

Kronecker-Symbol, Levi-Civita-Symbol, Vektorprodukt-Identitäten

Kronecker-Symbol:

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

Anwendungen / Identitäten:

• $\langle \vec{e}_i, \vec{e}_j \rangle = \delta_{ij}$ (falls $(\vec{e}_1, \dots, \vec{e}_n)$ ONB)

• $\sum_{i=1}^n a_i \delta_{ij} = a_j$

• $\sum_{i,j=1}^n a_i b_j \delta_{ij} = \sum_{j=1}^n a_j b_j$

$$\sum_{i,j=1}^n a_{ij} = \sum_{j=1}^n \left(\sum_{i=1}^n a_{ij} \right)$$

• $\sum_{l=1}^n \delta_{il} \delta_{lj} = \delta_{ij}$

→ $\sum_{l,m=1}^n \delta_{il} \delta_{lm} \delta_{mj} = \delta_{ij}$ i. u. s. u.

Levi-Civita-Symbol:

$$\varepsilon_{ijk} \text{ für } i, j, k \in \{1, 2, 3\}$$

definiert durch

(Levi-Civita: it. Mathematiker, 1873-1941)

$$\varepsilon_{ijk} := \langle \vec{e}_i \times \vec{e}_j, \vec{e}_k \rangle \stackrel{!}{=} \begin{cases} 1 & : (i, j, k) = (1, 2, 3) \text{ oder} \\ & (3, 1, 2) \text{ oder} \\ & (2, 3, 1) \\ -1 & : (i, j, k) = (1, 3, 2) \text{ oder} \\ & (2, 1, 3) \text{ oder} \\ & (3, 2, 1) \\ 0 & : \text{sonst} \end{cases}$$

$(\vec{e}_1, \vec{e}_2, \vec{e}_3)$ ONB

kurz: $\varepsilon_{123} = \varepsilon_{231} = \varepsilon_{312} = +1$,

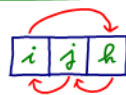
$$\varepsilon_{132} = \varepsilon_{321} = \varepsilon_{213} = -1$$
 ,

$\varepsilon_{ijk} = 0$ wenn zwei der drei Indizes i, j, k übereinstimmen

Anwendungen / Identitäten:

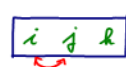
$$\varepsilon_{ijk} = \varepsilon_{jki} = \varepsilon_{kij}$$

(zyklische Permutation:



$$\varepsilon_{ijk} = -\varepsilon_{jih} = -\varepsilon_{ikj} = -\varepsilon_{kji}$$

(Vertauschung:



$$(\vec{e}_i \times \vec{e}_j)_k = \varepsilon_{ijk}$$

$$(\varepsilon_{ijk} = \langle \vec{e}_i \times \vec{e}_j, \vec{e}_k \rangle)$$

$$\vec{e}_i \times \vec{e}_j = \sum_h \varepsilon_{ijh} \vec{e}_h$$

$$(\vec{a} = \sum a_h \vec{e}_h)$$

$$(\vec{a} \times \vec{b})_k = \sum_{i,j=1}^3 \varepsilon_{ijk} a_i b_j$$

$$((\vec{a} \times \vec{b})_k = \sum_{i,j} a_i b_j (\vec{e}_i \times \vec{e}_j)_k)$$

$$\vec{a} \times \vec{b} = \sum_{i,j,h=1}^3 \varepsilon_{ijh} a_i b_j \vec{e}_h$$

$$\sum_{i=1}^3 \varepsilon_{ijh} \varepsilon_{ilm} = \delta_{jl} \delta_{km} - \delta_{jm} \delta_{kl} \quad (*)$$

Merkschema:

$$\sum_{\textcircled{i}} \epsilon_{\textcircled{i}jh} \epsilon_{\textcircled{i}lm} = \textcircled{+} \delta_{jl} \delta_{hm} - \textcircled{-} \delta_{jm} \delta_{hl}$$

The diagram shows the indices i, j, h in the first epsilon and i, l, m in the second epsilon. A red box encloses the j, h and l, m terms. An orange arrow points from the top of the box to a circled minus sign, and another orange arrow points from the bottom of the box to a circled plus sign.

Beweis der Identität (*)

$$\begin{aligned} \sum_{i=1}^3 \epsilon_{ijh} \epsilon_{ilm} &= \sum_{i=1}^3 \epsilon_{jhi} \epsilon_{lmi} \\ &= \sum_{i=1}^3 (\vec{e}_j \times \vec{e}_h)_i (\vec{e}_l \times \vec{e}_m)_i \\ &= \langle \vec{e}_j \times \vec{e}_h, \vec{e}_l \times \vec{e}_m \rangle \end{aligned}$$

$$\stackrel{!}{=} \delta_{jl} \delta_{hm} - \delta_{jm} \delta_{hl} \quad \cdot$$

aus Identität (*) folgt:

Grassmann-Identität ("bac-cab"-Regel)

$$\vec{a} \times (\vec{b} \times \vec{c}) = \vec{b} \langle \vec{a}, \vec{c} \rangle - \vec{c} \langle \vec{a}, \vec{b} \rangle$$

$$(\vec{a} \times (\vec{b} \times \vec{c}))_h = \sum_{ij} \underline{\varepsilon_{ijk}} a_i \underbrace{\sum_{l,m} \underline{\varepsilon_{lmj}} b_l c_m}_{= (\vec{b} \times \vec{c})_j}$$

$$= \sum_{i,l,m} a_i b_l c_m \sum_j \varepsilon_{jhi} \varepsilon_{jlm}$$

$$(*) = \sum_{i,l,m} \begin{matrix} \downarrow & \downarrow \\ a_i & b_l & c_m \\ \uparrow & & \uparrow \end{matrix} (\underline{\delta_{hl}} \underline{\delta_{im}} - \underline{\delta_{hm}} \underline{\delta_{il}})$$

$$= b_h \langle \vec{a}, \vec{c} \rangle - c_h \langle \vec{a}, \vec{b} \rangle .$$

aus der Grassmann-Id. folgen:

Jacobi-Identität

$$\vec{a} \times (\vec{b} \times \vec{c}) + \vec{c} \times (\vec{a} \times \vec{b}) + \vec{b} \times (\vec{c} \times \vec{a}) = 0$$

Lagrange-Identität

$$\langle \vec{a} \times \vec{b}, \vec{c} \times \vec{d} \rangle = \underbrace{\langle \vec{a}, \vec{c} \rangle \langle \vec{b}, \vec{d} \rangle}_{\text{orange}} - \underbrace{\langle \vec{a}, \vec{d} \rangle \langle \vec{b}, \vec{c} \rangle}_{\text{orange}}$$

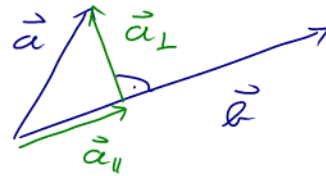
Γ Jacobi-Id. folgt durch 3-maliges Anwenden der Grassmann-Id. ,

Lagrange-Id.:

$$\langle \vec{a} \times \vec{b}, \vec{c} \times \vec{d} \rangle = \overset{\text{G.I.}}{\langle \vec{b} \times (\vec{c} \times \vec{d}), \vec{a} \rangle} = \langle \vec{a}, \vec{c} \rangle \langle \vec{b}, \vec{d} \rangle - \langle \vec{a}, \vec{d} \rangle \langle \vec{b}, \vec{c} \rangle.$$

Anwendungsbeispiel:

Orthogonal Komponente \vec{a}_\perp :



mittels Grassmann-Id („bac-cab“) folgt:

$$\begin{aligned} \underline{\underline{(\hat{b} \times \vec{a}) \times \hat{b}}} &= -\hat{b} \times (\hat{b} \times \vec{a}) = -\hat{b} \overbrace{\langle \hat{b}, \vec{a} \rangle} = \vec{a}_\parallel + \vec{a} \overbrace{\langle \hat{b}, \hat{b} \rangle} = 1 \\ &= \vec{a} - \vec{a}_\parallel = \underline{\underline{\vec{a}_\perp}} \cdot \checkmark \end{aligned}$$