

KREUZPRODUKT & DREHUNGEN

Das Kreuzprodukt tritt in vielen physikalischen Größen auf, die mit Drehungen zu tun haben. Daher wollen wir hier Drehungen studieren.

[P8] Drehungen

Eine Drehung $D_{\alpha\vec{n}}$ ist eindeutig durch Angabe einer Drehachse \vec{n} , $|\vec{n}| = 1$, und eines Drehwinkels α bestimmt. Ein beliebiger Vektor \vec{u} lässt sich bezüglich \vec{n} immer schreiben als $\vec{u} = \vec{u}_{\parallel} + \vec{u}_{\perp}$, wobei $\vec{u}_{\parallel} = \vec{n} \cdot (\vec{n} \cdot \vec{u})$ und $\vec{u}_{\perp} = \vec{u} - \vec{u}_{\parallel}$ ist. Damit ist die Drehung

$$D_{\alpha\vec{n}}\vec{u} = \vec{u}_{\parallel} + \cos(\alpha)\vec{u}_{\perp} + \sin(\alpha)(\vec{n} \times \vec{u}).$$

- (a) Berechnen Sie $D_{\alpha\vec{n}}\vec{e}_i$, $i = 1, 2, 3$, für die Basisvektoren der Standardbasis.
- (b) Zeigen Sie, dass $\varepsilon(D_{\alpha\vec{n}}\vec{e}_1, D_{\alpha\vec{n}}\vec{e}_2, D_{\alpha\vec{n}}\vec{e}_3) = \varepsilon(\vec{e}_1, \vec{e}_2, \vec{e}_3) = 1$ ist. *Hinweis:* Beachten Sie, dass Sie $D_{\alpha\vec{n}}\vec{e}_i = (1 - \cos(\alpha))\vec{e}_{i,\parallel} + \cos(\alpha)\vec{e}_i + \sin(\alpha)(\vec{n} \times \vec{e}_i)$ schreiben können. Überlegen Sie, welche der 27 Terme in $\varepsilon(D_{\alpha\vec{n}}\vec{e}_1, D_{\alpha\vec{n}}\vec{e}_2, D_{\alpha\vec{n}}\vec{e}_3)$ daher von vorne herein verschwinden.

[P9] Pauli-Matrizen

Wir betrachten die folgenden drei Matrizen, die in der Physik in sehr große Rolle spielen:

$$\sigma_1 = \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 0 \end{pmatrix}, \quad \sigma_2 = \begin{pmatrix} 0 & -i \\ i & 0 \end{pmatrix}, \quad \sigma_3 = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & -1 \end{pmatrix}.$$

Im folgenden betrachten Sie “ i ” einfach als eine algebraische Größe, die die interessante Eigenschaft $i^2 = -1$ hat.

- (a) Berechnen Sie alle neun Matrixprodukte $\sigma_i\sigma_j$, $i, j = 1, 2, 3$.
- (b) Bilden Sie daraus die drei speziellen Kombinationen $\sigma_i\sigma_j - \sigma_j\sigma_i$, $i < j$.
- (c) Überzeugen Sie sich, dass in der Tat $\sigma_i\sigma_j - \sigma_j\sigma_i = 2i\varepsilon_{ijk}\sigma_k$ gilt.
- (d) Überzeugen Sie sich, dass außerdem $\sigma_i\sigma_j + \sigma_j\sigma_i = 2\delta_{ij} \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix}$ gilt.