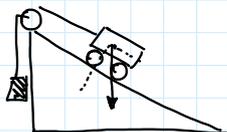


VEKTOREN

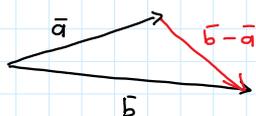
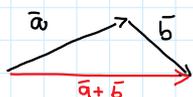
MOTIVATION



$a+b$

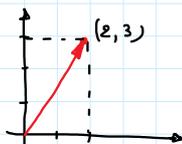
$$\vec{a} + \vec{b}$$

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

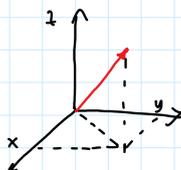


$$\mathbb{R}^2 \quad \vec{v} = \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} \in \mathbb{R}^2$$

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 $\bar{x} \cdot (\bar{y} + \bar{z}) = \bar{x} \cdot \bar{y} + \bar{x} \cdot \bar{z} \quad \bar{x} \cdot (\mathbb{R} \cdot \bar{y}) = \mathbb{R} \cdot \bar{x} \cdot \bar{y}$
- 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

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

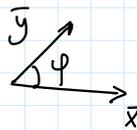
Länge des Vektors = Betrag

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

φ 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 ($\varphi = 90^\circ = \frac{\pi}{2}$)

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



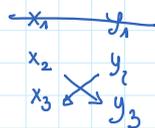
KREUZPRODUKT ODER VEKTORPRODUKT

NUR \mathbb{R}^3 DEFINIERT

$$V \times V \longrightarrow V$$

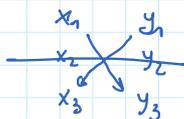
$$\begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix} \times \begin{pmatrix} y_1 \\ y_2 \\ y_3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} x_2 y_3 - x_3 y_2 \\ x_3 y_1 - x_1 y_3 \\ x_1 y_2 - x_2 y_1 \end{pmatrix}$$

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

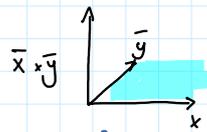
Es ist antisymmetrisch

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

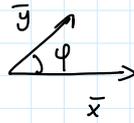
$\vec{x} \times \vec{y}$ steht senkrecht auf \vec{x} und \vec{y}

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

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



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



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

$$z_i = \sum_{j=1}^3 \sum_{k=1}^3 \epsilon_{ijk} x_j y_k$$

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

ϵ_{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

- $\epsilon_{132} = ?$ $\epsilon_{112} = 0$
- 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.

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

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

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

Zwei paarweise Vertauschungen

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

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

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

1 paarweise permutation

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

Ungerade

KRONECKER - DELTA SYMBOL

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