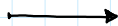
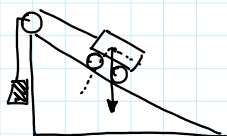


# VEKTOREN

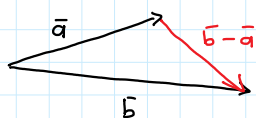
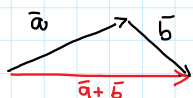
## MOTIVATION



$a+b$

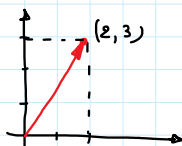
$$\vec{a} + \vec{b}$$

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

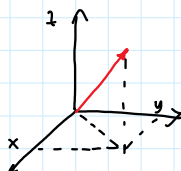


$$\mathbb{R}^2 \quad \vec{v} = \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} \in \mathbb{R}^2$$

Beispiel  $\vec{v} = \begin{pmatrix} 2 \\ 3 \end{pmatrix}$



$$\mathbb{R}^3 \quad \vec{v} = \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} \in \mathbb{R}^3$$



$$\mathbb{R}^m = \left\{ \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ \vdots \\ x_m \end{pmatrix} \mid x_1, x_2, \dots, x_m \in \mathbb{R} \right\}$$

## VEKTORRÄUME

Sei  $V$  eine Menge und sei  $(V, +)$  eine kommutative Gruppe

Operation  $+$ :  $V \times V \rightarrow V$

SUMME

z.B.  $\vec{v}_1 + \vec{v}_2 = \vec{v}_3$

$$\vec{v}_1 \in V$$

$$\vec{v}_2 \in V$$

$$\vec{v}_3 \in V$$

BEISPIELE

SUMME  $\begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 3 \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} 4 \\ 5 \\ 6 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 5 \\ 7 \\ 9 \end{pmatrix}$

Operation  $\cdot$ :  $K \times V \rightarrow V$

SKALAR MULTIPLIKATION

$R \in K$  und  $\vec{v} \in V$

$(R, \vec{v}) \rightarrow R \cdot \vec{v}$  mit  $R \cdot \vec{v} \in V$

$R \in \mathbb{R}$

SKALAR  
MULTIP.

$$3 \cdot \begin{pmatrix} 4 \\ 5 \\ 6 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 12 \\ 15 \\ 18 \end{pmatrix}$$

$(V, +, \cdot)$  ist ein VEKTORRAUM, wenn folgenden Axiome gelten

A1) Es gelten die Distributivgesetze:

$$R \cdot (\vec{v}_1 + \vec{v}_2) = (R \cdot \vec{v}_1) + (R \cdot \vec{v}_2) = R \vec{v}_1 + R \vec{v}_2$$

11) es gelten die Distributivgesetze.

$$k \cdot (\vec{v}_1 + \vec{v}_2) = (k \cdot \vec{v}_1) + (k \cdot \vec{v}_2) = k \vec{v}_1 + k \vec{v}_2$$

$$(k_1 + k_2) \cdot \vec{v} = k_1 \vec{v} + k_2 \vec{v} = k_1 \vec{v} + k_2 \vec{v}$$

12) Es gilt das Assoziativgesetz:

$$k_1 \cdot (k_2 \cdot \vec{v}) = (k_1 \cdot k_2) \cdot \vec{v} = k_1 k_2 \vec{v}$$

13) Für die Eins  $1 \cdot \vec{v} = \vec{v}$

### TRANSPOSITION

$$\vec{v} = \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} \in \mathbb{R}^3 \text{ Spalte} \quad \vec{v} = \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ \vdots \\ x_m \end{pmatrix}$$

$$\vec{v}^T = (x, y, z) \text{ Zeile} \quad \vec{v}^T = (x_1, x_2, \dots, x_m)$$

QUIZ  $\vec{v}_1 = \begin{pmatrix} 3 \\ 5 \end{pmatrix} \quad \vec{v}_2 = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix}$

$$2\vec{v}_1 + 3\vec{v}_2 =$$

A)  $\begin{pmatrix} 4 \\ 6 \end{pmatrix}$

B)  $\begin{pmatrix} 6 \\ 8 \end{pmatrix}$

C)  $\begin{pmatrix} 9 \\ 6 \end{pmatrix}$

D)  $\begin{pmatrix} 9 \\ 13 \end{pmatrix}$

### EINHEITSVEKTOREN

#### Definition

$$\vec{e}_i = \underbrace{(0, 0, \dots, 0)}_{(i-1) \text{ Stellen}}, 1, 0, \dots, 0)^T$$

m Dimensionen

Alle Komponenten sind Null bis auf eine die Eins ist.  $\rightarrow$  EINHEITSVEKTOR

### LINEARE UNABHÄNGIGKEIT

Definition Seien m Vektoren  $\vec{v}_1, \vec{v}_2, \dots, \vec{v}_m$  gegeben.

$$\text{Wenn } a_1 \vec{v}_1 + a_2 \vec{v}_2 + \dots + a_m \vec{v}_m = \vec{0}$$

$$\Rightarrow \text{dann } a_1 = a_2 = \dots = a_m = 0$$

dann sind  $\vec{v}_1, \vec{v}_2, \dots, \vec{v}_m$  LINEAR UNABHÄNGIG.

$$\vec{0} = \begin{pmatrix} 0 \\ \vdots \\ 0 \end{pmatrix}$$

Andernfalls nennt man sie linear abhängig.

## BASIS UND DIMENSION

**Definition** Sei  $V$  ein Vektorraum. Die maximale Anzahl linear unabhängiger Vektoren im  $V$  nennt man die DIMENSION DES VektorRAUMES.

**Definition** Eine Menge linear unabhängiger Vektoren, die maximal ist, nennt man eine BASIS von  $V$ .

$$\mathbb{R}^2 \quad \bar{e}_1 = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix} \quad \bar{e}_2 = \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix} \quad a_1 \bar{e}_1 + a_2 \bar{e}_2 = a_1 \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix} + a_2 \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} a_1 \\ 0 \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} 0 \\ a_2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} a_1 \\ a_2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix}$$

$\Rightarrow a_1 = 0$  und  $a_2 = 0$   
linear unabhängig      DIMENSION IST 2

$\mathbb{R}^m$       DIMENSION  $m$

Basis  $\{ \bar{e}_1, \bar{e}_2, \dots, \bar{e}_m \}$       STANDARDBASIS

BEISPIELE  $\mathbb{R}^3 \quad \bar{e}_1 = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} \quad \bar{e}_2 = \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} \quad \bar{e}_3 = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}$

$$\mathbb{R}^m \quad \bar{e}_1 = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ \vdots \\ 0 \end{pmatrix}, \quad \bar{e}_2 = \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \\ \vdots \\ 0 \end{pmatrix}, \quad \dots, \quad \bar{e}_m = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ \vdots \\ 1 \end{pmatrix}$$

m-te

## EUKLIDISCHES SKALARPRODUKT

Seien  $\bar{x}, \bar{y} \in \mathbb{R}^m$ . Die Komponentenansstellung der beide Vektoren bezüglich des Standardbasis sei

$$\bar{x} = \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ \dots \\ x_m \end{pmatrix} \quad \text{und} \quad \bar{y} = \begin{pmatrix} y_1 \\ y_2 \\ \dots \\ y_m \end{pmatrix}$$

Wir definieren das EUKLIDISCHE SKALARPRODUKT zwischen zwei Vektoren als die Abbildung

$$V \times V \rightarrow \mathbb{R}$$

$$\bar{x} \cdot \bar{y} = x_1 y_1 + x_2 y_2 + \dots + x_m y_m$$

## EIGENSCHAFTEN

- Linear in der ersten Komponente  $(\bar{x} + \bar{y}) \cdot \bar{z} = \bar{x} \cdot \bar{z} + \bar{y} \cdot \bar{z} \quad ; \quad (\mathbb{R} \cdot \bar{x}) \cdot \bar{y} = \mathbb{R} \cdot (\bar{x} \cdot \bar{y})$
- Linear in der zweite Komponente  $\bar{x} \cdot (\bar{y} + \bar{z}) = \bar{x} \cdot \bar{y} + \bar{x} \cdot \bar{z} \quad \bar{x} \cdot (\mathbb{R} \bar{y}) = \mathbb{R} \bar{x} \cdot \bar{y}$
- Symmetrisch  $\bar{x} \cdot \bar{y} = \bar{y} \cdot \bar{x}$
- Positiv definit  $\bar{x} \cdot \bar{x} > 0$  falls  $\bar{x} \neq \bar{0}$

BEISPIEL  $\begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 3 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} 4 \\ 5 \\ 6 \end{pmatrix} = 1 \cdot 4 + 2 \cdot 5 + 3 \cdot 6 = 32$

QUIZ

$$\begin{pmatrix} 7 \\ 3 \\ 1 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} 2 \\ -5 \\ 3 \end{pmatrix} =$$

- A) 1
- B) 2
- C) 32
- D) 42

### BETRAG EINES VektORS

Definition

$$|\vec{x}| = \sqrt{\vec{x} \cdot \vec{x}}$$

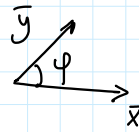
Länge des Vektors = Betrag

Seien  $\vec{x}, \vec{y} \in \mathbb{R}^n$

$\varphi$  Winkel zwischen  $\vec{x}$  und  $\vec{y}$

$$\vec{x} \cdot \vec{y} = |\vec{x}| |\vec{y}| \cos \varphi$$

$$\varphi = \arccos \left( \frac{\vec{x} \cdot \vec{y}}{|\vec{x}| |\vec{y}|} \right) = \cos^{-1} \left( \frac{\vec{x} \cdot \vec{y}}{|\vec{x}| |\vec{y}|} \right)$$



Wenn zwei Vektoren senkrecht sind ( $\varphi = 90^\circ = \frac{\pi}{2}$ )

$$\vec{x} \cdot \vec{y} = 0$$



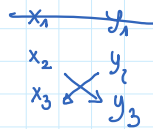
### KREUZPRODUKT ODER VEKTORPRODUKT

NUR  $\mathbb{R}^3$  DEFINIERT

$$V \times V \longrightarrow V$$

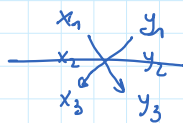
$$\begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix} \times \begin{pmatrix} y_1 \\ y_2 \\ y_3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} x_2 y_3 - x_3 y_2 \\ x_3 y_1 - x_1 y_3 \\ x_1 y_2 - x_2 y_1 \end{pmatrix}$$

Erste Komponente



$$x_2 y_3 - y_2 x_3$$

Zweite Komponente



BEISPIEL

$$\begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 3 \end{pmatrix} \times \begin{pmatrix} 4 \\ 5 \\ 6 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 2 \cdot 6 - 3 \cdot 5 \\ 3 \cdot 4 - 1 \cdot 6 \\ 1 \cdot 5 - 2 \cdot 4 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -3 \\ 6 \\ -3 \end{pmatrix}$$

### EIGENSCHAFTEN DES KREUZPRODUKTES

ES IST ANTISYMMETRISCH

$$\vec{x} \times \vec{y} = -\vec{y} \times \vec{x}$$

↑

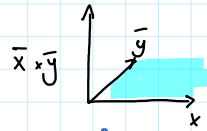
**VEKTORRECHNUNG UND KREUZPRODUKT**

Es ist antisymmetrisch  $\vec{x} \times \vec{y} = -\vec{y} \times \vec{x}$

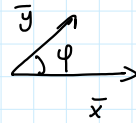
$\vec{x} \times \vec{y}$  steht senkrecht auf  $\vec{x}$  und  $\vec{y}$

$\vec{x} \cdot (\vec{x} \times \vec{y}) = 0$

$\vec{y} \cdot (\vec{x} \times \vec{y}) = 0$



Betrag  $|\vec{x} \times \vec{y}| = |\vec{x}| |\vec{y}| \sin \varphi$



$\vec{z} = \vec{x} \times \vec{y} \quad z_i = \sum_{j=1}^3 \sum_{k=1}^3 \epsilon_{ijk} x_j y_k$

$$\begin{aligned} z_1 &= \sum_{j=1}^3 \sum_{k=1}^3 \epsilon_{1jk} x_j y_k \\ &= \epsilon_{121} x_2 y_1 + \epsilon_{122} x_2 y_2 + \epsilon_{123} x_2 y_3 + \epsilon_{131} x_3 y_1 + \epsilon_{132} x_3 y_2 + \epsilon_{133} x_3 y_3 \\ &= x_2 y_3 - x_3 y_2 \end{aligned}$$

$\epsilon_{ijk}$  antisymmetrische Tensor  $\leftrightarrow$  LEVI-CIVITA TENSOR

**Definition LEVI-CIVITA TENSOR**

$$\epsilon_{ijk} = \begin{cases} 1 & \text{für } (i,j,k) \text{ eine gerade Permutation von } (1,2,3) \\ -1 & \text{für } (i,j,k) \text{ eine ungerade Permutation von } (1,2,3) \\ 0 & \text{sonst.} \end{cases}$$

**DUKE**

- $\epsilon_{132} = ? \quad \epsilon_{112} = 0$
- A) -1
  - B) 0
  - C) 1
  - D) 6

**PERMUTATION**

Eine Permutation  $(\sigma_1, \sigma_2, \dots, \sigma_n)$  nennt man **GERADE** wenn man sie durch eine **GERADE** Anzahl von paarweisen Vertauschungen aus  $(1, 2, \dots, n)$  erzeugen kann.

$(3, 2, 1, 5, 4) \quad (1, 2, 3, 4, 5)$

$(1, 2, 3, 5, 4)$    
  $(1, 2, 3, 4, 5)$    
 zwei paarweise Vertauschungen

$\Rightarrow (3, 2, 1, 5, 4)$  ist eine gerade Permutation von  $(1, 2, 3, 4, 5)$

$(1, 5, 3, 4, 2) \quad (1, 2, 3, 4, 5)$    
 1 paarweise permutation Ungerade

**KRONECKER - DELTA SYMBOL**

$$\delta_{ij} = \begin{cases} 1 & \text{für } i=j \\ 0 & \text{für } i \neq j \end{cases}$$