Differential- und Integralrechnung I

- 1. Konvergenz von Folgen und Reihen: Definition, Beispiele, Divergenz, geometrische Reihe Konvergenzkriterien für Reihen
- 2. Vollständigkeit der reellen Zahlen
- 3. Stetigkeit: Definition, Eigenschaften stetiger Funktionen (Zwischenwertsatz, Satz vom Maximum), gleichmäßige Stetigkeit
- 4. Differentiation: Differentiationsregeln, Mittelwertsatz, Extrema, Konvexität, Newtonsches Verfahren
- 5. Integration und Differentiation: Riemannsches Integral, Integrierbarkeit stetiger Funktionen, Hauptsatz der Differential- und Integralrechnung
- 6. Gleichmäßige Konvergenz von Funktionenfolgen: Definition, Potenzreihen, Konvergenzradius von Potenzreihen, Taylorreihe, Taylorreihen der Exponentialfunktion und von Sinus und Cosinus.
- 7. Fourier-Reihen

Differential- und Integralrechnung II

- 1. Differentiation im \mathbb{R}^n : Definition, Jacobi–Matrix, Richtungsableitung, partielle Differenzierbarkeit, Zusammenhang von Differenzierbarkeit und partieller Differenzierbarkeit, Kettenregel, Gradient, Divergenz und Laplace–Operator, Kurvenintegrale, Banachscher Fixpunktsatz, Umkehrsatz und Satz über implizite Funktionen, Extremwerte von Funktionen auf dem \mathbb{R}^n , Taylor–Reihe, Polarkoordinaten
- 2. Riemannsches Integral im \mathbb{R}^n : Definition von Integrierbarkeit, Riemannsche Nullmengen, Eigenschaften des Integrals, Mittelwertsatz der Integralrechnung, Satz von Fubini, Cavalierisches Prinzip, Volumenberechnung von Körpern an Hand von Beispielen (Kugel,...), Transformationssatz, Gaußscher Integralsatz

Gewöhnliche Differentialgleichungen

- 1. Gewöhnliche Differentialgleichungen 1. Ordnung: Elementare Lösungsverfahren (Differentialgleichungen mit getrennten Variablen,...), Banachscher Fixpunktsatz Existenz– und Eindeutigkeitssatz von Picard–Lindelöf, Satz von Arzela–Ascoli, Existenzsatz von Peano, Eulersches Polygonzugverfahren
- 2. Systeme von Differentialgleichungen 1. Ordnung: Existenz- und Eindeutigkeitsaussage für das Anfangswertproblem für Systeme von Differentialgleichungen 1. Ordnung bzw. Differentialgleichungen n-ter Ordnung, stetige und differenzierbare Abhängigikeit von den Anfangswerten
- 3. Lineare Differentialgleichungen: Homogene lineare Systeme, Wronski-Determinante, Reduktionsverfahren von d'Alembert, Inhomogene Systeme, Methode der Variation der Konstanten, Systeme mit konstanten Koeffizienten, Stabilität der Nullösung, Lineare Differentialgleichungen n-ter Ordnung, Differentialgleichung der gedämpften Schwingung,

Hinweis:

• Es ist wichtig, dass die Konzepte an Hand von Beispielen erklärt werden können.

Prof. Dr. Hans-Bert Rademacher, Mathematisches Institut, Universität Leipzig www.math.uni-leipzig.de/~rademacher