

Theoretische Physik I

Mathematische Grundlagen

http://www.tu-chemnitz.de/physik/THUS/de/lehre/MM2_WS1415.php

Dr. P. Cain

cain@physik.tu-chemnitz.de
Raum 2/P310, Telefon 531-33144

F. Teichert

fabian.teichert@physik.tu-chemnitz.de
Raum 2/W449, Telefon 531-32314

Übung 16 (20.11.2014)

– Koordinatentransformation –

16/1 Gegeben ist die Basis $A = \{\vec{a}_x, \vec{a}_y, \vec{a}_z\}$. Die Vektoren $\{\vec{b}_x, \vec{b}_y, \vec{b}_z\}$ bilden die Basis B . Sie sind in der Basis A gegeben durch:

$$\vec{b}_x = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}_A, \quad \vec{b}_y = \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}_A, \quad \vec{b}_z = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}_A$$

- Bestimmen Sie die Matrix M , die die Darstellung eines Vektors \vec{r}_A aus Basis A in Basis B transformiert.
- Bestimmen Sie die Determinante von M .
- Wie lautet die Darstellung von $(1 \ 1 \ 1)_A^T$ in der Basis B .
- Fertigen Sie eine Skizze an.

16/2 Die Gleichungen (I), (II) und (III) beschreiben die Umrechnung von Kugelkoordinaten $\{r, \varphi, \vartheta\}$ in kartesische Koordinaten $\{x, y, z\}$. Bestimmen Sie die zugehörige Funktionalmatrix und die Funktionaldeterminante.

(I) $x = r \cdot \cos \varphi \cdot \sin \vartheta$

(II) $y = r \cdot \sin \varphi \cdot \sin \vartheta$

(III) $z = r \cdot \cos \vartheta$

16/3 Gegeben sei der Vektor \vec{r} in kartesischen Koordinaten. Bestimmen Sie die Komponenten in Kugel- und Zylinderkoordinaten.

a) $\vec{r} = \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ \sqrt{2} \end{pmatrix}$

b) $\vec{r} = \begin{pmatrix} -2 \\ 2 \\ -2 \end{pmatrix}$

c) $\vec{r} = \begin{pmatrix} 4 \\ \sqrt{11} \\ 3 \end{pmatrix}$