

Aufgabe 1.

a) Für die Ableitung gilt

$$f'(x) = 6x^2 + 1 \geq 1 > 0 \quad \text{für alle } x \in \mathbb{R}$$

Deshalb ist die Funktion f streng monoton wachsend. Damit ist sie auch injektiv, kann also höchstens eine Nullstelle haben. Andererseits hat f als Polynom ungeraden Grades mindestens eine (reelle) Nullstelle. Die komplexen Nullstellen entsprechen dem Grad. f hat also drei komplexe Nullstellen. Genau eine davon ist reell. Wegen

$$f(-1) = -2 < 0 \quad \text{und} \quad f(0) = 1 > 0$$

muss nach dem Zwischenwertsatz zwischen -1 und 0 eine (reelle) Nullstelle liegen.

b) Ausgehend vom Startwert $x_0 = -\frac{1}{2}$ ist

$$x_1 = x_0 - \frac{f(x_0)}{f'(x_0)} = -\frac{1}{2} - \frac{\frac{1}{4}}{\frac{10}{4}} = -\frac{1}{2} - \frac{1}{10} = -\frac{6}{10} = -\frac{3}{5}$$

$$x_2 = x_1 - \frac{f(x_1)}{f'(x_1)} = -\frac{3}{5} - \frac{-\frac{4}{125}}{\frac{79}{25}} = -\frac{3}{5} + \frac{4}{5 \cdot 79} = -\frac{233}{395} \approx -0.58987$$

Die Nullstelle ist also $\tilde{x} \approx -0.58987$.

c) Ein beliebiger Punkt auf der Parabel wird durch (x, x^2) beschrieben. Für den Abstand d zum Punkt $S(-1, 0)$ gilt

$$d = \sqrt{(x - (-1))^2 + (x^2 - 0)^2} = \sqrt{(x + 1)^2 + x^4}$$

Als Zielfunktion eignet sich am besten das Quadrat dieses Abstandes:

$$g(x) := d^2 = (x + 1)^2 + x^4 \quad (x \in \mathbb{R})$$

Dieses Polynom vierten Grades ist nach unten beschränkt, besitzt also ein absolutes Minimum. Für dieses gilt

$$g'(x) = 2(x + 1) + 4x^3 = 2 \cdot (2x^3 + x + 1) = 2 \cdot f(x) \stackrel{!}{=} 0$$

Das absolute Minimum liegt demnach an der Stelle $\tilde{x} \approx -0.58987$. Der zugehörige Punkt L ist ungefähr $(-0.58987, 0.34781)$. Der Abstand zwischen S und L ist $d \approx 0.53784$.

Aufgabe 2. Eine Lösung erhält man, wenn man die Anzahl $A(v)$ der Wagen, die in einer festgelegten Zeitspanne einen Kontrollpunkt passiert, maximiert. Es ist

$$A(v) = \frac{v}{L + \Delta} = \frac{v}{L + k_1 v + k_2 v^2}$$

Diese Funktion wird dort maximal, wo der Kehrwert $T(v)$ (entspricht der Zeit, die zum Zurücklegen der Strecke $L + \Delta$ benötigt wird) minimal wird:

$$T(v) = \frac{L + k_1 v + k_2 v^2}{v} = \frac{L}{v} + k_1 + k_2 v \quad (v \in (0, \infty))$$

Sowohl für $v \rightarrow 0$ als auch für $v \rightarrow \infty$ strebt T gegen ∞ . $T(v)$ besitzt also (mindestens) ein absolutes Minimum. (Vergleiche den Beweis, dass nicht konstante Polynome geraden Grades immer (mindestens) ein absolutes Extremum besitzen.) Es gibt nämlich ein $\varepsilon > 0$, so dass $T(v) > T(0)$ für alle $v < \varepsilon$ und ein $M > 0$, so dass $T(v) > T(0)$ für alle $v > M$. Auf dem Intervall $[\varepsilon, M]$ ist $T(v)$ stetig, hat also nach Weierstraß ein absolutes Minimum. Dies ist ein absolutes Minimum für das ganze Intervall $(0, \infty)$. Da keine Ränder vorhanden sind, muss das Minimum an einer stationären Stelle sein:

$$T'(v) = -\frac{L}{v^2} + k_2 \stackrel{!}{=} 0 \quad \Rightarrow \quad v = \sqrt{\frac{L}{k_2}}$$

(Dieser Wert hängt nicht von k_1 ab!)

a) Die optimale Geschwindigkeit bei $L = 3.6m$ ist

$$v = \sqrt{\frac{3.6m}{0.016sec^2/m}} = 15 \frac{m}{sec} = 54 \frac{km}{h}$$

b) Die optimale Geschwindigkeit bei $L = 6.4m$ ist

$$v = \sqrt{\frac{6.4m}{0.016sec^2/m}} = 20 \frac{m}{sec} = 72 \frac{km}{h}$$

Aufgabe 3.

a) Die Länge eines geradlinigen Abschnittes der Bahn ist

$$s_1 = a - 2 \cdot r$$

Die beiden Kehren ergeben zusammen einen vollen Kreis. Ihre Gesamtlänge ist daher

$$s_2 = 2\pi \cdot r$$

Für den in einer Runde zurückgelegten Weg ergibt sich

$$s = 2 \cdot s_1 + s_2 = 2 \cdot (a - 2r) + 2\pi \cdot r = 2(\pi - 2) \cdot r + 2 \cdot a$$

Die Zeit für eine Runde ist

$$t = \frac{s}{v} = \frac{2(\pi - 2) \cdot r + 2 \cdot a}{b \cdot \sqrt{r}} = \frac{1}{b} \cdot \left[2(\pi - 2) \cdot r^{\frac{1}{2}} + 2a \cdot r^{-\frac{1}{2}} \right]$$

Der Kehrenradius r darf dabei maximal so groß sein, dass die geradlinigen Abschnitte gerade verschwinden, also $0 < r \leq \frac{a}{2}$. Für $r \rightarrow 0$ strebt t gegen $+\infty$.

b) Es ist günstig, den konstanten Faktor $b > 0$ mit in die Zielfunktion $f(r)$ zu stecken:

$$f(r) := b \cdot t = 2(\pi - 2) \cdot r^{\frac{1}{2}} + 2a \cdot r^{-\frac{1}{2}} \quad 0 < r \leq \frac{a}{2}$$

Für die stationären Stellen dieser Zielfunktion gilt

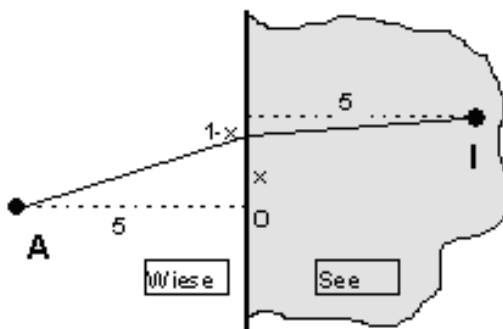
$$f'(r) = (\pi - 2) \cdot r^{-\frac{1}{2}} - a \cdot r^{-\frac{3}{2}} = r^{-\frac{3}{2}} \cdot [(\pi - 2) \cdot r - a] \stackrel{!}{=} 0$$

Es gibt genau eine Lösung dieser Gleichung

$$r_1 = \frac{a}{\pi - 2}$$

Wegen $\pi - 2 < 2$ ist $r_1 > \frac{a}{2}$. Die Lösung liegt also nicht im zulässigen Bereich. Das Extremum kann also nur am Rand liegen, das heißt bei $r = \frac{a}{2}$. Die Bahn ist dann ein Kreis.

Aufgabe 4. Der Mann rennt geradlinig zum Seeufer an eine Stelle, die wir mit x bezeichnen, gemessen von der Stelle O des Ufers, die der Ausgangsposition des Mannes am nächsten ist. Seine Geschwindigkeit an Land sei v . Auch innerhalb des Sees muss er offensichtlich die direkte Verbindung wählen.



Rechnen wir mit Einheiten von $100m$, so berechnet sich die benötigte Zeit gemäß

$$t = \frac{1}{v} \cdot \sqrt{x^2 + 25} + \frac{5}{v} \cdot \sqrt{(1-x)^2 + 25}$$

Als Zielfunktion wählen wir

$$f(x) := v \cdot t = \sqrt{x^2 + 25} + 5 \cdot \sqrt{(1-x)^2 + 25} \quad (0 \leq x \leq 1)$$

Diese ist zu minimieren:

$$f'(x) = \frac{2x}{2\sqrt{x^2 + 25}} + 5 \frac{-2(1-x)}{2\sqrt{(1-x)^2 + 25}} = \frac{x\sqrt{(1-x)^2 + 25} - 5(1-x)\sqrt{x^2 + 25}}{\sqrt{x^2 + 25} \cdot \sqrt{(1-x)^2 + 25}} \stackrel{!}{=} 0$$

Diese Gleichung gilt es zu lösen:

$$0 = x\sqrt{(1-x)^2 + 25} - 5(1-x)\sqrt{x^2 + 25}$$

$$\begin{aligned}
&\Leftrightarrow x\sqrt{(1-x)^2+25} = 5(1-x)\sqrt{x^2+25} \\
&\stackrel{0 \leq x \leq 1}{\Leftrightarrow} x^2 \cdot [(1-x)^2+25] = 25(1-x)^2 \cdot [x^2+25] \\
&\Leftrightarrow x^2(26-2x+x^2) = 25(1-2x+x^2)(x^2+25) \\
&\Leftrightarrow x^4 - 2x^3 + 26x^2 = 25(x^4 - 2x^3 + 26x^2 - 50x + 25) \\
&\Leftrightarrow g(x) := 24x^4 - 48x^3 + 624x^2 - 1250x + 625 = 0
\end{aligned}$$

Diese Gleichung wird nun numerisch mit dem Newton-Verfahren gelöst. Die Lösung muss größer als 0.5 sein. Als Startwert eignet sich deshalb etwa $x_0 := 0.75$.

$$g'(x) = 96x^3 - 144x^2 + 1248x - 1250$$

$$x_0 = 0.75 \Rightarrow x_1 \approx 0.82 \Rightarrow x_2 \approx 0.834 \Rightarrow x_3 \approx 0.835 =: a$$

Eine graphische oder numerische (nicht mit Newton!) Überprüfung ergibt, dass zwischen 0 und 1 keine weiteren Nullstellen von g liegen. Zu prüfen bleibt, ob es tatsächlich ein Minimum ist und ob nicht etwa das absolute Minimum am Rand liegt. Der Vergleich mit den Randwerten ergibt

$$f(a) \approx 30.08, \quad f(0) \approx 30.49 > f(a), \quad f(1) \approx 30.10 > f(a)$$

Aus diesem Vergleich ergibt sich einerseits, dass das absolute Minimum nicht am Rand liegt. Andererseits kann es sich bei der einzigen stationären Stelle im Intervall $[0, 1]$ nur um ein Minimum handeln.

Der Mann muss also eine etwa $83.5m$ von der nächstgelegenen Seestelle (in Richtung Insel) entfernte Stelle des Seeufers anpeilen.