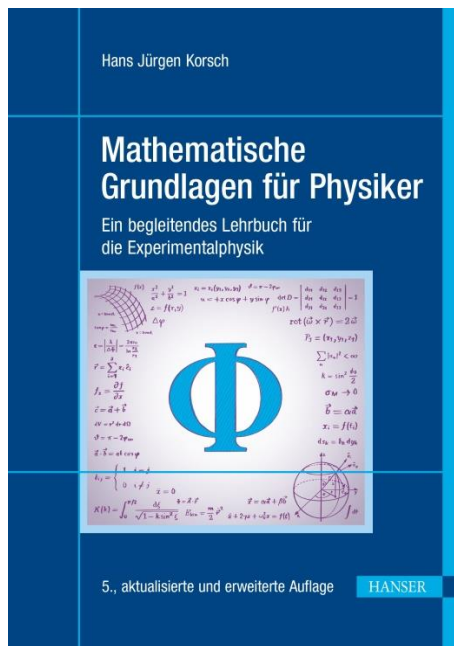


# HANSER



## Leseprobe

zu

## Mathematische Grundlagen für Physiker

von Hans Jürgen Korsch

Print-ISBN: 978-3-446-47134-4

E-Book-ISBN: 978-3-446-47152-8

Weitere Informationen und Bestellungen unter

<https://www.hanser-kundencenter.de/fachbuch/artikel/9783446471344>

sowie im Buchhandel

© Carl Hanser Verlag, München

## Vorwort zur fünften Auflage

Dieses Buch mit dem Titel *Mathematische Grundlagen für Physiker – Ein begleitendes Lehrbuch für die Experimentalphysik* ist eine überarbeitete Neuauflage des Buches *Mathematische Ergänzungen zur Einführung in die Physik*, erschienen im Binomi Verlag. Ich möchte Herrn Gerhard Merziger vom Binomi Verlag für die langjährige Zusammenarbeit herzlich danken und auch für die Anregung zu einer neuen Auflage dieses Textes im Carl Hanser Verlag. Vielen Dank auch an den Carl Hanser Verlag für die Bereitschaft, dieses Buch in ihr Verlagsprogramm zu übernehmen. Ganz besonders geholfen haben mir dabei Herr Frank Katzenmayer, Frau Christina Kubiak und Frau Anne Kurth vom Carl Hanser Verlag mit ihrer kompetenten Betreuung und vielen Verbesserungsvorschlägen.

Für diese fünfte Auflage wurde der Text erneut überarbeitet und ergänzt. Dabei waren die vielen Hinweise aus dem Leserkreis eine wertvolle Hilfe. Besonders zu erwähnen sind auch hier wieder die Anregungen von Stephan Bogendörfer.

Weitere Kommentare, kritische Bemerkungen und Hinweise auf Fehler bitte an die unten angegebene E-Mail Adresse. Eine von Zeit zu Zeit aktualisierte Korrekturliste findet man im Internet unter:

<https://www.hanser-kundencenter.de/fachbuch>

Dieses Buch wird im Fernstudiengang „Früheinstieg ins Physik-Studium“ (FiPS) der Technischen Universität Kaiserslautern als Lehrbuch benutzt. Weitere Informationen unter

<http://www.fernstudium-physik.de/>.

Für Anfänger im Studium der Physik (und teilweise auch in den anderen Naturwissenschaften und den Ingenieurwissenschaften) stellt die Mathematik ein großes Problem dar. Gute Kenntnisse der Schulmathematik werden dabei stillschweigend vorausgesetzt, aber nicht jeder bringt hier die gleichen Voraussetzungen mit. Zum Ausgleich unterschiedlicher mathematischer Vorkenntnisse dienen an vielen Universitäten Vorkurse für Studienanfänger. Ein Skript zu einem solchen Vorkurs in Mathematik, der an der Technischen Universität Kaiserslautern seit vielen Jahren für die Studienanfänger in Physik angeboten wird, ist als Buch erhältlich:

H. J. Korsch, „Mathematischer Vorkurs für Studienanfänger der Physik und der Ingenieurwissenschaften“ (Binomi Verlag 2004), 119 Seiten

<http://www.binomi.de>.

Dieses Buch ist als Brücke zwischen mathematischem Schulwissen und Anforderungen der Vorlesungen gedacht. Es eignet sich als Begleitliteratur zu einem Universitäts-Vorkurs oder zum Selbststudium und wird allen Studienanfängern der Physik oder der Ingenieurwissenschaften empfohlen.

Kaiserslautern,  
August 2021

Hans Jürgen Korsch  
E-Mail: [h.j.korsch@gmail.com](mailto:h.j.korsch@gmail.com)



# Inhaltsverzeichnis

<b>1</b>	<b>Vektoren</b>	<b>17</b>
1.1	Vektoren und Tensoren in der Physik . . . . .	17
1.2	Vektorrechnung . . . . .	20
1.2.1	Rechnen mit Vektoren . . . . .	21
1.2.2	Abstraktion des Vektorbegriffs . . . . .	23
1.2.3	Das Skalarprodukt . . . . .	26
1.2.4	Das Vektorprodukt . . . . .	28
1.2.5	Komponentendarstellung . . . . .	30
1.2.6	Das Spatprodukt . . . . .	34
1.2.7	Das doppelte Vektorprodukt . . . . .	37
1.3	Differentiation . . . . .	39
1.3.1	Differentiation von Vektorfunktionen . . . . .	43
1.3.2	Die partielle Ableitung . . . . .	46
1.4	Krummlinige Koordinaten I . . . . .	50
1.4.1	Ebene Polarkoordinaten . . . . .	51
1.4.2	Zylinderkoordinaten . . . . .	55
1.4.3	Kugelkoordinaten . . . . .	56
1.4.4	Allgemeine orthogonale Koordinatensysteme . . . . .	61
1.5	Aufgaben . . . . .	62

<b>2</b>	<b>Datenanalyse und Fehlerrechnung*</b>	<b>65</b>
2.1	Messungen und Messfehler . . . . .	66
2.1.1	Die Normalverteilung . . . . .	68
2.1.2	Die Lorentz-Verteilung . . . . .	70
2.1.3	Statistische Maße einer Messreihe . . . . .	71
2.2	Fehlerfortpflanzung . . . . .	73
2.3	Ausgleichsrechnung . . . . .	75
2.4	Aufgaben . . . . .	78
<b>3</b>	<b>Vektoranalysis I</b>	<b>79</b>
3.1	Der Gradient . . . . .	80
3.2	Die Divergenz . . . . .	85
3.3	Die Rotation . . . . .	88
3.4	Divergenz und Rotation . . . . .	89
3.5	Aufgaben . . . . .	91
<b>4</b>	<b>Grundprobleme der Dynamik</b>	<b>93</b>
4.1	Gradientenfelder und Energieerhaltung . . . . .	97
4.1.1	Der schräge Wurf . . . . .	98
4.1.2	Das Federpendel . . . . .	101
4.1.3	Das mathematische Pendel . . . . .	103
4.1.4	Bewegungsgleichungen in Polarkoordinaten . . . . .	108
4.2	Impulssatz und Drehimpulssatz . . . . .	111
4.3	Das Zweiteilchensystem . . . . .	113
4.4	Zentralkraftfelder und Drehimpulserhaltung . . . . .	115
4.5	Aufgaben . . . . .	131
<b>5</b>	<b>Matrizen und Tensoren</b>	<b>133</b>
5.1	Rechnen mit Matrizen . . . . .	134
5.2	Quadratische Matrizen . . . . .	136
5.2.1	Taylor-Entwicklung im $\mathbb{R}^n$ . . . . .	140
5.2.2	Eigenwerte und Eigenvektoren . . . . .	141
5.2.3	Der Trägheitstensor . . . . .	145

5.3	Drehung des Koordinatensystems . . . . .	145
5.3.1	Transformation von Vektoren . . . . .	148
5.3.2	Transformation von Matrizen* . . . . .	150
5.3.3	Drehungen* . . . . .	152
5.4	Diagonalisierung und Matrix-Funktionen* . . . . .	157
5.4.1	Transformation auf Diagonalform . . . . .	158
5.4.2	Matrix-Funktionen . . . . .	161
5.5	Aufgaben . . . . .	165
<b>6</b>	<b>Lineare Differentialgleichungen*</b>	<b>167</b>
6.1	Gleichungen zweiter Ordnung . . . . .	168
6.2	Systeme erster Ordnung . . . . .	172
6.3	Aufgaben . . . . .	176
<b>7</b>	<b>Lineare Schwingungen</b>	<b>177</b>
7.1	Der harmonische Oszillator . . . . .	178
7.1.1	Die freie Schwingung . . . . .	179
7.1.2	Erzwungene Schwingungen . . . . .	185
7.1.3	Energiebilanz . . . . .	189
7.1.4	Dynamik im Phasenraum* . . . . .	190
7.2	Gekoppelte Schwingungen . . . . .	193
7.3	Aufgaben . . . . .	200
<b>8</b>	<b>Nichtlineare Dynamik und Chaos</b>	<b>203</b>
8.1	Numerische Lösung von Differentialgleichungen . . . . .	203
8.2	Der Duffing-Oszillator . . . . .	206
8.3	Die logistische Differentialgleichung . . . . .	211
8.4	Iterierte Abbildungen . . . . .	214
8.5	Fraktale . . . . .	225
8.6	Aufgaben . . . . .	231

<b>9</b>	<b>Vektoranalysis II</b>	<b>233</b>
9.1	Integrale über Vektorfelder . . . . .	235
9.1.1	Kurvenintegrale . . . . .	236
9.1.2	Wegunabhängigkeit von Kurvenintegralen I . . . . .	241
9.1.3	Flächen- und Volumenintegrale . . . . .	245
9.1.4	Oberflächenintegrale . . . . .	250
9.1.5	Funktionaldeterminanten* . . . . .	256
9.2	Integraldarstellung von Divergenz und Rotation . . . . .	258
9.2.1	Die Divergenz als Quellenfeld . . . . .	258
9.2.2	Die Rotation als Wirbelfeld . . . . .	260
9.3	Integralsätze von Gauß, Stokes und Green . . . . .	261
9.3.1	Der Satz von Gauß . . . . .	263
9.3.2	Der Satz von Stokes . . . . .	264
9.3.3	Die greenschen Sätze . . . . .	265
9.4	Krummlinige Koordinaten II . . . . .	265
9.5	Elementare Anwendungen . . . . .	269
9.5.1	Die Maxwell-Gleichungen . . . . .	270
9.5.2	Die integrale Form der Maxwell-Gleichungen . . . . .	270
9.5.3	Der Zylinderkondensator . . . . .	271
9.5.4	Die Kontinuitätsgleichung . . . . .	274
9.5.5	Wegunabhängigkeit von Kurvenintegralen II . . . . .	274
9.5.6	Der Zerlegungssatz . . . . .	275
9.5.7	Die Poisson-Gleichung . . . . .	276
9.6	Aufgaben . . . . .	277
<b>10</b>	<b>Die Delta-Funktion</b>	<b>281</b>
10.1	Elementare Definition der Delta-Funktion . . . . .	282
10.2	Eigenschaften der Delta-Funktion . . . . .	285
10.3	Die dreidimensionale Delta-Funktion . . . . .	289
10.4	Theorie der Distributionen* . . . . .	292
10.5	Aufgaben . . . . .	296



<b>11 Lineare partielle Differentialgleichungen der Physik</b>	<b>297</b>
11.1 Die Poisson-Gleichung in der Elektro- und Magnetostatik . . .	298
11.1.1 Die Poisson-Gleichung in der Elektrostatik . . . . .	299
11.1.2 Die Multipolentwicklung . . . . .	303
11.1.3 Die Poisson-Gleichung in der Magnetostatik . . . . .	306
11.2 Poisson-Gleichung: Numerische Lösung . . . . .	307
11.2.1 Die eindimensionale Poisson-Gleichung . . . . .	308
11.2.2 Die zweidimensionale Poisson-Gleichung . . . . .	312
11.3 Die zeitabhängigen Maxwell-Gleichungen* . . . . .	314
11.4 Die Diffusionsgleichung . . . . .	317
11.4.1 Die eindimensionale Diffusionsgleichung . . . . .	317
11.4.2 Numerische Lösung der Diffusionsgleichung . . . . .	322
11.4.3 Diffusion und „Random Walk“ . . . . .	324
11.5 Die Wellengleichung . . . . .	326
11.5.1 Eindimensionale Wellen . . . . .	327
11.5.2 Die zweidimensionale Wellengleichung . . . . .	336
11.5.3 Dreidimensionale ebene Wellen . . . . .	340
11.6 Aufgaben . . . . .	341
<b>12 Orthogonale Funktionen</b>	<b>343</b>
12.1 Orthogonale Polynome: . . . . .	344
12.2 Fourier-Reihen . . . . .	351
12.2.1 Beispiele für Fourier-Reihen . . . . .	353
12.2.2 Allgemeine Eigenschaften der Fourier-Reihen . . . . .	358
12.2.3 Periodisch angetriebener harmonischer Oszillator . . . . .	359
12.3 Fourier-Transformationen . . . . .	361
12.3.1 Eigenschaften der Fourier-Transformation . . . . .	362
12.3.2 Beispiele für Fourier-Transformationen . . . . .	365
12.3.3 Die Unschärferelation* . . . . .	368
12.3.4 Anwendungen der Fourier-Transformation . . . . .	370
12.4 Aufgaben . . . . .	373

<b>13 Wahrscheinlichkeit und Entropie*</b>	<b>375</b>
13.1 Wahrscheinlichkeit . . . . .	375
13.1.1 Grundlagen der Wahrscheinlichkeitstheorie . . . . .	376
13.1.2 Wahrscheinlichkeit und Häufigkeit . . . . .	382
13.2 Entropie . . . . .	383
13.2.1 Ein Maß für die Unbestimmtheit . . . . .	384
13.2.2 Eigenschaften von $S(p_1, \dots, p_n)$ : . . . . .	388
13.3 Maximale Unbestimmtheit . . . . .	389
13.4 Die Boltzmann-Verteilung . . . . .	394
13.4.1 Der harmonische Oszillator . . . . .	395
13.4.2 Magnetisierung . . . . .	396
13.4.3 Das ideale einatomige Gas . . . . .	397
13.5 Entropie und Irreversibilität . . . . .	401
13.6 Aufgaben . . . . .	402
<b>A Der Vektorraum der Polynome*</b>	<b>405</b>
<b>Anhang</b>	<b>405</b>
<b>B Komplexe Zahlen</b>	<b>409</b>
B.1 Konjugiert komplexe Zahlen . . . . .	412
B.2 Die Polardarstellung . . . . .	414
B.3 Komplexe Wurzeln . . . . .	416
B.4 Fundamentalsatz der Algebra . . . . .	418
<b>C Kegelschnitte</b>	<b>419</b>
C.1 Die Ellipse . . . . .	419
C.2 Die Hyperbel . . . . .	424
C.3 Die Parabel . . . . .	426
C.4 Quadratische Formen . . . . .	428
C.5 Die Familie der Kegelschnitte . . . . .	429
<b>Lösungen der Übungsaufgaben</b>	<b>431</b>
<b>Index</b>	<b>499</b>

Die Anzahl linear unabhängiger Vektoren eines Vektorraumes, die diesen Vektorraum aufspannen, ist stets dieselbe und heißt *Dimension* dieses Vektorraums, und eine solche linear unabhängige Menge heißt *Basis* dieses Raumes.

### Beispiele von Vektorräumen:

**Die Translationen:** Die Translationen oder Verschiebungen im dreidimensionalen Raum  $\mathbb{R}^3$  bilden den wohl bekanntesten Vektorraum, der meist schon in der Schule behandelt wird. Eine solche Translation  $T_a$  verschiebt alle Punkte parallel. Insbesondere wird der Nullpunkt mit den Koordinaten  $(0, 0, 0)$  in einem kartesischen Koordinatensystem in einen Punkt mit den Koordinaten  $(a_1, a_2, a_3)$  verschoben. Diese drei Zahlen  $a_i$ ,  $i = 1, 2, 3$ , charakterisieren die Verschiebung in eindeutiger Weise. Ein beliebiger Punkt mit den Koordinaten  $(r_1, r_2, r_3)$  wird durch  $T_a$  in den Punkt  $(r_1 + a_1, r_2 + a_2, r_3 + a_3)$  verschoben.

Eine Addition zweier Verschiebungen  $T_a$  und  $T_b$  erklärt man durch die Hintereinanderschaltung der beiden Operationen. Dabei wird der Nullpunkt zuerst durch  $T_a$  nach  $(a_1, a_2, a_3)$  und dann durch  $T_b$ , beschrieben durch  $(b_1, b_2, b_3)$ , nach  $(a_1 + b_1, a_2 + b_2, a_3 + b_3)$  verschoben. Formal schreibt man das als

$$(a_1, a_2, a_3) + (b_1, b_2, b_3) = (a_1 + b_1, a_2 + b_2, a_3 + b_3). \quad (1.17)$$

Eine Multiplikation einer Translation  $T_a$  mit einer Zahl  $\alpha$  ist eine Verschiebung in die gleiche Richtung wie  $T_a$ , aber um den Faktor  $\alpha$  skaliert. Dadurch entsteht eine Translation, die den Nullpunkt nach  $(\alpha a_1, \alpha a_2, \alpha a_3)$  verschiebt. Formal schreibt man das als

$$\alpha(a_1, a_2, a_3) = (\alpha a_1, \alpha a_2, \alpha a_3). \quad (1.18)$$

Es ist offensichtlich, dass diese Operationen die Regeln (G1) – (G4), (K1) – (K3) erfüllen: Die Translationen bilden einen Vektorraum. Dieser Vektorraum ist dreidimensional: Die drei Translationen  $(1, 0, 0)$ ,  $(0, 1, 0)$ ,  $(0, 0, 1)$  sind linear unabhängig (Beweis?) und jede Translation  $(a_1, a_2, a_3)$  lässt sich durch eine Linearkombination dieser drei Vektoren darstellen (Beweis?). Die drei Vektoren bilden also eine Basis.

Weiterhin kann man sich leicht davon überzeugen, dass man in genau der gleichen Weise Translationen in einem  $n$ -dimensionalen Raum  $\mathbb{R}^n$  erklären kann, die man durch die  $n$  Koordinaten  $(a_1, a_2, \dots, a_n)$  beschreibt.

**Die Polynome:** Neben den Translationen erfüllen eine Reihe anderer mathematischer Strukturen die Regeln (G1) – (G4), (K1) – (K3) und bilden folglich

einen Vektorraum. Viele dieser Vektorräume sind in der Physik von Bedeutung. Ein Beispiel eines solchen abstrakten Vektorraums ist die Menge aller Polynome

$$P(x) = a_0 + a_1x + a_2x^2 + \dots + a_nx^n = \sum_{j=0}^n a_jx^j \quad (1.19)$$

mit  $\text{Grad} \leq n$ . In Anhang A wird gezeigt, dass diese Menge eine Vektorraumstruktur besitzt. Sie bildet einen Vektorraum der Dimension  $n + 1$ , und man kann daher mit diesen Polynomen rechnen wie mit Vektoren.

### 1.2.3 Das Skalarprodukt

Das *Skalarprodukt*, das auch *inneres Produkt* genannt wird, ist ein Produkt zweier Vektoren, dessen Resultat eine Zahl ist, ein Skalar. Man kennzeichnet dieses Produkt durch einen Punkt. Es ist definiert als

$$\vec{a} \cdot \vec{b} = ab \cos \varphi. \quad (1.20)$$

Dabei ist  $\varphi$  der Winkel zwischen den beiden Vektoren (vgl. Bild 1.5). Zunächst sollten wir uns überlegen, dass das Resultat dieses Produkts wirklich einen Skalar liefert, denn sowohl die Beträge der beiden Vektoren als auch der Winkel zwischen ihnen bleiben bei einer Drehung des Koordinatensystems unverändert, und dies war ja die Forderung an eine skalare Größe (vgl. Seite 19).

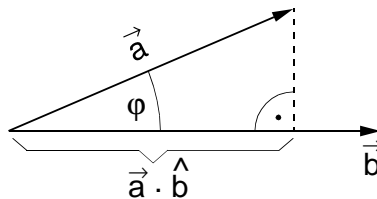


Bild 1.5: Skalarprodukt zweier Vektoren. Die Projektion eines Vektors  $\vec{a}$  auf die Richtung des Vektors  $\vec{b}$  hat die Länge  $\vec{a} \cdot \vec{b} = a \cos \varphi$ .

**Eigenschaften des Skalarprodukts:**

$$\vec{a} \cdot \vec{b} = \vec{b} \cdot \vec{a} \quad (\text{kommutativ}) \quad (1.21)$$

$$\vec{a} \cdot (\vec{b} + \vec{c}) = \vec{a} \cdot \vec{b} + \vec{a} \cdot \vec{c} \quad (\text{distributiv}) \quad (1.22)$$

$$\alpha(\vec{a} \cdot \vec{b}) = (\alpha\vec{a}) \cdot \vec{b} = \vec{a} \cdot (\alpha\vec{b}) \quad (\text{homogen}). \quad (1.23)$$

Einige Spezialfälle:

$$\vec{a} \text{ orthogonal } \vec{b} \implies \vec{a} \cdot \vec{b} = 0$$

$$\vec{a} \text{ parallel } \vec{b} \implies \vec{a} \cdot \vec{b} = ab$$

$$\vec{a} \text{ antiparallel } \vec{b} \implies \vec{a} \cdot \vec{b} = -ab \quad (1.24)$$

$$\vec{a} = \vec{b} \implies \vec{a} \cdot \vec{a} = a^2$$

$$\vec{a} = \vec{0} \quad \text{oder} \quad \vec{b} = \vec{0} \implies \vec{a} \cdot \vec{b} = 0.$$

Zwei Vektoren sind also *orthogonal*, wenn ihr Skalarprodukt verschwindet. Weiterhin gilt die *schwarzsche Ungleichung*

$$-ab \leq \vec{a} \cdot \vec{b} \leq ab. \quad (1.25)$$

Man kann mithilfe des Skalarprodukts sehr einfach die *Projektion* eines Vektors  $\vec{a}$  auf eine Richtung (beschrieben durch einen Einheitsvektor  $\hat{b}$ ) definieren. Für den Wert dieser Projektion gilt

$$a_b = a \cos \varphi = \vec{a} \cdot \hat{b} \quad (1.26)$$

( $|\hat{b}| = 1$ ). Um den projizierten Vektor zu erhalten, multipliziert man einfach den Einheitsvektor  $\hat{b}$  mit dem Betrag  $a_b$ :

$$\vec{a}_b = a_b \hat{b} = (\vec{a} \cdot \hat{b}) \hat{b}. \quad (1.27)$$

Als Beispiel für eine Anwendung des Skalarprodukts beweisen wir den Kosinussatz: Für die Seitenlängen im Dreieck gilt

$$c^2 = a^2 + b^2 - 2ab \cos \gamma, \quad (1.28)$$

wobei der Winkel  $\gamma$  der Seite  $c$  gegenüberliegt (vgl. Bild 1.6). Der Beweis ist sehr einfach:

$$\begin{aligned} c^2 &= \vec{c} \cdot \vec{c} = (\vec{a} - \vec{b}) \cdot (\vec{a} - \vec{b}) \\ &= \vec{a} \cdot \vec{a} + \vec{b} \cdot \vec{b} - \vec{a} \cdot \vec{b} - \vec{b} \cdot \vec{a} = a^2 + b^2 - 2ab \cos \gamma. \end{aligned} \quad (1.29)$$

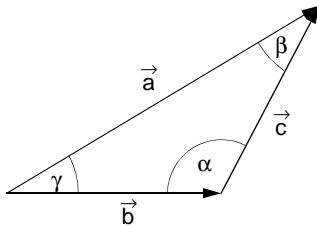


Bild 1.6: Dreieck aus den Vektoren  $\vec{b}$ ,  $\vec{c}$  und  $\vec{a} = \vec{b} + \vec{c}$ .

Man kann sogar sagen, dass man – sobald man das Skalarprodukt zur Verfügung hat – den Kosinus-Satz vergessen kann.

Hier sind wir bei der Definition des Skalarprodukts von der anschaulichen Bedeutung eines Vektors ausgegangen, der insbesondere eine Richtung im Raum besitzt. Der Winkel zwischen zwei solchen Vektoren ist dabei anschaulich klar. In einer abstrakteren Definition eines Vektorraums (vgl. Abschnitt 1.2.2) ist das aber nicht der Fall. Hier kann man das Skalarprodukt durch die Eigenschaften (1.21) – (1.23) sowie  $\vec{a} \cdot \vec{a} > 0$  für  $\vec{a} \neq \vec{0}$  definieren. Allerdings existiert ein solches Skalarprodukt nicht für jeden Vektorraum. Ein Beispiel für einen abstrakten Vektorraum mit einem Skalarprodukt ist der Vektorraum der Polynome in Anhang A. Dort wird gezeigt, dass man sogar in abstrakter Weise einen „Winkel“ zwischen zwei Polynomen definieren kann.

## 1.2.4 Das Vektorprodukt

Neben dem Skalarprodukt zweier Vektoren existiert im dreidimensionalen Fall  $\mathbb{R}^3$  noch ein zweites Produkt, dessen Resultat aber ein Vektor ist. Man nennt dieses *Vektorprodukt* auch *Kreuzprodukt* oder *äußeres Produkt*. Es ist definiert als

$$\vec{c} = \vec{a} \times \vec{b} \quad \text{mit} \quad c = ab |\sin \varphi|, \quad (1.30)$$

das heißt, der Betrag des Vektors  $\vec{c}$  ist gleich der Fläche des von den beiden Vektoren  $\vec{a}$  und  $\vec{b}$  aufgespannten Parallelogramms. Diese Fläche ist das Produkt der Länge der Grundseite  $a$  und der Höhe  $h = b |\sin \varphi|$ :

$$\text{Fläche} = ah = ab |\sin \varphi|. \quad (1.31)$$

Der Vektor  $\vec{c} = \vec{a} \times \vec{b}$  steht auf  $\vec{a}$  und  $\vec{b}$  senkrecht. Dabei wird diejenige der beiden dabei möglichen Richtungen von  $\vec{c}$  durch die *Rechtsschraubenregel* festgelegt: Dreht man den ersten Vektor,  $\vec{a}$ , des Vektorprodukts  $\vec{a} \times \vec{b}$  auf dem

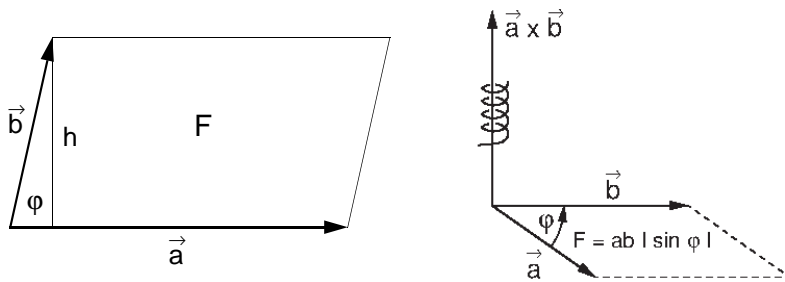


Bild 1.7: Der Betrag des Vektorprodukts ist gleich der Fläche des aufgespannten Parallelogramms, seine Richtung wird bestimmt durch die Rechtsschraubenregel.

kürzestem Weg in Richtung des zweiten Vektors,  $\vec{b}$ , so hat der Vektor  $\vec{c} = \vec{a} \times \vec{b}$  die Richtung, in der sich eine Rechtsschraube bei dieser Drehung fortbewegen würde. Alternativ kann man sich diese Richtung auch mittels der „Daumenregel der rechten Hand“ merken: Orientiert man die rechte Hand so, dass die Finger der Richtung vom ersten Vektor zum zweiten folgen, so zeigt der Daumen in Richtung des Vektorprodukts.

### Eigenschaften des Vektorprodukts:

$$\vec{a} \times \vec{b} = -\vec{b} \times \vec{a} \quad (\text{antikommutativ}) \quad (1.32)$$

$$\vec{a} \times (\vec{b} + \vec{c}) = \vec{a} \times \vec{b} + \vec{a} \times \vec{c} \quad (\text{distributiv}) \quad (1.33)$$

$$\alpha(\vec{a} \times \vec{b}) = (\alpha\vec{a}) \times \vec{b} = \vec{a} \times (\alpha\vec{b}) \quad (\text{homogen}). \quad (1.34)$$

Bis auf den Vorzeichenwechsel bei der Vertauschung der Reihenfolge stimmen alle diese Rechenregeln mit denen des Skalarprodukts überein.

Einige Spezialfälle:

$$\begin{aligned} \vec{a} \text{ orthogonal } \vec{b} &\implies |\vec{a} \times \vec{b}| = ab \\ \vec{a} \text{ parallel } \vec{b} &\implies \vec{a} \times \vec{b} = \vec{0} \\ \vec{a} \text{ antiparallel zu } \vec{b} &\implies \vec{a} \times \vec{b} = \vec{0} \\ \vec{a} = \vec{b} &\implies \vec{a} \times \vec{a} = \vec{0} \\ \vec{a} = \vec{0} \text{ oder } \vec{b} = \vec{0} &\implies \vec{a} \times \vec{b} = \vec{0}. \end{aligned} \quad (1.35)$$

Als Beispiel für eine Anwendung des Vektorprodukts beweisen wir den Sinus-Satz: Für die Seitenlängen im Dreieck gilt

$$\frac{a}{b} = \frac{\sin \alpha}{\sin \beta}, \quad (1.36)$$

wobei der Winkel  $\alpha$  bzw.  $\beta$  der Seite  $a$  bzw.  $b$  gegenüberliegt (vgl. Bild 1.6). Entsprechendes gilt für die anderen Seiten und Winkel. Der Beweis ist wieder einfach:

$$\begin{aligned} 2 \times \text{Fläche des Dreiecks} &= |\vec{a} \times \vec{b}| = |\vec{c} \times \vec{b}| = |\vec{a} \times \vec{c}| \\ &= ab \sin \gamma = cb \sin \alpha = ac \sin \beta. \end{aligned} \quad (1.37)$$

Die letzte Gleichung liefert beispielsweise  $cb \sin \alpha = ac \sin \beta$  und nach Division durch  $c$  die gesuchte Gleichung (1.36).

### 1.2.5 Komponentendarstellung

Wir definieren im dreidimensionalen Raum drei paarweise aufeinander senkrecht stehende Einheitsvektoren, die wir mit

$$\hat{x}, \hat{y}, \hat{z} \quad (1.38)$$

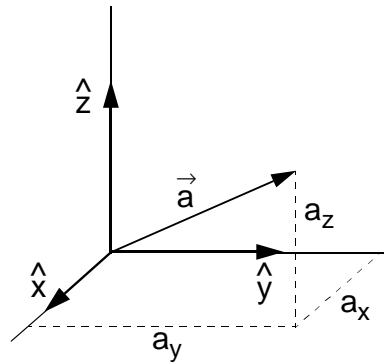


Bild 1.8: Die drei Einheitsvektoren  $\hat{x}$ ,  $\hat{y}$  und  $\hat{z}$  stehen paarweise aufeinander senkrecht.



bezeichnen. Wie Bild 1.8 illustriert, wird dadurch das bekannte kartesische Koordinatensystem des  $\mathbb{R}^3$  erzeugt. Man sollte außerdem die Bezeichnungen so wählen, dass  $\hat{x} \times \hat{y} = \hat{z}$  gilt (ein so genanntes *Rechtssystem*). Es gilt also

$$\begin{aligned}\hat{x} \cdot \hat{x} &= \hat{y} \cdot \hat{y} = \hat{z} \cdot \hat{z} = 1 \\ \hat{x} \cdot \hat{y} &= \hat{x} \cdot \hat{z} = \hat{y} \cdot \hat{z} = 0\end{aligned}\tag{1.39}$$

und

$$\begin{aligned}\hat{x} \times \hat{y} &= \hat{z}, \quad \hat{y} \times \hat{z} = \hat{x}, \quad \hat{z} \times \hat{x} = \hat{y} \\ \hat{y} \times \hat{x} &= -\hat{z}, \quad \hat{z} \times \hat{y} = -\hat{x}, \quad \hat{x} \times \hat{z} = -\hat{y}.\end{aligned}\tag{1.40}$$

Man sollte sich auch an andere Schreibweisen dieser Einheitsvektoren gewöhnen, die oft benutzt werden, wie etwa

$$\vec{e}_x, \vec{e}_y, \vec{e}_z \quad \text{oder} \quad \vec{e}_1, \vec{e}_2, \vec{e}_3, \quad \text{oder auch} \quad \hat{e}_1, \hat{e}_2, \hat{e}_3.\tag{1.41}$$

Dabei steht das  $e$  für „Einheitsvektor“ (in der englischsprachigen Literatur erscheint dann entsprechend  $u$  für „unit vector“). Weiterhin findet man auch  $\hat{1}, \hat{2}, \hat{3}$ , oder allgemein  $\hat{i}, \hat{j}, \hat{k}$ .

An dieser Stelle ist es angebracht, den dreidimensionalen Raum unserer Anschauung zu verallgemeinern. In einem Vektorraum der Dimension  $n$  (vgl. Seite 25) bildet ein System von  $n$  orthonormierten Vektoren  $\hat{e}_1, \hat{e}_2, \dots, \hat{e}_n$  eine orthonormierte *Basis*.

Wir notieren zur Übung einmal die Gleichungen (1.39) und (1.40) mithilfe der  $\hat{e}_i$  als

$$\hat{e}_i \cdot \hat{e}_j = \delta_{ij}, \quad \hat{e}_i \times \hat{e}_j = \hat{e}_k \quad \text{für} \quad i, j, k \in \{1, 2, 3\} \text{ zyklisch}\tag{1.42}$$

mit der zweckmäßigen Abkürzung

$$\delta_{ij} = \begin{cases} 1 & i = j \\ 0 & i \neq j \end{cases},\tag{1.43}$$

dem *Kronecker-Symbol*. Dabei nennt man eine Reihenfolge  $(ijk)$  zyklisch, wenn sie eine gerade Permutation<sup>1</sup> von  $(123)$  darstellt, antizyklisch bei einer ungeraden Permutation; z.B. ist  $(312)$  eine gerade (zyklisch) und  $(213)$

---

<sup>1</sup>Eine Permutation ist eine Umordnung von Elementen. Man kann jede Permutation durch eine Folge von Vertauschungen zweier Elemente erzeugen. Ist deren Anzahl (un)gerade, nennt man die Permutation (un)gerade.

eine ungerade Permutation (antizyklisch); die Kombination (232) ist keines von beiden. Es gilt dann also auch

$$\hat{e}_i \times \hat{e}_j = -\hat{e}_k \quad \text{für } i, j, k \in \{1, 2, 3\} \text{ antizyklisch.} \quad (1.44)$$

Man kann nun jeden Vektor durch seine Komponenten bezüglich der orthogonalen Basis darstellen:

$$\vec{a} = a_x \hat{x} + a_y \hat{y} + a_z \hat{z} \quad (1.45)$$

mit

$$a_x = \vec{a} \cdot \hat{x}, \quad a_y = \vec{a} \cdot \hat{y}, \quad a_z = \vec{a} \cdot \hat{z}. \quad (1.46)$$

In einer abgekürzten Schreibweise notiert man nur die Komponenten in der Form

$$\vec{a} = (a_x, a_y, a_z). \quad (1.47)$$

Man rechnet mit solchen Vektoren in der verkürzten Schreibweise wie

$$\begin{aligned} \alpha \vec{a} &= \alpha (a_x, a_y, a_z) = \alpha (a_x \hat{x} + a_y \hat{y} + a_z \hat{z}) \\ &= (\alpha a_x) \hat{x} + (\alpha a_y) \hat{y} + (\alpha a_z) \hat{z} = (\alpha a_x, \alpha a_y, \alpha a_z) \end{aligned} \quad (1.48)$$

und

$$\begin{aligned} \vec{a} + \vec{b} &= (a_x, a_y, a_z) + (b_x, b_y, b_z) \\ &= a_x \hat{x} + a_y \hat{y} + a_z \hat{z} + b_x \hat{x} + b_y \hat{y} + b_z \hat{z} \\ &= (a_x + b_x) \hat{x} + (a_y + b_y) \hat{y} + (a_z + b_z) \hat{z} = (a_x + b_x, a_y + b_y, a_z + b_z). \end{aligned} \quad (1.49)$$

Ein Vergleich mit den entsprechenden Operationen für die Translationen im  $\mathbb{R}^3$  in (1.17) und (1.18) zeigt die Verwandtschaft dieser Darstellungen.

Die Komponentendarstellung des Skalarprodukts ist

$$\vec{a} \cdot \vec{b} = (a_x \hat{x} + a_y \hat{y} + a_z \hat{z}) \cdot (b_x \hat{x} + b_y \hat{y} + b_z \hat{z}) = a_x b_x + a_y b_y + a_z b_z \quad (1.50)$$

und speziell

$$a^2 = \vec{a} \cdot \vec{a} = a_x^2 + a_y^2 + a_z^2 \quad (1.51)$$

oder

$$a = \sqrt{a_x^2 + a_y^2 + a_z^2}. \quad (1.52)$$

# Index

- a priori Wahrscheinlichkeit, 376
- abelsche Gruppe, 24
- Ablenkfunktion, 129
- Ablenkwinkel, 128
- abzählbar, 221
- Additionstheorem, 180, 200, 352, 416
- Aktivkohle, 230
- Algebra, 136
- ampèresches Gesetz, 271
- Anfangsbedingung, 94, 177, 181, 199
- Anordnungsmöglichkeiten, 402, 494
- antikommutativ, 29
- antizyklisch, 31, 137
- aperiodischer Grenzfall, 184
- assoziativ, 23
- Assoziativgesetz, 23, 135
- Asymptote, 128, 426
- Atomphysik, 121
- Attraktor, 209, 221
  - Einzugsbereich, 208, 226
  - Grenzyklus-, 189, 208, 209, 220
  - Punkt-, 185
  - seltsamer, 210, 221
- äußeres Produkt, 28
- Ausgleichsgerade, 76, 78
- Ausgleichsrechnung, 75
  
- Bahn
  - geschlossene, 119, 448
  - periodische, 119, 448
- Bahngeschwindigkeit, 53
- Bahnkurve, 39, 44, 94, 435
- barometrische Höhenformel, 400
- Basis, 25
- Bernoulli, 383
- Beschleunigung, 17, 44, 60
  - Radial-, 54
  - Winkel-, 54
- Bessel-Funktion, 342, 488
- Betrag
  - einer komplexen Zahl, 186, 413
  - eines Vektors, 18, 28, 122, 132
- Beugungsgitter, 371
- Bewegungsgleichung, 17, 94
  - im Phasenraum, 95
  - in Polarkoordinaten, 108
  - Newtonsche, 93
- Bifurkation, 210, 219
- Bifurkationsdiagramm, 210, 221
- Bilinearform, 344
- Binomial
  - Koeffizient, 380
  - Verteilung, 379, 380, 402, 494
- binomische Formel, 380
- Bits, 389
- Boltzmann
  - Konstante, 383, 394
  - Verteilung, 382, 394, 400
- Brennpunkt, 83, 101, 123, 420, 427

- Brennstrahl, 83, 423  
 Cantor-Menge, 221, 228, 232, 466  
 Chaos, 203  
 chaotisch, 96, 222, 223, 466  
 charakteristische Gleichung, 141, 182, 195  
 charakteristisches Polynom, 142  
 Computerprogramm, 217, 307  
 cosh, 184  
 Coulomb  
   -Eichung, 307  
   -Feld, 87, 120  
   -Potential, 302, 481  
   -Streuung, 129  
 Daumenregel, 29  
 Delta-Funktion, 281, 295, 299, 363, 477, 478  
   dreidimensional, 289  
   Eigenschaften, 285  
 Determinante, 33, 136, 147, 152  
   Funktional-, 256  
   Jacobi-, 256  
   Wronski-, 169, 173  
 Diagonalform, 158, 159, 161, 166, 452  
 Dichteverteilung, 78, 342, 437  
 Dielektrizitätskonstante, 120, 234  
 Differential, 42  
   totales, 48, 82, 109, 242, 244, 275, 278, 470  
 Differentialform, 242, 275  
 Differentialgleichung, 94  
   erster Ordnung, 95, 168  
   homogene, 168, 176, 179  
   inhomogene, 175, 176, 179, 453, 454  
   lineare, 167  
   logistische, 211  
   numerische Lösung, 203, 307, 322, 341  
   Ordnung, 94  
   Randbedingungen, 177  
   zweiter Ordnung, 94, 168  
 Differentialquotient, 39, 43, 205  
 Differentiation, 39  
 Diffusionsgleichung, 297, 317, 342  
   allgemeine Lösung, 321  
   eindimensional, 484  
   numerische Lösung, 322  
 Diffusionskonstante, 317  
 Dimension, 25  
 Dipolfeld, 234, 277, 468, 469  
 Dipolmoment, 235, 291, 304, 305  
 Dirac, Paul, 281, 299  
 Diskretisierung  
   der ersten Ableitung, 205  
   der zweiten Ableitung, 308, 312  
 Distribution, 281, 292  
 distributiv, 23, 27, 29  
 Distributivgesetz, 135  
 Divergenz, 79, 85, 258, 440  
   in krummlinigen Koordinaten, 267, 269  
   Integraldarstellung, 258  
   Komponentendarstellung, 85  
   Rechenregeln, 85, 89  
 doppelte Rotation, 89, 92, 443  
 doppeltes Vektorprodukt, 37, 38, 121, 306  
 Drehimpuls, 111, 120, 446  
   -Barriere, 118  
   -Erhaltung, 115, 117, 119, 120, 126  
 Drehmatrix, 146, 151, 154, 200, 450  
 Drehung, 19, 63, 145, 152, 165, 428, 433  
 Dreieck-Abbildung, 464  
 Dreieckschwingung, 356  
 Dreieckspyramide, 249  
 Dreiecksungleichung, 62, 431  
 Duffing-Oszillator, 206, 220, 231, 463

- dyadisches Produkt, 145, 151
- Dynamik, 93, 96
  - chaotische, 223
  - im Phasenraum, 190
  - nichtlineare, 203, 207
  - reguläre, 223
- ebene Polarkoordinaten, 51, 63, 423, 425, 427
- ebene Welle, 340
- Effektivenergie, 116
- Effektivpotential, 116
- Eichtransformation, 315
- Eichung, 307, 315, 316
- Eigenfrequenz, 195, 197, 334, 342
- Eigenmode, 334, 342, 343, 486
- Eigenschwingung, 334
- Eigenvektor, 139, 141, 144, 164, 165, 191, 195
- Eigenwert, 139, 141, 143, 164, 165, 191, 201
- einfach zusammenhängend, 241
- Einhüllende, 100, 130
- Einheitskreis, 414
- Einheitskugel, 60
- Einheitsmatrix, 136
- Einheitsvektor, 20–22, 31, 52, 436
- Einschwingvorgang, 188
- Einstein, Albert, 18
- Einstein-Temperatur, 396
- Einzugsbereich, 208, 226
- Elastizitätsmodul, 333
- Elementarereignis, 376
- Elementarmagnet, 396
- Elementarwelle, 371
- Ellipse, 83, 123, 181, 419, 434
  - Brennpunkte, 419
  - Brennpunkteigenschaft, 423
  - Definition, 419
  - Flächeninhalt, 424
  - Halbachse, 420, 421
  - Parameter, 421
- elliptisches Integral, 106
- endlicher Wellenzug, 366
- Energie
  - der Rotation, 109
  - effektive, 116
  - kinetische, 97, 109
  - mittlere, 390, 394, 395, 398
  - potentielle, 97
- Entartung, 142, 339
- Entropie, 383, 387, 397, 401
  - satz, 401
  - Eigenschaften, 388
- Entwicklungssatz, 38, 121, 442
- Ereignis, 384
- Ereignisraum, 376
- Erhaltungsgröße, 96, 112
- erzeugende Funktion, 345
- erzwungene Schwingung, 185, 187
- Euler-Verfahren, 205, 231, 462
- Euler-Winkel, 153
- eulersche Formel, 414
- Exponentialdarstellung, 164
- Exzentrizität, 123, 125, 127, 128, 439
- Fadenkonstruktion, 420
- Faltung, 364
- Faltungssatz, 364
- Fast-Fourier-Transformation, 374
- Federkonstante, 102
- Federpendel, 101
- Fehler, 65, 378
  - mittlerer, 78
  - relativer, 75
  - statistischer, 65
  - systematischer, 65
- Fehlerfortpflanzung, 73
- Fehlerfortpflanzungsgesetz, 74
- Fehlerrechnung, 65, 378

- Fehlerwachstum, 223
- Feigenbaum-Konstante, 220
- Feld
  - Coulomb-, 120
  - Dipol-, 234, 277, 468, 469
  - Radial-, 87, 121, 234
  - Skalar-, 79
  - Vektor-, 79
- Feldlinie, 233
- Fermi-Fragen, 498
- FFT, 374
- Fixpunkt, 107, 214, 217, 232, 465
  - Stabilität, 107, 218, 465
- Flächenelement, 55, 246
  - in krummlinigen Koordinaten, 62, 64, 252, 436
- Flächeninhalt, 255, 424
- Flächenintegral, 245
- Flächennormale, 252
- Flächensatz, 126
- Fluss, 236, 253, 258, 261
- Flussdichte, 258
- Formel von Moivre, 232, 415
- Fourier
  - Differentiation, 493
  - Reihe, 351, 374, 490
  - Transformation, 361, 374, 491, 492
- Fourier-Reihe
  - Konvergenz, 353
- Fraktal, 211, 225, 466
- Fraktaldimension, 227, 232, 466
- Freiheitsgrad, 95
- Fundamentalsatz der Algebra, 418
- Funktion
  - gerade, 287, 345, 350
  - ungerade, 207, 345, 350
  - verallgemeinerte, 281
- Funktional, 293
- Funktionaldeterminante, 256
- Funktionenraum, 343
- Gärtnerkonstruktion, 420
- Gas, ideales, 397
- Gasgleichung, 398
- Gauß
  - Funktion, 284
  - Puls, 367
  - Verteilung, 68, 381
- Gebiet, 241, 274
- gekoppelte Schwingungen, 193
- gerade
  - Funktion, 345, 350
  - Permutation, 31, 138
- Gesamt
  - drehimpuls, 112, 114
  - energie, 97, 109, 115
  - impuls, 112, 114
  - masse, 112, 113
  - teilchenzahl, 317
- Geschwindigkeit, 44, 60
- Geschwindigkeitsverteilung, 400
- gibbsches Phänomen, 355
- Gitter, 371, 492
- gleichförmige Kreisbewegung, 446
- Gleichungssystem, lineares, 136
- Gleichverteilung, 388
- Grad eines Polynoms, 405
- Gradient, 79, 80, 82, 151, 266, 438
  - in krummlinigen Koordinaten, 269
  - Komponentendarstellung, 80
  - Rechenregeln, 80
- Gradientenfeld, 81, 87, 90, 97, 275, 278
- Gravitationsfeld, 87, 110
- Gravitationskonstante, 120, 234
- Gravitationspotential, 81
- greensche Formel, 299
- greenscher Satz, 265
- Grenzfall, aperiodischer, 184
- Grenzwertsatz, 378
- Grenzyklus, 189, 190, 208, 209, 220
- Grundgesamtheit, 72, 78

- Gruppe, 24
  - abelsche, 24
  - der Drehungen, 148, 165
  - kommutative, 24
- Häufigkeit, 382
- Häufigkeitsverteilung, 382
- Halbachse, 124, 420, 421
- Halbschritt-Verfahren, 206, 231, 462
- Halbwertsbreite, 70
- harmonischer Oszillator, 102, 178, 395, 445
- Hauptachse, 166
- Hauptsatz der Vektoranalysis, 276
- Hauptträgheitsachse, 145, 450
- Hauptträgheitsmoment, 145, 166, 451
- Heaviside-Funktion, 286
- Helmholtz-Gleichung, 297
- helmholtzscher Zerlegungssatz, 276
- Hermite
  - Funktionen, 351
  - Polynome, 349, 350
- hermitesch, 344
- Histogramm, 67, 71
- homogen, 27, 29
  - Differentialgleichung, 168, 176, 179
  - Feld, 98
  - Ladungsverteilung, 290
- Hyperbel, 123, 424
  - Asymptoten, 426
  - Brennpunkte, 424
  - Brennpunkteigenschaft, 426
  - Definition, 424
- ideales Gas, 397
- imaginäre Einheit, 410
- Imaginärteil, 409
- Impuls, 111
- Impulssatz, 111
- Information, 389
- Informationsentropie, 387
- Informationstheorie, 383
- inhomogene Differentialgleichung, 175, 176, 179
- Inhomogenität, 179
- inneres Produkt, 26
- Integraldarstellung
  - der Divergenz, 258
  - der Rotation, 261
- Invarianz, 18, 63
- inverse Matrix, 138, 449
- Irreversibilität, 401
- Iteration, 309
- iterierte Abbildung, 214, 231, 232
- Jacobi-Determinante, 256
- Jacobi-Identität, 39
- Jaynes, E.T., 384
- Julia-Menge, 232, 467
- Körper, 24, 412
- Küstenlänge, 226, 227, 230
- kartesisches Koordinatensystem, 31
- Kastenfunktion, 282
- Kaustik, 100, 130, 131, 444
- Kegelschnitte, 123, 419, 429, 439
- Kepler-Ellipse, 124
- Kepler-Potential
  - n-dimensional, 87, 92, 443
- Kepler-Problem, 120
  - n-dimensional, 448
- keplersche Gesetze, 124, 126, 127
- Kettenregel, 47, 60, 152, 201, 267
- Kippschwingung, 357
- Knotenlinie, 153
- kommutativ, 22, 23, 27
- kommutative Gruppe, 24
- Kommutator, 135
- komplexe Wurzeln, 416
- komplexe Zahlen, 409
  - Addition, 409
  - Betrag, 413

- komplex konjugierte Zahl, 186
- Multiplikation, 409
- Polardarstellung, 186, 414
- Rechenregeln, 412
- komplexe Zahlenebene, 414
- Komponentendarstellung, 30
  - Divergenz, 85
  - Gradient, 80
  - Rotation, 88
  - Skalarprodukt, 32
  - Spatprodukt, 36
  - Vektorprodukt, 33
- Kompositionsregel, 384
- Konfidenzintervall, 70
- konfokal, 91
- konjugiert komplexe Zahl, 412
- Konstante der Bewegung, 96
- Kontinuitätsgleichung, 274
- konvexe Hülle, 392
- Koordinaten, 17
  - transformation, 18
  - kartesische, 31
  - krummlinige, 50, 61, 256, 265
  - Kugel-, 56
  - Normal-, 195, 198
  - parabolische, 64, 435
  - Polar-, 51
  - Zylinder-, 55
- Koordinatensystem, 17, 19
  - orthogonales, 61
- Kosinus hyperbolicus, 184
- Kosinus-Satz, 27
- Kraft, 17, 93
- Kraftfeld, 79, 93, 277, 469
- Kraftstoß, 296, 479
- Kreisbewegung
  - gleichförmige, 446
- Kreisfläche, 248
- Kreisfrequenz, 330
- Kreismembran, 342, 487
- Kreuzprodukt, 28
- Kriechfall, 184
- Kronecker-Symbol, 31
- krummlinige Koordinaten, 50, 61, 256, 265
- Kugelkoordinaten, 56
- Kurvenintegral, 236, 277, 469, 470
  - wegunabhängiges, 470
- Längenelement, 55, 59, 62
- Ladungsverteilung, 290, 301, 341, 476, 480
- Lagrange
  - Multiplikator, 391, 393
  - Parameter, 391, 393
- Laguerre-Polynome, 349
- Laplace, P.-S., 382
- Laplace-Gleichung, 297, 310
- Laplace-Operator, 87, 90, 277, 298
  - in krummlinigen Koordinaten, 268, 269
- Leapfrog-Verfahren, 206
- Legendre-Polynome, 344, 349, 373, 408, 489
- leibnizsche Reihe, 357
- Leistung, 190
- Lenz-Runge-Vektor, 120
- Lenz-Vektor, 120, 122
- Levi-Civita-Symbol, 34
- Lewis-Invariante, 176, 455
- Lichtgeschwindigkeit, 270
- linear
  - Abbildung, 138
  - abhängig, 24, 37
  - Algebra, 96
  - Differentialgleichung, 167
  - Fit, 438
  - Gleichungssystem, 136
  - Hülle, 24
  - Raum, 18, 20, 24, 63, 293, 406



- Schwingungen, 177
  - unabhängig, 24
- Linearform, 344
- Linearkombination, 24, 37, 63, 168
- Linienelement, 50, 55, 56, 59, 62, 64, 436
- Linienstrom, 235
- logistische Abbildung, 214
- logistische Differentialgleichung, 211
- lokal orthogonal, 61, 250
- Longitudinalwelle, 332
- Lorentz
  - Eichung, 316
  - Kraft, 95
  - Kurve, 284, 360, 491
  - Verteilung, 70, 371
- Lyapunov-Exponent, 222, 232, 466
- Magnetfeld, 235, 271, 279, 341, 396, 476, 481
- magnetisches Moment, 396
- Magnetisierung, 396
- Mandelbrot-Abbildung, 232, 467
- Mandelbrot-Menge, 231, 232, 467
- Masse, 17, 93
- Massepunkt, 60, 93
- mathematisches Pendel, 103, 207
- Mathieu-Gleichung, 167
- Matrix, 133
  - Addition, 134
  - Diagonalisierung, 157
  - Funktion, 161, 166, 453
  - Multiplikation, 134
  - inverse, 138, 449, 451
  - nicht-diagonalisierbare, 451
  - orthogonale, 147
  - Rechenregeln, 135
  - symmetrische, 143
  - transponierte, 136
- maximale Unbestimmtheit, 389
- Maxwell-Boltzmann-Verteilung, 400
- Maxwell-Gleichung
  - differentiell, 270
  - integral, 270
  - zeitabhängig, 270, 314
- Membran, 327
  - schwingung, 327, 337, 342, 487
  - Kreis-, 342
  - Rechteck-, 337
- Mittelwert, 66, 69, 70, 72, 78, 381, 391, 402, 437, 494, 495
- Mittelwertsatz
  - der Differentialrechnung, 285
  - der Integralrechnung, 259
- mittlere Abweichung vom Mittelwert, 381, 402
- mittlere Energie, 399
- Moivre, Formel von, 232, 415
- Molekülschwingung, 201, 459
- Multipolentwicklung, 140, 303, 305, 348
- Nabla-Operator, 80
  - in krummlinige Koordinaten, 266
- Nats, 387
- neutrales Element, 23
- nichtlineare
  - Differentialgleichung, 96
  - Dynamik, 203
  - Schwingung, 206
- nirgends dicht, 221
- Normal
  - koordinaten, 195, 198
  - schwingungen, 196
  - verteilung, 68
- Normale, 83, 424
- Nullvektor, 22
- numerische Exzentrizität, 421
- numerische Methoden, 203–206, 307–314, 322, 323, 341, 483
- Oberflächenintegral, 250, 253, 472

- orthogonal, 144, 343
  - Funktionen, 343, 487
  - Koordinatensysteme, 61
  - Polynome, 344
  - Vektoren, 27, 29, 59
- Orthogonalitätsrelation, 352
- Ortsvektor, 95
- Oszillator
  - angetriebener, 178, 359, 457
  - dreidimensionaler, 132, 447
  - Duffing-, 206, 231, 463
  - gepulster, 370
  - harmonischer, 102, 178, 201, 395, 445
- Parabel, 98, 101, 123, 426
  - Brennpunkt, 427, 428
  - Definition, 426
  - Parameter, 427
- parabolische Koordinaten, 435
- Parallelepiped, 35, 63
- Parallellflächen, 35
- Parameter, 123, 421, 427
- Parität, 350
- Parseval-Identität, 359, 363
- partielle
  - Ableitung, 46
  - Integration, 265, 294
- partielle Differentialgleichung, 297
- Pendel
  - Feder-, 101
  - mathematisches, 103, 207
- Periode, 102
- Periodenverdopplung, 210, 219
- Permutation, 31, 402, 494
  - (anti)zyklische, 138
  - (un)gerade, 138
- Phasen
  - bahn, 95, 107, 181
  - raum, 95, 107, 111, 181, 190, 204
  - verschiebung, 187
  - winkel, 186
- plancksches Wirkungsquantum, 395, 399
- Poincaré-Abbildung, 208
- Poincaré-Schnitt, 208
- Poisson
  - Gleichung, 277, 297, 298, 306, 307, 312, 341, 476, 482, 483
  - Integral, 301
  - Verteilung, 381, 403, 495, 496
- Polardarstellung, 416, 430
  - komplexe Zahlen, 186
- Polarkoordinaten
  - ebene, 51, 63, 423, 425, 427
  - sphärische, 57
- Polynome, 25, 344, 349, 405, 406
- Populationsdynamik, 213
- Potential, 81, 97, 120, 273
- Potenzreihe, 163
- Prinzip maximaler Unbestimmtheit, 383, 390, 401
- Prinzip vom nicht zureichenden Grunde, 383
- Projektion, 26, 27
- Punktattraktor, 185
- Punktladung, 120, 234, 290, 299
- Punktmasse, 81, 234
- Punktquelle, 81, 84, 87
- quadratische Form, 428, 447
- Quadrupolfeld, 305
- Quadrupolmoment, 305
- Quadrupoltensor, 305
- Quantenmechanik, 121, 135, 297, 368, 390
- Quellenfeld, 258, 276
- quellenfrei, 87, 89, 90
- Quellstärke, 85, 236, 258, 263, 270, 276
- Rückstellkraft, 102
- Radialbeschleunigung, 54

- Radialfeld, 87, 121, 234
- Radialgeschwindigkeit, 53
- radialsymmetrisch, 115
- Randbedingung, 94, 177, 313, 331–333, 337, 342
- Random Walk, 324
- Ratengleichung, 323, 342, 401, 485
- Raumwinkelement, 60, 253
- Realteil, 409
- Rechenregeln, 89
  - Divergenz, 85, 89
  - Gradient, 80
  - komplexe Zahlen, 412
  - Matrizen, 135
  - Rotation, 88, 89
  - Skalarprodukt, 27
  - Vektorprodukt, 29
- Rechteck-Puls, 365
- Rechteckmembran, 337
- Rechteckschwingung, 354
- Rechtsschraubenregel, 28
- Rechtssystem, 31, 56
- reduzierte Masse, 113
- reelle Zahlen, 24
- Regel von Sarrus, 137
- reguläre Dynamik, 223
- Reibung, 95, 167, 178, 182–184, 188, 189
- Rekursion, 349, 350, 373, 489
- Relativdrehimpuls, 114, 131
- Relativimpuls, 114
- Relativitätstheorie, 18
- Relativkoordinate, 113
- Relaxations
  - gleichung, 313
  - parameter, 312
  - verfahren, 312, 341, 483
- Resonanz, 187, 188, 458
- Restglied, 41
- reziproker Abstand, 304, 348
- Rosettenbahn, 119
- Rotation, 79, 88, 244, 260, 440, 442
  - in krummlinigen Koordinaten, 268, 269
  - Integraldarstellung, 261
  - Komponentendarstellung, 88
  - Rechenregeln, 88, 89
- Rotationsenergie, 109
- Sarrus, Regel von, 137
- Satz
  - von Fischer-Riesz, 350
  - von Gauß, 263, 278, 473
  - von Green, 265
  - von Pythagoras, 421, 422
  - von Schwarz, 47, 91, 242
  - von Stokes, 264, 271, 278, 473
  - von Thales, 62, 431
- Schaukel, 167
- Scheitelhöhe, 98
- Schmetterlingseffekt, 225
- schräger Wurf, 98
- Schrödinger-Gleichung, 297
- Schwarz, Satz von, 47, 91, 242
- schwarzsche Ungleichung, 27
- Schwebung, 199
- Schwerefeld, 98
- Schwerpunkt, 112, 113
- Schwingfall, 182
- Schwingung
  - Dreieck-, 356
  - erzwungene, 185, 187
  - freie, 179
  - gedämpfte, 456
  - gekoppelte, 193, 459
  - harmonische, 102, 178, 456, 479
  - Kipp-, 357
  - lineare, 177
  - nichtlineare, 206
  - Normal-, 196

- Rechteck-, 354
- Schwingungsdauer, 102, 104, 131, 445
- Schwingungsgleichung, 296
  - allgemeine Lösung, 334
- Schwingungsknoten, 330, 334
- Schwingungsmode, 338
- selbstähnlich, 221, 225
- seltsamer Attraktor, 210, 221
- Separationsansatz, 330
- Separatrix, 107
- Sierpinski
  - Dreieck, 229
  - Quadrat, 232, 467
  - Schwamm, 229, 232, 466
- $\sinh$ , 184
- Sinus hyperbolicus, 184
- Sinus-Satz, 30
- Skalar, 19, 63
- Skalarfeld, 79
- Skalarprodukt, 26, 63, 343, 406, 432, 439
  - Komponentendarstellung, 32
  - Rechenregeln, 27
- Skalengesetz, 228, 362
- Spalt, 372
- Spaltenvektor, 135, 149, 159, 165, 449
- Spannung, 333
- Spat, 35
- Spatprodukt, 34
- Spektralanalyse, 359
- spezifische Wärme, 397
- sphärische Polarkoordinaten, 57
  - Divergenz, 269
  - Gradient, 269
  - Laplace-Operator, 269
  - Rotation, 269
- Spiegelung, 138
- Sprungfunktion, 286, 296
- Spur, 140, 152, 157, 305, 449
- stückweise glatt, 358
- stückweise stetig, 353
- Stabilität von Fixpunkten, 107, 218, 232, 465
- Standardabweichung, 72, 78, 436
- statistische Physik, 375
- stirlingsche Näherung, 379
- Stoßkaskade, 229
- Stoßparameter, 128
- Strahlenoptik, 100
- Streckschwingung, 461
- Streubahn, 118, 128
- Streuwinkel, 128
- stroboskopisch, 208
- Stromdichte, 341, 481
- Stufenfunktion, 286, 295
- Symbol
  - Kronecker, 31
  - Levi-Civita, 34
- symmetrisch, 139, 140, 143, 449
- Szenario, 219
- Tangente, 95
- Tangentialvektor, 44
- Taylor-Reihe, 41, 106, 140, 163, 304, 346
- Teilchenfluss, 253
- Teilchensystem, 94
- Temperatur, 383, 394
- temperierte Distribution, 293
- Tensor, 18, 20, 145, 151, 305
  - total antisymmetrischer, 34
- Testfunktion, 292
- total antisymmetrischer Tensor, 34
- totales Differential, 48, 82, 109, 242, 244, 275, 278, 470
- Trägheitsmoment, 145
- Trägheitstensor, 145, 151, 165, 166, 450
- Transformation, 19, 256
  - auf Diagonalform, 158, 159, 161, 166, 452

- von Matrizen, 150
  - von Vektoren, 148
  - von Volumenelementen, 257
- Translation, 20, 25
- Transmissionsfunktion, 371
- transponierte Matrix, 136
- Transversalschwingung, 327
- Trennung der Variablen, 212
- Tschebyscheff-Polynome, 349
- Umkehrpunkt, 118, 131, 445
- Umlaufzeit, 108
- Unbestimmtheit, 383, 384, 389
- ungerade
  - Funktion, 345, 350
  - Permutation, 31, 138
- universell, 210, 215, 220
- Unschärferelation, 368, 374, 493
- Varianz, 72, 378, 403
- Vektor, 18, 20, 22
- Vektoranalysis, 79
- Vektorfeld, 79, 93, 233
- Vektorpotential, 306, 314, 481
- Vektorprodukt, 28, 63, 432, 442
  - doppeltes, 37
  - Komponentendarstellung, 33
  - Rechenregeln, 29
- Vektorraum, 20, 24, 343
- verallgemeinerte Funktion, 281, 292
- Verhulst-Gleichung, 214
- Verschiebung, 20, 25
- Verschiebungsrelation, 362
- Vertauschung, 449
- Vertauschungsrelation, 36
- Verteilung
  - Binomial-, 379, 380, 402, 494
  - Boltzmann-, 382, 394, 400
  - Gauß-, 381
  - Poisson-, 381, 403, 495, 496
- Vertrauensintervall, 70
- vollständige Induktion, 158, 162
- Vollständigkeit, 349, 373, 489
- Volumenelement, 56, 59, 62, 246, 257
- Volumenintegral, 245
- Wärme, spezifische, 397
- Wärmeleitungsgleichung, 323
- Wahrscheinlichkeit, 375, 382
  - a priori, 376
- Wahrscheinlichkeitstheorie, 382
- Wahrscheinlichkeitsverteilung, 378–383, 385, 390, 391, 393–396, 398, 399, 401
- Wegunabhängigkeit von Kurvenintegralen, 241, 244, 274
- wegzusammenhängend, 241
- Welle
  - ebene, 340
  - eindimensionale, 327
  - harmonische, 329
  - Longitudinal-, 332
  - stehende, 330
- Wellengleichung, 297, 316, 326
  - dreidimensional, 340
  - eindimensional, 342, 486
  - zweidimensional, 336
- Wellenlänge, 329
- Wellenprofil, 328
- Wellenzahl, 329
- Winkelbeschleunigung, 54
- Winkelgeschwindigkeit, 54
- Wirbelfeld, 90, 260, 276
- wirbelfrei, 89, 90
- Wirbelstärke, 261, 276
- Wronski-Determinante, 169, 173
- Wurf, 98, 99, 131
- Zahlen
  - komplexe, 409
  - reelle, 24
- Zahlenebene, 410

Zeitentwicklungsmatrix, 173, 191  
Zeitentwicklungsoperator, 173  
zentraler Grenzwertsatz, 378  
Zentralpotential, 120  
zentralsymmetrisch, 115  
Zerlegungssatz, 276  
Zirkulation, 235, 241, 260, 475  
zufällig, 216, 324, 378  
Zungenfrequenzmesser, 361  
zusammenhängend, 241, 274  
Zustand, 384  
Zustandssumme, 383, 391, 397, 398  
Zweiteilchensystem, 113  
zyklisch, 31, 137  
Zylinderkondensator, 271  
Zylinderkoordinaten, 55  
    Divergenz, 269  
    Gradient, 269  
    Laplace-Operator, 269  
    Rotation, 269