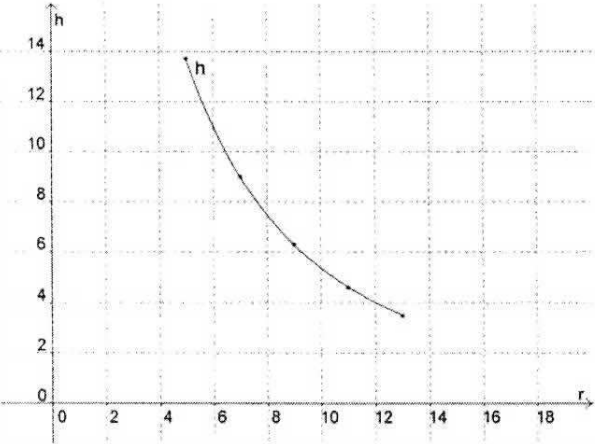
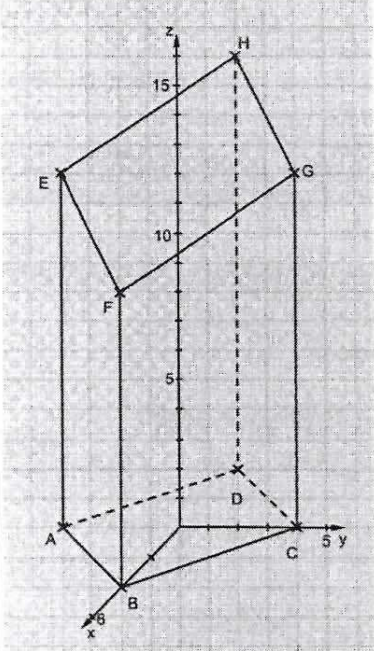


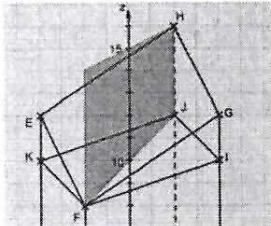
Aufgabe A1

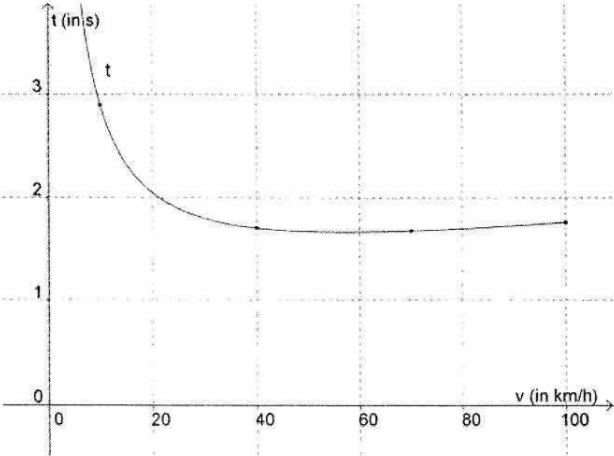
Aufgabe	Lösungen	mögliche BE	erteilte BE												
1.1.1	<p>Wertetabelle</p> <table border="1" data-bbox="330 349 1139 445"> <tr> <td>r</td> <td>5</td> <td>7</td> <td>9</td> <td>11</td> <td>13</td> </tr> <tr> <td>h(r)</td> <td>13,7</td> <td>9,0</td> <td>6,3</td> <td>4,6</td> <td>3,5</td> </tr> </table> <p>Darstellung des Graphen</p> 	r	5	7	9	11	13	h(r)	13,7	9,0	6,3	4,6	3,5	2	
r	5	7	9	11	13										
h(r)	13,7	9,0	6,3	4,6	3,5										
1.1.2	<p>Beschreibung $r \rightarrow 4$: gerader Kreiszylinder und Höhe nimmt zu $r \rightarrow \infty$ ($h \rightarrow 0$): Scheibe</p>	2 2													
1.2	<p>Wachs:</p> $V_{\text{rot}} = \pi \cdot \int_a^b (g(x))^2 dx = \pi \cdot \int_{0,8}^{11} (2,3 \cdot \sqrt[8]{x^3 - 0,8^3})^2 dx$ $V_{\text{rot}} = 621,9 \text{ VE} \rightarrow \text{ca. } 620 \text{ cm}^3$ <p>Glas: äußere Rotationskörper \rightarrow gerader Kegelstumpf</p> $V = \frac{\pi}{3} h (r_2^2 + r_2 \cdot r_1 + r_1^2) \quad r_1 = y_A = 4 \quad r_2 = y_B = 6 \quad h = 11$ $V = 875,5 \text{ VE}$ $V_{\text{Glaskörper}} = V_{\text{Kegelstumpf}} - V_{\text{rot}} = 253,6 \text{ VE} \rightarrow \text{ca. } 250 \text{ cm}^3$ <p>Berechnung der Masse:</p> $m = \rho \cdot V = 2,2 \frac{\text{g}}{\text{cm}^3} \cdot 250 \text{ cm}^3 = 550 \text{ g}$	1 1 1 1 1 2													
1.3	<p>Schnitt mit Koordinatenachsen Zählerpolynom keine Nullstellen \rightarrow $f_a(x)$ kein Schnittpunkt mit der x-Achse; $f_a(0) = \frac{2625}{a \cdot \pi} \rightarrow S_y \left(0 \mid \frac{2625}{a \cdot \pi} \right)$</p>	1 1													

Aufgabe	Lösungen	mögliche BE	erteilte BE
	<p>Hochpunkt</p> $f'_a(x) = \frac{-5250 \cdot (x+2)}{\pi \cdot (x^2 + 4x + a)^2}$ <p>Notwendige Bedingung: $f'_a(x_E) = 0$</p> $x_E = -2$ <p>y-Koordinate: $f_a(-2) = \frac{2625}{(a-4) \cdot \pi}$</p> $P_{\max} \left(-2 \mid \frac{2625}{\pi \cdot (a-4)} \right)$ <p>Anzahl der Polstellen</p> <p>Nullstellen des Nennerpolynoms</p> $0 = \pi \cdot (x^2 + 4x + a) \rightarrow x_{1,2} = -2 \pm \sqrt{4-a}$ <p>zwei Polstellen für $a < 4$,</p> <p>eine für $a = 4$,</p> <p>keine für $a > 4$</p>	<p>1</p> <p>1</p> <p>1</p> <p>1</p> <p>1</p> <p>1</p> <p>1</p> <p>1</p>	

Aufgabe A2

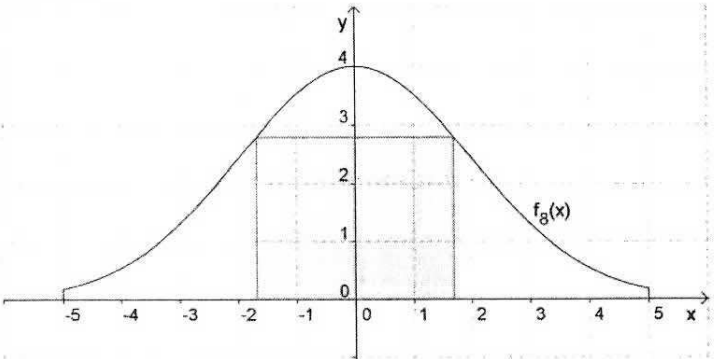
Aufgabe	Lösungen	mögliche BE	erteilte BE
2.1	Zeichnung (verdeckte Körperkanten) 	3	
2.2	Begründung z-Koordinate alle Punkt A, B, C und D ist null	1	
2.3	Koordinatengleichung der Ebene $\vec{\eta}_{EFGH} = \overline{EF} \times \overline{FG} = \begin{pmatrix} 4 \\ 4 \\ -2 \end{pmatrix} \times \begin{pmatrix} -4 \\ 4 \\ 2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 16 \\ 0 \\ 32 \end{pmatrix} \rightarrow \vec{\eta} = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 2 \end{pmatrix}$ eine Koordinatengleichung lautet: $x + 2z - d = 0$. Einsetzen der Koordinaten z. B. des Punktes E $0 + 0 + 2 \cdot 12 - d = 0$ $d = 24$ $\rightarrow x + 2z - 24 = 0$ Neigungswinkel der Ebene mithilfe des Skalarproduktes der Vektoren $\vec{\eta} = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 2 \end{pmatrix} \text{ und } \vec{\eta}_{xy} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}$ $\vec{\eta} \circ \vec{\eta}_{xy} = \vec{\eta} \cdot \vec{\eta}_{xy} \cdot \cos \sphericalangle(\vec{\eta}, \vec{\eta}_{xy})$ $\cos \sphericalangle(\vec{\eta}_{EFGH}, \vec{\eta}_{xy}) = \frac{2\sqrt{5}}{5}$ $\sphericalangle(\vec{\eta}_{EFGH}, \vec{\eta}_{xy}) = 26,56^\circ$	1 1 1 1	

Aufgabe	Lösungen	mögliche BE	erteilte BE
2.4	<p>Prüfen der Aussagen</p> $\overline{EF} = \begin{pmatrix} 4 \\ 4 \\ -2 \end{pmatrix} \quad \overline{FG} = \begin{pmatrix} -4 \\ 4 \\ 2 \end{pmatrix} \quad \overline{GH} = \begin{pmatrix} -4 \\ -4 \\ 2 \end{pmatrix} \quad \overline{HE} = \begin{pmatrix} 4 \\ -4 \\ -2 \end{pmatrix}$ <p>alle Vektoren sind gleich lang</p> <p>$\overline{EF} \parallel \overline{GH}$ und $\overline{FG} \parallel \overline{HE}$</p> <p>Winkel zwischen zwei Vektoren $\overline{EF} \circ \overline{FG} = -4 \neq 0$</p> <p>Viereck EFGH ist ein Parallelogramm (C), ein Rhombus (A), kein Quadrat (B)</p> <p>Flächeninhalt Viereck EFGH</p> $A = \overline{EF} \times \overline{FG} $ $A = 16\sqrt{5} \approx 35,78FE$	<p>1</p> <p>1</p> <p>1</p> <p>1</p> <p>1</p> <p>1</p>	
2.5	<p>Eckpunkte</p> <p>linker unterer Eckpunkt: $Q(3 \mid 1 \mid 7,5)$,</p> <p>rechter oberer Eckpunkt:</p> $\overline{OS} = \overline{OP} + r \cdot \overline{BC} \quad r \cdot \overline{BC} = 2,83 \Rightarrow r_1 = 0,5 \wedge r_2 = 0,5$ <p>$S(1 \mid 3 \mid 9)$</p> <p>rechter unterer Eckpunkt:</p> <p>$R(1 \mid 3 \mid 7,5)$</p> <p>Kante des Körpers</p> $Q_t \rightarrow g: \vec{x} = \begin{pmatrix} 4 \\ 0 \\ 10 \end{pmatrix} + t \cdot \begin{pmatrix} -4 \\ 4 \\ 2 \end{pmatrix} \quad \left. \begin{array}{l} \text{für } t=0 \rightarrow F \\ \text{für } t=1 \rightarrow G \end{array} \right\} \Rightarrow \overline{FG}$ <p>Minimale Länge</p> $a(t) = \overline{PQ}_t = \sqrt{3 \cdot (12t^2 - 4t + 1)}$ $a'(t_E) = \frac{2 \cdot \sqrt{3} \cdot (6t_E - 1)}{\sqrt{12t_E^2 - 4t_E + 1}} = 0 \rightarrow t_E = \frac{1}{6}$ $a''\left(\frac{1}{6}\right) = 18\sqrt{2} > 0 \Rightarrow \text{Min}$	<p>1</p> <p>1</p> <p>1</p> <p>1</p> <p>1</p> <p>1</p> <p>1</p>	
2.6	<p>Beschreibung</p> <p>Zerlegung: Ebene durch DFH \rightarrow zwei Pyramiden mit trapezförmigen Grundflächen</p>	<p>2</p>	

Aufgabe	Lösungen	mögliche BE	erteilte BE
3.2	<p>Gleichung für den Sicherheitsabstand Gleichungssystem, Data-Matrix-Editor, ... $s(v) = 1,52 \cdot 10^{-3} v^2 + 0,286v + 0,500$</p> <p>Berechnung des Sicherheitsabstandes $s(60) = 1,52 \cdot 10^{-3} \cdot 60^2 + 0,286 \cdot 60 + 0,5 = 23,13$</p> <p>Berechnung der Geschwindigkeit $25 = 1,52 \cdot 10^{-3} v^2 + 0,286v + 0,5$ $\Rightarrow v_1 = 63,94 \quad v_2 = -252,1$ (entfällt wegen $v < 0$)</p> <p>Graph von $t(v)$</p>  <p>Geschwindigkeit, für minimale Taktzeit $t'(v) = \frac{0,0055 \cdot (v^2 - 3289)}{v^2} \quad \wedge \quad t''(v) = \frac{36}{v^3}$</p> <p>notw. Bed.: $t'(v_E) = 0$ $v_{E1} = 57,35 \quad \wedge \quad v_{E2} = -57,35$ (entfällt wegen $v < 0$)</p> <p>hinr. Bed.: $t''(57,35) = 0,0002 > 0 \quad \Rightarrow \quad$ Minimum</p> <p>Ermittlung der Anzahl der Fahrzeuge minimale Taktzeit: $t(57,35) = 1,657$ Anzahl der Fahrzeuge: $\frac{60}{1,66} = 36,1$</p> <p>Begründung Die berechnete Geschwindigkeit von 57 km/h liegt knapp unterhalb der festgelegten Geschwindigkeitsbegrenzung auf 60 km/h. Somit ist die Geschwindigkeitsbegrenzung nicht für eventuell auftretende Staus verantwortlich.</p>	<p>2</p> <p>1</p> <p>2</p> <p>2</p> <p>1</p> <p>2</p> <p>1</p> <p>1</p> <p>2</p>	

Aufgabe B1

Aufgabe	Lösungen	mögliche BE	erteilte BE
1.1	<p>Ableitungen:</p> $f'_k(x) = -x \cdot e^{-\frac{x^2}{k}}$ $f''_k(x) = \left(\frac{2x^2}{k} - 1\right) \cdot e^{-\frac{x^2}{k}}$ $f'''_k(x) = \frac{-2x(2x^2 - 3k)}{k^2} \cdot e^{-\frac{x^2}{k}}$ <p>Extrempunkte:</p> $f'_k(x_E) = 0 \Rightarrow x_E = 0 \wedge f_k(0) = \frac{k}{2}$ $f''_k(0) = -1 \Rightarrow \text{Hochpunkt} \Rightarrow H\left(0 \mid \frac{k}{2}\right)$ <p>Wendepunkte:</p> $f''_k(x_W) = 0 \Rightarrow x_W = \pm \frac{\sqrt{2k}}{2} \wedge f_k\left(\pm \frac{\sqrt{2k}}{2}\right) = \frac{k}{2} e^{-\frac{1}{2}}$ $\Rightarrow W_{1,2}\left(\pm \frac{1}{2} \cdot \sqrt{2k} \mid \frac{k}{2 \cdot \sqrt{e}}\right)$ <p>Ortskurve:</p> $x = \pm \frac{\sqrt{2k}}{2} \Rightarrow k = 2x^2$ $y = \frac{k}{2} e^{-\frac{1}{2}} \quad (k = 2x^2)$ $y = \frac{1}{\sqrt{e}} \cdot x^2$	<p>1</p> <p>1</p> <p>2</p> <p>1</p> <p>1</p> <p>1</p> <p>1</p> <p>1</p>	
1.2	<p>Umfang der Fläche</p> $u_k = \text{arcLen}(f_k(x), x, a_k, b_k) + \text{arcLen}(w(x), x, a_k, b_k) > 16$ <p> $k = 1 \quad u_1 = 3,05 \text{ LE}$ $k = 2 \quad u_2 = 4,59 \text{ LE}$ $k = 5 \quad u_5 = 8,39 \text{ LE}$ $k = 10 \quad u_{10} = 14,03 \text{ LE}$ $k = 11 \quad u_{11} = 15,12 \text{ LE}$ $k = 12 \quad u_{12} = 16,20 \text{ LE}$ $k = 15 \quad u_{15} = 19,41 \text{ LE}$ </p> <p>Für $k = 12$ ist der Umfang erstmals größer als 16 LE.</p>	<p>2</p> <p>2</p> <p>1</p>	

Aufgabe	Lösungen	mögliche BE	erteilte BE
1.3	<p>Skizze</p>  <p>Maße des Fensters Zielfunktion: $A(a,b) = a \cdot b$ Nebenbedingung: $a = 2 \cdot x$ (Fenster liegt symmetrisch zur y – Achse) $b = f_8(x)$ ($b \geq 2,50$) $A(x) = \frac{8x}{e^{\frac{x^2}{8}}}$ Mindesthöhe: $f_8(x) \geq 2,50 \Rightarrow -1,94 \leq x \leq 1,94$ $D_A : 0 \leq x \leq 1,94$ $A'(x) = (8 - 2x^2) \cdot e^{-\frac{x^2}{8}}$ $A'(x_E) = 0$ $x_E = \pm 2$ $\Rightarrow x = 1,94$. Breite $a = 3,88$ m, Höhe von $b = 2,50$ m.</p>	<p>2</p> <p>1</p> <p>1</p> <p>1</p> <p>1</p>	

Aufgabe B2

Aufgabe	Lösungen	mögliche BE	erteilte BE
2.1	<p>Größter Radius in der Mitte</p> $r_a = \sqrt{\lambda \frac{a \cdot (d-a)}{d}}$ $r'_a = \frac{-(2a-d) \cdot \lambda}{2 \cdot \sqrt{\frac{-a \cdot (a-d) \cdot \lambda}{d}} \cdot d} \quad r''_a = \frac{d \cdot \lambda}{4a \cdot (a-d) \cdot \sqrt{\frac{-a \cdot (a-d) \cdot \lambda}{d}}}$ <p>Notw. Bed.: $r'_a = 0 \Rightarrow r_a = \frac{d}{2}$</p> $r''_a\left(\frac{d}{2}\right) = \frac{-2\lambda}{d \cdot \sqrt{d \cdot \lambda}} < 0 \text{ (wegen } \lambda \text{ und } d > 0) \Rightarrow \text{Max}$	<p>1</p> <p>2</p> <p>1</p>	
2.2.1	<p>Aufstellen der Geradengleichung z. B.</p> $g: \vec{x} = \begin{pmatrix} 800 \\ 200 \\ 25 \end{pmatrix} + t \cdot \begin{pmatrix} -700 & - & 800 \\ 1000 & - & 200 \\ 20 & - & 25 \end{pmatrix}$ $g: \vec{x} = \begin{pmatrix} 800 \\ 200 \\ 25 \end{pmatrix} + t \cdot \begin{pmatrix} -1500 \\ 800 \\ -5 \end{pmatrix} \text{ mit } 0 \leq t \leq 1$	<p>(\vec{x}) 2</p> <p>(t) 1</p>	
2.2.2	<p>Maximaler Radius</p> $d = \left \begin{pmatrix} -1500 \\ 800 \\ -5 \end{pmatrix} \right = 1700 \Rightarrow \frac{d}{2} = 850$ $r_a(850) = \sqrt{0,125 \cdot \frac{850 \cdot (1700 - 850)}{1700}} = 7,29$ <p>Der maximale Radius der ersten Fresnelzone beträgt 7,29 m.</p> <p>Überprüfung höchster Punkt des Hindernisses innerhalb der Fresnelzone</p> $\text{Abstand} = a(t) = \left \vec{g} - \begin{pmatrix} 45 \\ 590 \\ 22 \end{pmatrix} \right = \left \begin{pmatrix} 755 - 1500t \\ 800t - 390 \\ 3 - 5t \end{pmatrix} \right $ $a(t) = \sqrt{2890025 t^2 - 2889030 t + 722134}$ $a'(t_E) = 0 \Rightarrow t_E = 0,5$	<p>2</p> <p>1</p> <p>1</p> <p>1</p> <p>1</p>	

