

Didaktik der Analytischen Geometrie/ Linearen Algebra

Modellierung?

Verfolgungsprobleme – Eine Abituraufgabe und ihre Lösung(en)

Andreas Filler

Humboldt-Universität zu Berlin, Institut für Mathematik



Deutsches Bildungsdirektion Südtirol

Bozen, 22.-23.03.2018

Modellieren in Abituraufgaben?

Hamburg: Seebad Rutiba

Berlin/Brandenburg: Verhungerte Raubvögel

Verfolgungsprobleme – diskret

Ein sinnvoller Modellierungsansatz: Diskretisierung

Verfolgungsprobleme – stetig

Die Differentialgleichung einer speziellen Verfolgungskurve

Schlussbemerkungen

Entwicklung von Abituraufgaben (am Beispiel Hamburg):

Wegen der Spezialisierung auf wenige Aufgabentypen sagen auch gute Ergebnisse bei diesen Klausuren nicht viel über das tatsächliche mathematische Verständnis insgesamt sowie über die Studierfähigkeit in MINT-Fächern aus.

Statt mit mathematischen Problemen müssen die Abiturienten mit Formulierungsproblemen kämpfen. Sie müssen umfangreiche, relativ schwer verständliche ... Texte in Mathematik umsetzen, die dann selbst gar nicht mehr so schwierig ist und die von Jahr zu Jahr weiter vereinfacht wird.

Jahnke, Th.; Klein, H. P.; Kühnel, W.; Sonar, T.; Spindler, M. [2014]: Die Hamburger Abituraufgaben im Fach Mathematik – Entwicklung von 2005 bis 2013. Mit einem Diskussionsbeitrag von G. Kaiser und A. Busse. In: Mitteilungen der DMV, 22(2014)2, S. 115-122.

<http://www.mathematik.de/ger/presse/ausdenmitteilungen/artikel/dmvm-2014-0046.pdf>

Die Einsicht, dass bei Anwendung mathematischer Theorie auf reale Probleme notwendigerweise Vereinfachungen vorzunehmen sind und mathematisch gewonnene Resultate daher immer einen Interpretations- und Beurteilungsschritt nach sich ziehen müssen, um die Tragweite eines Ergebnisses abschätzen zu können, ist eine zentrale Komponente einer Erziehung zur Mündigkeit. . . .

Ein Realitätsbezüge und Modellierungen einbeziehender Unterricht, wie er in Hamburg seit vielen Jahren praktiziert wird, ist vielmehr angemessen und zielführend.

Kaiser, G.; Busse, A. in Erwiderung auf Jahnke et al.: Die Hamburger Abituraufgaben im Fach Mathematik – Entwicklung von 2005 bis 2013. In: Mitteilungen der DMV, 22(2014)2, S. 115-122.

<http://www.mathematik.de/ger/presse/ausdenmitteilungen/artikel/dmvm-2014-0046.pdf>

Modellieren in Abituraufgaben?

Freie und Hansestadt Hamburg
Behörde für Schule und Berufsbildung
Abitur 2009

Gymnasien, Gesamtschulen, Berufliche Gymnasien
Haupttermin

Grundkurs Mathematik

I.1 Seebad Rutiba

ANALYSIS 1

Die nebenstehende Abbildung zeigt die Nordküste der künstlich angelegten Insel Rutiba (1 LE entspricht 100 m). Direkt am Strand führt eine Uferstraße (durchgezogene Linie) entlang.

Rutiba hat ein Strandbad, das durch eine Absperrkette von der offenen See getrennt ist (gestrichelte Linie).

Die Uferstraße ist durch die Funktion f mit

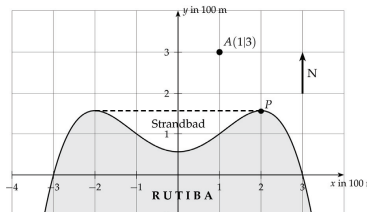
$$f(x) = -\frac{x^4}{16} + \frac{x^2}{2} + \frac{9}{16}, \quad x \in [-4; 4],$$

gegeben.

Der Nordküste vorgelagert ist ein Felsen A , der als Anlegestelle für Ausflugsdampfer dient. Diese Anlegestelle ist bisher nur durch eine Bootsverbindung von der östlichen Spitze der Insel (Punkt P) zu erreichen.

- a) Bestätigen Sie: P ist ein Maximum der Funktion f mit den Koordinaten $P\left(2 \mid \frac{25}{16}\right)$.

Berechnen Sie die Länge der Absperrkette und die breiteste Stelle des Strandbades in Nord-Süd-Richtung.

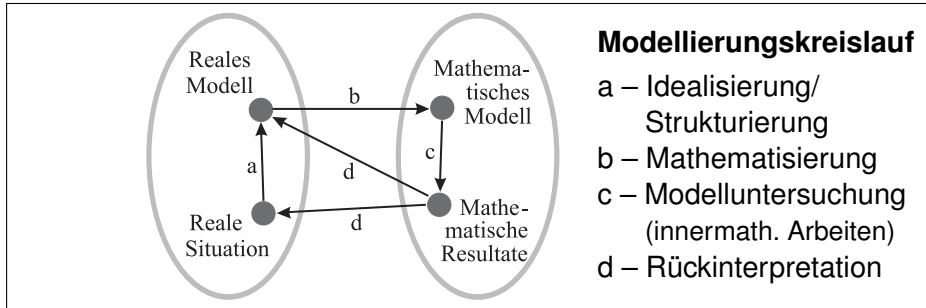


(15P)

„zentrale Komponente einer Erziehung zur Mündigkeit“

?

Mathematische Modellierung / Modellbildung



BLUM, W.: Anwendungsorientierter Mathematikunterricht in der didaktischen Diskussion.
in: Mathematische Semesterberichte 32 (1985), 2, S. 195-232

Abitur Berlin/Brandenburg (LK 2012): „Raubvogel“

Ein Raubvogel gleitet geradlinig gleichförmig in der Morgensonne über den Frühnebel. Er befindet sich in einer Höhe von 830 m im Punkt $P_0(3260 \mid -1860 \mid 830)$ und eine Sekunde später in $P_1(3248 \mid -1848 \mid 829)$. Im selben Zeitraum fliegt ein Singvogel geradlinig gleichförmig im morgendlichen Frühnebel von $Q_0(800 \mid -600 \mid 200)$ nach $Q_1(796 \mid -592 \mid 201)$, $1 \text{ LE} = 1 \text{ m}$.

- a) Geben Sie für die Flugbahnen je eine Geradengleichung an. Bestätigen Sie, dass die Vögel mit Geschwindigkeiten von $61,2 \frac{\text{km}}{\text{h}}$ bzw. $32,4 \frac{\text{km}}{\text{h}}$ fliegen.
Zeigen Sie, dass die Fluggeraden windschief zueinander verlaufen, indem Sie die lineare Unabhängigkeit der Richtungsvektoren nachweisen und den Abstand der beiden Geraden berechnen.
- b) Die obere Grenze des Frühnebels verläuft in einer Ebene E . Die Ebene E ist orthogonal zu $\vec{n}_E = \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ 10 \end{pmatrix}$ und verläuft durch den Punkt $A(0 \mid 0 \mid 280)$.
Berechnen Sie, in welchem Punkt, nach welcher Zeit und unter welchem Winkel der Singvogel den Frühnebel verlässt, wenn sein Flug ungestört verläuft.
[Kontrollergesult: Der Singvogel würde den Nebel in $S(-400 \mid 1800 \mid 500)$ verlassen.]
- c) Berechnen Sie den Abstand des Raubvogels vom Singvogel in dem Moment, in dem der Singvogel den Frühnebel verlassen möchte.
Der Raubvogel erspäht den Singvogel beim Erscheinen in der Ebene E und schlägt sofort einen Haken in Richtung auf den Singvogel. Berechnen Sie die Größe des Winkels, den die ursprüngliche und die neue Flugstrecke des Raubvogels einschließen.
- d) In diesem Moment flieht der Singvogel (vom Punkt S aus) zurück in den Frühnebel auf derselben Geraden, auf der sich der Raubvogel nähert. Berechnen Sie die im Frühnebel mindestens erforderliche Sichtweite, damit der Raubvogel den Singvogel nicht aus den Augen verliert, wenn jetzt Singvogel und Raubvogel jeweils dreimal so schnell fliegen wie zuvor.
Hinweis: Es wird darauf verwiesen, dass es sich bei diesem Modell um einen nicht realistischen Beschleunigungsvorgang handelt, weil ein realer Vogel die dreifache Geschwindigkeit nicht in Nullzeit erreicht.

Modellieren in Abituraufgaben?

Hamburg: Seebad Rutiba

Berlin/Brandenburg: Verhungerte Raubvögel

Verfolgungsprobleme – diskret

Ein sinnvoller Modellierungsansatz: Diskretisierung

Verfolgungsprobleme – stetig

Die Differentialgleichung einer speziellen Verfolgungskurve

Schlussbemerkungen

Modellannahme (Idealisierung):

Verfolger bewegt sich in jedem Moment auf das Ziel zu.

→ i. Allg. kontinuierliche Richtungsänderung des Verfolgers

Ansatz einer Mathematisierung:

Betrachtung **diskreter Zeitintervalle**, innerhalb derer sich die Richtung des Verfolgers nicht ändert, er sich also auf Strecken bewegt.

Verfolgungsprobleme – Diskretisierung

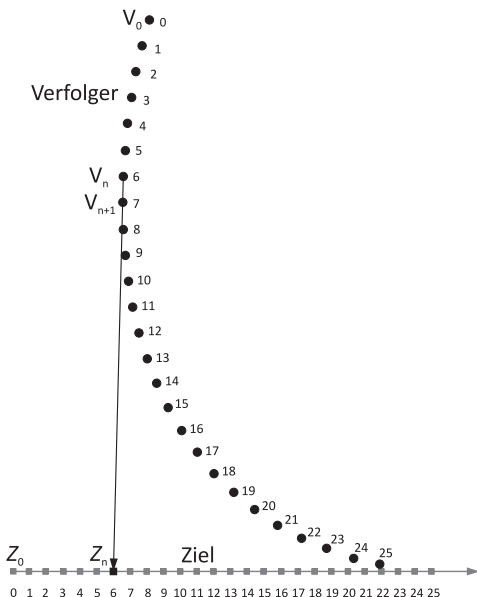
Modellannahme (Idealisierung):

Verfolger bewegt sich in jedem Moment auf das Ziel zu.

→ i. Allg. kontinuierliche Richtungsänderung des Verfolgers

Ansatz einer Mathematisierung:

Betrachtung **diskreter Zeitintervalle**, innerhalb derer sich die Richtung des Verfolgers nicht ändert, er sich also auf Strecken bewegt.



Verfolgungsprobleme – Diskretisierung

Beginn der Verfolgungsjagd:

Zeitpunkt: t_0

Startposition (Verfolger): V_0

Startposition (Ziel): Z_0

geradlinige Bewegung während
des Zeitintervalls $[t_0; t_1]$ auf Z_0 zu

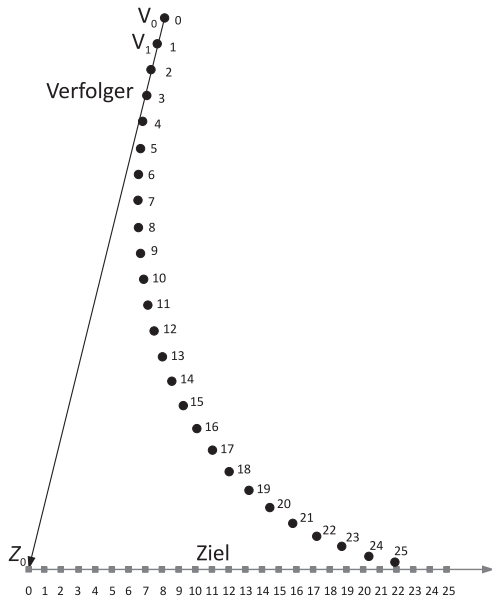
normierte Zeitintervalle

$$t_1 - t_0 = t_2 - t_1 = \dots = 1$$

Position des Verfolgers zum Zeit-
punkt t_1 :

$$V_1 = V_0 + v_V \frac{\overrightarrow{V_0 Z_0}}{|\overrightarrow{V_0 Z_0}|},$$

v_V – Geschwindigk. d. Verfolgers



Verfolgungsprobleme – Diskretisierung

Beginn der Verfolgungsjagd:

Zeitpunkt: t_0

Startposition (Verfolger): V_0

Startposition (Ziel): Z_0

geradlinige Bewegung während
des Zeitintervalls $[t_0; t_1]$ auf Z_0 zu

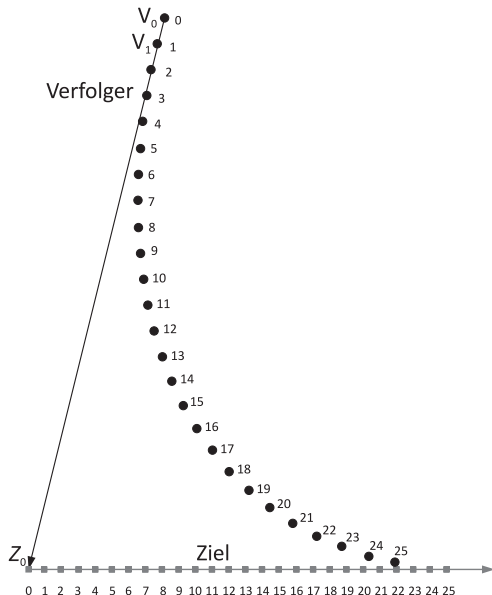
normierte Zeitintervalle

$$t_1 - t_0 = t_2 - t_1 = \dots = 1$$

Position des Verfolgers zum Zeit-
punkt t_1 :

$$V_1 = V_0 + v_V \frac{\overrightarrow{V_0 Z_0}}{|\overrightarrow{V_0 Z_0}|},$$

v_V – Geschwindigk. d. Verfolgers



Verfolgungsprobleme – Diskretisierung

Beginn der Verfolgungsjagd:

Zeitpunkt: t_0

Startposition (Verfolger): V_0

Startposition (Ziel): Z_0

geradlinige Bewegung während
des Zeitintervalls $[t_0; t_1]$ auf Z_0 zu

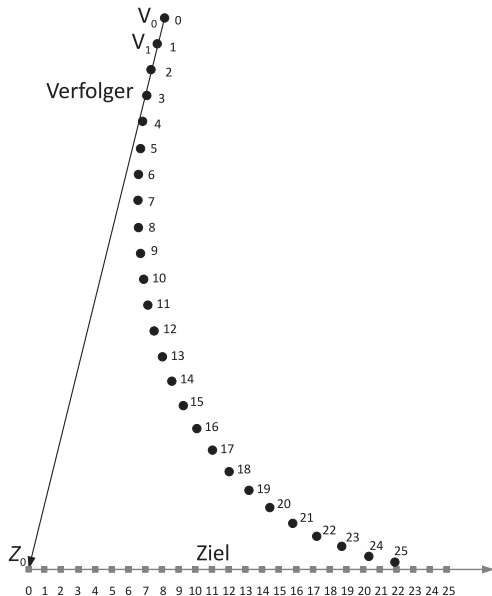
normierte Zeitintervalle

$$t_1 - t_0 = t_2 - t_1 = \dots = 1$$

Position des Verfolgers zum Zeit-
punkt t_1 :

$$V_1 = V_0 + v_V \frac{\overrightarrow{V_0 Z_0}}{|\overrightarrow{V_0 Z_0}|},$$

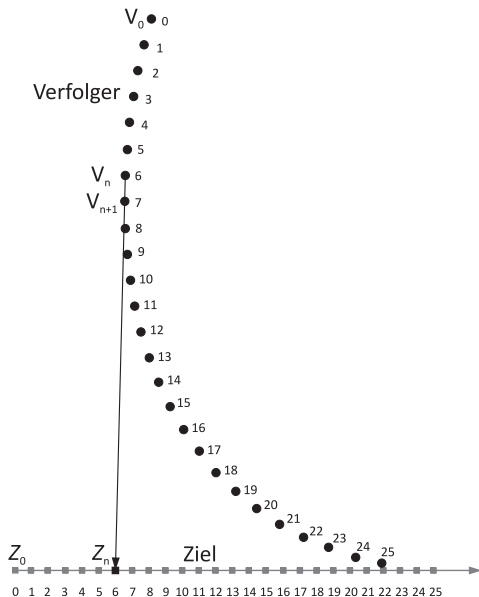
v_V – Geschwindigk. d. Verfolgers



Verfolgungsprobleme – Diskretisierung

Position V_{n+1} des Verfolgers zu einem beliebigen Zeitpunkt t_{n+1} :

$$V_{n+1} = V_n + v_V \frac{\overrightarrow{V_n Z_n}}{\left| \overrightarrow{V_n Z_n} \right|}$$



Verfolgungsprobleme – Diskretisierung

Einfachster Fall: Ziel bewegt sich auf einer Koordinatenachse, z. B.

$$Z_n = \begin{pmatrix} x_{Z_n} \\ y_{Z_n} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} n \cdot v_Z \\ 0 \end{pmatrix}$$

Anfangspunkt des Verfolgers: beliebiger Punkt $V_0 = \begin{pmatrix} x_0 \\ y_0 \end{pmatrix}$

$$V_{n+1} = V_n + v_V \frac{\overrightarrow{V_n Z_n}}{\left| \overrightarrow{V_n Z_n} \right|}$$

$$\begin{pmatrix} x_{V_{n+1}} \\ y_{V_{n+1}} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} x_{V_n} \\ y_{V_n} \end{pmatrix} + \frac{v_V}{\sqrt{(x_{Z_n} - x_{V_n})^2 + (y_{Z_n} - y_{V_n})^2}} \begin{pmatrix} x_{Z_n} - x_{V_n} \\ y_{Z_n} - y_{V_n} \end{pmatrix}$$

Verfolgungsprobleme – Diskretisierung

Einfachster Fall: Ziel bewegt sich auf einer Koordinatenachse, z. B.

$$Z_n = \begin{pmatrix} x_{Z_n} \\ y_{Z_n} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} n \cdot v_Z \\ 0 \end{pmatrix}$$

Anfangspunkt des Verfolgers: beliebiger Punkt $V_0 = \begin{pmatrix} x_0 \\ y_0 \end{pmatrix}$

$$V_{n+1} = V_n + v_V \frac{\overrightarrow{V_n Z_n}}{\left| \overrightarrow{V_n Z_n} \right|}$$

$$\begin{pmatrix} x_{V_{n+1}} \\ y_{V_{n+1}} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} x_{V_n} \\ y_{V_n} \end{pmatrix} + \frac{v_V}{\sqrt{(x_{Z_n} - x_{V_n})^2 + (y_{Z_n} - y_{V_n})^2}} \begin{pmatrix} x_{Z_n} - x_{V_n} \\ y_{Z_n} - y_{V_n} \end{pmatrix}$$

Verfolgungsprobleme – Diskretisierung

Einfachster Fall: Ziel bewegt sich auf einer Koordinatenachse, z. B.

$$Z_n = \begin{pmatrix} x_{Z_n} \\ y_{Z_n} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} n \cdot v_Z \\ 0 \end{pmatrix}$$

Anfangspunkt des Verfolgers: beliebiger Punkt $V_0 = \begin{pmatrix} x_0 \\ y_0 \end{pmatrix}$

$$V_{n+1} = V_n + v_V \frac{\overrightarrow{V_n Z_n}}{|\overrightarrow{V_n Z_n}|}$$

$$\begin{pmatrix} x_{V_{n+1}} \\ y_{V_{n+1}} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} x_{V_n} \\ y_{V_n} \end{pmatrix} + \frac{v_V}{\sqrt{(x_{Z_n} - x_{V_n})^2 + (y_{Z_n} - y_{V_n})^2}} \begin{pmatrix} x_{Z_n} - x_{V_n} \\ y_{Z_n} - y_{V_n} \end{pmatrix}$$



	A	B	C	D	E	F	G	H
1	Ziel	xZ0= 0		yZ0= 0		vZ= 0,3		
2	Verfolger	xV0= 2		yV0= 10		vV= 0,5		
3								
4	Zeit	x_Ziel	y_Ziel	x_Verf	y_Verf	x_Z - x_V	y_Z - y_V	Abstand
5	0	=SC\$1	0	=SC\$2	=SE\$2	=B5-D5	=C5-E5	=WURZEL(F5^2+G5^2)
6	=A5+1	=A6*\$G\$1	0	=D5+\$G\$2*F5/H5	=E5+\$G\$2*G5/H5	=B6-D6	=C6-E6	=WURZEL(F6^2+G6^2)

Verfolgung eines sich auf einer beliebigen Geraden bewegendem Ziels

Variation der Bahn des Ziels leicht möglich:

Parameterdarstellung für Z_n ändern (Spalten B, C)

Aber: Mit

$$Z_n = \begin{pmatrix} -4 \\ 1 \end{pmatrix} + n \cdot v_Z \cdot \begin{pmatrix} 1 \\ 3 \end{pmatrix} \quad (n - \text{Zeit})$$

bewegt sich das Ziel in jeder Zeiteinheit um $v_Z \cdot \sqrt{1^2 + 3^2}$
Längeneinheiten also mit der $\sqrt{10}$ -fachen Geschwindigkeit.

Für Vergleichbarkeit der Geschwindigkeiten von Ziel und Verfolger:
Richtungsvektoren normieren, z. B.

$$Z_n = \begin{pmatrix} -4 \\ 1 \end{pmatrix} + n \cdot \frac{v_Z}{\sqrt{10}} \cdot \begin{pmatrix} 1 \\ 3 \end{pmatrix}$$

Verfolgung eines sich auf einer beliebigen Geraden bewegendes Ziels

Variation der Bahn des Ziels leicht möglich:

Parameterdarstellung für Z_n ändern (Spalten B, C)

Aber: Mit

$$Z_n = \begin{pmatrix} -4 \\ 1 \end{pmatrix} + n \cdot v_Z \cdot \begin{pmatrix} 1 \\ 3 \end{pmatrix} \quad (n - \text{Zeit})$$

bewegt sich das Ziel in jeder Zeiteinheit um $v_Z \cdot \sqrt{1^2 + 3^2}$
Längeneinheiten also mit der $\sqrt{10}$ -fachen Geschwindigkeit.

Für Vergleichbarkeit der Geschwindigkeiten von Ziel und Verfolger:
Richtungsvektoren normieren, z. B.

$$Z_n = \begin{pmatrix} -4 \\ 1 \end{pmatrix} + n \cdot \frac{v_Z}{\sqrt{10}} \cdot \begin{pmatrix} 1 \\ 3 \end{pmatrix}$$



Verfolgung eines sich auf einer Kreisbahn bewegendes Ziels

Ausgangspunkt: trigonometrische Funktionen am Einheitskreis:

$$\begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \cos \alpha \\ \sin \alpha \end{pmatrix}$$

Winkel α im Bogenmaß entspricht der zurückgelegten Bogenlänge α durch $n \cdot v_Z$ ersetzen

- (Bahn-)Geschwindigkeit des Ziels: v_Z Längeneinheiten/Zeiteinheit
- Geschwindigkeiten von Ziel und Verfolger vergleichbar

Realisierung in Excel:

x_Ziel	y_Ziel
=COS(\$G\$1*An)	=SIN(\$G\$1*An)

(n : Zeilennummer)

Mit $v_Z = \frac{2\pi}{36}$ legt das Ziel nach 36 Zeiteinheiten genau einen vollständigen Kreisumfang zurück.

Andere Kurven als Bahnen des Ziels?

Verfolgung eines sich auf einer Kreisbahn bewegendes Ziels

Ausgangspunkt: trigonometrische Funktionen am Einheitskreis:

$$\begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \cos \alpha \\ \sin \alpha \end{pmatrix}$$

Winkel α im Bogenmaß entspricht der zurückgelegten Bogenlänge α durch $n \cdot v_Z$ ersetzen

→ (Bahn-)Geschwindigkeit des Ziels: v_Z Längeneinheiten/Zeiteinheit

→ Geschwindigkeiten von Ziel und Verfolger vergleichbar

Realisierung in Excel:

x_Ziel	y_Ziel
=COS(\$G\$1*An)	=SIN(\$G\$1*An)

(n: Zeilennummer)

Mit $v_Z = \frac{2\pi}{36}$ legt das Ziel nach 36 Zeiteinheiten genau einen vollständigen Kreisumfang zurück.

Andere Kurven als Bahnen des Ziels?

Verfolgung eines sich auf einer Kreisbahn bewegendes Ziels

Ausgangspunkt: trigonometrische Funktionen am Einheitskreis:

$$\begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \cos \alpha \\ \sin \alpha \end{pmatrix}$$

Winkel α im Bogenmaß entspricht der zurückgelegten Bogenlänge α durch $n \cdot v_Z$ ersetzen

→ (Bahn-)Geschwindigkeit des Ziels: v_Z Längeneinheiten/Zeiteinheit

→ Geschwindigkeiten von Ziel und Verfolger vergleichbar

Realisierung in Excel:

x_Ziel	y_Ziel
=COS(\$G\$1*A n)	=SIN(\$G\$1*A n)

(n : Zeilennummer)



Mit $v_Z = \frac{2\pi}{36}$ legt das Ziel nach 36 Zeiteinheiten genau einen vollständigen Kreisumfang zurück.

Andere Kurven als Bahnen des Ziels?

Verfolgung eines sich auf einer Kreisbahn bewegendes Ziels

Ausgangspunkt: trigonometrische Funktionen am Einheitskreis:

$$\begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \cos \alpha \\ \sin \alpha \end{pmatrix}$$

Winkel α im Bogenmaß entspricht der zurückgelegten Bogenlänge α durch $n \cdot v_Z$ ersetzen

→ (Bahn-)Geschwindigkeit des Ziels: v_Z Längeneinheiten/Zeiteinheit

→ Geschwindigkeiten von Ziel und Verfolger vergleichbar

Realisierung in Excel:

x_Ziel	y_Ziel
=COS(\$G\$1*A n)	=SIN(\$G\$1*A n)

(n : Zeilennummer)



Mit $v_Z = \frac{2\pi}{36}$ legt das Ziel nach 36 Zeiteinheiten genau einen vollständigen Kreisumfang zurück.

Andere Kurven als Bahnen des Ziels?

Modellieren in Abituraufgaben?

Hamburg: Seebad Rutiba

Berlin/Brandenburg: Verhungerte Raubvögel

Verfolgungsprobleme – diskret

Ein sinnvoller Modellierungsansatz: Diskretisierung

Verfolgungsprobleme – stetig

Die Differentialgleichung einer speziellen Verfolgungskurve

Schlussbemerkungen

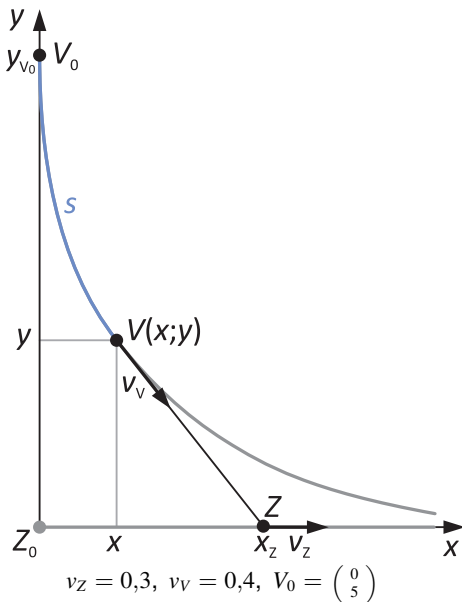
Die Differentialgleichung einer speziellen Verfolgungskurve

- ▶ Analytische Beschreibung der Verfolgungskurve?
- ▶ Genaue Berechnung von Zeiten und Orten, wann das Ziel eingeholt wurde?

Ziel: **zeitfreie** Beschreibung der Verfolgungskurve

Die Differentialgleichung einer speziellen Verfolgungskurve

- **Spezialfall:** Startpunkt des Verfolgers auf der y -Achse
- Verfolgungskurve als **Funktionsgraph** $x_{\text{Verfolger}} \mapsto y_{\text{Verfolger}}$

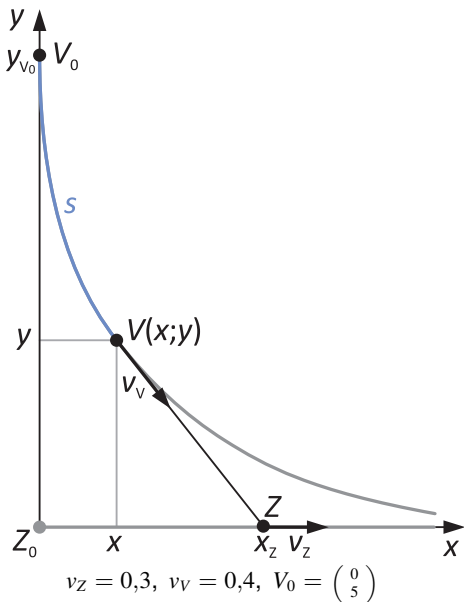


Die Differentialgleichung einer speziellen Verfolgungskurve

- **Spezialfall:** Startpunkt des Verfolgers auf der y -Achse
- Verfolgungskurve als **Funktionsgraph** $x_{\text{Verfolger}} \mapsto y_{\text{Verfolger}}$

Zu einem beliebigen Zeitpunkt t :

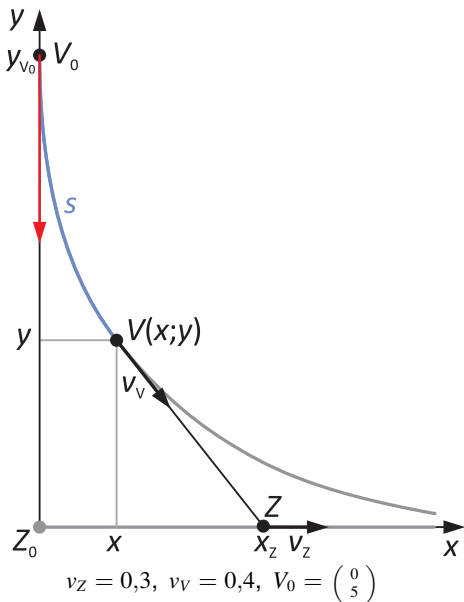
- Verfolger sei im Punkt $V(x; y)$
- hat zu diesem Zeitpunkt Strecke s zurückgelegt.
- Die Tangente an die Verfolgungskurve in dem Punkt V schneidet die x -Achse an der Stelle x_Z .



Die Differentialgleichung einer speziellen Verfolgungskurve

- **Spezialfall:** Startpunkt des Verfolgers auf der y -Achse
- Verfolgungskurve als **Funktionsgraph** $x_{\text{Verfolger}} \mapsto y_{\text{Verfolger}}$

Probleme



Die Differentialgleichung einer speziellen Verfolgungskurve

- ▶ **Spezialfall:** Startpunkt des Verfolgers auf der y-Achse
- Verfolgungskurve als **Funktionsgraph** $x_{\text{Verfolger}} \mapsto y_{\text{Verfolger}}$

Probleme

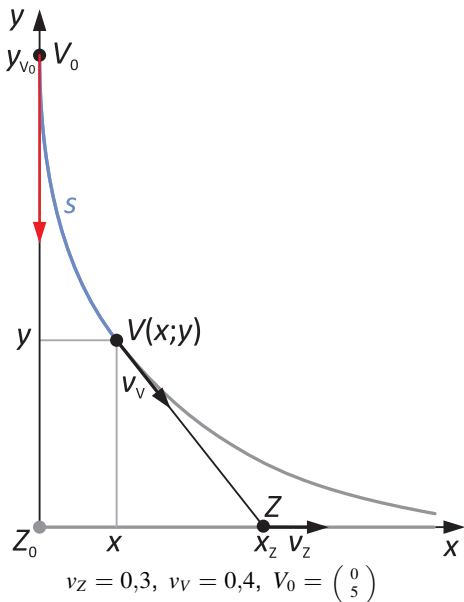
- ▶ DGl.:

$$\frac{v_V}{v_Z} y y'' - y'^2 \sqrt{1 + y'^2} = 0$$

ist schlecht zu lösen.

- ▶ **Mathematica:**

`InverseFunction[...]`

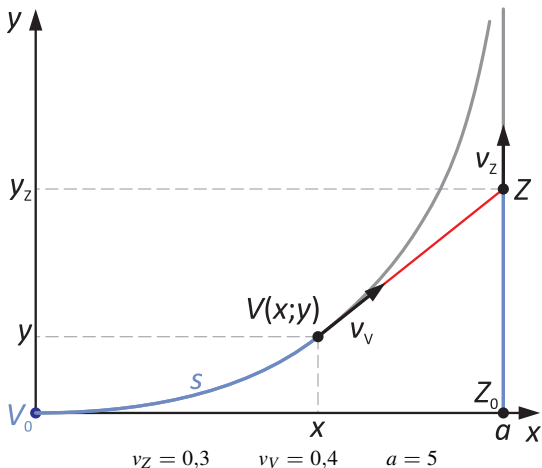


Die Differentialgleichung einer speziellen Verfolgungskurve

Andere Wahl des Koordinatensystems

- ▶ Startpunkt des Verfolgers im Ursprung
- ▶ Ziel bewegt sich parallel zur y -Achse ($x_Z = a$)
- ▶ Verfolgungskurve als Funktionsgraph

$x_{\text{Verfolger}} \mapsto y_{\text{Verfolger}}$



Die Differentialgleichung einer speziellen Verfolgungskurve

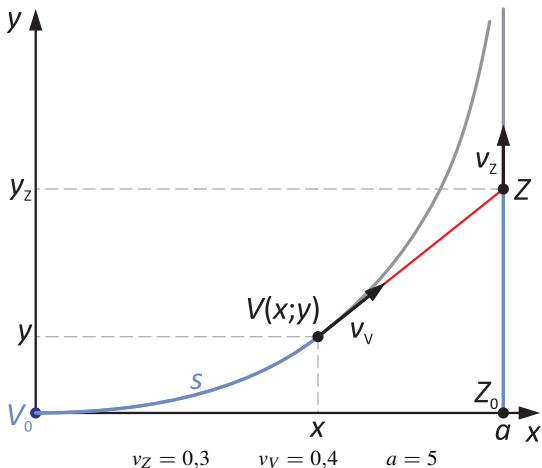
Zu einem beliebigen Zeitpunkt t :

- ▶ Verfolger im Punkt $V(x; y)$
- ▶ hat zu diesem Zeitpunkt Strecke s zurückgelegt.
- ▶ Die Tangente an die Verfolgungskurve in dem Punkt V schneidet die Bahn des Ziels in $Z(a; y_Z)$.

Während der Verfolger die Strecke s zurückgelegt hat, hat das Ziel die Strecke y_Z zurückgelegt:

bzw. mit $k := \frac{v_v}{v_z}$:

$$s = k \cdot y_Z \quad (1)$$



Die Differentialgleichung einer speziellen Verfolgungskurve

Zu einem beliebigen Zeitpunkt t :

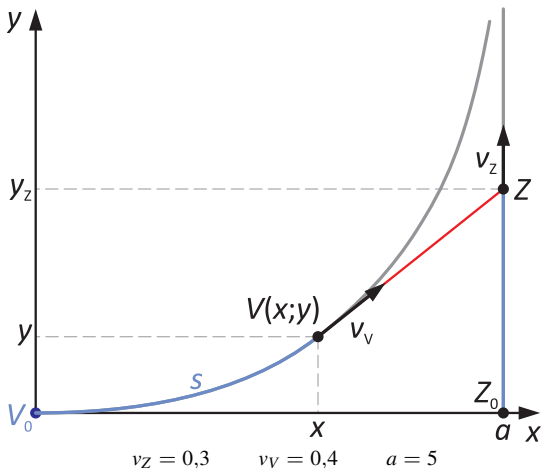
- ▶ Verfolger im Punkt $V(x; y)$
- ▶ hat zu diesem Zeitpunkt Strecke s zurückgelegt.
- ▶ Die Tangente an die Verfolgungskurve in dem Punkt V schneidet die Bahn des Ziels in $Z(a; y_Z)$.

Während der Verfolger die Strecke s zurückgelegt hat, hat das Ziel die Strecke y_Z zurückgelegt:

$$t = \frac{s}{v_V} = \frac{y_Z}{v_Z}$$

bzw. mit $k := \frac{v_V}{v_Z}$:

$$s = k \cdot y_Z \quad (1)$$



Die Differentialgleichung einer speziellen Verfolgungskurve

$$s = k \cdot y_Z \quad (1)$$

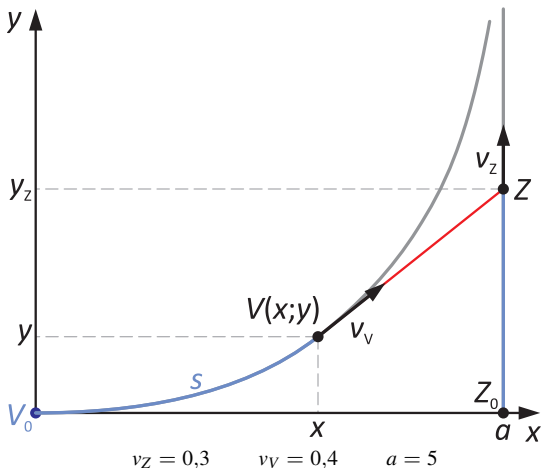
$$\int_0^x \sqrt{1 + (y'(u))^2} du = k \cdot y_Z$$

$$\sqrt{1 + (y'(x))^2} = k \cdot y'_Z \quad (2)$$

bzw.

$$y_Z = y'(a - x) + y \quad (3)$$

$$y'_Z = y''(a - x) \quad (4)$$



Einsetzen von (4) in (2):

$$\sqrt{1 + y'^2} = k y''(a - x) \quad (5)$$

Die Differentialgleichung einer speziellen Verfolgungskurve

$$s = k \cdot y_Z \quad (1)$$

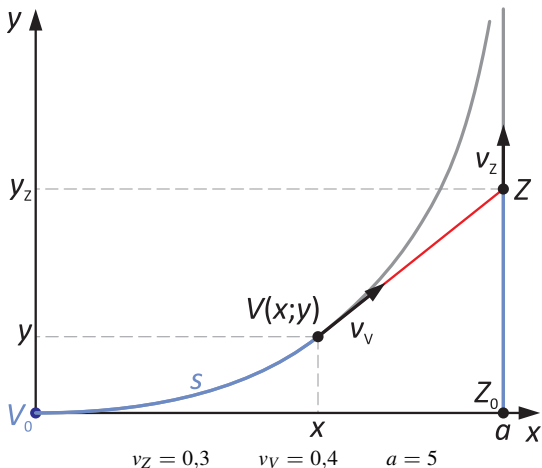
$$\int_0^x \sqrt{1 + (y'(u))^2} \, du = k \cdot y_Z$$

$$\sqrt{1 + (y'(x))^2} = k \cdot y'_Z \quad (2)$$

bzw.

$$y_Z = y'(a - x) + y \quad (3)$$

$$y'_Z = y''(a - x) \quad (4)$$



Einsetzen von (4) in (2):

$$\sqrt{1 + y'^2} = k y''(a - x) \quad (5)$$

Kurzschreibweise:
Alle Funktionen in Abhängigkeit
von x , alle Ableitungen nach x .

Die Differentialgleichung einer speziellen Verfolgungskurve

$$s = k \cdot y_Z \quad (1)$$

$$\int_0^x \sqrt{1 + (y'(u))^2} du = k \cdot y_Z$$

$$\sqrt{1 + (y'(x))^2} = k \cdot y'_Z \quad (2)$$

Anstieg $y'(x)$ der Tangente an die Verfolgungskurve in $V(x; y)$:

$$y'(x) = \frac{y_Z - y}{a - x}$$

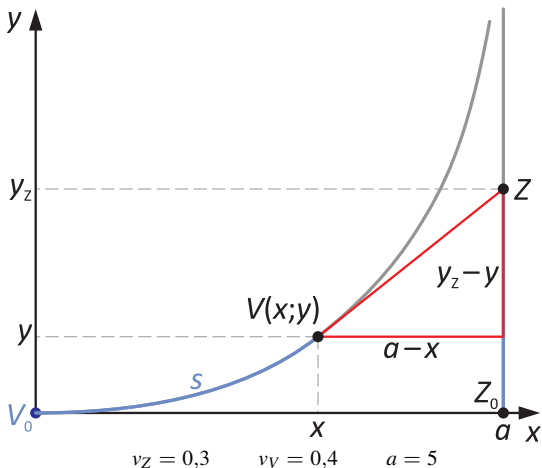
bzw.

$$y_Z = y' (a - x) + y \quad (3)$$

$$y'_Z = y'' (a - x) \quad (4)$$

Einsetzen von (4) in (2):

$$\sqrt{1 + y'^2} = k y'' (a - x) \quad (5)$$



Kurzschreibweise:
Alle Funktionen in Abhängigkeit von x , alle Ableitungen nach x .

Die Differentialgleichung einer speziellen Verfolgungskurve

$$s = k \cdot y_Z \quad (1)$$

$$\int_0^x \sqrt{1 + (y'(u))^2} du = k \cdot y_Z$$

$$\sqrt{1 + (y'(x))^2} = k \cdot y'_Z \quad (2)$$

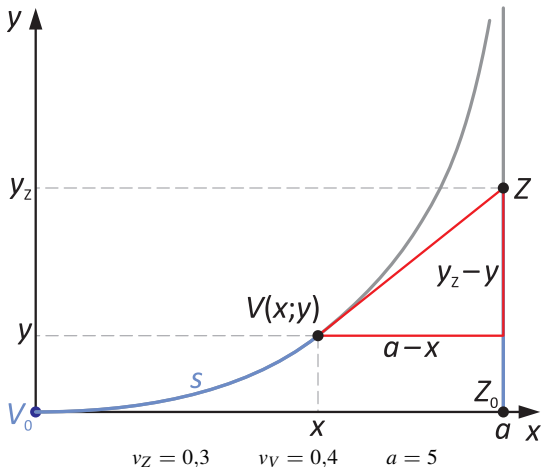
Anstieg $y'(x)$ der Tangente an
die Verfolgungskurve in $V(x; y)$:

$$y'(x) = \frac{y_Z - y}{a - x}$$

bzw.

$$y_Z = y'(a - x) + y \quad (3)$$

$$y'_Z = y''(a - x) \quad (4)$$



Einsetzen von (4) in (2):

$$\sqrt{1 + y'^2} = k y''(a - x) \quad (5)$$

Kurzschreibweise:
Alle Funktionen in Abhängigkeit
von x , alle Ableitungen nach x .

Die Differentialgleichung einer speziellen Verfolgungskurve

$$s = k \cdot y_Z \quad (1)$$

$$\int_0^x \sqrt{1 + (y'(u))^2} du = k \cdot y_Z$$

$$\sqrt{1 + (y'(x))^2} = k \cdot y'_Z \quad (2)$$

Anstieg $y'(x)$ der Tangente an
die Verfolgungskurve in $V(x; y)$:

$$y'(x) = \frac{y_Z - y}{a - x}$$

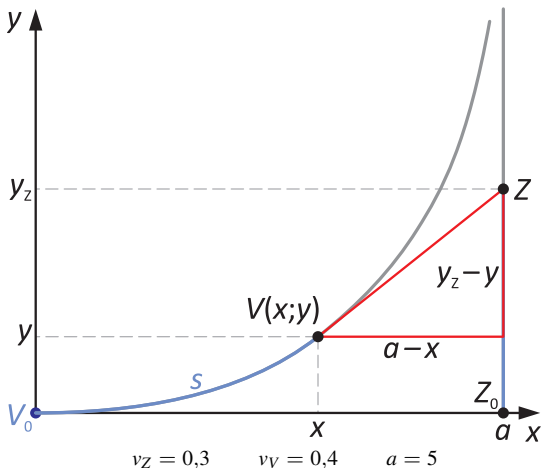
bzw.

$$y_Z = y'(a - x) + y \quad (3)$$

$$y'_Z = y''(a - x) \quad (4)$$

Einsetzen von (4) in (2):

$$\sqrt{1 + y'^2} = k y''(a - x) \quad (5)$$



Kurzschreibweise:
Alle Funktionen in Abhängigkeit
von x , alle Ableitungen nach x .

Die Differentialgleichung einer speziellen Verfolgungskurve

Differentialgleichung der Verfolgungskurve

$$\sqrt{1 + y'^2} = k y''(a - x) \quad (5)$$

Wir setzen $z = y'$, aus (5) wird

$$\sqrt{1 + z^2} = k z'(a - x) \quad (6)$$

mit $z(0) = y'(0) = 0$.

Trennung der Variablen:

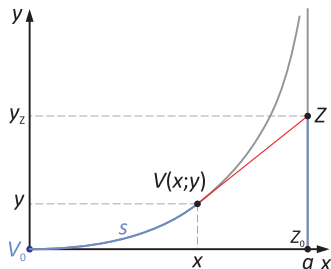
$$\frac{k z'}{\sqrt{1 + z^2}} = \frac{1}{a - x}$$

$$\frac{k dz}{\sqrt{1 + z^2}} = \frac{dx}{a - x}$$

$$k \int_0^z \frac{1}{\sqrt{1 + t^2}} dt = \int_0^x \frac{1}{a - t} dt$$

$$k \operatorname{arsinh} t \Big|_0^z = -\ln(a - t) \Big|_0^x$$

$$k \operatorname{arsinh} z = -(\ln(a - x) - \ln a) = -\ln\left(\frac{a-x}{a}\right)$$



Die Differentialgleichung einer speziellen Verfolgungskurve

Differentialgleichung der Verfolgungskurve

$$\sqrt{1 + y'^2} = k y''(a - x) \quad (5)$$

Wir setzen $z = y'$, aus (5) wird

$$\sqrt{1 + z^2} = k z'(a - x) \quad (6)$$

mit $z(0) = y'(0) = 0$.

Trennung der Variablen:

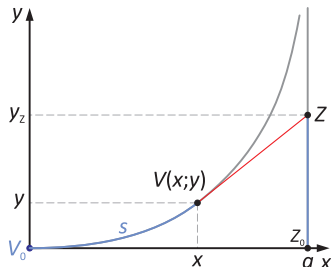
$$\frac{k z'}{\sqrt{1 + z^2}} = \frac{1}{a - x}$$

$$\frac{k dz}{\sqrt{1 + z^2}} = \frac{dx}{a - x}$$

$$k \int_0^z \frac{1}{\sqrt{1 + t^2}} dt = \int_0^x \frac{1}{a - t} dt$$

$$k \operatorname{arsinh} t \Big|_0^z = -\ln(a - t) \Big|_0^x$$

$$k \operatorname{arsinh} z = -(\ln(a - x) - \ln a) = -\ln\left(\frac{a-x}{a}\right)$$



Die Differentialgleichung einer speziellen Verfolgungskurve

Differentialgleichung der Verfolgungskurve

$$\sqrt{1 + y'^2} = k y''(a - x) \quad (5)$$

Wir setzen $z = y'$, aus (5) wird

$$\sqrt{1 + z^2} = k z'(a - x) \quad (6)$$

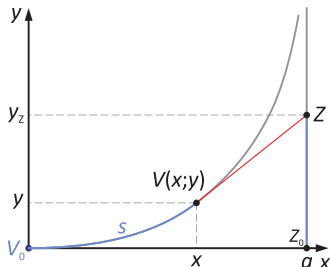
mit $z(0) = y'(0) = 0$.

Trennung der Variablen:

$$\begin{aligned} \frac{k z'}{\sqrt{1 + z^2}} &= \frac{1}{a - x} \\ \frac{k dz}{\sqrt{1 + z^2}} &= \frac{dx}{a - x} \\ k \int_0^z \frac{1}{\sqrt{1 + t^2}} dt &= \int_0^x \frac{1}{a - t} dt \end{aligned}$$

$$k \operatorname{arsinh} t \Big|_0^z = -\ln(a - t) \Big|_0^x$$

$$k \operatorname{arsinh} z = -(\ln(a - x) - \ln a) = -\ln\left(\frac{a - x}{a}\right)$$



$$\operatorname{arsinh}'(x) = \frac{1}{\sqrt{1+x^2}}$$

Die Differentialgleichung einer speziellen Verfolgungskurve

Differentialgleichung der Verfolgungskurve

$$\sqrt{1 + y'^2} = k y''(a - x) \quad (5)$$

Wir setzen $z = y'$, aus (5) wird

$$\sqrt{1 + z^2} = k z'(a - x) \quad (6)$$

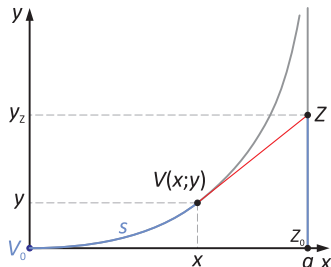
mit $z(0) = y'(0) = 0$.

Trennung der Variablen:

$$\begin{aligned} \frac{k z'}{\sqrt{1 + z^2}} &= \frac{1}{a - x} \\ \frac{k dz}{\sqrt{1 + z^2}} &= \frac{dx}{a - x} \\ k \int_0^z \frac{1}{\sqrt{1 + t^2}} dt &= \int_0^x \frac{1}{a - t} dt \end{aligned}$$

$$k \operatorname{arsinh} t \Big|_0^z = -\ln(a - t) \Big|_0^x$$

$$k \operatorname{arsinh} z = -(\ln(a - x) - \ln a) = -\ln\left(\frac{a-x}{a}\right)$$



$$\operatorname{arsinh}'(x) = \frac{1}{\sqrt{1+x^2}}$$

Die Differentialgleichung einer speziellen Verfolgungskurve

$$k \operatorname{arsinh} z = -\ln\left(\frac{a-x}{a}\right)$$

$$\sinh(\operatorname{arsinh} z) = \sinh\left(-\frac{1}{k} \ln\left(\frac{a-x}{a}\right)\right)$$

$$\sinh(x) = \frac{1}{2} (e^x - e^{-x})$$

$$\begin{aligned} y' = z &= \frac{1}{2} \left(e^{-\frac{1}{k} \ln\left(\frac{a-x}{a}\right)} - e^{\frac{1}{k} \ln\left(\frac{a-x}{a}\right)} \right) \\ &= \frac{1}{2} \left(\left(\frac{a-x}{a}\right)^{-\frac{1}{k}} - \left(\frac{a-x}{a}\right)^{\frac{1}{k}} \right) \end{aligned}$$

Integrieren (unter Berücksichtigung von $y(0) = 0$)
für den Fall $k \neq 1$, d. h. $v_V \neq v_Z$:

$$\begin{aligned} y &= \frac{1}{2} \int_0^x \left(\left(\frac{a-t}{a}\right)^{-\frac{1}{k}} - \left(\frac{a-t}{a}\right)^{\frac{1}{k}} \right) dt \\ &= \frac{1}{2} \left[-\frac{a \left(\frac{a-t}{a}\right)^{-\frac{1}{k}+1}}{-\frac{1}{k}+1} + \frac{a \left(\frac{a-t}{a}\right)^{\frac{1}{k}+1}}{\frac{1}{k}+1} \right]_0^x \\ &= \frac{ak}{2} \left(\frac{1}{k+1} \left(\frac{a-x}{a}\right)^{1+\frac{1}{k}} - \frac{1}{k-1} \left(\frac{a-x}{a}\right)^{1-\frac{1}{k}} \right) + \frac{ak}{k^2-1} \quad (7) \end{aligned}$$

Die Differentialgleichung einer speziellen Verfolgungskurve

$$k \operatorname{arsinh} z = -\ln\left(\frac{a-x}{a}\right)$$

$$\sinh(\operatorname{arsinh} z) = \sinh\left(-\frac{1}{k} \ln\left(\frac{a-x}{a}\right)\right)$$

$$\sinh(x) = \frac{1}{2} (e^x - e^{-x})$$

$$\begin{aligned} y' = z &= \frac{1}{2} \left(e^{-\frac{1}{k} \ln\left(\frac{a-x}{a}\right)} - e^{\frac{1}{k} \ln\left(\frac{a-x}{a}\right)} \right) \\ &= \frac{1}{2} \left(\left(\frac{a-x}{a}\right)^{-\frac{1}{k}} - \left(\frac{a-x}{a}\right)^{\frac{1}{k}} \right) \end{aligned}$$

Integrieren (unter Berücksichtigung von $y(0) = 0$)
für den Fall $k \neq 1$, d. h. $v_V \neq v_Z$:

$$\begin{aligned} y &= \frac{1}{2} \int_0^x \left(\left(\frac{a-t}{a}\right)^{-\frac{1}{k}} - \left(\frac{a-t}{a}\right)^{\frac{1}{k}} \right) dt \\ &= \frac{1}{2} \left[-\frac{a \left(\frac{a-t}{a}\right)^{-\frac{1}{k}+1}}{-\frac{1}{k}+1} + \frac{a \left(\frac{a-t}{a}\right)^{\frac{1}{k}+1}}{\frac{1}{k}+1} \right]_0^x \\ &= \frac{ak}{2} \left(\frac{1}{k+1} \left(\frac{a-x}{a}\right)^{1+\frac{1}{k}} - \frac{1}{k-1} \left(\frac{a-x}{a}\right)^{1-\frac{1}{k}} \right) + \frac{ak}{k^2-1} \end{aligned} \quad (7)$$

Die Differentialgleichung einer speziellen Verfolgungskurve

$$y(x) = \frac{ak}{2} \left(\frac{1}{k+1} \left(\frac{a-x}{a} \right)^{1+\frac{1}{k}} - \frac{1}{k-1} \left(\frac{a-x}{a} \right)^{1-\frac{1}{k}} \right) + \frac{ak}{k^2-1} \quad (7)$$

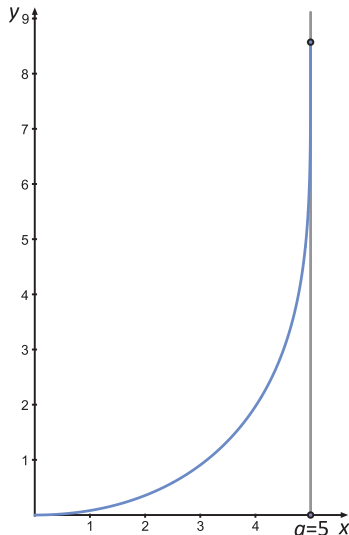
$$v_Z = 0,3$$

$$v_V = 0,4$$

$$k = \frac{4}{3}$$

$$a = 5$$

$$y(x) = \frac{10}{3} \left(\frac{3}{7} \left(\frac{5-x}{5} \right)^{\frac{7}{4}} - \frac{3}{1} \left(\frac{5-x}{5} \right)^{\frac{1}{4}} \right) + \frac{60}{7}$$



Die Differentialgleichung einer speziellen Verfolgungskurve

Wann hat der Verfolger sein Ziel gefangen?

→ genau dann, wenn er die Gerade

$g : x = a$ erreicht: $x_{\text{Verfolger}} = a$

$$y(x) = \frac{ak}{2} \left(\frac{1}{k+1} \left(\frac{a-x}{a} \right)^{1+\frac{1}{k}} - \frac{1}{k-1} \left(\frac{a-x}{a} \right)^{1-\frac{1}{k}} \right) + \frac{ak}{k^2-1} \quad (7)$$

In (7) $x = a$ setzen:

$$y_{V_{\text{end}}} = \frac{ak}{k^2-1} \stackrel{k=\frac{4}{3}, a=5}{=} \frac{60}{7} \approx 8,57$$

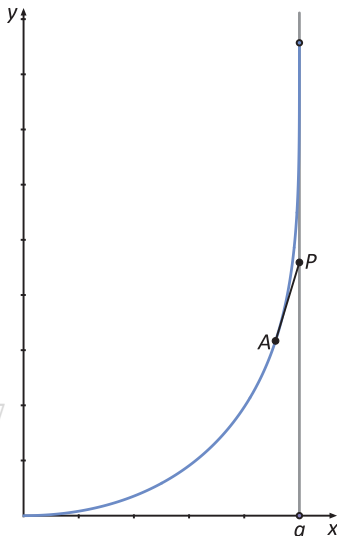
Berechnung der benötigten Zeit

(mittels $y_Z = y = y_{V_{\text{end}}}$, also $t = \frac{y_Z}{v_Z}$):

$$t_{\text{end}} = \frac{y_{V_{\text{end}}}}{v_Z} = \frac{1}{v_Z} \frac{ak}{k^2-1} \stackrel{v_Z=0,3, k=\frac{4}{3}, a=5}{=} \frac{200}{7} \approx 28,57$$

Berechnung der Weglänge s , die der Verfolger zurückgelegt hat:

$$s = y_{V_{\text{end}}} \frac{v_V}{v_Z} = y_{V_{\text{end}}} \cdot k = \frac{80}{7} \approx 11,43$$



Die Differentialgleichung einer speziellen Verfolgungskurve

Wann hat der Verfolger sein Ziel gefangen?

→ genau dann, wenn er die Gerade

$g : x = a$ erreicht: $x_{\text{Verfolger}} = a$

$$y(x) = \frac{ak}{2} \left(\frac{1}{k+1} \left(\frac{a-x}{a} \right)^{1+\frac{1}{k}} - \frac{1}{k-1} \left(\frac{a-x}{a} \right)^{1-\frac{1}{k}} \right) + \frac{ak}{k^2-1} \quad (7)$$

In (7) $x = a$ setzen:

$$y_{V_{\text{end}}} = \frac{ak}{k^2-1} \stackrel{k=\frac{4}{3}, a=5}{=} \frac{60}{7} \approx 8,57$$

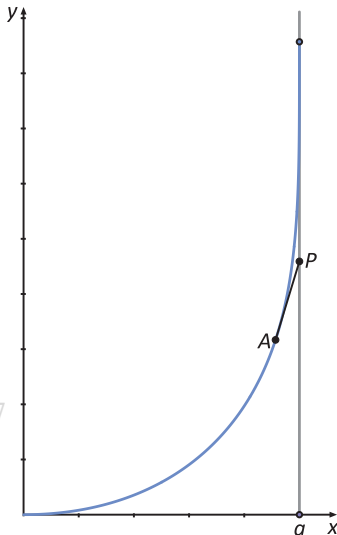
Berechnung der benötigten Zeit

(mittels $y_Z = y = y_{V_{\text{end}}}$, also $t = \frac{y_Z}{v_Z}$):

$$t_{\text{end}} = \frac{y_{V_{\text{end}}}}{v_Z} = \frac{1}{v_Z} \frac{ak}{k^2-1} \stackrel{v_Z=0,3, k=\frac{4}{3}, a=5}{=} \frac{200}{7} \approx 28,57$$

Berechnung der Weglänge s , die der Verfolger zurückgelegt hat:

$$s = y_{V_{\text{end}}} \frac{v_V}{v_Z} = y_{V_{\text{end}}} \cdot k = \frac{80}{7} \approx 11,43$$



Die Differentialgleichung einer speziellen Verfolgungskurve

Wann hat der Verfolger sein Ziel gefangen?

→ genau dann, wenn er die Gerade

$g : x = a$ erreicht: $x_{\text{Verfolger}} = a$

$$y(x) = \frac{ak}{2} \left(\frac{1}{k+1} \left(\frac{a-x}{a} \right)^{1+\frac{1}{k}} - \frac{1}{k-1} \left(\frac{a-x}{a} \right)^{1-\frac{1}{k}} \right) + \frac{ak}{k^2-1} \quad (7)$$

In (7) $x = a$ setzen:

$$y_{V_{\text{end}}} = \frac{ak}{k^2-1} \stackrel{k=\frac{4}{3}, a=5}{=} \frac{60}{7} \approx 8,57$$

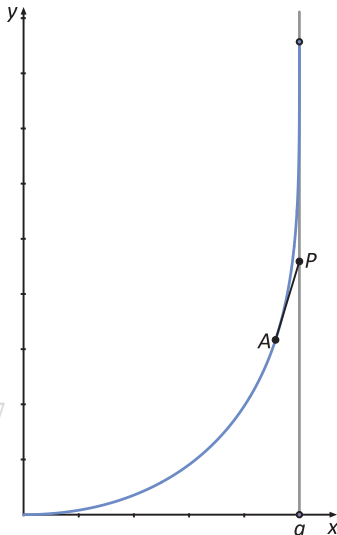
Berechnung der benötigten Zeit

(mittels $y_Z = y = y_{V_{\text{end}}}$, also $t = \frac{y_Z}{v_Z}$):

$$t_{\text{end}} = \frac{y_{V_{\text{end}}}}{v_Z} = \frac{1}{v_Z} \frac{ak}{k^2-1} \stackrel{v_Z=0,3, k=\frac{4}{3}, a=5}{=} \frac{200}{7} \approx 28,57$$

Berechnung der Weglänge s , die der Verfolger zurückgelegt hat:

$$s = y_{V_{\text{end}}} \frac{v_V}{v_Z} = y_{V_{\text{end}}} \cdot k = \frac{80}{7} \approx 11,43$$



Die Differentialgleichung einer speziellen Verfolgungskurve

Wann hat der Verfolger sein Ziel gefangen?

→ genau dann, wenn er die Gerade

$g : x = a$ erreicht: $x_{\text{Verfolger}} = a$

$$y(x) = \frac{ak}{2} \left(\frac{1}{k+1} \left(\frac{a-x}{a} \right)^{1+\frac{1}{k}} - \frac{1}{k-1} \left(\frac{a-x}{a} \right)^{1-\frac{1}{k}} \right) + \frac{ak}{k^2-1} \quad (7)$$

In (7) $x = a$ setzen:

$$y_{V_{\text{end}}} = \frac{ak}{k^2-1} \stackrel{k=\frac{4}{3}, a=5}{=} \frac{60}{7} \approx 8,57$$

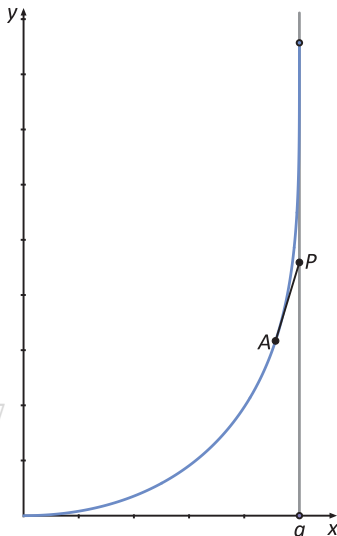
Berechnung der benötigten Zeit

(mittels $y_Z = y = y_{V_{\text{end}}}$, also $t = \frac{y_Z}{v_Z}$):

$$t_{\text{end}} = \frac{y_{V_{\text{end}}}}{v_Z} = \frac{1}{v_Z} \frac{ak}{k^2-1} \stackrel{v_Z=0,3, k=\frac{4}{3}, a=5}{=} \frac{200}{7} \approx 28,57$$

Berechnung der Weglänge s , die der Verfolger zurückgelegt hat:

$$s = y_{V_{\text{end}}} \frac{v_V}{v_Z} = y_{V_{\text{end}}} \cdot k = \frac{80}{7} \approx 11,43$$



Die Differentialgleichung einer speziellen Verfolgungskurve

Wann hat der Verfolger sein Ziel gefangen?

→ genau dann, wenn er die Gerade

$$g : x = a \text{ erreicht: } x_{\text{Verfolger}} = a$$

$$y(x) = \frac{ak}{2} \left(\frac{1}{k+1} \left(\frac{a-x}{a} \right)^{1+\frac{1}{k}} - \frac{1}{k-1} \left(\frac{a-x}{a} \right)^{1-\frac{1}{k}} \right) + \frac{ak}{k^2-1} \quad (7)$$

In (7) $x = a$ setzen:

$$y_{V_{\text{end}}} = \frac{ak}{k^2-1} \stackrel{k=\frac{4}{3}, a=5}{=} \frac{60}{7} \approx 8,57$$

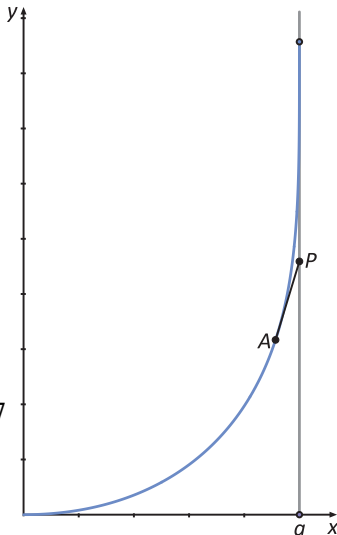
Berechnung der benötigten Zeit

(mittels $y_Z = y = y_{V_{\text{end}}}$, also $t = \frac{y_Z}{v_Z}$):

$$t_{\text{end}} = \frac{y_{V_{\text{end}}}}{v_Z} = \frac{1}{v_Z} \frac{ak}{k^2-1} \stackrel{v_Z=0,3, k=\frac{4}{3}, a=5}{=} \frac{200}{7} \approx 28,57$$

Berechnung der Weglänge s , die der Verfolger zurückgelegt hat:

$$s = y_{V_{\text{end}}} \frac{v_V}{v_Z} = y_{V_{\text{end}}} \cdot k = \frac{80}{7} \approx 11,43$$



Die Differentialgleichung einer speziellen Verfolgungskurve

Wann hat der Verfolger sein Ziel gefangen?

→ genau dann, wenn er die Gerade

$$g : x = a \text{ erreicht: } x_{\text{Verfolger}} = a$$

$$y(x) = \frac{ak}{2} \left(\frac{1}{k+1} \left(\frac{a-x}{a} \right)^{1+\frac{1}{k}} - \frac{1}{k-1} \left(\frac{a-x}{a} \right)^{1-\frac{1}{k}} \right) + \frac{ak}{k^2-1} \quad (7)$$

In (7) $x = a$ setzen:

$$y_{V_{\text{end}}} = \frac{ak}{k^2-1} \stackrel{k=\frac{4}{3}, a=5}{=} \frac{60}{7} \approx 8,57$$

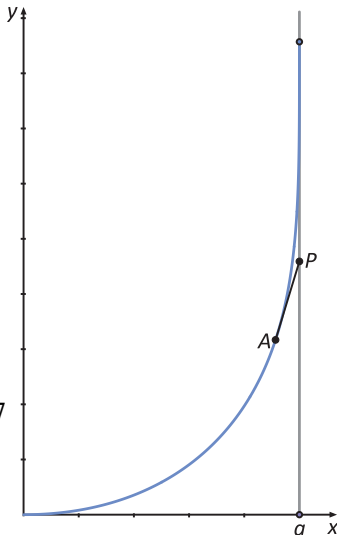
Berechnung der benötigten Zeit

(mittels $y_Z = y = y_{V_{\text{end}}}$, also $t = \frac{y_Z}{v_Z}$):

$$t_{\text{end}} = \frac{y_{V_{\text{end}}}}{v_Z} = \frac{1}{v_Z} \frac{ak}{k^2-1} \stackrel{v_Z=0,3, k=\frac{4}{3}, a=5}{=} \frac{200}{7} \approx 28,57$$

Berechnung der Weglänge s , die der Verfolger zurückgelegt hat:

$$s = y_{V_{\text{end}}} \frac{v_V}{v_Z} = y_{V_{\text{end}}} \cdot k = \frac{80}{7} \approx 11,43$$



Modellieren in Abituraufgaben?

Hamburg: Seebad Rutiba

Berlin/Brandenburg: Verhungerte Raubvögel

Verfolgungsprobleme – diskret

Ein sinnvoller Modellierungsansatz: Diskretisierung

Verfolgungsprobleme – stetig

Die Differentialgleichung einer speziellen Verfolgungskurve

Schlussbemerkungen

Didaktisches Potenzial von Verfolgungsproblemen für den MU der S II

Anschlussfähigkeit

- ▶ Lösungsweg mittels Diskretisierung mit Standardverfahren der analytischen Schulgeometrie
- ▶ Aufstellen der Differentialgleichung mit Mitteln der Schulanalysis
- ▶ Grenzen dessen, was mit Mitteln der Schulmathematik leistbar ist
- ▶ Ausblicke auf Möglichkeiten der „höheren“ Mathematik

Vernetzung

- ▶ Bezüge zwischen analytischer Geometrie und Analysis anhand der Ansätze zur Lösung von Verfolgungsproblemen

Modellierung

- ▶ *Diskretisierung*: fundamentale Modellierungsstrategie
- ▶ *Differentialgleichungen*: wichtigstes Werkzeug der angewandten Mathematik

Didaktisches Potenzial von Verfolgungsproblemen für den MU der S II

Anschlussfähigkeit

- ▶ Lösungsweg mittels Diskretisierung mit Standardverfahren der analytischen Schulgeometrie
- ▶ Aufstellen der Differentialgleichung mit Mitteln der Schulanalysis
- ▶ Grenzen dessen, was mit Mitteln der Schulmathematik leistbar ist
- ▶ Ausblicke auf Möglichkeiten der „höheren“ Mathematik

Vernetzung

- ▶ Bezüge zwischen analytischer Geometrie und Analysis anhand der Ansätze zur Lösung von Verfolgungsproblemen

Modellierung

- ▶ *Diskretisierung*: fundamentale Modellierungsstrategie
- ▶ *Differentialgleichungen*: wichtigstes Werkzeug der angewandten Mathematik

Didaktisches Potenzial von Verfolgungsproblemen für den MU der S II

Anschlussfähigkeit

- ▶ Lösungsweg mittels Diskretisierung mit Standardverfahren der analytischen Schulgeometrie
- ▶ Aufstellen der Differentialgleichung mit Mitteln der Schulanalysis
- ▶ Grenzen dessen, was mit Mitteln der Schulmathematik leistbar ist
- ▶ Ausblicke auf Möglichkeiten der „höheren“ Mathematik

Vernetzung

- ▶ Bezüge zwischen analytischer Geometrie und Analysis anhand der Ansätze zur Lösung von Verfolgungsproblemen

Modellierung

- ▶ *Diskretisierung*: fundamentale Modellierungsstrategie
- ▶ *Differentialgleichungen*: wichtigstes Werkzeug der angewandten Mathematik

Didaktisches Potenzial von Verfolgungsproblemen für den MU der S II

Anschlussfähigkeit

- ▶ Lösungsweg mittels Diskretisierung mit Standardverfahren der analytischen Schulgeometrie
- ▶ Aufstellen der Differentialgleichung mit Mitteln der Schulanalysis
- ▶ Grenzen dessen, was mit Mitteln der Schulmathematik leistbar ist
- ▶ Ausblicke auf Möglichkeiten der „höheren“ Mathematik

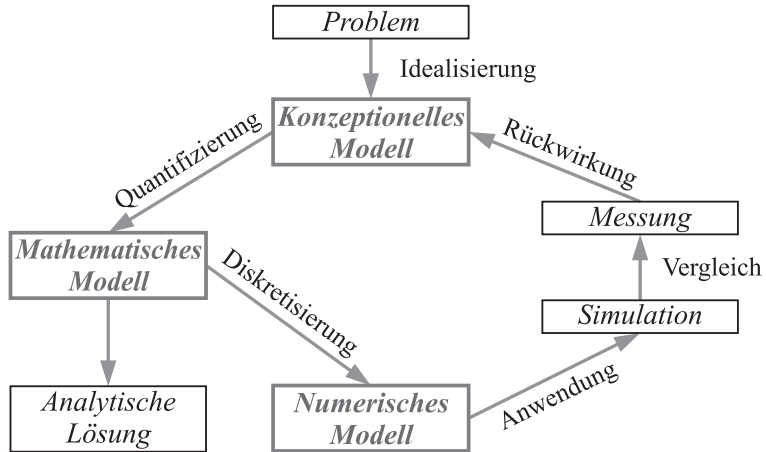
Vernetzung

- ▶ Bezüge zwischen analytischer Geometrie und Analysis anhand der Ansätze zur Lösung von Verfolgungsproblemen

Modellierung

- ▶ *Diskretisierung*: fundamentale Modellierungsstrategie
- ▶ *Differentialgleichungen*: wichtigstes Werkzeug der angewandten Mathematik

Ein Modellierungszyklus aus der Sicht eines Numerikers¹



¹SONAR, T.: *Angewandte Mathematik, Modellbildung und Informatik*. Braunschweig: Vieweg, 2001, S. 29.

Eignen sich „ernsthafte“ Modellierungsprobleme für Abituraufgaben?

→ Im Allgemeinen nicht!

- ▶ Zeitbedarf nicht minutiös zu kalkulieren
- ▶ Diskussionen über sinnvolle Lösungsansätze nötig

→ Rahmen, der durch eine Klausur vorgegeben ist, wird gesprengt.

Abituraufgaben der vergangenen ca. zehn Jahre:

überschaubar viele Anwendungskontexte wiederholen sich (leicht variiert) im Abstand von wenigen Jahren

→ Standard-„Anwendungs“kontexte + math. Standardverfahren

Tatsächlich modelliert wird in der Prüfung nicht, warum dann die (oft albern) Verpackungen?

Warum keine „klassischen Mathematikaufgaben“?

(die gibt es im Abitur z. B. in Bayern und Thüringen)

Eignen sich „ernsthafte“ Modellierungsprobleme für Abituraufgaben?

→ Im Allgemeinen nicht!

- ▶ Zeitbedarf nicht minutiös zu kalkulieren
- ▶ Diskussionen über sinnvolle Lösungsansätze nötig

→ Rahmen, der durch eine Klausur vorgegeben ist, wird gesprengt.

Abituraufgaben der vergangenen ca. zehn Jahre:

überschaubar viele Anwendungskontexte wiederholen sich (leicht variiert) im Abstand von wenigen Jahren

→ Standard-„Anwendungs“kontexte + math. Standardverfahren

Tatsächlich modelliert wird in der Prüfung nicht, warum dann die (oft albern) Verpackungen?

Warum keine „klassischen Mathematikaufgaben“?

(die gibt es im Abitur z. B. in Bayern und Thüringen)

Eignen sich „ernsthafte“ Modellierungsprobleme für Abituraufgaben?

→ Im Allgemeinen nicht!

- ▶ Zeitbedarf nicht minutiös zu kalkulieren
- ▶ Diskussionen über sinnvolle Lösungsansätze nötig

→ Rahmen, der durch eine Klausur vorgegeben ist, wird gesprengt.

Abituraufgaben der vergangenen ca. zehn Jahre:

überschaubar viele Anwendungskontexte wiederholen sich (leicht variiert) im Abstand von wenigen Jahren

→ Standard-„Anwendungs“kontexte + math. Standardverfahren

Tatsächlich modelliert wird in der Prüfung nicht, warum dann die (oft albern) Verpackungen?

Warum keine „klassischen Mathematikaufgaben“?

(die gibt es im Abitur z. B. in Bayern und Thüringen)

Eignen sich „ernsthafte“ Modellierungsprobleme für Abituraufgaben?

→ Im Allgemeinen nicht!

- ▶ Zeitbedarf nicht minutiös zu kalkulieren
- ▶ Diskussionen über sinnvolle Lösungsansätze nötig

→ Rahmen, der durch eine Klausur vorgegeben ist, wird gesprengt.

Abituraufgaben der vergangenen ca. zehn Jahre:

überschaubar viele Anwendungskontexte wiederholen sich (leicht variiert) im Abstand von wenigen Jahren

→ Standard-„Anwendungs“kontexte + math. Standardverfahren

Tatsächlich modelliert wird in der Prüfung nicht, warum dann die (oft albern) Verpackungen?

Warum keine „klassischen Mathematikaufgaben“?

(die gibt es im Abitur z. B. in Bayern und Thüringen)