2.7.6.3 h: $\mathbf{x \mapsto tg\, x}$, $D_h = \{x \in R \mid x \neq \frac{\pi}{2} + k\pi\}$, ahol $k \in Z$, $R_h = R$

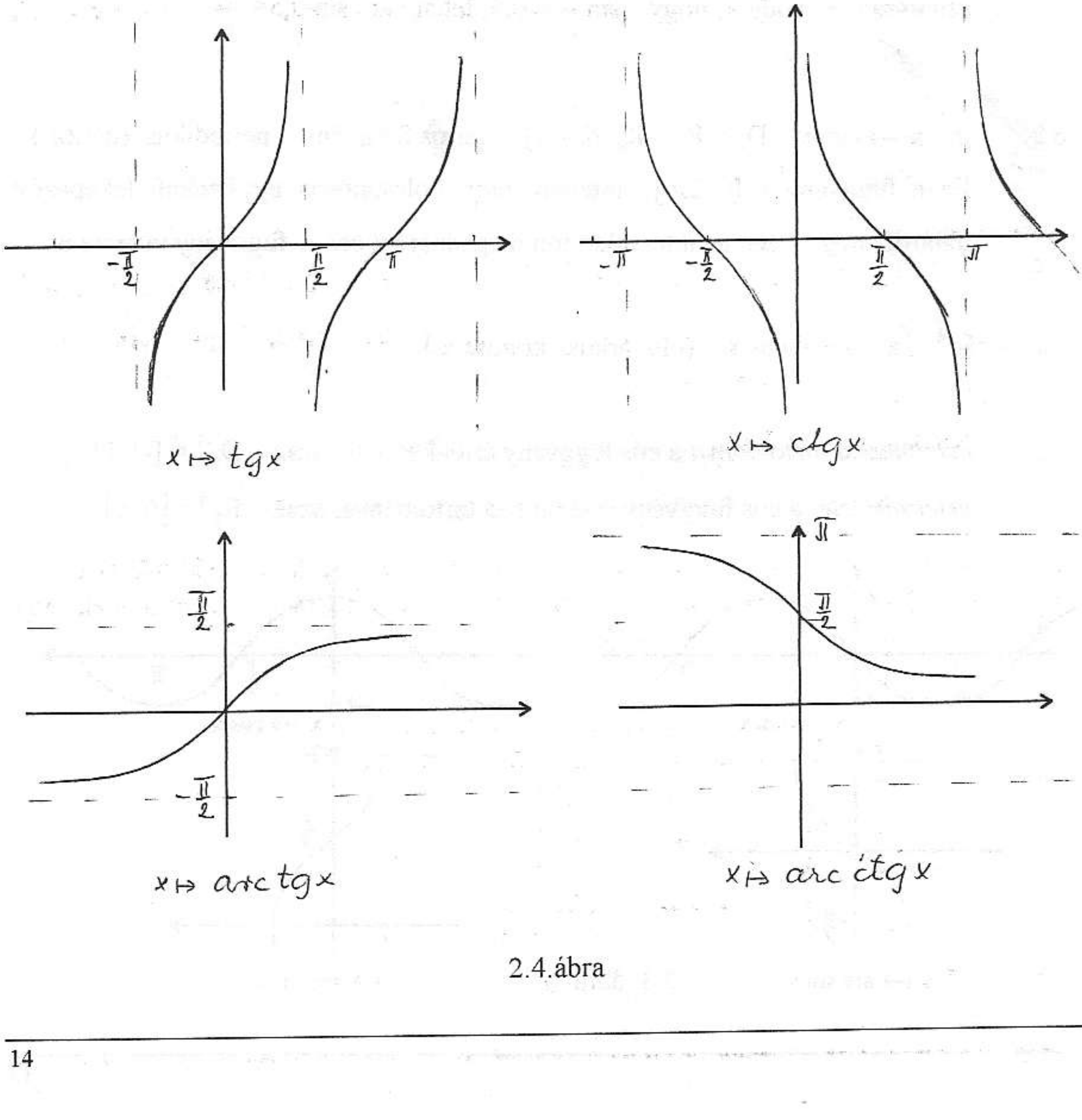
ha az értelmezési tartományt a $\left[-\frac{\pi}{2}, \frac{\pi}{2}\right]$ intervallumra leszűkítjük, akkor már kölcsönösen egyértelmű a hozzárendelés, így létezik inverze.

h^{-1} $\mathbf{x \mapsto arc\, tg\, x}$ (olv. arkusz tangens x) $D_h^{-1} = R$, $R_h^{-1} = \left[-\frac{\pi}{2}, \frac{\pi}{2}\right]$

2.7.6.4. j: $\mathbf{x \mapsto ctg\, x}$, $D_j = \{x \in R \mid x \neq k\pi\}$, ahol $k \in Z$, $R_j = R$

Ez a függvény a $[0; 2\pi]$ intervallumon kölcsönösen egyértelmű leképezést határoz meg. Ezen az intervallumon megadható a ctg x függvény inverze is.

j^{-1}: $\mathbf{x \mapsto arc\, ctg\, x}$ (olv. arkusz kotangens x) $D_j^{-1} = R$, $R_j^{-1} = [0, \pi]$



2.4.ábra