

**Norm**  $\| \cdot \| : X \rightarrow [0, \infty) \forall x, y \in X \wedge \forall \lambda \in \mathbb{R}$

(1)  $\|x\| = 0 \Rightarrow x = 0$   
 (2)  $\| \lambda \cdot x \| = |\lambda| \cdot \|x\|$   
 (3)  $\|x + y\| \leq \|x\| + \|y\|$

Eigenschaften (1)  $\|a\| - \|b\| \leq \|a + b\|$   
 (2)  $\|a - b\| - \|c - d\| \leq \|a - c\| + \|b - d\|$

Normen:  $\|(x_1, x_2, \dots, x_n)\|_p = \left( \sum_{i=1}^n |x_i|^p \right)^{1/p}$   
 $p \in \mathbb{R}, p \geq 1, p=2, \| \cdot \|_2$  euklidisch

Frobenius Norm  $M(m, n) = \left\{ A = \begin{pmatrix} a_{11} & \dots & a_{1n} \\ \dots & \dots & \dots \\ a_{m1} & \dots & a_{mn} \end{pmatrix} \right\}$   
 $\|M\| = \left( \sum_{i=1}^m \sum_{j=1}^n |a_{ij}|^2 \right)^{1/2} \forall A \in M(m, n) \forall x \in \mathbb{R}^n$   
 $\|Ax\|_2 \leq \|A\| \cdot \|x\| \quad \|AB\| \leq \|A\| \cdot \|B\| \quad \|A^T\| = \|A\|$

**Matrix Multiplication**  $\begin{pmatrix} a_{11} & a_{12} & a_{13} \\ a_{21} & a_{22} & a_{23} \\ a_{31} & a_{32} & a_{33} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} b_{11} & b_{12} \\ b_{21} & b_{22} \\ b_{31} & b_{32} \end{pmatrix}$

$A \cdot (B \cdot C) = (A \cdot B) \cdot C$   
 $(A+B) \cdot C = AC + BC$   
 $A \cdot B \neq B \cdot A$   
 $\det(A \cdot B) = \det A \cdot \det B$

Inverse Matrix  $A \cdot A^{-1} = I$   
 $\det A = \begin{vmatrix} a_{11} & a_{12} & a_{13} \\ a_{21} & a_{22} & a_{23} \\ a_{31} & a_{32} & a_{33} \end{vmatrix} = \dots$

**Skalarprodukt (euklidisch)**  $\langle \cdot, \cdot \rangle : X \times X \rightarrow \mathbb{R} \forall x, y \in X, \forall \lambda \in \mathbb{R}$

(0)  $\langle x, x \rangle \geq 0 \wedge \langle x, x \rangle = 0 \Leftrightarrow x = 0$   
 (1)  $\langle \lambda x, y \rangle = \lambda \langle x, y \rangle$   
 (2)  $\langle x, \lambda y \rangle = \lambda \langle x, y \rangle$   
 (3)  $\langle x, y+z \rangle = \langle x, y \rangle + \langle x, z \rangle$   
 (4)  $\langle x, y \rangle = \overline{\langle y, x \rangle}$   
 (5)  $\langle x, x \rangle = \|x\|^2$  eukl. Norm

Sei  $(x_i)_{i \in \mathbb{N}}$  norm. VR  
 Folge  $x_j$  konvergiert falls  $\forall \epsilon > 0 \exists j_0 \in \mathbb{N} \forall j, k \geq j_0: \|x_j - x_k\| < \epsilon$   
 $\Rightarrow x$  ist Grenzwert  $x = \lim_{j \rightarrow \infty} x_j$   
 Reihe  $\sum_{j=1}^{\infty} x_j$  konvergiert von Folge von  $s_j = \sum_{k=1}^j x_k$  konvergiert  
 $x = \sum_{n=1}^{\infty} x_n = \lim_{j \rightarrow \infty} \sum_{n=1}^j x_n = \lim_{j \rightarrow \infty} s_j$

**Konvergenz Vektor  $\gamma = \sum_{k=1}^{\infty} \gamma_k b_k$   $b_k$ -Basisvektor**  
 $\lim_{j \rightarrow \infty} \left( \sum_{k=1}^j \gamma_k b_k \right) = \sum_{k=1}^{\infty} \left( \lim_{j \rightarrow \infty} \gamma_{kj} \right) b_k = \gamma \Rightarrow$  Koord. Weise Konvergenz

$x_j, y_j$  Vektorf.  $\lim_{j \rightarrow \infty} (x_j + y_j) = \lim_{j \rightarrow \infty} x_j + \lim_{j \rightarrow \infty} y_j$   
 $\alpha_j, \beta_j$  Zahlenf.  $\lim_{j \rightarrow \infty} (\alpha_j x_j + \beta_j y_j) = \lim_{j \rightarrow \infty} \alpha_j \lim_{j \rightarrow \infty} x_j + \lim_{j \rightarrow \infty} \beta_j \lim_{j \rightarrow \infty} y_j$   
 $A_j, B_j$  Matrizenf.  $\lim_{j \rightarrow \infty} (A_j x_j) = \lim_{j \rightarrow \infty} A_j \lim_{j \rightarrow \infty} x_j$  ebenso für  $A, B, x, y$   
 ebenso für Funktionen  $\alpha, \beta : M \rightarrow \mathbb{R}, f, g : M \rightarrow \mathbb{R}^n, A, B : X \rightarrow M(n, n)$

(I)  $\lim (\alpha(x) f(x) + \beta(x) g(x)) = \lim (\alpha(x)) \lim f(x) + \lim (\beta(x)) \lim g(x)$   
 (II)  $\lim (A(x) f(x)) = \lim A(x) \cdot \lim f(x)$   
 • Jede konvergente Folge ist beschränkt  
 • Cauchy-Kriterium (Konvergente Folgen in Metr. Raum ist Cauchy)  
 I  $\forall \epsilon > 0 \exists j_0 \in \mathbb{N} \forall j, k \geq j_0: \|x_j - x_k\| < \epsilon$   
 II Vektorreihe konvergiert  $\Leftrightarrow \forall \epsilon > 0 \exists j_0 \in \mathbb{N} \forall j \geq j_0: \left\| \sum_{k=j}^{\infty} x_k \right\| < \epsilon$

**Exponentialreihe Matrix**  $\exp A := \sum_{j=0}^{\infty} \frac{A^j}{j!}$  falls  $AB = BA$

(i)  $\exp(A+B) = \exp A \cdot \exp B$   
 (ii)  $\exp(BAB^{-1}) = B \exp(A) B^{-1}$  falls  $\det B \neq 0$   
 (iii)  $\exp A = \lim_{j \rightarrow \infty} \left( I + \frac{A}{j} \right)^j$   
 (iv)  $\det e^A = e^{\text{tr} A} \wedge (e^A)^{-1} = e^{-A}$   $\exp(A)$  stetig

**Topologie Umgebung**  
 $B_r(a) := \{x \in X : d(a, x) < r\}$  Ball um  $a$   
 $U$  ist Umgebung von  $x$  falls:  
 $\exists \epsilon > 0 : B_\epsilon(x) \subset U$

Offene Menge, ist Umgebung aller ihrer Punkte  
 $K_r(x) := \{y \in X : \|x - y\| \leq r\}$  offene Kugel  
 $\bar{K}_r(x) := \{y \in X : \|x - y\| \leq r\}$  abgeschlossene Kugel  
 $\mathbb{R}^n$  ist offen | innerer Punkt  
 $\exists r > 0$  mit  $K_r(x) \subset M$

Menge aller innerer Punkte  $\overset{\circ}{M}$   
 $M$  ist offen falls  $M = \overset{\circ}{M}$   
 offen  $\Leftrightarrow$  kein Randpunkt enthalten  
 abgeschlossen  $\Leftrightarrow$  alle Randpunkte enthalten  
 Randpunkt  $\forall r > 0 \exists K_r(x) \cap M \neq \emptyset$   
 Menge aller Randpunkte, Rand von  $M$   $\partial M$   
 Menge  $M \cup \partial M =: \bar{M}$  |  $\bar{M}$  ist abgeschlossen  
 Abschluss von  $M : \bar{M}$  |  $\bar{M}$  ist abgeschlossen  
 Abgeschlossen:  $\forall x \in \bar{M} \exists \epsilon > 0 \forall y \in \mathbb{R}^n : \|x - y\| < \epsilon \Rightarrow y \in M$   
 offen:  $\forall x \in M \exists \epsilon > 0 \forall y \in \mathbb{R}^n : \|x - y\| < \epsilon \Rightarrow y \in M$

$U$ : endliche Vereinigung offener Mengen sind offen  
 $\bigcap U_i$ : endliche Vereinigung offener Mengen müssen nicht offen sein  
 Für abgeschlossen ist umgekehrt  
 $\emptyset, X$  sind offen und abgeschlossen  
 $M$  ist offen  $\Leftrightarrow X \setminus M$  abgeschlossen  
 Vollständigkeit: jede Cauchy-Folge konvergiert  
 stetig  $f$  ist stetig im Punkt  $a$   
 falls  $\lim_{x \rightarrow a} f(x) = f(a)$  d.h.  $\lim_{n \rightarrow \infty} f(x_n) = f(a)$   
 $\forall x_n$  mit  $\lim_{n \rightarrow \infty} x_n = a$   
 falls  $f$  stetig in  $a$   $\forall g$  stetig in  $b: f \circ g$   
 $\Rightarrow g \circ f$  stetig  
 stetig  $\forall \epsilon > 0 \exists \delta > 0 \forall x, x_0: \|x - x_0\| < \delta \Rightarrow \|f(x) - f(x_0)\| < \epsilon$

**Differenzieren** Diffbar  $\Rightarrow$  stetig  
 Existenz der part. Ableitung  $\neq$  Diffbarkeit  
 alle Ableitungen exist. stetig  $\Rightarrow C^1$ -Funktion

Jakobimatrix von  $f(x)$  onstellen  
 $J_f(a) := \left( \frac{\partial f_i}{\partial x_j} \right) (a) = \begin{pmatrix} \frac{\partial f_1}{\partial x_1} & \dots & \frac{\partial f_1}{\partial x_n} \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ \frac{\partial f_m}{\partial x_1} & \dots & \frac{\partial f_m}{\partial x_n} \end{pmatrix}$

$Df_a(h) = J_f(a) \cdot h$   
 Satz von Schwarz  
 $\forall C^2$ -Funkt  $f: \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}$   
 $\frac{\partial^2 f}{\partial x_i \partial x_k} = \frac{\partial^2 f}{\partial x_k \partial x_i} \forall i, k = 1, \dots, n$

Kettenregel  
 $d(f \circ g)(x) = df(g(x)) \cdot dg(x)$   
 Gradient:  $f: \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}$   
 (a)  $\nabla(\alpha f + \beta g) = \alpha \nabla f + \beta \nabla g$   
 (b)  $\nabla(f \cdot g) = f \nabla g + g \nabla f$   
 (c)  $\nabla(f/g) = \frac{g \nabla f - f \nabla g}{g^2}$

**Hauptsatz der Differential- und Integralrechnung**  
 $f: \mathbb{R}^n \supset \Omega \rightarrow \mathbb{R}$   $C^1$ -Funkt.  $\varphi: C^1$ -Weg  
 $f(b) - f(a) = \int_a^b \langle \nabla f(\varphi(t)), \dot{\varphi}(t) \rangle dt$   
 Länge einer Kurve  $f: [a, b] \rightarrow \mathbb{R}^n$   
 $L = \int_a^b \|\dot{f}(t)\| dt$   
 Mittelwertsatz  $f \in C^1(\Omega)$   
 $f(a+h) - f(a) = \langle \nabla f(a+\theta h), h \rangle$

Taylor-Formel  
 $f(x+h) = \sum_{l=0}^k \frac{f^{(l)}(a)}{l!} D^{(l)} f(a) \cdot h + R_k(x, h)$   
 $R_k(x, a) = \sum_{n=k+1}^{\infty} \frac{f^{(n)}(a)}{n!} (x-a)^n$

**Lokales Extrema**  
 $f: \mathbb{R}^n \supset \Omega \rightarrow \mathbb{R}$  (bzw.  $f: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$ )  
 $\exists x_0: \forall x \in K_r(x_0) \subset \Omega: f(x_0) \leq f(x)$   
 $\nabla f(x_0) = 0$  kritischer Punkt  
 $H f(x_0) = \begin{pmatrix} \frac{\partial^2 f}{\partial x_1^2} & \dots & \frac{\partial^2 f}{\partial x_1 \partial x_2} \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ \frac{\partial^2 f}{\partial x_1 \partial x_2} & \dots & \frac{\partial^2 f}{\partial x_2^2} \end{pmatrix}$   
 $H f(x, y) > 0$  (positive def.)  $\Leftrightarrow \det H f > 0 \wedge \frac{\partial^2 f}{\partial x_i^2} > 0$   
 $H f(x, y) < 0$  (neg. def.)  $\Leftrightarrow \det H f < 0$   
 $\det H f(x, y) < 0 \Rightarrow$  Sattelpunkt  
 $\det = 0$  gibt keine Aussage

**$C^1$ -Differenzierbarkeit**  
 falls  $C^1$ -Abb.  $\wedge C^1$ -diffbare Umkehrabb.  
 für  $C^1$ -Differenz. Jakobimatrix  $J_f(x)$   $\forall x$  invertierbar  
 Invertierbar falls  $\det J_f \neq 0$   
 $g = f^{-1}: V \rightarrow U$   $dg(f(x)) = (df(x))^{-1}$   
 $f(x, y, z)$  ist nach  $z$  mit  $\varphi(x, y) = z$   
 auf  $\bar{\Omega}$  falls  $\frac{d\varphi}{dz} \neq 0$   
 $\frac{\partial \varphi}{\partial z} = -\frac{\partial_x f(x, y, z)}{\partial_z f(x, y, z)}$   
 $\frac{\partial}{\partial z} f(x, y, z) = \frac{\partial_x f(x, y, z)}{\partial_z f(x, y, z)}$   
 $\frac{\partial}{\partial z} f(x, y, z) = \frac{\partial_x f(x, y, z)}{\partial_z f(x, y, z)}$

# Riemann-Integral

Linearität:  $\int_Q (s_1 f_1 + s_2 f_2) dv = s_1 \int_Q f_1 dv + s_2 \int_Q f_2 dv$

Monotonie  $f_1 \geq 0 \Rightarrow \int_Q f_1 dv \geq 0$

Falls  $f_1 \leq f_2 \Rightarrow \int_Q f_1 dv \leq \int_Q f_2 dv$

Dreiecksungl:  $\left| \int_Q f dv \right| \leq \int_Q |f| dv$

$\int_a^b \left( \int_c^d f(x,y) dx \right) dy = \int_c^d \left( \int_a^b f(x,y) dy \right) dx$

$\int_{\alpha}^{\beta} f(\gamma) d\gamma = \int_a^b f(\varphi(x)) \cdot |\varphi'(x)| dx$

$\int_{\varphi(a)}^{\varphi(b)} f(y) dy = \int_a^b f(\varphi(x)) \cdot |\det d\varphi(x)| dx$

Länge einer Kurve

$L(c) = L(\alpha) := \int_a^b \|\dot{\alpha}(t)\| dt$

Skalarwert Kurvenintegral

$\int_C f ds = \int_a^b f(\alpha(t)) \cdot \|\dot{\alpha}(t)\| dt$

Kurvenintegral eines Vektorfeldes

$\int_a^b v dx := \int_a^b \langle v(\alpha(t)), \dot{\alpha}(t) \rangle dt$

Oberflächenintegral

$f: \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R} \quad \varphi: B \rightarrow \mathbb{R}^3 \quad B \subset \mathbb{R}^2$   
 $\iint_B f(x) d\sigma = \iint_B f(\varphi(u,v)) \cdot \|\vec{\varphi}_u \times \vec{\varphi}_v\| du dv$

$\int_M v \cdot d\sigma = \int_U \langle v(\varphi), d\sigma(x) \rangle := \int_U \langle v \circ \varphi, \partial_1 \varphi \partial_2 \varphi \rangle du dv$

$f: \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$

$\int_B f(x) d\sigma = \iint_B f(\varphi(u,v)) \cdot \begin{vmatrix} \partial_u \varphi & \partial_v \varphi \end{vmatrix} du dv$

# Gaußscher Integralsatz

$\int_G \operatorname{div}(f(x)) dx = \int_{\partial G} f(x) d\sigma$

$\int_M \operatorname{rot} v d\sigma = \int v dx$

$\int_{\Omega} \operatorname{div} v dx = \int_{\partial \Omega} v d\sigma = \int_{\partial \Omega} v \cdot n d\sigma$

$\operatorname{rot} \nabla u = 0$

$\operatorname{div} \operatorname{rot} v = 0$

$\operatorname{div}(f \cdot v) = \langle \nabla f, v \rangle + f \operatorname{div} v$

$\operatorname{div}(v \times w) = \langle \operatorname{rot} v, w \rangle - \langle v, \operatorname{rot} w \rangle$

Sonstiges  
 $\sin(x) = \sum_{n=0}^{\infty} (-1)^n \frac{x^{2n+1}}{(2n+1)!} = \frac{x}{1!} - \frac{x^3}{3!} + \frac{x^5}{5!}$   
 $\cos(x) = \sum_{n=0}^{\infty} (-1)^n \frac{x^{2n}}{(2n)!} = \frac{x^0}{0!} - \frac{x^2}{2!} + \frac{x^4}{4!}$

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

Integrale

|   |   |
|---|---|
| $\int \frac{1}{1+x^2} = \arctan x$              | Ableitungen<br>$(\arcsin x)' = \frac{1}{\sqrt{1-x^2}}$<br>$(\arccos x)' = -\frac{1}{\sqrt{1-x^2}}$<br>$(\arctan x)' = \frac{1}{1+x^2}$<br>$(\tan^{-1})' = \frac{1}{\cos^2}$ |
| $\int \frac{1}{\sqrt{1-x^2}} = \arcsin x$       |   |
| $\int x \sin x = -x \cos x + \sin x$            |   |
| $\int \ln x = x \ln x - x$                      |   |
| $\int x^2 \sin x = -2x \cos x + (2-x^2) \sin x$ |   |

Substitution

$\int_a^b f(s) ds = \int_{\varphi(a)}^{\varphi(b)} f(\phi(t)) \cdot \phi'(t) dt$

Kurvenintegral

$\int_a^b f(\alpha(t)) \cdot \|\dot{\alpha}(t)\| dt$

Koordinaten Transformationsformeln

$\vec{x}' = A \cdot \vec{x}$   
 Funktionsdeterminante Polarko. fkt.  
 $\det J = \begin{vmatrix} \frac{\partial x}{\partial r} & \frac{\partial x}{\partial \varphi} \\ \frac{\partial y}{\partial r} & \frac{\partial y}{\partial \varphi} \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} \cos \varphi & -r \sin \varphi \\ \sin \varphi & r \cos \varphi \end{vmatrix} = r$   
 $x = r \cos \varphi \quad y = r \sin \varphi \quad z = z$

Kugelkoordin.

$x = r \sin \theta \cos \varphi$   
 $y = r \sin \theta \sin \varphi$   
 $z = r \cos \theta$   
 $\det J = r^2 \sin \theta$   
 $\int_{\mathbb{R}^n} e^{-x^2} dx = \pi^{n/2}$

