

Komplexe Zahlen

• Normalform:

$$z = a + ib$$

• Argument:

$$1.) \cos(\varphi) = \frac{a}{|z|}$$

$$2.) \sin(\varphi) = \frac{b}{|z|}$$

$$3.) \tan(\varphi) = \frac{b}{a}$$

• Polarform:

$$z = |z| \cdot (\cos(\varphi) + i \cdot \sin(\varphi))$$

$$z^n = |z|^n (\cos(n \cdot \varphi) + i \cdot \sin(n \cdot \varphi))$$

• Eulerform:

$$z = |z| \cdot e^{i\varphi}$$

$$z^n = |z|^n \cdot e^{i \cdot n \cdot \varphi}$$

Deg	0°	30°	45°	60°	90°	120°	135°	150°	180°	210°	225°	240°	270°	300°	315°	330°	360°
Rad	0	$\frac{\pi}{6}$	$\frac{\pi}{4}$	$\frac{\pi}{3}$	$\frac{\pi}{2}$	$\frac{2\pi}{3}$	$\frac{3\pi}{4}$	$\frac{5\pi}{6}$	π	$\frac{7\pi}{6}$	$\frac{5\pi}{4}$	$\frac{4\pi}{3}$	$\frac{3\pi}{2}$	$\frac{5\pi}{4}$	$\frac{7\pi}{4}$	$\frac{11\pi}{6}$	2π
sin	0	$\frac{1}{2}$	$\frac{\sqrt{2}}{2}$	$\frac{\sqrt{3}}{2}$	1	$\frac{\sqrt{3}}{2}$	$\frac{\sqrt{2}}{2}$	$\frac{1}{2}$	0	$-\frac{1}{2}$	$-\frac{\sqrt{2}}{2}$	$-\frac{\sqrt{3}}{2}$	-1	$-\frac{\sqrt{3}}{2}$	$-\frac{\sqrt{2}}{2}$	$-\frac{1}{2}$	0
cos	1	$\frac{\sqrt{3}}{2}$	$\frac{\sqrt{2}}{2}$	$\frac{1}{2}$	0	$-\frac{1}{2}$	$-\frac{\sqrt{2}}{2}$	$-\frac{\sqrt{3}}{2}$	-1	$-\frac{\sqrt{3}}{2}$	$-\frac{\sqrt{2}}{2}$	$-\frac{1}{2}$	0	$\frac{1}{2}$	$\frac{\sqrt{2}}{2}$	$\frac{\sqrt{3}}{2}$	1
tan	0	$\frac{\sqrt{3}}{3}$	1	$\sqrt{3}$	∞	$-\sqrt{3}$	-1	$-\frac{\sqrt{3}}{3}$	0	$\frac{\sqrt{3}}{3}$	1	$\sqrt{3}$	∞	$-\sqrt{3}$	-1	$-\frac{\sqrt{3}}{3}$	0

$$\Rightarrow z^n = a+bi$$

$$\Rightarrow z^n = r \cdot e^{i\varphi}$$

$$\hookrightarrow z_k = r^{\frac{1}{n}} \cdot e^{i \frac{(2\pi \cdot k + \varphi)}{n}}$$

für $k = (0, 1, \dots, (n-1))$

• Argument/Quadrant:

$$\text{I: } \varphi = \varphi$$

$$\text{II: } \varphi = \pi - |\varphi|$$

$$\text{III: } \varphi = \pi + |\varphi|$$

$$\text{IV: } \varphi = 2\pi - |\varphi|$$

• Binomialkoeffizient

$$\binom{n}{k} = \frac{n!}{k!(n-k)!}$$

• Dreiecksungleichung

$$1.) |a+b| \leq |a| + |b|$$

$$2.) ||a-b|| \leq |a-b|$$

$$3.) a \geq b \Leftrightarrow a^n \geq b^n \Leftrightarrow \sqrt[n]{a} \geq \sqrt[n]{b}$$

Taylorssatz

$$f(x) = \sum_{k=0}^n \frac{f^{(k)}(x_0)}{k!} (x-x_0)^k + \frac{f^{(n+1)}(c)}{(n+1)!} (x-x_0)^{n+1}$$

x_0 ≈ Entwicklungspunkt

$$T_n(f; x_0)(x)$$

C ist zwischen x & x_0

(n-tes Taylorpolynom um x_0)

$$R_n(f; x_0)(x)$$

(n-tes Restglied) → Fehler

Mittelwertsatz Wenn $f: [a, b] \rightarrow \mathbb{R}$ stetig und auf (a, b) ablebar, dann:

$$\exists c \in (a, b) \text{ mit } f'(c) = \frac{f(b) - f(a)}{b-a}$$

L'Hospital nur bei $\frac{0}{0}, \frac{\infty}{\infty}, \frac{-\infty}{-\infty}, \frac{\infty}{-\infty}, \frac{-\infty}{\infty}$

ABLEITUNG DER UMGkehrfunktion

$$(f^{-1})'(y) = \frac{1}{f'(f^{-1}(y))} = \frac{1}{f'(f^{-1}(y))}$$

Injektivität wenn zu jedem y der Zielfolge Y höchstens ein, oder eventuell gar kein x der Definitionsmenge gehört.

Surjektivität jedes Element der Zielfolge wird mindestens einmal als Funktionswert angenommen.

Bijektivität → streng monoton wachsend.

GRAM-SCHMITT-VERFAHREN

$$\vec{v}_1 = \frac{\vec{v}_1}{\|\vec{v}_1\|} \text{ und für } k=2, 3, \dots, m \text{ gilt:}$$

$$\vec{e}_k = \vec{v}_k - \sum_{j=1}^{k-1} (\vec{v}_k \cdot \vec{e}_j) \cdot \vec{e}_j$$

$$\vec{b}_k = \frac{\vec{e}_k}{\|\vec{e}_k\|}$$

Dimensionenformel $A \in K^{n \times m}$

$$\left. \begin{array}{l} n \rightarrow \text{Zeile} \\ m \rightarrow \text{Spalte} \end{array} \right\} \dim(\text{Bild}(A)) + \dim(\text{Kern}(A)) = m$$

Kern • ZNF bilden → „-1-Ergänzungstrick“ → Kern

ablesen. (Wenn Matrix invertierbar $\Leftrightarrow \text{Kern} = \{0\}$)

Bild • Vektoren aus der Matrix wählen → linear

unabhängig! → nur so viele wie nach Dimensionsformel übrig bleiben

Additionstheoreme: ① $\sin(x \pm y) = \sin x \cos y \pm \cos x \sin y$

② $\cos(x \pm y) = \cos x \cos y \mp \sin x \sin y$

③ $\tan(x \pm y) = \frac{\tan x \pm \tan y}{1 \mp \tan x \tan y}$

④ $\sin^2 x + \cos^2 x = 1$

⑤ $\cot(x \pm y) = \frac{\cot x \cot y \mp 1}{\cot y \pm \cot x}$

Zwischenwertsatz

a, b ∈ ℝ, a < b, f: [a, b] → ℝ ist stetig. Wenn $f(a) < f(b)$ [bzw.

$f(a) > f(b)$] und $f(a) < c < f(b)$ [bzw. $f(a) > c > f(b)$]. Dann:

$\exists x_0 \text{ mit } x_0 \in (a, b) \text{ und } f(x_0) = c$

Konvergenzkriterien

① Leibnizkriterium: ② $a_n \rightarrow 0$ ③ $a_n \geq 0$ ④ a_n monoton fallend
dann $\sum_{n=1}^{\infty} (-1)^n \cdot a_n$ ist konvergent

② Wurzelkriterium: $\sum_{n=1}^{\infty} a_n$

→ Wenn $\limsup_{n \rightarrow \infty} \sqrt[n]{a_n} < 1$ absolut konvergent

→ Wenn $\limsup_{n \rightarrow \infty} \sqrt[n]{a_n} > 1$ divergent

③ Quotientenkriterium: $\sum_{n=1}^{\infty} a_n$

Wenn $\limsup_{n \rightarrow \infty} \frac{|a_{n+1}|}{|a_n|} < 1$ absolut konvergent

Wenn $\limsup_{n \rightarrow \infty} \frac{|a_{n+1}|}{|a_n|} > 1$ divergent.

④ Majorantenkriterium: größere Reihe finden die konvergiert
→ absolute Konvergenz (mit Beträgen)

⑤ Minorantenkriterium: kleinere Reihe finden die divergiert
→ Divergenz (mit Beträgen)

Ableitungen

a) $(\tan(x))' = \frac{1}{\cos^2(x)} = \tan^2(x) + 1$	b) $(\arctan(x))' = \frac{1}{1+x^2}$	c) $(\text{arcctan}(x))' = -\frac{1}{1+x^2}$
d) $(\cot(x))' = -\frac{1}{\sin^2(x)}$	e) $(\arcsin(x))' = \frac{1}{\sqrt{1-x^2}}$	f) $(\text{arccos}(x))' = -\frac{1}{\sqrt{1-x^2}}$
g) $(\text{arcsinh}(x))' = \frac{1}{\sqrt{x^2+1}}$	h) $(\text{arccosh}(x))' = \frac{1}{\sqrt{x^2-1}}$	i) $(\text{arctanh}(x))' = \frac{1}{1-x^2} (x >1)$
j) $(\text{arccoth}(x))' = \frac{1}{1-x^2}$	k) $(\sinh(x))' = \cosh(x)$	l) $(\cosh(x))' = \sinh(x)$
m) $(\tanh(x))' = \frac{1}{\cosh^2(x)} = \tanh^2(x) + 1$		

$\frac{x^2}{1+x^2} = 1 - \frac{1}{1+x^2}$
Wichtige Umformung

Wichtige Funktionen

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

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

$$\text{arcsinh}(x) = \ln(x + \sqrt{x^2 + 1})$$

$$\text{arccosh}(x) = \ln(x + \sqrt{x^2 - 1})$$

Komplexe Trigonometrische Funk.

$$\sin(z) = \frac{1}{2i}(e^{iz} - e^{-iz})$$

$$\cosh(z) = \frac{1}{2}(e^{iz} + e^{-iz})$$

Trigonometrische Funktionen

$$\begin{aligned} \textcircled{1} \cos(\varphi + \omega) &= \cos(\varphi)\cos(\omega) - \sin(\varphi)\sin(\omega) \\ \textcircled{2} \cos(\varphi - \omega) &= \cos(\varphi)\cos(\omega) + \sin(\varphi)\sin(\omega) \\ \textcircled{3} \sin(\varphi + \omega) &= \sin(\varphi)\cos(\omega) + \cos(\varphi)\sin(\omega) \\ \textcircled{4} \sin(\varphi)\cos(\omega) &= \frac{\sin(\varphi + \omega) + \sin(\varphi - \omega)}{2} \\ \textcircled{5} \sin(\varphi)\sin(\omega) &= \frac{\cos(\varphi - \omega) - \cos(\varphi + \omega)}{2} \\ \textcircled{6} \cos(\varphi)\cos(\omega) &= \frac{\cos(\varphi + \omega) + \cos(\varphi - \omega)}{2} \\ \textcircled{7} \sin(2\varphi) &= 2 \sin(\varphi)\cos(\varphi) \\ \textcircled{8} \cos(2\varphi) &= \cos^2(\varphi) - \sin^2(\varphi) = 1 - \sin^2(\varphi) \end{aligned}$$

Folgen für $n \rightarrow \infty$

$$\begin{aligned} \textcircled{1} \sqrt[n]{a} &\rightarrow 1 & \textcircled{2} \sqrt[n]{n} &\rightarrow 1 \\ \textcircled{3} \sqrt[n]{n!} &\rightarrow \infty & \textcircled{4} \frac{1}{n} \cdot \sqrt[n]{n} &\rightarrow \frac{1}{e} \\ \textcircled{5} \left(1 + \frac{1}{n}\right)^n &\rightarrow e & \textcircled{6} \left(1 + \frac{x}{n}\right)^n &\rightarrow e^x \\ \textcircled{7} \left(1 - \frac{x}{n}\right)^n &\rightarrow e^{-x} & \textcircled{8} \frac{n^n}{n!} &\rightarrow \infty \end{aligned}$$

Wichtige Reihen

a) Binomische Reihe

$$(1+x)^\alpha = \sum_{k=0}^{\infty} \binom{\alpha}{k} x^k$$

b) Binomial Koeffizient

$$(x+y)^n = \sum_{k=0}^n \binom{n}{k} x^{n-k} y^k$$

c) e -Funktion:

$$e^x = \sum_{n=0}^{\infty} \frac{x^n}{n!}$$

d) harmonische Reihe

$$\sum_{n=1}^{\infty} \frac{1}{n} \rightarrow \infty$$

e) geometrische Reihe

$$\sum_{n=0}^{\infty} q^n = \frac{1}{1-q}$$

(Konvergent für $q < 1$!)

evtl. auch:

$$\sum_{k=0}^{\infty} a_0 \cdot q^k = \frac{a_0}{1-q}$$

f) e -Zahl

$$\sum_{n=0}^{\infty} \frac{1}{n!} = e$$

g) 2-Zahl

$$\sum_{n=0}^{\infty} \frac{1}{2^n} \rightarrow 2$$

h) $\ln(2)$ -Zahl

$$\sum_{n=1}^{\infty} \frac{(-1)^{n+1}}{n} = \ln(2)$$

i) Konvergenz

$$\sum_{n=1}^{\infty} \frac{1}{n^s}$$
 ist konvergent für alle $s > 1$
 → Divergent für $s \leq 1$

Wichtige Potenzreihen

a) $\sin(x) = \sum_{n=0}^{\infty} \frac{(-1)^n \cdot x^{2n+1}}{(2n+1)!}$

b) $\cos(x) = \sum_{n=0}^{\infty} \frac{(-1)^n \cdot x^{2n}}{(2n)!}$

c) $\sinh(x) = \sum_{n=0}^{\infty} \frac{x^{2n+1}}{(2n+1)!}$

d) $\cosh(x) = \sum_{n=0}^{\infty} \frac{x^{2n}}{(2n)!}$

e) $\arctan(x) = \sum_{n=0}^{\infty} \frac{(-1)^n \cdot x^{2n+1}}{2n+1}$

f) $\ln(1+x) = \sum_{n=1}^{\infty} \frac{(-1)^{n+1} \cdot x^n}{n}$

g) $\ln(1-x) = -\sum_{n=1}^{\infty} \frac{x^n}{n}$

h) $\sqrt{1+x} = \sum_{n=0}^{\infty} \binom{0.5}{n} x^n$

Determinanten	Matrixrechen	Skalarprodukt
<ul style="list-style-type: none"> $\det(A \cdot B) = \det(A) \cdot \det(B)$ $\det(CA^k) = (\det(C)) \cdot \det(A^k)$ $\det(A^T) = \det(A)$ $\det(A^{-1}) = \frac{1}{\det(A)}$ $\det(\lambda \cdot A) = \lambda^n \cdot \det(A)$ mit n Zeilen <p>Regeln:</p> <ul style="list-style-type: none"> → nur quadratische Matrizen haben Determinanten → A ist invertierbar $\Leftrightarrow \det(A) \neq 0$ → Wenn $\det = 0$, dann existiert ein Kern 	<p>$(A \cdot B)^{-1} = B^{-1} \cdot A^{-1}$</p> <p>$(A^T)^{-1} = (A^{-1})^T$</p> <p>$(\lambda \cdot A)^{-1} = \lambda^{-1} \cdot A^{-1}$</p> <p>$A^* \stackrel{\text{def}}{=} \text{adjungierte Matrix} \rightarrow \text{Komplex konjugiert}$</p> <p>Regeln:</p> <ul style="list-style-type: none"> • reguläre Matrix: Es existiert eine Inverse • singuläre Matrix: Es existiert keine Inverse • Die ZNF einer invertierbaren Matrix ist immer die Einheitsmatrix 	<p>$\vec{a} \cdot \vec{b} = a_1 \cdot b_1 + a_2 \cdot b_2 + \dots + a_n \cdot b_n \quad \forall a_i, b_k \in \mathbb{R}$</p> <p>Im Komplexen:</p> $\vec{a} \cdot \vec{b} = \overline{a_1} \cdot \overline{b_1} + \overline{a_2} \cdot \overline{b_2} + \dots + \overline{a_n} \cdot \overline{b_n}$ <p>(der hintere Vektor wird komplexe konjugiert!)</p> <p>Rechenregeln:</p> <ul style="list-style-type: none"> $\langle \vec{a} + \vec{b}, \vec{c} \rangle = \langle \vec{a}, \vec{c} \rangle + \langle \vec{b}, \vec{c} \rangle$ $\langle \vec{a}, \vec{b} + \vec{c} \rangle = \langle \vec{a}, \vec{b} \rangle + \langle \vec{a}, \vec{c} \rangle$ $\langle \lambda \cdot \vec{a}, \vec{b} \rangle = \lambda \cdot \langle \vec{a}, \vec{b} \rangle$ $\langle \vec{a}, \lambda \cdot \vec{b} \rangle = \lambda \cdot \langle \vec{a}, \vec{b} \rangle$ <p>Definition: hermitisch: $= \langle \vec{a}, \vec{b} \rangle = \overline{\langle \vec{a}, \vec{b} \rangle}$</p>
<p>Vergleich</p> $\sqrt{a^2 + b^2} < \frac{a+b}{2}$ <p>$\sin(x), \cos(x)$</p> <ul style="list-style-type: none"> $\sin(-x) = -\sin(x)$ $\cos(-x) = \cos(x)$ 	<p>Potenzreihe</p> $P(x) = \sum_{n=0}^{\infty} a_n (x - x_0)^n$ <ul style="list-style-type: none"> $\rightarrow a_n$: eine Folge $\rightarrow x_0$: Entwicklungspunkt 	<p>Konvergenzradius R: Als Konvergenzradius einer Potenzreihe um den Entwicklungspunkt x_0 ist die größte Zahl R definiert, für welche die Potenzreihe für alle x mit $x - x_0 < R$ konvergiert.</p> <p>Berechnen:</p> $\textcircled{1} \quad R = \frac{1}{\limsup_{n \rightarrow \infty} \sqrt[n]{ a_n }}$ $\textcircled{2} \quad R = \frac{1}{\limsup_{n \rightarrow \infty} \left(\frac{ a_{n+1} }{ a_n } \right)}$
<p>Synonyme:</p> <ul style="list-style-type: none"> $\exp(x) = e^x$ $\log(x) = \ln(x)$ 	<p>Der Determinantenentwicklungsatz</p> <p>Sei $A \in K^{n \times n}$</p> <p>Für jedes $b \in \{1, \dots, n\}$ gilt:</p> $\textcircled{3} \quad \det(A) = \sum_{k=1}^n (-1)^{k+b} \cdot a_{bk} \cdot \det(A_{kb})$ <p>→ Entwicklung bezüglich Zeile b</p> $\textcircled{4} \quad \det(A) = \sum_{k=1}^n (-1)^{k+b} \cdot a_{kb} \cdot \det(A_{kb})$ <p>→ Entwicklung bezüglich Spalte b</p> <p>[A_{kb} ist A ohne k-te Zeile und b-te Spalte]</p> <p>[A_{bk} ist A ohne b-te Zeile und k-te Spalte]</p>	<p>$\int \arctan(x) dx = \arctan(x) \cdot 1 dx$</p> $= [\arctan(x) \cdot x] - \int x \cdot \frac{1}{1+x^2} dx$ $\Rightarrow u = 1+x^2 \Rightarrow du = 2x dx$ $= [\arctan(x) \cdot x] - \int x \cdot \frac{1}{u} \frac{du}{2x}$ $= [\arctan(x) \cdot x] - \frac{1}{2} [\ln(u)]$ $= [\arctan(x) \cdot x] - \frac{1}{2} [\ln(1+x^2)]$ <p>Funktion ergibt genau so partiell, dann Substitution für: → $\arccos, \arcsin, \arctan, \arccot$ → $\operatorname{arcsinh}, \operatorname{arccoth}, \operatorname{arccosh}, \operatorname{arctanh}$</p>
<p>Lineare Unabhängigkeit von Vektoren</p> <p>① Vektoren als Zeilenvektoren in Matrix schreiben</p> <p>② ZSF bilden.</p> <p>③ Wird eine Zeile komplett zu Null, so ist der Vektor, welcher ursprünglich in dieser Zeile war, linear abhängig von den anderen Vektoren und kann dementsprechend weggelassen werden. Aus diesem Grund dürfen Zeilen beim bilden der ZSF nicht mehr vertauscht werden!</p>		

$$\text{Beispiele: } \int x^2 \arcsin(x) dx \Rightarrow \left[\frac{x^3}{3} \arcsin(x) \right] - \frac{1}{3} \int \frac{1-x^2}{\sqrt{1-x^2}} dx = \int \frac{1}{3} \arcsin(x) - \frac{1}{6} dx$$

$$= \left[\frac{x^3}{3} \arcsin(x) \right] - \frac{1}{6} \int \frac{1-x^2}{x} dx + \frac{1}{6} \int \frac{1}{x} dx = \left[\frac{x^3}{3} \arcsin(x) \right] - \frac{1}{6} \int \frac{u^2}{u} du + \frac{1}{6} \int \frac{1}{u} du$$

$$= \left[\frac{x^3}{3} \arcsin(x) \right] - \frac{1}{6} \left[\frac{2}{3} (1-x^2)^{3/2} \right] + \frac{1}{6} \left[2 \cdot (1-x^2)^{-1/2} \right]$$

$$\int \frac{1+x^2}{1+x} dx = \int \frac{1+x^2+1-x^2}{1+x^2} dx = \int 1 + \frac{\frac{d}{dx}(1+x^2)}{1+x^2} dx = [x + \ln(1+x^2)]$$

$$\int e^x \cos(2x) dx = [e^x \cos(2x)] + \int e^x \cdot 2 \cdot \sin(2x) dx = [e^x \cos(2x)] + [2 \cdot e^x \cdot \sin(2x)] - 4 \int e^x \cdot \sin(2x) dx$$

$$\int \frac{x^3}{y^2-1} dy \Rightarrow y = x^2 \mid dy = 2x dx \Rightarrow \int \frac{y}{y-1} dy = \frac{1}{2} \int \frac{y-1+1}{y-1} dy + \frac{1}{2} \int \frac{1}{y-1} dy = \frac{1}{2} \left[\frac{2}{3} (y-1)^{3/2} \right] + \frac{1}{2} \left[2 \sqrt{y-1} \right]$$

$$\int x \cdot \arctan(x) dx \Rightarrow \left[\frac{x^2}{2} \arctan(x) \right] - \frac{x^2}{2} \cdot \frac{1}{1+x^2} dx = \left[\frac{x^2}{2} \arctan(x) \right] - \frac{1}{2} \int \frac{x^2}{1+x^2} dx = \left[\frac{x^2}{2} \arctan(x) \right] - \frac{1}{2} \int 1 - \frac{1}{1+x^2} dx \dots$$

$$\int x \cdot \sin^2(6x) dx = \int \frac{x \cdot (1-\cos(12x))}{2} dx = \left[\frac{x^2}{2} \right] - \frac{1}{2} \int x \cdot \cos(12x) dx = \left[\frac{x^2}{2} \right] - \frac{1}{12} \left[x \cdot \sin(12x) \right] + \frac{1}{12} \sin(12x) dx \dots$$

$$\int \frac{x}{(x^2+1)^{3/2}} dx \quad y = x^2+1 \mid dy = 2x dx \Rightarrow \frac{1}{2} \int \frac{1}{y^{3/2}} dy = -[y^{-1/2}] = -\frac{1}{\sqrt{x^2+1}}$$

$$\text{Komplexe Zahlen: } -z^4 + 2z^3 + 1 = (z^3 + 1)^2 = 0$$

$$0 = (z^3 + 1)^2 \Rightarrow 0 = z^3 + 1 = -1 = z^3 = e^{i(\pi + 2k\pi)}$$

$$\rightarrow z_1 = e^{i(-\frac{\pi}{3} + 2k\pi)}, z_2 = e^{i(\frac{2\pi}{3} + 2k\pi)}, z_3 = e^{i(\pi + 2k\pi)}$$

$$\circ z^3 = 2+2i \Rightarrow z = \sqrt[3]{2} \cdot e^{i\frac{\pi}{3}} \Rightarrow z_1 = \sqrt[3]{2} \cdot e^{-\frac{2\pi i}{3}}, z_2 = \sqrt[3]{2} \cdot e^{\frac{i\pi}{3}}, z_3 = \sqrt[3]{2} \cdot e^{\frac{5\pi i}{3}}$$

$$\circ z^4 = e^{i(\alpha_2)} = e^{i(\alpha_1/2 + 2\pi k)} \Rightarrow z_1 = e^{i(\frac{\pi}{8} + 2\pi k)}, z_2 = e^{i(\frac{5\pi}{8} + 2\pi k)}, z_3 = e^{i(\frac{9\pi}{8} + 2\pi k)}, z_4 = e^{i(\frac{13\pi}{8} + 2\pi k)}$$

$$\int \frac{1}{x+3\sqrt{x}} dx \quad | \quad u = 3\sqrt{x} = x^{1/3} \Rightarrow du = \frac{1}{3} x^{-2/3} dx \Rightarrow dx = 3x^{2/3} du \Rightarrow 3u^2 du$$

$$\int \frac{3u^2}{u^3+1} du = 3 \int \frac{u}{u^2+1} \quad z = u^2+1 \quad \frac{dz}{du} = 2u \Rightarrow du = \frac{du}{2u} \Rightarrow 3 \int \frac{u}{z} \frac{dz}{2u} = \frac{3}{2} \int \frac{1}{z} dz$$

$$= \left[\frac{3}{2} \ln(z) \right] = \left[\frac{3}{2} \ln(u^2+1) \right] = \frac{3}{2} \ln(x^{2/3}+1)$$

Vollständige Induktion mit Integrale:

$$\lim_{n \rightarrow \infty} \int_0^b e^{-xs} dx \cdot (3x)^n = \frac{3^n \cdot n!}{s^{n+1}} \quad | \text{ LS: } \lim_{n \rightarrow \infty} \int_0^b (3x)^{n+1} e^{-xs} dx = \lim_{n \rightarrow \infty} \left[-s^{-1} (3x)^{n+1} e^{-xs} \right]_0^b + \dots$$

$$\dots + \lim_{n \rightarrow \infty} s^{-1} \int_0^b (n+1) \cdot 3 \cdot (3x)^n \cdot e^{-xs} dx = 0 + 3(n+1) \cdot \frac{3^n \cdot n!}{s \cdot s^{n+1}} = \frac{3^{n+1} (n+1)!}{s^{n+2}} \quad \blacksquare \text{ q.e.d.}$$

→ Einheitsvektoren in Abbildungsmatrix einsetzen
ergibt Matrix
 $\begin{pmatrix} 1 & 2 \\ 1 & 2 \end{pmatrix} \cdot M(l) \cdot \vec{x}$