

Mathematik I für Naturwissenschaftler

Übungsblatt 11 (Abgabe am 09.01.2009)

Aufgabe 49

(10 Punkte)

a) Bestimmen Sie eine ON-Basis für $U \subset \mathbb{R}^4$,

b) Bestimmen Sie mithilfe des Schmidtschen Orthogonalisierungsverfahrens eine Basis des \mathbb{R}^2 bezüglich des Skalarprodukts aus Aufgabe 48 e). Beginnen Sie mit den l.u. Vektoren

$$U = \text{span} \left(\begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 2 \\ 1 \\ 2 \\ 1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} \right),$$

bezüglich des kanonischen Skalarprodukts auf \mathbb{R}^4 .

$$\vec{a}_1 = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix}, \quad \vec{a}_2 = \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix}.$$

Aufgabe 50

(10 Punkte)

a) Zeigen Sie, dass $\vec{a} \times (\vec{b} \times \vec{c}) = (\vec{a} \cdot \vec{c})\vec{b} - (\vec{a} \cdot \vec{b})\vec{c}$ für alle $\vec{a}, \vec{b}, \vec{c} \in \mathbb{R}^3$.

b) Geben Sie $\vec{a}, \vec{b}, \vec{c} \in \mathbb{R}^3$ an, für die $\vec{a} \times (\vec{b} \times \vec{c}) \neq (\vec{a} \times \vec{b}) \times \vec{c}$.

Aufgabe 51

(10 Punkte)

Zeigen Sie: Die Einheitsvektoren für Kugelkoordinaten,

$$\vec{e}_r = \begin{pmatrix} \sin \theta \cos \phi \\ \sin \theta \sin \phi \\ \cos \theta \end{pmatrix}, \quad \vec{e}_\theta = \begin{pmatrix} \cos \theta \cos \phi \\ \cos \theta \sin \phi \\ -\sin \theta \end{pmatrix}, \quad \vec{e}_\phi = \begin{pmatrix} -\sin \phi \\ \cos \phi \\ 0 \end{pmatrix},$$

bilden (an jedem Punkt) (i) eine ONB des \mathbb{R}^3 bezüglich des kanonischen Skalarprodukts und (ii) ein Rechtssystem (in der angegebenen Reihenfolge). Berechnen Sie außerdem die Geschwindigkeit in Polarkoordinaten, d.h. berechnen Sie \vec{x} für

$$\vec{x}(t) = r(t) \begin{pmatrix} \sin(\theta(t)) \cos(\phi(t)) \\ \sin(\theta(t)) \sin(\phi(t)) \\ \cos(\theta(t)) \end{pmatrix},$$

und drücken Sie das Ergebnis als Linearkombination von \vec{e}_r , \vec{e}_θ und \vec{e}_ϕ aus.

Aufgabe 52

(10 Punkte)

Skizzieren Sie die folgenden Kurven und berechnen Sie jeweils Geschwindigkeit und Beschleunigung, sowie deren Beträge:

$$\vec{x} = \begin{pmatrix} 3 \cos(-t) \\ 3 \sin(-t) \\ 2t \end{pmatrix}, \quad \vec{y} = \begin{pmatrix} (1 + \cos t) \cos t \\ (1 + \cos t) \sin t \end{pmatrix}.$$

Frohe Weihnachten und einen guten Rutsch ins neue Jahr!