsweise beträgt bei einem Druck von 130 kPa die Siedetemperatur des Wassers 108 °C, bei 180 kPa schon 117 °C. Der zweite Sachverhalt ist die Ursache dafür, dass Wasser auf dem Montblanc (4807 m), auf dem der Luftdruck nur noch 55 % des normalen Werts beträgt, bereits bei 85 °C siedet.



(3) Ein Kondensator möge in 3 s eine Ladung von 2 C aufnehmen und sich durch eine geeignete Schaltung dann (praktisch „schlagartig“) entladen, wonach der gleiche Prozess wieder beginnt. Man stelle diesen Sachverhalt grafisch dar und beschreibe ihn durch eine geeignete Gleichung (s. Beispiel A 18).

(4) Das Verkehrsprojekt *Deutsche Einheit* sieht den Bau einer Autobahn durch den Thüringer Wald vor, die dessen Kamm von Ilmenau nach Zella-Mehlis quert. Unmittelbar vor dem Rennsteigtunnel als der Hauptkamm-durchquerung wird die Autobahn durch die größte Bogenbrücke Deutschlands über das Tal der Wilden Gera geführt. Die Bogenspannweite beträgt 252 m (Bauwerksgesamtlänge 552 m), wobei im Bogenbereich 6 Pfeiler im Abstand von jeweils 42 m die Fahrbahn tragen (s. Fig.). Die Brücke erhebt sich etwa 110 m über dem Talgrund, der Beginn des Bogens und der Fußpunkt der äußersten Pfeiler liege rd. 38,5 m über dem Talgrund. Die Stärke des Bogens

verringert sich von 5,5 m an den Widerlagern auf 3,3 m im höchsten Punkt. Die Autobahn besitzt von Osten nach Westen eine konstante Steigung von etwa 2,6 %. Man berechne näherungsweise die Länge der äußersten Pfeiler im Bogenbereich (s. Beispiel D 13).



A 1 Der Begriff *Funktion*

In der Kinematik, einem Teilgebiet der Physik, werden Bewegungsvorgänge untersucht und beschrieben. Für den freien Fall, einem Sonderfall der geradlinigen, gleichmäßig beschleunigten Bewegung, entdeckte bereits GALILEI im Jahre 1604 das so genannte *Fallgesetz* $s = \frac{g}{2}t^2$. Dieses Fallgesetz bringt einen Zusammenhang zwischen dem Fallweg s und der Fallzeit t zum Ausdruck, gilt allerdings streng genommen in dieser Form nur für das Vakuum.

Nimmt man vereinfachend an, dass ein Bungee-Jumping-Springer in der ersten Phase nach seinem Absprung „frei fällt“, so würde er nach diesem Gesetz (bei Berechnung mit $g \approx 10 \frac{\text{m}}{\text{s}^2}$) in 1 s rd. 5 m, in 2 s rd. 20 m, in 3 s etwa 45 m fallen. Allgemein gilt: Hat das Gummiseil eine Länge s , so wäre der freie Fall allerdings bereits nach $t_f = \sqrt{\frac{2s}{g}}$ beendet und die bremsende Wirkung des Seils käme zu Geltung. Der Springer hätte zum Zeitpunkt t_f eine Geschwindigkeit $v_f = g \cdot t_f$. Nehmen wir an, das Gummiseil würde eine Verzögerung b bewirken, so erreichte der Springer nach $t_t = \frac{v_f}{|b|}$, also

$$\text{nach } s_t = \left| \frac{b}{2} \right| t_t^2 = \left| \frac{b}{2} \right| \left(\frac{v_f}{|b|} \right)^2 = \left| \frac{b}{2} \right| \left(g \cdot \frac{t_f}{|b|} \right)^2 = \left| \frac{b}{2} \right| \cdot g^2 \cdot \frac{2s}{b^2} = \frac{g \cdot s}{|b|}$$

weiterem „Sturz“ den tiefsten Punkt. Für die Gesamthöhe H würde demzufolge gelten: $H = s + s_t = s + \frac{g}{|b|} \cdot s$. Daraus folgt für die erforderliche Seillänge $s(H) = \frac{|b|}{|b| + g} \cdot H$. Jedem Wert der Höhe H wird auf diese Weise (bei gegebenem Materialparameter b) eine Höchstseillänge s zugeordnet.

Wenn zwischen den Elementen zweier Mengen (in unserem Beispiel also die Menge der Höhen-Maßzahlen und die Menge der Seillängen-Maßzahlen) eine *eindeutige Zuordnung* besteht, dann spricht man in der Mathematik von einer Funktion.



A 1

Definition A 1:

Unter einer **Funktion** f versteht man eine eindeutige Zuordnung. Dabei wird jedem $x \in D_f$ genau ein $y \in W_f$ zugeordnet.

Man nennt

D_f den *Definitionsbereich* oder die *Definitionsmenge* der Funktion f ,
 W_f den *Wertebereich* oder die *Wertemenge* der Funktion f .

In Kurzform: $f: x \mapsto y$ oder $f: x \mapsto f(x)$.

Durch die Angabe der *Zuordnungsvorschrift* und des *Definitionsbereichs* wird eine Funktion vollständig und korrekt gekennzeichnet. Hat die Zuordnungsvorschrift die Form einer Gleichung $y = f(x)$, so nennt man $y = f(x)$ die *Funktionsgleichung* und $f(x)$ den *Funktionsterm*.



SCHOOL-SCOUT.DE

Unterrichtsmaterialien in digitaler und in gedruckter Form

Auszug aus:

Lehrbuch Mathematik - Gymnasiale Oberstufe - Leistungskurs

Das komplette Material finden Sie hier:

School-Scout.de

