

Vektoren \vec{a} . ($= \vec{a}$)

bisher: $|\vec{a}|$, $c\vec{a}$, $\vec{a} + \vec{b}$

heute: weitere Verknüpfungen von 2 Vektoren

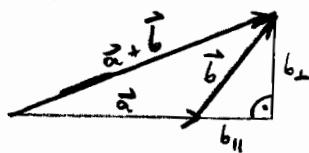
$\hookrightarrow \vec{a} + \vec{b}$, $\underline{\vec{a} \cdot \vec{b}}$, $\underline{\vec{a} \times \vec{b}}$, $\underline{a \circ b}$

Skalarprodukt $\vec{a} \cdot \vec{b}$

Motivation

$$(M1) \frac{\vec{a} + \vec{b}}{\vec{a}} \Rightarrow |\vec{a} + \vec{b}|^2 - a^2 - b^2 = 0 \quad (\text{Pythagoras})$$

$$\frac{\vec{b}}{\vec{a}} \Rightarrow |\vec{a} + \vec{b}|^2 - a^2 - b^2 = 2 \cdot \text{Rest} =: 2 \cdot (\vec{a} \cdot \vec{b})$$



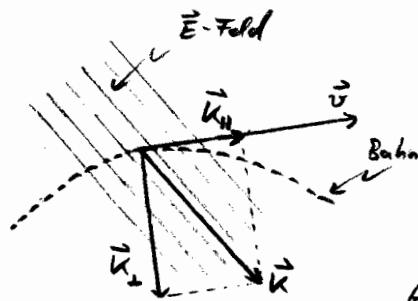
haben \vec{b} zusammengesetzt

$$\vec{b} = \vec{b}_{\perp} + \vec{b}_{\parallel} \quad \text{parallel zu } \vec{a}$$

"Projektion von \vec{b} auf \vec{a} "

$$\text{also: } \vec{a} \cdot \vec{b} = \frac{1}{2} \left[\underbrace{(|\vec{a} + \vec{b}_{\parallel}|^2 + \vec{b}_{\perp}^2 - a^2 - b_{\perp}^2 - b_{\parallel}^2)}_{\text{Pythagoras}} \right] = ab_{\parallel}$$

(12)



geladenes Teilchen (Ladung q)

im elektrischen Feld \vec{E} .

$$\vec{F} = q \vec{E}$$

$$= \vec{F}_{\perp} + \vec{F}_{\parallel} \quad \text{parallel zu } \vec{v}; \text{ beschleunigt}$$

also macht auch hier eine Definition $F_{\parallel} =: \frac{v_{\parallel}}{v} \cdot F$ Sinn.

Definition

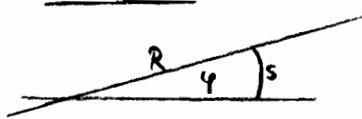
$$\vec{a} \cdot \vec{b} := ab_{\parallel} = a_{\parallel} b = ab \cos(\varphi)$$

\rightarrow Gleichberechtigung: $\vec{a} \cdot \vec{b} = \vec{b} \cdot \vec{a} \rightarrow$ Definiert $\cos(\varphi)$



"Kosinussatz" $c^2 = a^2 + b^2 - 2ab \cos(\varphi)$

folgt aus Vektorrechnung: $= (\vec{a} - \vec{b})^2 = a^2 + b^2 - 2\vec{a} \cdot \vec{b} \quad //$

Winkel ?

Maß der "Öffnung" zweier Geraden
offensichtlich ist R proportional zu s .

Definition

$$\text{Winkel } \varphi := \frac{s}{R} \quad (\text{dimensionslos: } \frac{\text{Länge}}{\text{Länge}})$$

rechter Winkel? 90° ? $\frac{\pi}{2}$!

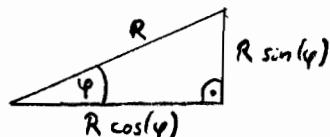
nach messen:  , $\frac{s}{R} = 3.14159\dots =: \pi$

Raumwinkel ?

Maß für "Öffnung" eines Kegels, mit Stütze Kegelfläche S als Abschluß. $2 \cdot R \rightarrow 4 \cdot S$, also:

Def

$$\text{Raumwinkel } \Omega := \frac{S}{R^2} \quad (\text{dimensionslos})$$

Sinus? Kosinus?

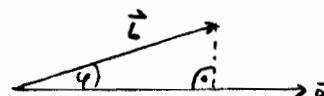
$$\cos(\varphi) := \frac{\text{Kantenlänge am Winkel } \varphi}{R}$$

$$\sin(\varphi) := \frac{\text{Kantenlänge gegenüber } \varphi}{R}$$

$$\Rightarrow \text{Pythagoras: } \cos^2(\varphi) + \sin^2(\varphi) = 1$$

verstehen jetzt auch das letzte Gleichheitszeichen

der Skalarprodukt-Def:



$$b_{\parallel} = b \cos(\varphi)$$

Formelsammlung zum Skalarprodukt

"genau dann, wenn"

$$\vec{a}^2 := \vec{a} \cdot \vec{a} = a^2 , \quad |\vec{a}| = a = \sqrt{\vec{a}^2} , \quad \vec{a} \perp \vec{b} \Leftrightarrow \vec{a} \cdot \vec{b} = 0$$

$$\vec{a} \parallel \vec{b} \Leftrightarrow \vec{a} \cdot \vec{b} = ab$$

$$|\vec{a} + \vec{b}| \leq a + b$$

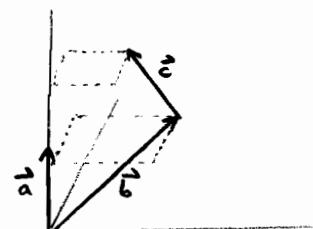
$$|\vec{a} \cdot \vec{b}| \leq ab \quad (\text{Schwarzsche Ungleichung})$$

$$(\lambda \vec{a}) \cdot \vec{b} = \lambda (\vec{a} \cdot \vec{b}) = \vec{a} \cdot (\lambda \vec{b})$$

$$(*) \quad \vec{a} \cdot (\vec{b} + \vec{c}) = \vec{a} \cdot \vec{b} + \vec{a} \cdot \vec{c}$$

$$r_{12} = r_{21} = |\vec{r}_1 - \vec{r}_2| = \sqrt{(\vec{r}_1 - \vec{r}_2)^2} = \sqrt{r_1^2 + r_2^2 - 2 \vec{r}_1 \cdot \vec{r}_2}$$

alles anschaulich klar; z.B. Skizze \rightarrow
liefert $(\vec{b} + \vec{c})_{\parallel} = b_{\parallel} + c_{\parallel}$. Multipliziere mit $a \Rightarrow$ (*)



Vereinbarung: $\vec{a} \cdot \vec{b} = \vec{a} \vec{b}$

braucht manchmal Klammern: $\vec{a}(\vec{b}\vec{c}) \neq (\vec{a}\vec{b})\vec{c}$!

nie durch einen Vektor teilen. " ~~$\frac{1}{\vec{a}}$~~ " nicht def.

in Gleichungen aufpassen: Zahl = Zahl, $\overrightarrow{\text{Vektor}} = \overrightarrow{\text{Vektor}}$

$\vec{a} \cdot \vec{b}$ in Komponenten

brauchen Einheitsvektoren in Richtung der Koordinatenachsen:

$$\vec{e}_1 = (1, 0, 0); \quad \vec{e}_2 = (0, 1, 0); \quad \vec{e}_3 = (0, 0, 1)$$

$$\text{dann ist } \vec{a} = (a_1, a_2, a_3) = a_1 \vec{e}_1 + a_2 \vec{e}_2 + a_3 \vec{e}_3$$

$$\begin{aligned} \text{und } \vec{a} \cdot \vec{b} &= (a_1 \vec{e}_1 + a_2 \vec{e}_2 + a_3 \vec{e}_3) \cdot (b_1 \vec{e}_1 + b_2 \vec{e}_2 + b_3 \vec{e}_3) \\ &= a_1 b_1 \vec{e}_1 \cdot \vec{e}_1 + a_1 b_2 \vec{e}_1 \cdot \vec{e}_2 + a_1 b_3 \vec{e}_1 \cdot \vec{e}_3 \\ &\quad + a_2 b_1 \vec{e}_2 \cdot \vec{e}_1 + a_2 b_2 \vec{e}_2 \cdot \vec{e}_2 + a_2 b_3 \vec{e}_2 \cdot \vec{e}_3 \\ &\quad + a_3 b_1 \vec{e}_3 \cdot \vec{e}_1 + a_3 b_2 \vec{e}_3 \cdot \vec{e}_2 + a_3 b_3 \vec{e}_3 \cdot \vec{e}_3 \end{aligned}$$

$$\boxed{\vec{a} \cdot \vec{b} = a_1 b_1 + a_2 b_2 + a_3 b_3}$$

Einstein'sche Summenkonvention \rightarrow (der Gipfel der Faulheit...
... aber sehr effizient!)

$$\vec{a} \cdot \vec{b} = \sum_{j=1}^3 a_j b_j = \stackrel{?}{=} a_j b_j$$

falls zwei gleiche Indizes vorkommen \rightarrow summieren

obige Herleitung nun kurz: $\vec{a} \cdot \vec{b} = a_j \vec{e}_j \cdot b_k \vec{e}_k = a_j b_k \delta_{jk} = a_j b_j$

mit Kronecker-Symbol $\delta_{jk} := \vec{e}_j \cdot \vec{e}_k = \begin{cases} 1 & \text{für } j=k \\ 0 & \text{sonst} \end{cases}$

Anwendungs-Beispiele:

$$a_j a_j = a^2$$

$$c_6 a_j a_k b_k \delta_{jl} = a^2 (\vec{c} \cdot \vec{b})$$

$$\delta_{jl} \delta_{kl} = \delta_{jl}, \quad \delta_{jl} \delta_{lm} \delta_{mn} \delta_{nl} = \delta_{jl}$$

$$\delta_{jj} = 3, \quad \delta_{jl} \delta_{lj} \delta_{mn} \delta_{nm} = 9$$

Kreuzprodukt $\vec{a} \times \vec{b}$

Motivation

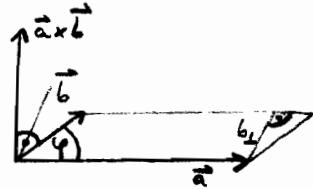
Experiment $\Rightarrow \vec{K} \perp \vec{v}, \vec{K} \perp \vec{B}$
 und \vec{K} proportional q und $v B \leftarrow$ Komp. senkt zu \vec{v}

 \Rightarrow erfinde "Kreuzprodukt"
 mit den genannten Eigenschaften
 $\vec{K} =: q (\vec{v} \times \vec{B})$
 (Anwendung? DESY, CERN, ... !)

Definition

$$\vec{a} \times \vec{b} := \left(\begin{array}{l} \text{Fläche des von} \\ \vec{a}, \vec{b} \text{ aufgespannten} \\ \text{Parallelogramms} \end{array} \right) \cdot \vec{e} = -\vec{b} \times \vec{a} = \vec{e} a b \sin(\varphi)$$

wo bei \vec{e} Einheitsvektor $\perp \vec{a}$ und $\perp \vec{b}$
 $\vec{a}, \vec{b}, \vec{e}$ bilden ein Rechtssystem



Formelsammlung zum Kreuzprodukt

$$\vec{a} \times \vec{b} = \vec{a} \times \vec{b}_\perp = \vec{a}_\perp \times \vec{b}$$

$$\vec{a} \times \vec{a} = 0, \quad |\vec{a} \times \vec{b}| = a b_\perp = a_\perp b$$

$$(\lambda \vec{a}) \times \vec{b} = \lambda (\vec{a} \times \vec{b}) = \vec{a} \times (\lambda \vec{b})$$

$$\vec{a} \parallel \vec{b} \Leftrightarrow \vec{a} \times \vec{b} = 0$$

$$\vec{a} \perp \vec{b} \Leftrightarrow |\vec{a} \times \vec{b}| = a b$$

$$\vec{a} \times (\vec{b} \times \vec{c}) \neq (\vec{a} \times \vec{b}) \times \vec{c}$$

$$\vec{a} \cdot (\vec{a} \times \vec{b}) = 0$$

$$\vec{a} \times (\vec{b} + \vec{c}) = \vec{a} \times \vec{b} + \vec{a} \times \vec{c}$$

alles anschaulich klar ;

$$\boxed{\vec{a} \times (\vec{b} \times \vec{c}) = \vec{b}(\vec{a} \cdot \vec{c}) - \vec{c}(\vec{a} \cdot \vec{b})} \quad (\text{Beweis s. Ü6d})$$

(kommt sehr häufig vor)

Zerlegung $\vec{a} = \vec{a}_\perp + \vec{a}_\parallel$ oft nützlich

muß angeben, in Bezug auf welchen Vektor \parallel und \perp gilt:

z.B. in Bezug auf Einheitsvektor \vec{e}

$$\Rightarrow \vec{a}_\parallel = (\vec{a} \cdot \vec{e}) \vec{e} \quad \text{BAC-CAB}$$

$$\vec{a}_\perp = \vec{a} - \vec{a}_\parallel = \vec{a}(\vec{e}\vec{e}) - \vec{e}(\vec{a}\vec{e}) \leftarrow \vec{e} \times (\vec{a} \times \vec{e})$$

$\vec{a} \times \vec{b}$ in Komponenten

$$\vec{a} = (a_1, a_2, a_3) = a_1 \vec{e}_1 + a_2 \vec{e}_2 + a_3 \vec{e}_3, \quad \vec{b} = b_1 \vec{e}_1 + b_2 \vec{e}_2 + b_3 \vec{e}_3,$$

$$\vec{e}_1 \times \vec{e}_2 = \vec{e}_3, \quad \vec{e}_2 \times \vec{e}_3 = \vec{e}_1, \quad \vec{e}_3 \times \vec{e}_1 = \vec{e}_2; \quad \vec{e}_i \times \vec{e}_i = 0 \text{ etc.}$$

$$\Rightarrow (\vec{a} \times \vec{b})_1 = a_2 b_3 - a_3 b_2$$

$$\Rightarrow \boxed{\vec{a} \times \vec{b} = (a_2 b_3 - a_3 b_2, a_3 b_1 - a_1 b_3, a_1 b_2 - a_2 b_1)}$$

Indizes: j-te Komponente ergibt sich durch $\cdot \vec{e}_j$ auf beiden Seiten

$$\text{wieder für } (\vec{a} \times \vec{b})_j = a_1 b_2 \vec{e}_j \cdot (\vec{e}_3 \times \vec{e}_1) =: \varepsilon_{jkl} a_k b_l$$

$$\text{ganz faule, oder effiziente mit } \varepsilon_{jkl} := \vec{e}_j \cdot (\vec{e}_k \times \vec{e}_l) = \begin{cases} 0 & \text{wenn 2 Indizes gleich sind} \\ 1 & \text{wenn } j, k, l \text{ zyklisch} \\ -1 & \text{wenn } j, k, l \text{ antizyklisch} \end{cases}$$

“total antisymmetrischer Tensor dritter Stufe”

(zyklisch: 1,2,3; 2,3,1; 3,1,2

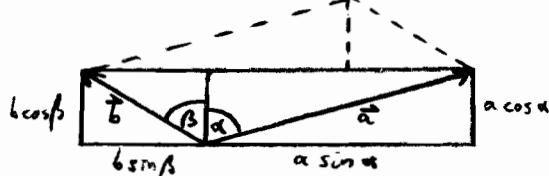
anti zyklisch: 1,3,2; 2,1,3; 3,2,1)

Trigonometrie?

Sinussatz, Kosinussatz etc

sind einfache Folgerungen der Vektorrechnung. (s. S. 3)

Weiteres Bsp:



$$\text{Fläche Parallelogramm} \\ \text{Fläche großer Rechteck} = |\vec{a} \times \vec{b}| = ab \sin(\alpha)$$

∴

$$\begin{aligned} &= \text{linkes + rechtes Rechteck} \\ &= b \sin(\beta) a \cos(\alpha) \\ &\quad + a \sin(\alpha) b \cos(\beta) \end{aligned}$$

$$(\text{teile durch } a \cdot b) \Rightarrow \sin(\alpha + \beta) = \sin(\alpha) \cos(\beta) + \cos(\alpha) \sin(\beta).$$