## Brückenkurs Mathematik für Studierende der Chemie Übung 10

Lineare Algebra (Rechnen mit Vektoren und Matrizen, lineare Gleichungssysteme)

1. Gegeben sind die Matrizen

$$A = \begin{pmatrix} 1 & 2 & 0 \\ 3 & 2 & 1 \\ 1 & 0 & 4 \end{pmatrix}, \qquad B = \begin{pmatrix} 2 & 5 & 0 \\ 0 & -1 & 1 \\ 0 & 2 & -3 \end{pmatrix}, \qquad C = \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 0 & 1 \end{pmatrix}, \qquad D = \begin{pmatrix} 1 & 2 \\ 3 & 4 \end{pmatrix}$$

Führen Sie die folgenden Matrixoperationen durch: A+B und CD. Überzeugen Sie sich, dass  $CD \neq DC$  ist.

2. (a) Schreiben Sie das lineare Gleichungssystem (LGS)

als Matrix-Vektor-Gleichung A x = b.

- (b) Lösen Sie das LGS durch Anwendung des Gauss-Algorithmus auf die erweiterte Koeffizientenmatrix. Prüfen Sie anschliessend Ihr Resultat  $\underline{x}$  durch Einsetzen in das ursprüngliche LGS.
- 3. Die Drehung eines Ortsvektors  $\boldsymbol{r}$  um die z-Achse mit Drehwinkel  $\phi$  ergibt einen Bildvektor  $\boldsymbol{r}'$ , der durch Anwendung eines Drehoperators  $\widehat{R}(\phi \boldsymbol{e}_z)$  auf diesen Ortsvektor  $\boldsymbol{r}$  erhalten werden kann:

$$\mathbf{r}' = \widehat{R}(\phi \mathbf{e}_z) \mathbf{r}$$
.

In der gewohnten orthonormalen Basis eines rechtshändigen kartesischen Achsensystems wird dies übersetzt in die Multiplikation des Spaltenvektors  $\underline{r}$  mit einer Drehmatrix (für Drehung um die z-Achse)

$$R_z(\phi) = \begin{pmatrix} \cos(\phi) & -\sin(\phi) & 0\\ \sin(\phi) & \cos(\phi) & 0\\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

zur Berechnung des Spaltenvektors  $\underline{r}'$ :

$$\underline{r}' = \mathsf{R}_z(\phi)\,\underline{r}\,.$$

- (a) Berechnen Sie die Drehmatrizen  $R_z(\phi)$  für Drehungen um  $\phi = \pi$  (180°) und um  $\phi = \pi/2$  (90°).
- (b) Drehen Sie nun den Vektor  $\underline{r}^{\top} = (2, 1, 0)$  mit Hilfe der Matrizen aus (a) um  $\phi = \pi$  (180°) und um  $\phi = \pi/2$  (90°).
- (c) Bestätigen Sie Ihre Rechnung durch Vergleich mit einer graphischen Lösung (Skizze der xy-Ebene mit r und den beiden, daraus durch Drehung erhaltenen Vektoren r').