

Die AG Theorie im Internet: <http://wekuw.met.fu-berlin.de/Theorie>

THEMA: Vektoranalysis im \mathbb{R}^3

1. (6 Punkte) Berechne

$$\begin{array}{lll} \text{a) } \nabla \times (\alpha \mathbf{a}) & \text{b) } \nabla \cdot (\alpha \mathbf{a}) & \text{c) } \nabla \cdot (\mathbf{a} \times \mathbf{b}) \\ \text{d) } \nabla \times (\mathbf{c} \times \mathbf{r}) & \text{e) } \nabla \cdot (\mathbf{c} \times \mathbf{r}) & \text{f) } \nabla \cdot (\alpha \mathbf{c} \times \mathbf{r}) \end{array}$$

2. (3 Punkte) Zeige, dass folgende Gleichungen gelten:

$$\begin{array}{l} \text{a) } \nabla (\mathbf{a} \cdot \mathbf{b}) = (\mathbf{a} \cdot \nabla) \mathbf{b} + (\mathbf{b} \cdot \nabla) \mathbf{a} + \mathbf{a} \times (\nabla \times \mathbf{b}) + \mathbf{b} \times (\nabla \times \mathbf{a}) \\ \text{b) } \nabla \times (\nabla \times \mathbf{a}) = \nabla (\nabla \cdot \mathbf{a}) - \nabla^2 \mathbf{a} \\ \text{c) } \mathbf{a} \times (\nabla \times \mathbf{b}) - (\mathbf{a} \times \nabla) \times \mathbf{b} = \mathbf{a} (\nabla \cdot \mathbf{b}) - (\mathbf{a} \cdot \nabla) \mathbf{b} \end{array}$$

Dabei bedeuten:

$$\begin{array}{ll} \nabla = \mathbf{i} \frac{\partial}{\partial x} + \mathbf{j} \frac{\partial}{\partial y} + \mathbf{k} \frac{\partial}{\partial z} & \text{Nabla-Operator im } \mathbb{R}^3 \\ \mathbf{r} = \mathbf{i}x + \mathbf{j}y + \mathbf{k}z & \text{Ortsvektorfeld} \\ \mathbf{a} = \mathbf{a}(x, y, z), \mathbf{b} = \mathbf{b}(x, y, z) & \text{beliebige Vektorfelder} \\ \alpha = \alpha(x, y, z) & \text{Skalarfunktion} \\ \mathbf{c} & \text{homogenes Vektorfeld} \end{array}$$

THEMA: Vektorkalkül

3. (3 Punkte) Aus den beiden Gleichungen

$$\mathbf{a} \times \mathbf{b} = \mathbf{d}$$

$$\mathbf{a} \cdot \mathbf{c} = \alpha$$

ist in koordinatenfreier Rechnung (d.h. ohne die Aufspaltung der Vektoren in ihre Koordinatendarstellung) der Vektor \mathbf{a} zu bestimmen.

4. (6 Punkte) In den drei Gleichungen

$$\mathbf{a} \cdot \mathbf{b} = \sigma$$

$$\mathbf{a} \cdot \mathbf{c} = \tau$$

$$\mathbf{a} \cdot (\mathbf{b} \times \mathbf{c}) = 0$$

seien die Skalare σ und τ und die Vektoren \mathbf{b} und \mathbf{c} bekannt. Es ist der Vektor \mathbf{a} zu bestimmen. Rechne abermals koordinatenfrei!