

(240) Vektoren:

Wie berechne ich das Vektorprodukt?

© PRISMA-Lernhilfe
Dr. Martin Spohn, Reutlingen 2004-2018.
Alle Rechte vorbehalten.
<http://www.prisma-lernhilfe.de>
2008-10-10

(241) Vektoren:

Wie ist die Orthogonalität von Geraden und Ebenen definiert?

© PRISMA-Lernhilfe
Dr. Martin Spohn, Reutlingen 2004-2018.
Alle Rechte vorbehalten.
<http://www.prisma-lernhilfe.de>
2005-11-05

(242) Vektoren:

Wie bestimme ich Spurpunkte und Spurgeraden?

© PRISMA-Lernhilfe
Dr. Martin Spohn, Reutlingen 2004-2018.
Alle Rechte vorbehalten.
<http://www.prisma-lernhilfe.de>
2014-04-04

(316) Vektoren:

Beispielrechnung für die Methode des geschlossenen Vektorzuges

© PRISMA-Lernhilfe
Dr. Martin Spohn, Reutlingen 2004-2018.
Alle Rechte vorbehalten.
<http://www.prisma-lernhilfe.de>
2007-01-27

- **Zwei Geraden** heißen zueinander orthogonal, wenn ihre Richtungsvektoren zueinander orthogonal sind.
- **Eine Gerade und eine Ebene** heißen zueinander orthogonal, wenn ein Richtungsvektor der Gerade zu den Spannvektoren der Ebene orthogonal ist.
- **Zwei Ebenen** sind zueinander orthogonal, wenn ihre Normalenvektoren zueinander orthogonal sind.

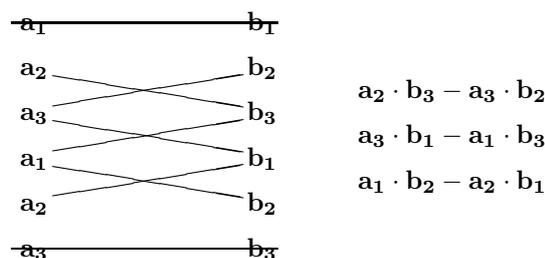
Das Vektorprodukt ist nur für Vektoren im \mathcal{R}^3 definiert!

Für die Vektoren $\vec{a} = \begin{pmatrix} a_1 \\ a_2 \\ a_3 \end{pmatrix}$ und $\vec{b} = \begin{pmatrix} b_1 \\ b_2 \\ b_3 \end{pmatrix}$

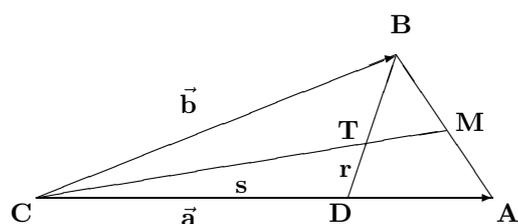
heißt $\vec{a} \times \vec{b} = \begin{pmatrix} a_2 b_3 - a_3 b_2 \\ a_3 b_1 - a_1 b_3 \\ a_1 b_2 - a_2 b_1 \end{pmatrix}$

das **Vektorprodukt** von \vec{a} und \vec{b} (lies: " \vec{a} Kreuz \vec{b} ").

Das folgende Schaubild dient als Eselsbrücke zur Berechnung des Vektorproduktes:



In welchem Verhältnis teilt die Strecke \overline{CM} die Strecke \overline{BD} , wenn das Verhältnis $\overline{CT} : \overline{TM} = 3 : 1$ und M der Mittelpunkt der Strecke \overline{AB} ist?



- Wahl der Variablen: $\vec{DT} = r \cdot \vec{DB}$
 $\vec{CD} = s \cdot \vec{CA} = s \cdot \vec{a}$
- Wahl des geschlossenen Vektorzuges:
 $\vec{CD} + \vec{DT} + \vec{TC} = \vec{0}$
- Beschreibung der Teilvektoren mit Hilfe der gegebenen Vektoren:
 $\vec{CD} = s \cdot \vec{a}$
 $\vec{DT} = r \cdot \vec{DB} = r \cdot (-s \cdot \vec{a} + \vec{b})$
 $\vec{TC} = \frac{3}{4} \cdot \vec{MC} = \frac{3}{4} \cdot (\frac{1}{2}(-\vec{a} + \vec{b}) - \vec{b})$
- Vereinfacht und in die Gleichung eingesetzt:
 $s \cdot \vec{a} - rs\vec{a} + r\vec{b} - \frac{3}{8}\vec{a} - \frac{3}{8}\vec{b} = \vec{0}$
 $(s - rs - \frac{3}{8})\vec{a} + (r - \frac{3}{8})\vec{b} = \vec{0}$
- Da \vec{a} und \vec{b} linear unabhängig sind, gilt:
 $s - rs - \frac{3}{8} = 0$ und $r - \frac{3}{8} = 0$; $r = \frac{3}{8}$; $s = \frac{3}{5}$
- Damit ist das Verhältnis $\overline{DT} : \overline{TB} = 3 : 5$

Spurpunkte von Geraden

heißen die Schnittpunkte einer Geraden mit den von je zwei Koordinatenachsen aufgespannten Ebenen. Ist eine Gerade parallel zu einer Koordinatenebene, hat sie nur 2 Spurpunkte bzw. nur 1, wenn sie auch noch zu einer Koordinatenachse parallel ist.

Bestimmung der Spurpunkte einer Geraden:

Der Spurpunkt S_{12} der Geraden

$$g : \vec{x} = \begin{pmatrix} 0 \\ 2 \\ 1 \end{pmatrix} + t \cdot \begin{pmatrix} 3 \\ 2 \\ -1 \end{pmatrix}$$

hat die Koordinate $x_3 = 0$. Hieraus folgt: $1 - t = 0$, also $t = 1$ und man erhält $S_{12}(3/4/0)$.

Analog erhält man $S_{13}(-3/0/2)$ und $S_{23}(0/2/1)$.

Spurpunkte von Ebenen

heißen die Schnittpunkte einer Ebene mit den Koordinatenachsen. Ist eine Ebene parallel zu einer Koordinatenachse, hat sie nur 2 Spurpunkte; ist sie parallel zu zwei Koordinatenachsen, hat sie nur 1 Spurpunkt. Die Geraden durch je 2 der Spurpunkte einer Ebene heißen **Spurgeraden der Ebene**.

Bestimmung der Spurpunkte einer Ebene:

Setze in der Koordinatengleichung immer für 2 der x-Werte 0 ein und berechne die übrige x-Koordinate.

$E : 3x_1 + 4x_2 + 6x_3 = 12$ hat die Spurpunkte $S_1(4/0/0)$, $S_2(0/3/0)$ und $S_3(0/0/2)$.

Die Gleichung der Spurgeraden s_{12} ergibt sich z.B. aus den Koordinaten der Punkte S_1 und S_2 zu:

$$s_{12} = O\vec{S}_1 + t \cdot (\vec{S}_1 - \vec{S}_2) = \begin{pmatrix} 4 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} + t \cdot \begin{pmatrix} -4 \\ 3 \\ 0 \end{pmatrix}$$