

**Aufgabe 1**

(2VP)

Mithilfe der Quotientenregel ergibt sich die Ableitung von  $f$  mit  $f(x) = \frac{x^2}{x^2 + 3}$  zu:

$$f'(x) = \frac{2x \cdot (x^2 + 3) - x^2 \cdot 2x}{(x^2 + 3)^2} = \frac{2x^3 + 6x - 2x^3}{(x^2 + 3)^2} = \frac{6x}{(x^2 + 3)^2}.$$

**Aufgabe 2**

(2VP)

Eine Stammfunktion von  $f$  mit  $f(x) = \frac{1}{x^2} + \sin(2x) = x^{-2} + \sin(2x)$  ist beispielsweise:

$$\begin{aligned} F(x) &= \frac{1}{-1}x^{-1} - \frac{1}{2}\cos(2x) \\ &= -\frac{1}{x} - \frac{1}{2}\cos(2x). \end{aligned}$$

Der Term  $\sin(2x)$  kann dabei durch die „innere Integration“ mit der allgemeinen Regel

$\sin(ax) \rightarrow -\frac{1}{a}\cos(ax)$  integriert werden. Eine Stammfunktion von  $\sin x$  ist dabei  $-\cos x$ .

**Aufgabe 3**

(3VP)

Die Gleichung  $e^{4x} - 11e^{2x} + 18 = 0$  lässt sich nach den Potenzgesetzen umschreiben zu  $(e^{2x})^2 - 11e^{2x} + 18 = 0$ . Diese **Exponentialgleichung** lässt sich lösen, indem der Term  $e^{2x}$  mit  $u$  ersetzt (substituiert) wird. Es ergibt sich damit eine quadratische Gleichung:

$$u^2 - 11u + 18 = 0$$

$$u_{1/2} = \frac{11}{2} \pm \sqrt{\frac{121}{4} - 18} = \frac{11}{2} \pm \sqrt{\frac{121}{4} - \frac{72}{4}} = \frac{11}{2} \pm \sqrt{\frac{49}{4}} = \frac{11}{2} \pm \frac{7}{2}$$

$$u_1 = 2; \quad u_2 = 9$$

Die Substitution muss nun mit diesen beiden Lösungen wieder rückgängig (Resubstitution) gemacht werden:

$$u_1 = e^{2x} \Leftrightarrow 2 = e^{2x} \Leftrightarrow 2x = \ln 2 \Leftrightarrow x_1 = \frac{1}{2} \ln 2;$$

$$u_2 = e^{2x} \Leftrightarrow 9 = e^{2x} \Leftrightarrow 2x = \ln 9 \Leftrightarrow x_2 = \frac{1}{2} \ln 9 = \ln 9^{\frac{1}{2}} = \ln \sqrt{9} = \ln 3.$$

Die Gleichung  $e^{4x} - 11e^{2x} + 18 = 0$  hat damit die Lösungsmenge  $\mathbb{L} = \left\{ \frac{1}{2} \ln 2; \ln 3 \right\}$ .

**Aufgabe 4**

(3VP)

Der Punkt  $P(1 | v)$  liegt auf dem Schaubild der Funktion  $f$  mit  $f(x) = \frac{2}{x} + 2$ ;  $x \neq 0$ .

Für seine  $y$ -Koordinate gilt somit  $v = f(1) = 4$ , der Punkt hat die vollständigen Koordinaten  $P(1 | 4)$ .

Mit der Ableitung  $f'(x) = -\frac{2}{x^2}$  von  $f$  ergibt sich für die Tangente im Punkt  $P$ :

$$t: y = f'(1)(x - 1) + f(1)$$

$$y = -2(x - 1) + 4 = -2x + 2 + 4$$

$$y = -2x + 6$$



Die Tangente schneidet die  $x$ -Achse an der Stelle, an der sie die  $y$ -Koordinate Null besitzt:

$$0 = -2x + 6$$

$$x = 3$$

Der Schnittpunkt  $S$  besitzt damit die Koordinaten  $S(3 | 0)$ .

### Aufgabe 5

(6VP)

1. Für die Ableitung gilt, wie am Schaubild erkennbar,  $f'(x) > 0$  für  $-3 \leq x \leq 3$ . Die Funktion  $f$  ist in diesem Bereich damit monoton steigend, die Aussage ist **wahr**.
2. Die Ableitungsfunktion  $f'$  besitzt ein Extremum an der Stelle  $x = 0$ . Das Schaubild der Funktion  $f$  muss an dieser Stelle daher eine Wendestelle haben, die Aussage ist ebenfalls **wahr**.
3. Unter 1. wurde bereits gesagt, dass die Funktion  $f$  für  $-3 \leq x \leq 3$  streng monoton wachsend ist. Das Schaubild von  $f$  kann somit niemals symmetrisch zur  $y$ -Achse sein, die Aussage ist **falsch**.
4. Wenn eine Funktion  $g$  die Stammfunktion der Ableitung ist, lässt sich die Ausgangsfunktion  $f$  nur mit  $f(x) = g(x) + c$  darstellen (Unbestimmtheit der Stammfunktion). Für die Funktion  $f$  bedeutet dies, dass sie aufgrund des konstanten Summanden  $c$  beliebig weit in Richtung der positiven bzw. negativen  $y$ -Achse verschoben sein kann, daher lässt sich nicht sagen, ob  $f(x) > 0$  für  $x \in [-3; 3]$  gilt. Die Aussage ist **unentscheidbar**.

### Aufgabe 6

(4VP)

Um zu überprüfen, ob der Punkt  $A(3 | 0 | 2)$  auf  $g: \vec{x} = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} + t \begin{pmatrix} 2 \\ -1 \\ 2 \end{pmatrix}$  liegt, muss sein

Ortsvektor  $\vec{OA}$  für  $\vec{x}$  in die Geradengleichung eingesetzt werden:

$$A \text{ in } g: \begin{pmatrix} 3 \\ 0 \\ 2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} + t \begin{pmatrix} 2 \\ -1 \\ 2 \end{pmatrix} \Leftrightarrow \begin{pmatrix} 2 \\ -1 \\ 2 \end{pmatrix} = t \begin{pmatrix} 2 \\ -1 \\ 2 \end{pmatrix} \Rightarrow \begin{matrix} t = 1 \\ t = 1 \\ t = 1 \end{matrix}$$

Aus jeder Zeile ergibt sich die (einheitliche) Lösung  $t = 1$ . Der Punkt  $A$  liegt somit (für  $t = 1$ ) auf der Geraden  $g$ .

Aus der Koordinatengleichung von  $E$  lässt sich ihr Normalenvektor  $\vec{n} = \begin{pmatrix} 4 \\ -2 \\ 4 \end{pmatrix}$  ablesen,

die Gerade  $g$  besitzt den Richtungsvektor  $\vec{u}_g = \begin{pmatrix} 2 \\ -1 \\ 2 \end{pmatrix}$ .

Es ist nun sofort erkennbar, dass  $\vec{n} = 2 \cdot \vec{u}_g$  gilt. Die beiden Vektoren sind daher Vielfache voneinander und somit parallel – die Gerade  $g$  muss somit senkrecht zur Ebene  $E$  verlaufen.

Der Punkt  $A$  liegt auf der Geraden  $g$ , die wiederum senkrecht auf der Ebene  $E$  steht. Der Ebenenpunkt  $P$ , der von  $A$  den kleinsten Abstand hat, entspricht somit dem **Schnittpunkt** von  $g$  mit  $E$ .

Um diesen zu bestimmen, werden die Koordinaten von  $g$  in die Koordinatengleichung von  $E$  mit  $E: 4x_1 - 2x_2 + 4x_3 = 11$  eingesetzt:

$$\begin{aligned}g \cap E: 4(1 + 2t) - 2(1 - t) + 4(2t) &= 11 \\4 + 8t - 2 + 2t + 8t &= 11 \\18t &= 9 \\t &= \frac{1}{2}\end{aligned}$$

Der Punkt  $P$  liegt somit für  $t = \frac{1}{2}$  auf der Geraden  $g$ . Für seinen Ortsvektor gilt damit:

$$\vec{OP} = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} + \frac{1}{2} \begin{pmatrix} 2 \\ -1 \\ 2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 2 \\ \frac{1}{2} \\ 1 \end{pmatrix} \Rightarrow P \left( 2 \mid \frac{1}{2} \mid 1 \right)$$

Der Ebenenpunkt  $P \left( 2 \mid \frac{1}{2} \mid 1 \right)$  hat von  $A$  den kleinsten Abstand.

### Aufgabe 7

(3VP)

Um die Gleichung einer Ebene (egal in welcher Form) aufstellen zu können, werden stets **3 Punkte** benötigt. Aus der Zeichnung kann man die sogenannten **Spurpunkte** ablesen, das sind die Schnittpunkte der Ebene  $E$  mit dem Koordinatenachsen. Sie sind hier  $S_1(5 \mid 0 \mid 0)$ ,  $S_2(0 \mid 4 \mid 0)$  und  $S_3(0 \mid 0 \mid 3)$ .

Allgemein gilt für eine Ebene  $E$ , die weder den Ursprung enthält noch parallel zu einer der Koordinatenebenen ist, folgendes: Sind ihre Spurpunkte  $S_1(a \mid 0 \mid 0)$ ,  $S_2(0 \mid b \mid 0)$  und  $S_3(0 \mid 0 \mid c)$  bekannt, so lautet ihre Koordinatenform:

$$E: \frac{x_1}{a} + \frac{x_2}{b} + \frac{x_3}{c} = 1$$

Mit den hier gegebenen Punkten ergibt sich für  $E$ :

$$E: \frac{x_1}{5} + \frac{x_2}{4} + \frac{x_3}{3} = 1 \quad | \cdot 60$$

$$12x_1 + 15x_2 + 20x_3 = 60$$

### Alternativer Lösungsweg

Mit den drei gegebenen Punkten  $S_1$ ,  $S_2$  und  $S_3$  lässt sich  $E$  auch problemlos in Parameterform darstellen:

$$E: \vec{x} = \vec{OS}_1 + r \cdot \vec{S_1S_2} + s \cdot \vec{S_1S_3} = \begin{pmatrix} 5 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} + r \begin{pmatrix} -5 \\ 4 \\ 0 \end{pmatrix} + s \begin{pmatrix} -5 \\ 0 \\ 3 \end{pmatrix}; \quad r, s \in \mathbb{R}.$$

Über das **Kreuzprodukt** (Vektorprodukt) der beiden Spannvektoren von  $E$  lässt sich ein Normalenvektor  $\vec{n}$  von  $E$  berechnen:

$$\vec{n} = \begin{pmatrix} -5 \\ 4 \\ 0 \end{pmatrix} \times \begin{pmatrix} -5 \\ 0 \\ 3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 4 \cdot 3 - 0 \cdot 0 \\ 0 \cdot (-5) - (-5) \cdot 3 \\ (-5) \cdot 0 - 4 \cdot (-5) \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 12 \\ 15 \\ 20 \end{pmatrix}$$



Als Ansatz für eine Koordinatengleichung ergibt sich damit  $12x_1 + 15x_2 + 20x_3 = d$ . Um den fehlenden Summanden  $d$  zu bestimmen, müssen die Koordinaten eines der Ebenenpunkte eingesetzt werden, z.B. von  $S_1(5 | 0 | 0)$ :

$$\begin{aligned} S_1 \text{ in } E: 12 \cdot 5 + 15 \cdot 0 + 20 \cdot 0 &= d \\ 60 &= d \end{aligned}$$

Die Ebene  $E$  besitzt somit die Koordinatengleichung  $E: 12x_1 + 15x_2 + 20x_3 = 60$ .

### Aufgabe 8

(3VP)

Um den Abstand des Punktes  $A$  von einer Geraden  $g$  zu bestimmen, ist das folgende Verfahren das Standardverfahren:

- Es wird eine Hilfsebene  $H$  aufgestellt, die orthogonal zu  $g$  verläuft und den Punkt  $A$  enthält. Dabei ist der Richtungsvektor von  $g$  ein **Normalenvektor** dieser Hilfsebene.
- Es wird anschließend der Schnittpunkt dieser Hilfsebene mit der Geraden  $g$  berechnet. Er sei  $S$ .
- Der Abstand von  $A$  zur Geraden  $g$  entspricht dem dem Abstand von  $A$  zu  $S$ . Er kann über den Betrag des Vektors  $\overrightarrow{AS}$  bestimmt werden.