

7. Vektoren und Felder

63

bisher: Funktionen von reellen Variablen
+ deren Eigenschaften, Rechenregeln, ...
komplexe Zahlen ($\rightarrow$ Ebene $\mathbb{R}^2$)

jetzt: 3-dimensionaler Raum, $\mathbb{R}^3$, "Physik spielt sich hier ab"

$\rightarrow$ Beschreibung durch Richtungsangaben, Pfeile!

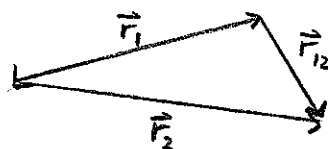
Bezugspunkt vereinbaren: Ursprung

Ortsvektor $\vec{r}$: Pfeil Ursprung $\rightarrow$ Physik



Verschiebungsvektor:

Pfeil Punkt $\rightarrow$ Punkt



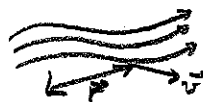
((Einheiten? Bsp: $\vec{v}$ in $\frac{m}{s}$? $\leftrightarrow$ Übersetzungsregel (cm auf $\mu m \leftrightarrow \frac{m}{s}$)))

Betrag: Länge des Pfeils, z.B. $|\vec{r}|=r$, $|\vec{v}|=v$, $|\vec{F}|=F$

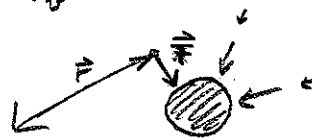
$\rightarrow$ Pfeil hat Richtung, Betrag, Anfangspunkt

Bsp Ball hat bei $\vec{r}$ die Geschwindigkeit $\vec{v}$

Bsp Wasser-Strömung $\vec{v}(\vec{r})$



Bsp Erd-Gravitationsfeld $\vec{F}(\vec{r})$

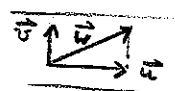
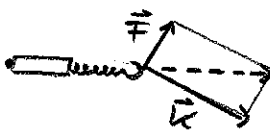


$\Rightarrow$ anschauliche (Physiker-) Def:

Vektoren sind Pfeile bzgl. Betrag und Richtung,
die mit einer Zahl $\in \mathbb{R}$ multipliziert werden und die
zu anderen physikalisch sinnvoll ist.

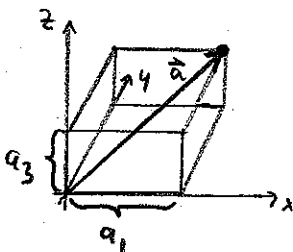
Bem: $\bullet \neq$ Mathematischer-Vektor (s. unten: bilden Vektor-Raum)

$\bullet$ Physik-Pfeil ist real (Verhalten bei Drehungen)

- 1. Def-Zeile: Vektor $\hat{=}$ Gesamtheit der Pfeile mit ...
 $\rightarrow$ kann repräsentiert werden 
- 2. Def-Zeile: $1,7 \cdot \vec{a} = \vec{a}$; $(-1) \cdot \vec{a} = -\vec{a}$ etc. anschaulich klar
 $\rightarrow$ Einheitsvektor $\frac{1}{a} \cdot \vec{a} = \vec{e}$, $|\vec{e}|=1$; $\vec{a} = a\vec{e}$
- 3. Def-Zeile: (vgl. Bild oben) $\vec{r}_1 + \vec{r}_2 = \vec{r}_3$
 funktioniert mit Vektoren gleicher Dimension (Übersetzungs-Regel)
 Reihenfolge egal: 
 $\rightarrow$ Nullvektor $\vec{0} := \vec{a} + (-\vec{a})$
- "physikalisch sinnvoll"? $\rightarrow$ (an Bsp verstehen):
Bsp Geschwindigkeiten: Mult. $\checkmark$ Add. ? $\rightarrow$ Fluss: 
 $\vec{w} = \vec{u} + \vec{v} \checkmark$
 $\Rightarrow$ Ja, sind Vektoren.
Bsp Kräfte: $\rightarrow$ Federwaage 
 $\Rightarrow$ Ja, sind Vektoren.
Bsp Drehungen: ((rechte-Hand-Regel: Daumen $\hat{=}$ Drehachse, Finger $\hat{=}$ Drehrichtung, Betrag $\hat{=}$ Winkel))
 Test: $\uparrow + \leftarrow \neq \leftarrow + \uparrow$
 $\Rightarrow$ Nein, sind keine Vektoren

7.1 Komponentendarstellung, Eigenschaften, Vektorraum

$\rightarrow$ bisher: Vektor $\hat{=}$ Pfeil; Addition $\hat{=}$ aneinanderbasteln
 Vereinfachung?! Vektor $\vec{a}$ gegeben; wähle Repräsentant ab Ursprung.
 messe Höhe der Spitze $\rightarrow a_3$, etc.



Komponenten $\vec{a} = (a_1, a_2, a_3)$ (oder $\begin{pmatrix} a_1 \\ a_2 \\ a_3 \end{pmatrix}$)

Bem. • Systematiz.: $\vec{v} = (v_1, v_2, v_3)$, $\vec{F} = (F_1, F_2, F_3)$

$$\vec{r} = (r_1, r_2, r_3) = (x, y, z) \leftarrow \text{ausnahmsweise}$$

- alle Komponenten haben gleiche Dimension, $[a_1] = [a_2] = [a_3] = [a] = [a]$

Bsp $[v_3] = \frac{\text{Länge}}{\text{Zeit}} = \frac{m}{s}$, $[y] = \text{Länge} = m$

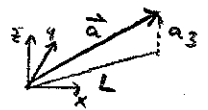
$$\vec{v} = (1 \frac{m}{s}, 0, 2 \frac{m}{s}) = (1, 0, 2) \frac{m}{s}$$

- hier meist $\mathbb{R}^3$; Verallg. auf $\mathbb{R}^n$ einfach: $\vec{a} = (a_1, a_2, \dots, a_n)$

→ die den eingeführten Pfeil-Eigenschaften in Komponenten-Sprache (gleich für $\mathbb{R}^n$).

Betrag: $|\vec{a}| = a = \sqrt{a_1^2 + a_2^2 + \dots + a_n^2}$

((n=3: wegen Pythagoras: $a^2 = a_3^2 + L^2$, $L^2 = a_1^2 + a_2^2$))



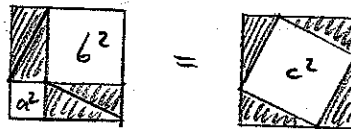
Skal.: $c \cdot \vec{a} = (c \cdot a_1, c \cdot a_2, \dots, c \cdot a_n)$

((anschaulich klar: z.B. $c=2 \Rightarrow$ Schatten-Verdopplung))

Add.: $\vec{a} + \vec{b} = (a_1 + b_1, a_2 + b_2, \dots, a_n + b_n)$

((anschaulich klar: für z-Komponente gilt z.B. $z = a_3 + b_3$ ✓))

Bem. Pythagoras ist einfach:
geometrischer Beweis



Verallgemeinerung: mathematisch abstrahiert haben unsere Vektoren (des $\mathbb{R}^3, \mathbb{R}^n$)
die Struktur eines Vektorraumes:

Def Vektorraum heisst ein Tripel $(V, +, \cdot)$, bestehend aus

(i) einer Menge V (mit Elementen $\vec{v}, \vec{w}, \dots$, genannt "Vektoren")

(ii) einer Abbildung $+: V \times V \rightarrow V$
"Addition" $(\vec{v}, \vec{w}) \mapsto \vec{v} + \vec{w}$

(iii) einer Abbildung $\cdot: \mathbb{R} \times V \rightarrow V$
"äußere Multiplikation" $(x, \vec{v}) \mapsto x\vec{v} \equiv x \cdot \vec{v}$
Punkt egal

mit den folgenden Eigenschaften ("Vektorraum-Axiome"):

((hier $\vec{u}, \vec{v}, \vec{w} \in V$; $x, y \in \mathbb{R}$))

66

- | | | | |
|-----|---|-------------------|---|
| (1) | $\vec{u} + \vec{v} = \vec{v} + \vec{u}$ | Kommutativgesetz | } d.h. $(V, +)$
ist abelsche
Gruppe |
| (2) | $(\vec{u} + \vec{v}) + \vec{w} = \vec{u} + (\vec{v} + \vec{w})$ | Assoziativgesetz | |
| (3) | $\exists \vec{0} \in V$ mit $\vec{v} + \vec{0} = \vec{v}$ | Nullvektor | |
| (4) | $\exists (-\vec{v}) \in V$ mit $\vec{v} + (-\vec{v}) = \vec{0}$ | inverser Vektor | |
| (5) | $x(y\vec{v}) = (xy)\vec{v}$ | Assoziativgesetz | } Distributivgesetz |
| (6) | $1 \cdot \vec{v} = \vec{v}$ | neutrales Element | |
| (7) | $x(\vec{u} + \vec{v}) = x\vec{u} + x\vec{v}$ | | |
| (8) | $(x+y)\vec{v} = x\vec{v} + y\vec{v}$ | | |

- Bem:
- die Elemente aus $\mathbb{R}$ heißen Skalare,
die aus V heißen Vektoren; Bezeichnung... $\vec{v}, \vec{w} \in V, \underline{x} = x, \underline{y} = y, \underline{w} = |v\rangle, |u\rangle$
 - haben oben einen Vektorraum (VR) über $\mathbb{R}$ definiert;
können z.B. auch überall $\mathbb{R}$ durch $\mathbb{C}$ ersetzen, dann Skalare $\in \mathbb{C}$
 - unsere anschauliche Def. war der Spezialfall des
sogenannten Euklid'schen (Vektor-) Raums,
$$V = \mathbb{R}^n = \underbrace{\mathbb{R} \times \mathbb{R} \times \dots \times \mathbb{R}}_{n \text{ Stück}} = \{ (v_1, v_2, \dots, v_n) \mid v_k \in \mathbb{R} \}, n \in \mathbb{N}$$
 - benutzen dasselbe Symbol für Add. und Mult. in V und $\mathbb{R}$;
a priori sind dies aber völlig verschiedene Dinge!
 - es gibt in Physik/Notkonomie viele weitere (außer $\mathbb{R}^n$)
wichtige VR's. z.B. Polynome (vgl. Ü 62), Hilbert-Raum (QM), ...

Def Die Vektoren $\vec{e}_1, \vec{e}_2, \dots, \vec{e}_d \in V$ heißen eine Basis des VR's,
wenn jedes $\vec{v} \in V$ als $\vec{v} = x_1 \vec{e}_1 + x_2 \vec{e}_2 + \dots + x_d \vec{e}_d = \sum_{k=1}^d x_k \vec{e}_k$
mit eindeutigen Zahlen $x_k \in \mathbb{R}$ geschrieben werden kann. (Bsp: Ü 62)

- Bem:
- d heißt dann Dimension von V ; $d \in \mathbb{N}$, aber auch $d = \infty$ mögl.
 - unser kartesisches Koordinatensystem des $\mathbb{R}^3$ oben hatte
als Basis $\vec{e}_1 = (1, 0, 0), \vec{e}_2 = (0, 1, 0), \vec{e}_3 = (0, 0, 1)$; $d = n = 3$