

Aufgabe 1: Betrachten Sie Drehungen um die Achse \vec{n} mit dem Drehwinkel α : $\vec{r}' = R(\vec{n}, \alpha) \vec{r}$. Zeigen Sie, dass Folgendes gilt:

- (a) $R(\vec{n}, \alpha) \vec{r} = \cos(\alpha) \vec{r} + [1 - \cos(\alpha)] (\vec{n} \cdot \vec{r}) \vec{n} + \sin(\alpha) \vec{n} \times \vec{r}$.
- (b) $R(\vec{n}, 0) = \mathbb{1}_{3 \times 3}$ (Einselement).
- (c) $R(\vec{n}, -\alpha) R(\vec{n}, \alpha) = \mathbb{1}_{3 \times 3}$ (Inverse).

Aufgabe 2: Für infinitesimale Drehungen ($|\alpha| \ll 1$) gilt $R(\vec{n}, \alpha) \approx \mathbb{1} - i\alpha \vec{n} \cdot \vec{\Sigma}$, mit

$$\Sigma_1 = \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & -i \\ 0 & i & 0 \end{pmatrix}, \quad \Sigma_2 = \begin{pmatrix} 0 & 0 & i \\ 0 & 0 & 0 \\ -i & 0 & 0 \end{pmatrix}, \quad \Sigma_3 = \begin{pmatrix} 0 & -i & 0 \\ i & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}.$$

- (a) Verifizieren Sie die Richtigkeit von $[\Sigma_j, \Sigma_k] = i\epsilon_{jkm}\Sigma_m$ (mit Einstein-Konvention).
- (b) Sei $\vec{n} := (0, 0, 1)$. Zeigen Sie, dass für einen beliebigen Winkel α die Gleichung $\exp(-i\alpha \vec{n} \cdot \vec{\Sigma}) = R(\vec{n}, \alpha)$ gilt, wobei $R(\vec{n}, \alpha)$ die Matrix aus Aufgabe 1 ist.