

Mathematische Methoden in der Physik:

Korrekturen zur 3. Auflage (2016)

Wir danken unseren aufmerksamen Lesern (H.S.)!

10. Elemente der Tensorrechnung

S. 423, Die Reihenfolge der Drehung im Beispiel lautet korrigiert:

$$\mathbf{R}_P(\alpha, \beta, \gamma) \equiv \mathbf{R}_z(\alpha) \mathbf{R}_x(\beta) \mathbf{R}_z(\gamma) = \begin{pmatrix} \cos \alpha & -\sin \alpha & 0 \\ \sin \alpha & \cos \alpha & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & \cos \beta & -\sin \beta \\ 0 & \sin \beta & \cos \beta \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \cos \gamma & -\sin \gamma & 0 \\ \sin \gamma & \cos \gamma & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} = \dots$$