

Formelsammlung

Folgen und Reihen

Definitionen

Bezeichnung	Definition
Folge $(a_n)_{n \in \mathbb{N}_0}$	$a : D \rightarrow \mathbb{R}, n \mapsto a_n := a(n)$ mit $D \subseteq \mathbb{N}_0$
n -te Partialsumme von $(a_n)_{n \in \mathbb{N}_0}$	$s_n = \sum_{k=0}^n a_k$
Reihe	$(s_n)_{n \in \mathbb{N}_0}$

Wichtige Folgen & Reihen

Bezeichnung	Explizite Folgendarstellung	Partialsumme
Arithmetische Folge mit $a_{n+1} - a_n = d \quad \forall n \in \mathbb{N}_0$	$a_{n+1} = a_0 + (n+1)d$	$s_n = \sum_{k=0}^n (a_0 + kd) = (n+1) \left(a_0 + \frac{nd}{2} \right)$
Geometrische Folge mit $\frac{a_{n+1}}{a_n} = q \quad \forall n \in \mathbb{N}_0 ; q \in \mathbb{R} \setminus \{0\}$	$a_{n+1} = q^{n+1} a_0$	$s_n = a_0 \sum_{k=0}^n q^k = \begin{cases} a_0 \frac{1-q^{n+1}}{1-q} & q \neq 1 \\ a_0(n+1) & q = 1 \end{cases}$

Eigenschaften einer Folge a_n mit $a, c \in \mathbb{R}$

Beschränkt	$ a_n \leq c$	$\forall n \in \mathbb{N}_0$
Nach unten beschränkt	$a_n \geq c$	$\forall n \in \mathbb{N}_0$
Nach oben beschränkt	$a_n \leq c$	$\forall n \in \mathbb{N}_0$
Monoton wachsend	$a_n \leq a_{n+1}$	$\forall n \in \mathbb{N}_0$
Monoton fallend	$a_n \geq a_{n+1}$	$\forall n \in \mathbb{N}_0$
Konvergent mit Grenzwert a	$\forall \varepsilon > 0 \quad \exists n_0 \in \mathbb{N}_0 : a_n - a < \varepsilon \quad \forall n \geq n_0$	

Rechenregeln für konvergente Folgen mit $\lim_{n \rightarrow \infty} a_n = a, \lim_{n \rightarrow \infty} b_n = b$ und $c \in \mathbb{R}$

- $\lim_{n \rightarrow \infty} (a_n \pm b_n) = \lim_{n \rightarrow \infty} a_n \pm \lim_{n \rightarrow \infty} b_n = a \pm b$
- $\lim_{n \rightarrow \infty} a_n^c = \left(\lim_{n \rightarrow \infty} a_n \right)^c = a^c$, falls $a_n > 0, a > 0$
- $\lim_{n \rightarrow \infty} c^{a_n} = c^{\left(\lim_{n \rightarrow \infty} a_n \right)} = c^a$, falls $c > 0$
- $\lim_{n \rightarrow \infty} (a_n b_n) = \lim_{n \rightarrow \infty} a_n \lim_{n \rightarrow \infty} b_n = ab$
- $\lim_{n \rightarrow \infty} c a_n = c \lim_{n \rightarrow \infty} a_n = ca$
- $\lim_{n \rightarrow \infty} \frac{a_n}{b_n} = \frac{\lim_{n \rightarrow \infty} a_n}{\lim_{n \rightarrow \infty} b_n} = \frac{a}{b}$, falls $b_n \neq 0, b \neq 0$

Konvergenzkriterien für Reihen

Eine Reihe $\sum_{k=0}^{\infty} a_k$ heißt absolut konvergent, wenn die Reihe $\sum_{k=0}^{\infty} |a_k|$ konvergent ist.

Konvergenzkriterium	
Quotientenkriterium	$\left \frac{a_{k+1}}{a_k} \right \leq q \quad 0 < q < 1 ; a_k \neq 0 ; \forall k \geq k_0 ; k_0 \in \mathbb{N}_0$
Wurzelkriterium	$\sqrt[k]{ a_k } \leq q \quad 0 < q < 1 ; \forall k \geq k_0 ; k_0 \in \mathbb{N}_0$

Differenzierbarkeit im \mathbb{R}^n

Häufungspunkt und Grenzwert

Bezeichnung	Definition
Häufungspunkt $\mathbf{x}_0 \in \mathbb{R}^n$	$\mathbf{x}_0 \in \mathbb{R}^n$ heißt Häufungspunkt der Menge $D \subseteq \mathbb{R}^n$, wenn zu jedem $\varepsilon > 0$ unendlich viele $\mathbf{x} \in D$ mit $\ \mathbf{x} - \mathbf{x}_0\ < \varepsilon$ existieren.
Isolierter Punkt $\mathbf{x}_0 \in \mathbb{R}^n$	Ist \mathbf{x}_0 kein Häufungspunkt der Menge, aber gilt $\mathbf{x}_0 \in D$, dann wird \mathbf{x}_0 als isolierter Punkt bezeichnet.
Grenzwert $c \in \mathbb{R}$	Ist \mathbf{x}_0 ein Häufungspunkt, dann sagt man, dass die Funktion f für $\mathbf{x} \rightarrow \mathbf{x}_0$ gegen den Grenzwert $c \in \mathbb{R}$ konvergiert , wenn für jede Folge $(\mathbf{x}_k)_{k \in \mathbb{N}} \subseteq D$ mit $\mathbf{x}_k \neq \mathbf{x}_0$ für alle $k \in \mathbb{N}$ und $\lim_{k \rightarrow \infty} \mathbf{x}_k = \mathbf{x}_0$ stets $\lim_{k \rightarrow \infty} f(\mathbf{x}_k) = c$ gilt.

Stetigkeit

Bezeichnung	Definition
Stetigkeit	Eine Funktion $f : D \subseteq \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}$ heißt stetig an der Stelle \mathbf{x}_0 , wenn \mathbf{x}_0 kein Häufungspunkt der Menge D ist oder falls \mathbf{x}_0 ein Häufungspunkt der Menge D ist und die Funktion f für $\mathbf{x} \rightarrow \mathbf{x}_0$ gegen den Grenzwert $f(\mathbf{x}_0)$ konvergiert, d.h. wenn $\lim_{\mathbf{x} \rightarrow \mathbf{x}_0} f(\mathbf{x}) = f(\mathbf{x}_0)$ gilt.

Kurvendiskussion in \mathbb{R}

Sei $f : D \subseteq \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$ eine reellwertige, geeignet oft differenzierbare Funktion, d.h. der Grenzwert
 $\lim_{\Delta x \rightarrow 0} \frac{f(x_0 + \Delta x) - f(x_0)}{\Delta x}$ (**Differentialquotient**) existiert, sowie $\varepsilon > 0$. Dann gilt:

Bezeichnung	Definition	Bedingungen
Supremum c von f	c ist die kleinste obere Schranke von f	
Infimum c von f	c ist die größte untere Schranke von f	
globale Minimalstelle x_0	$x_0 \in D$ mit $f(x_0) \leq f(x) \quad \forall x \in D$	$f'(x_0) = 0 \wedge f''(x) > 0$
globale Maximalstelle x_0	$x_0 \in D$ mit $f(x_0) \geq f(x) \quad \forall x \in D$	$f'(x_0) = 0 \wedge f''(x) < 0$
lokale Minimalstelle x_0	$x_0 \in D$ mit $f(x_0) \leq f(x)$ $\forall x \in D \cap \{x \in \mathbb{R}^n : \ x - x_0\ < \varepsilon\}$	$f'(x_0) = 0 \wedge f''(x_0) > 0$
lokale Maximalstelle x_0	$x_0 \in D$ mit $f(x_0) \geq f(x)$ $\forall x \in D \cap \{x \in \mathbb{R}^n : \ x - x_0\ < \varepsilon\}$	$f'(x_0) = 0 \wedge f''(x_0) < 0$
Wendestelle x_0 konvex / konkav	$\exists \varepsilon > 0$ mit $f \in [x_0 - \varepsilon, x_0]$ streng konvex und $f \in [x_0, x_0 + \varepsilon]$ streng konkav	$f''(x_0) = 0 \wedge f'''(x_0) < 0$
Wendestelle x_0 konkav / konvex	$\exists \varepsilon > 0$ mit $f \in [x_0 - \varepsilon, x_0]$ streng konkav und $f \in [x_0, x_0 - \varepsilon]$ streng konvex	$f''(x_0) = 0 \wedge f'''(x_0) > 0$
Sattelstelle x_0		$f'(x_0) = 0 \wedge f''(x_0) = 0$ $\wedge f'''(x_0) \neq 0$

Eigenschaften reeller Funktionen

Seien $f : D_f \subseteq \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}$ und $g : D_g \subseteq \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}$ zwei reelle Funktionen und $\alpha \in \mathbb{R}$, dann gilt:

Bedingung	Eigenschaft
falls f stetig bzw. differenzierbar an der Stelle \mathbf{x}_0	$f + g, f - g, fg$ und αf stetig bzw. differenzierbar an der Stelle \mathbf{x}_0
falls zusätzlich $g(\mathbf{x}_0) \neq 0$	$\frac{f}{g}$ stetig bzw. differenzierbar an der Stelle \mathbf{x}_0
falls zusätzlich $g(D_g) \subseteq D_f$ und g an der Stelle $\mathbf{x}_0 \in D_g$ und f an der Stelle $\mathbf{y}_0 = g(\mathbf{x}_0)$ stetig bzw. differenzierbar	$f \circ g : D_g \subseteq \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}$ an der Stelle \mathbf{x}_0 stetig bzw. differenzierbar
falls f streng monoton auf D_f	$f^{-1} : f(D_f) \rightarrow \mathbb{R}$ stetig

Rechenregeln für differenzierbare Funktionen

Seien $f : D \subseteq \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}$ und $g : D \subseteq \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}$ zwei reelle Funktionen, die an der Stelle \mathbf{x}_0 differenzierbar sind, und $\alpha \in \mathbb{R}$.

- $(f + g)'(\mathbf{x}_0) = f'(\mathbf{x}_0) + g'(\mathbf{x}_0)$
- $(f - g)'(\mathbf{x}_0) = f'(\mathbf{x}_0) - g'(\mathbf{x}_0)$
- $(fg)'(\mathbf{x}_0) = f'(\mathbf{x}_0)g(\mathbf{x}_0) + f(\mathbf{x}_0)g'(\mathbf{x}_0)$
- $(\alpha f)'(\mathbf{x}_0) = \alpha f'(\mathbf{x}_0)$
- $\left(\frac{f}{g}\right)'(\mathbf{x}_0) = \frac{f'(\mathbf{x}_0)g(\mathbf{x}_0) - f(\mathbf{x}_0)g'(\mathbf{x}_0)}{g^2(\mathbf{x}_0)}$
- $(f \circ g)'(\mathbf{x}_0) = f'(g(\mathbf{x}_0))g'(\mathbf{x}_0)$

Regeln von L'Hôpital

Die reellen Funktionen $f, g : (a, b) \rightarrow \mathbb{R}$ seien differenzierbar mit $g'(x) \neq 0 \forall x \in (a, b)$ und der Grenzwert $\lim_{x \uparrow b} \frac{f'(x)}{g'(x)}$ existiere im eigentlichen oder uneigentlichen Sinne. Dann gilt:

Bedingung	$\lim_{x \uparrow b} f(x) = \lim_{x \uparrow b} g(x) = 0$	Bedingung	$\lim_{x \uparrow b} f(x) = \pm\infty$	$\lim_{x \uparrow b} g(x) = \pm\infty$
Erste Regel	$\lim_{x \uparrow b} \frac{f(x)}{g(x)} = \lim_{x \uparrow b} \frac{f'(x)}{g'(x)}$	Zweite Regel	$\lim_{x \uparrow b} \frac{f(x)}{g(x)} = \lim_{x \uparrow b} \frac{f'(x)}{g'(x)}$	

Änderungsrate und Elastizität

$f : D \subseteq \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$ differenzierbar in x_0 mit $f(x_0) \neq 0$	$f : D \subseteq \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}$ partiell differenzierbar in \mathbf{x}_0 mit $f(\mathbf{x}_0) \neq \mathbf{0}$.
Änderungsrate $\rho_f(x_0) = \frac{f'(x_0)}{f(x_0)}$	Partielle Änderungsrate $\rho_{f,x_i}(\mathbf{x}_0) = \frac{\partial f(\mathbf{x}_0)}{\partial x_i} \cdot \frac{1}{f(\mathbf{x}_0)}$
Elastizität $\varepsilon_f(x_0) = x_0 \cdot \frac{f'(x_0)}{f(x_0)}$	Partielle Elastizität $\varepsilon_{f;x_i}(\mathbf{x}_0) = \frac{\partial f(\mathbf{x}_0)}{\partial x_i} \cdot \frac{x_i}{f(\mathbf{x}_0)}$

Partielle Differentiation

Es sei $f : D \subseteq \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}$ eine reellwertige Funktion auf einer offenen Menge D , die geeignet oft partiell differenzierbar ist.

Bezeichnung	Definition
Partielle Differentiation	f heißt an der Stelle \mathbf{x} bzgl. der i -ten Variablen x_i partiell differenzierbar , wenn der Grenzwert
	$\lim_{\Delta x \rightarrow 0} \frac{f(\mathbf{x} + \Delta x \cdot \mathbf{e}_i) - f(\mathbf{x})}{\Delta x} =: \frac{\partial f(\mathbf{x})}{\partial x_i}$ existiert.
Gradient an der Stelle \mathbf{x}	$\text{grad}f(\mathbf{x}) = \left(\frac{\partial f(\mathbf{x})}{\partial x_1}, \dots, \frac{\partial f(\mathbf{x})}{\partial x_n} \right)^T$
Stationäre Stelle \mathbf{x}_0	$\text{grad}f(\mathbf{x}_0) = 0$
Hesse-Matrix an der Stelle \mathbf{x}	$\mathbf{H}_f(\mathbf{x}) = \begin{pmatrix} \frac{\partial^2 f(\mathbf{x})}{\partial x_1^2} & \frac{\partial^2 f(\mathbf{x})}{\partial x_1 \partial x_2} & \cdots & \frac{\partial^2 f(\mathbf{x})}{\partial x_1 \partial x_n} \\ \frac{\partial^2 f(\mathbf{x})}{\partial x_2 \partial x_1} & \frac{\partial^2 f(\mathbf{x})}{\partial x_2^2} & \cdots & \frac{\partial^2 f(\mathbf{x})}{\partial x_2 \partial x_n} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ \frac{\partial^2 f(\mathbf{x})}{\partial x_n \partial x_1} & \frac{\partial^2 f(\mathbf{x})}{\partial x_n \partial x_2} & \cdots & \frac{\partial^2 f(\mathbf{x})}{\partial x_n^2} \end{pmatrix}$

Tangentialhyperebene $t(\mathbf{x}) = f(\mathbf{x}_0) + \text{grad}f(\mathbf{x}_0)^T(\mathbf{x} - \mathbf{x}_0)$

Totales Differential df an der Stelle \mathbf{x}_0 $df = \text{grad}f(\mathbf{x}_0)^T d\mathbf{x} = \sum_{i=1}^n \frac{\partial f(\mathbf{x}_0)}{\partial x_i} dx_i$

Implizite Funktion

Es seien $D \subseteq \mathbb{R}^n$ eine offene Menge und $f : D \times (a, b) \subseteq \mathbb{R}^{n+1} \rightarrow \mathbb{R}$ eine stetig partiell differenzierbare Funktion mit

$$f(\mathbf{x}_0, y_0) = 0 \quad \text{und} \quad \frac{\partial f(\mathbf{x}_0, y_0)}{\partial y} \neq 0.$$

Dann ist die implizite Funktion $g : U \rightarrow (a_0, b_0)$ stetig partiell differenzierbar und für ihre partiellen Ableitungen gilt

$$\frac{\partial g(\mathbf{x})}{\partial x_i} = -\frac{\frac{\partial f(\mathbf{x}, g(\mathbf{x}))}{\partial x_i}}{\frac{\partial f(\mathbf{x}, g(\mathbf{x}))}{\partial y}} \quad \text{für alle } i = 1, \dots, n.$$

Optimierung

Es sei $f : D \subseteq \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}$ eine partiell differenzierbare Funktion, $g_1, \dots, g_k : D \subseteq \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}$ stetig partiell differenzierbare Funktionen und λ der Lagrange-Multiplikator.

Lagrange Funktion	$L(\lambda_1, \dots, \lambda_k, \mathbf{x}) := f(\mathbf{x}) + \sum_{p=1}^k \lambda_p g_p(\mathbf{x})$
Optimierung ohne Nebenbedingung	$\text{grad } f(\mathbf{x}_0) = 0 \wedge \mathbf{H}_f(\mathbf{x}_0) / \mathbf{H}_f(\mathbf{x})$ negativ definit \Rightarrow lokales / globales Maximum bei \mathbf{x}_0 $\text{grad } f(\mathbf{x}_0) = 0 \wedge \mathbf{H}_f(\mathbf{x}_0) / \mathbf{H}_f(\mathbf{x})$ positiv definit \Rightarrow lokales / globales Minimum bei \mathbf{x}_0
Optimierung unter Gleichheitsnebenbedingungen $g_p(\mathbf{x}) = 0$ für $p = 1, \dots, k$	$\frac{\partial L(\lambda_1, \dots, \lambda_k, \mathbf{x}_0)}{\partial x_j} = 0 \wedge \mathbf{H}_f(\mathbf{x}_0) / \mathbf{H}_f(\mathbf{x})$ negativ definit \Rightarrow lokales / globales Maximum bei \mathbf{x}_0 $\frac{\partial L(\lambda_1, \dots, \lambda_k, \mathbf{x}_0)}{\partial x_j} = 0 \wedge \mathbf{H}_f(\mathbf{x}_0) / \mathbf{H}_f(\mathbf{x})$ positiv definit \Rightarrow lokales / globales Minimum bei \mathbf{x}_0
Optimierung unter Ungleichheitsnebenbedingungen $\min f(\mathbf{x})$ $g_p(\mathbf{x}) \leq 0$ für $p = 1, \dots, k$ $\lambda_p \geq 0$ für $p = 1, \dots, k$ $\lambda_p g_p(\mathbf{x}_0) = 0$ für $p = 1, \dots, k$	$\frac{\partial L(\lambda_1, \dots, \lambda_k, \mathbf{x}_0)}{\partial x_j} = 0 \wedge \mathbf{H}_f(\mathbf{x}_0)$ positiv definit \Rightarrow globales Minimum bei \mathbf{x}_0

Approximationsverfahren

Taylor-Formel

Taylorpolynom n -ten Grades der Funktion f um den Entwicklungspunkt x_0 :

$$T_{n;x_0}(x) = \sum_{k=0}^n \frac{f^{(k)}(x_0)}{k!} (x - x_0)^k = f(x_0) + f'(x_0)(x - x_0) + \frac{f''(x_0)}{2!}(x - x_0)^2 + \dots + \frac{f^{(n)}(x_0)}{n!}(x - x_0)^n$$

Der Approximationsfehler entspricht dem n -ten **Restglied**

$$R_{n;x_0}(x) = f(x) - T_{n;x_0}(x).$$

Newton-Verfahren und Sekantenverfahren

Sei $f : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$ eine stetig differenzierbare Funktion.

Newton-Verfahren	$x_{n+1} = x_n - \frac{f(x_n)}{f'(x_n)}$ mit $f'(x_n) \neq 0$
Vereinfachtes Newton-Verfahren	$x_{n+1} = x_n - \frac{f(x_n)}{f'(x_0)}$ mit $f'(x_0) \neq 0$
Sekantenverfahren	$x_{n+1} = \frac{f(x_n)x_{n-1} - f(x_{n-1})x_n}{f(x_n) - f(x_{n-1})}$

Integration

Es sei die Riemann-integrierbare Funktion $f : [a; b] \rightarrow \mathbb{R}$ gegeben. Dann gilt:

Bezeichnung	Definition
Stammfunktion $F : [a; b] \rightarrow \mathbb{R}$	$F'(x) = f(x) \quad \forall x \in [a; b]$
Bestimmtes Riemann-Integral	$\int_a^b f(x) dx = F(b) - F(a)$
Unbestimmtes Riemann-Integral	$\int f(x) dx = F(x) + C \quad \text{mit } C \in \mathbb{R}$
Uneigentliches Riemann-Integral 1. Art mit $f : [a; \infty) \rightarrow \mathbb{R}$	$\int_a^\infty f(x) dx := \lim_{b \rightarrow \infty} \int_a^b f(x) dx$
Uneigentliches Riemann-Integral 2. Art mit $f : [a; b) \rightarrow \mathbb{R}$ mit $ f(x) \rightarrow \infty$ für $x \uparrow b$	$\int_a^b f(x) dx := \lim_{t \uparrow b} \int_a^t f(x) dx$

Rechenregeln für Integrale mit $\alpha, \beta \in \mathbb{R}, a \leq c \leq b$

$\int_a^b (\alpha f(x) + \beta g(x)) dx = \alpha \int_a^b f(x) dx + \beta \int_a^b g(x) dx$	$\left\ \int_a^b \alpha f(x) dx = \int_a^c \alpha f(x) dx + \int_c^b \alpha f(x) dx \right.$
$\int_a^b f(x) g'(x) dx = f(x)g(x) - \int f'(x)g(x) dx$	$\left\ \int f(g(t))g'(t) dt = \int f(x) dx \quad \text{mit } x = g(t) \right.$

Riemann-Stieltjes-Integral

Es seien $f : [a, b] \rightarrow \mathbb{R}$ und $g : [a, b] \rightarrow \mathbb{R}$ zwei reelle Funktionen.

Bezeichnung	Definition
Riemann-Stieltjes-Integral	$\int_a^b f(x) dg(x)$
Transformationssatz	Ist f Riemann-integrierbar und g stetig differenzierbar, dann ist f bzgl. g Riemann-Stieltjes-integrierbar und es gilt $\int_a^b f(x) dg(x) = \int_a^b f(x) g'(x) dx$

Riemann-Integral im \mathbb{R}^n

Satz von Fubini

Die reellwertige Funktion $f : [a, b] \subseteq \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}$ sei stetig. Dann gilt:

$$\begin{aligned}
 \int_{[a; b]} f(\mathbf{x}) d\mathbf{x} &= \int_{a_n}^{b_n} \left(\dots \int_{a_2}^{b_2} \left(\int_{a_1}^{b_1} f(x_1, \dots, x_n) dx_1 \right) dx_2 \dots \right) dx_n \\
 &= \int_{a_n}^{b_n} \dots \int_{a_2}^{b_2} \int_{a_1}^{b_1} f(x_1, \dots, x_n) dx_1 dx_2 \dots dx_n
 \end{aligned}$$

Ableitungen und Stammfunktionen elementarer Funktionen

$f(x) = F'(x)$	$F(x) + C = \int f(x) \, dx$	Bemerkungen
a	$ax + C$	
x^c	$\frac{1}{c+1} x^{c+1} + C$	\mathbb{R} für $c \in \mathbb{N}_0$ $\mathbb{R} \setminus \{0\}$ für $c \in \{-2, -3, \dots\}$ \mathbb{R}_+ für $c > 0$ $\mathbb{R}_+ \setminus \{0\}$ für $c < 0$ mit $c \neq -1$
$\frac{1}{x}$	$\ln x + C$	$x \neq 0$
e^x	$e^x + C$	
e^{rx}	$\frac{1}{r} e^{rx} + C$	$r \neq 0$
a^x	$\frac{1}{\ln(a)} a^x + C$	$a > 0, a \neq 1$
$x^x(1 + \ln(x))$	$x^x + C$	$x > 0$
$\ln(x)$	$x(\ln(x) - 1) + C$	$x > 0$
$\log_a(x)$	$\frac{x}{\ln(a)}(\ln(x) - 1) + C$	$a > 0, x > 0$
$\sin(x)$	$-\cos(x) + C$	
$\cos(x)$	$\sin(x) + C$	
$\tan(x)$	$-\ln \cos(x) + C$	$x \neq (2k+1)\frac{\pi}{2}, k \in \mathbb{Z}$
$\cot(x)$	$\ln \sin(x) + C$	$x \neq k\pi, k \in \mathbb{Z}$
$\frac{1}{\sin^2(x)}$	$-\cot(x) + C$	$x \neq k\pi, k \in \mathbb{Z}$
$\frac{1}{\cos^2(x)}$	$\tan(x) + C$	$x \neq (2k+1)\frac{\pi}{2}, k \in \mathbb{Z}$
$\frac{1}{\sqrt{1-x^2}}$	$\arcsin(x) + C$	$ x < 1$
$\frac{1}{1+x^2}$	$\arctan(x) + C$	