

Zu a)

$$f_t(x) = x \cdot (t - \ln x) \quad t \geq 0$$

Wegen „ $\ln x$ “ muß gelten

$$x > 0$$

$$D(f_t(x)) = \{ x \in \mathbb{R} \mid x > 0 \}$$

Zu b)

Wir bestimmen 3 Terme:

$$f_t(x); \quad f_t(-x); \quad -f_t(x) \quad \text{und dann gilt}$$

$$f_t(x) = f_t(-x) \rightarrow y\text{-Achsen symmetrie}$$

$$f_t(-x) = -f_t(x) \rightarrow \text{Nullpunktsymmetrie}$$

$f_t(x)$ s. oben

$$f_t(-x) = -x \cdot (t - \ln(-x)) \text{ nicht definiert}$$

also kann schon keine der
genannten Symmetrien vorliegen

2uc)

Wir prüfen zu GEOGEBRA
und lassen zeichnen!

2uc)

Berechnung von $f_t'(x)$

Wir wählen die Produktregel

$$f_t(x) = \underbrace{x}_u \cdot \underbrace{(t - \ln x)}_v$$

$$f_t'(x) = \underbrace{1}_u' \cdot \underbrace{(t - \ln x)}_v + \underbrace{x}_u \cdot \underbrace{\left(0 - \frac{1}{x}\right)}_{v'}$$

$$= t - \ln x - 1$$

$$= \underline{\underline{-\ln x + t - 1}}$$

Berechnung von $f_t''(x)$

$$f_t''(x) = -\frac{1}{x} + 0 - 0 = \underline{\underline{-\frac{1}{x}} \text{ (aha!)}}$$

Berechnung von $f_t'''(x)$

$$f_t'''(x) = \left[-x^{-1}\right]' = +1 \cdot x^{-2} = \frac{1}{x^2} \text{ (aha!)}$$

~~(4)~~

2u9)

Wir untersuchen die Nullstellen

$$f_t(x) = x \cdot (t - \ln x) \quad \begin{array}{l} x > 0 \\ t \geq 0 \end{array}$$

$$f_t(x) = 0 \Leftrightarrow x \cdot (t - \ln x) = 0$$

$$\Leftrightarrow x = 0 \vee t - \ln x = 0$$

$x = 0$ erfüllt wg
 $\downarrow > 0$
 $D(f_t) = \mathbb{R}$

$$t - \ln x = 0 \Leftrightarrow \ln x = t$$

$$e^{\ln x} = e^t$$

$$\underline{\underline{x = e^t}}$$

Für jedes t ist $x = e^t$ Nullstelle;
die Nullstellen der Solar sind
zeit abhängig!

(11)

Maxima

$$f'(x) = 0 \text{ notw. Bed}$$

$$f'_t(x) = -\ln x + t - 1 = 0$$

$$\Leftrightarrow \ln x = t - 1$$

$$\Leftrightarrow x = e^{t-1}$$

$$f'(x) = 0 \wedge f''(x) \neq 0 \text{ linv. Bed}$$

$$f''_t(x) = -\frac{1}{x}$$

$$f''_t(e^{1-t}) = -\frac{1}{\underbrace{e^{t-1}}_{>0}} < 0$$

Max $(e^{1-t} | f_t(e^{1-t}))$ von t abhängig

6

l2) Minima?

$$\text{hier fct } f'(x)=0 \wedge f''(x)>0$$

Die 2. Ableitung $f_t''(x) = -\frac{1}{x}$

ist für e^{1-t} Nullstellen für $f_t'(x)$

immer kleine Null; also gibt es
keine Minima

l3) Wendepunkte

$$f''(x)=0 \quad \text{keine fct}$$

$$f_t''(x) = -\frac{1}{x} \neq 0 \quad \text{für alle } x \in D(f)$$

Es gibt keine Wendepunkte

(4) Sattelpunkte

Sattelpunkte sind Wendestellen
mit horizontaler Wendetangente.

Keine Wendestellen, also auch
keine Sattelstellen \approx Punkte.

Unterlagen und Lösungen vollständig und kostenlos als pdf-Datei auf meiner Homepage unter
<https://www.raphael-biere.de>

Meine Kanäle auf YOUTUBE:

Mathematik:

<https://www.youtube.com/user/Mathematikaufgaben>

Latein:

<https://www.youtube.com/user/NachhilfeLatein>

$$9) \int t^{\ln x} dx$$

$$= \int x \cdot (t - \ln x) dx$$

Wegen des Produktes wählen wir die „partielle Integration“:

$$\int u' \cdot v = u \cdot v - \int u \cdot v'$$

$$\int \underbrace{x}_{v} \cdot \underbrace{(t - \ln x)}_{u'} dx = \left[\underbrace{tx}_{u \cdot v} - \underbrace{(x \ln x - x)}_{\int u \cdot v'} \right] - \int [tx - (x \ln x - v)] \cdot 1$$

Und wir sehen:

das Restintegral ist viel komplizierter als das Ausgangsintegral, also „drehen wir das Produkt“ herum...

9

$$\int (t - \ln x) \cdot x = \underbrace{\frac{1}{2}x^2}_{u} \cdot \underbrace{(t - \ln x)}_{v'} - \int \frac{1}{2}x^2 \cdot \left(0 - \frac{1}{x}\right) dx \cdot v'$$

aha!

$$= \frac{1}{2}x^2(t - \ln x) - \int -\frac{1}{2}x dx$$

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

$$= \frac{1}{2}x^2(t - \ln x) + \frac{1}{2} \cdot \frac{1}{2}x^2 + C$$

$$= x^2 \cdot \left[\frac{1}{2}t - \frac{1}{2} \ln x + \frac{1}{2} \right] + C \quad \checkmark$$

Unterlagen und Lösungen vollständig und kostenlos als pdf-Datei auf meiner Homepage unter <https://www.raphael-biere.de>

Meine Kanäle auf YOUTUBE:

Mathematik:

<https://www.youtube.com/user/Mathematikaufgaben>

Latein:

<https://www.youtube.com/user/NachhilfeLatein>