

## Übung 22.1

$$(a) \quad \vec{u} = \begin{pmatrix} -2 \\ 6 \\ 3 \end{pmatrix}; \quad \vec{v} = \begin{pmatrix} 4 \\ 0 \\ -3 \end{pmatrix}; \quad \vec{u} \times \vec{v} = \begin{pmatrix} -18 \\ 6 \\ -24 \end{pmatrix}; \quad \vec{u} \cdot \vec{v} = -17$$

$$\|\vec{u} \times \vec{v}\|^2 = 18^2 + 6^2 + 24^2 = 936$$

$$\|\vec{u}\|^2 \|\vec{v}\|^2 - (\vec{u} \cdot \vec{v})^2 = 49 \cdot 25 - 289 = 936$$

$$(b) \quad \sin(\sphericalangle(\vec{u}, \vec{v})) = \frac{\|\vec{u} \times \vec{v}\|}{\|\vec{u}\| \cdot \|\vec{v}\|} = \frac{\sqrt{936}}{7 \cdot 5} = \frac{6}{35} \sqrt{26}$$

$$\Rightarrow \sphericalangle(\vec{u}, \vec{v}) \approx 60,9407^\circ$$

## Übung 22.2

$$A = (5; -3; 4); \quad B = (-1; 3; 7); \quad C = (7; 2; 7)$$

$$\vec{AB} = \begin{pmatrix} -6 \\ 6 \\ 3 \end{pmatrix}; \quad \vec{AC} = \begin{pmatrix} 2 \\ +5 \\ 3 \end{pmatrix}; \quad \vec{BC} = \begin{pmatrix} 8 \\ -1 \\ 0 \end{pmatrix}$$

$$(a) \quad \vec{AB} \times \vec{AC} = \begin{pmatrix} 3 \\ 24 \\ -42 \end{pmatrix}; \quad \|\vec{AB} \times \vec{AC}\|^2 = 9 + 576 + 1764 = 2349$$

$$\vec{BC} \times \vec{BA} = \begin{pmatrix} 3 \\ 24 \\ -42 \end{pmatrix}; \quad \|\vec{BC} \times \vec{BA}\|^2 = 2349$$

$$\vec{CA} \times \vec{CB} = \begin{pmatrix} -2 \\ -5 \\ -3 \end{pmatrix} \times \begin{pmatrix} -8 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 3 \\ 24 \\ -42 \end{pmatrix}; \quad \|\vec{CA} \times \vec{CB}\|^2 = 2349$$

$$(b) \quad \text{Lotzebene von C auf AB: } e: \begin{pmatrix} -6 \\ 6 \\ 3 \end{pmatrix} \cdot \vec{x} - \begin{pmatrix} -6 \\ 6 \\ 3 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} 4 \\ 2 \\ 7 \end{pmatrix} = 0 \Leftrightarrow \begin{pmatrix} -6 \\ 6 \\ 3 \end{pmatrix} \cdot \vec{x} + 9 = 0$$

$$\begin{pmatrix} -6 \\ 6 \\ 3 \end{pmatrix} \cdot \left[ \begin{pmatrix} 5 \\ -3 \\ 4 \end{pmatrix} + \lambda \begin{pmatrix} -6 \\ 6 \\ 3 \end{pmatrix} \right] + 9 = 0 \Leftrightarrow -36 + 81\lambda + 9 = 0 \Leftrightarrow 81\lambda = 27$$
$$\Leftrightarrow \lambda = \frac{1}{3}$$

$$\text{Lotfußpunkt L von C auf AB: } \vec{L} = \begin{pmatrix} 5 \\ -3 \\ 4 \end{pmatrix} + \frac{1}{3} \begin{pmatrix} -6 \\ 6 \\ 3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 3 \\ -1 \\ 5 \end{pmatrix}$$

$$d(C, AB) = \|\vec{CL}\| = \left\| \begin{pmatrix} -4 \\ -3 \\ -2 \end{pmatrix} \right\| = \sqrt{29}$$

Plücker-Formel:

$$d(C, AB) = \frac{\|\vec{AB} \times \vec{AC}\|}{\|\vec{AB}\|} = \frac{\sqrt{2349}}{\sqrt{81}} = \sqrt{29}$$

$$(c) \frac{1}{2} d(A, B) \cdot d(C, AB) = \frac{1}{2} \cdot 9 \cdot \sqrt{29} = \frac{9}{2} \sqrt{29}$$

$$\frac{1}{2} \|\vec{AB} \times \vec{AC}\| = \frac{1}{2} \sqrt{2349} = \frac{9}{2} \sqrt{29}$$

### Übung 22.3

$$(a) g: \vec{x} = \begin{pmatrix} -3 \\ 1 \\ 8 \end{pmatrix} + \lambda \begin{pmatrix} 4 \\ 1 \\ -5 \end{pmatrix}; \text{ Plücker-Gleichung: } \begin{pmatrix} 4 \\ 1 \\ -5 \end{pmatrix} \times \left[ \vec{x} - \begin{pmatrix} -3 \\ 1 \\ 8 \end{pmatrix} \right] = \vec{0}$$

$$(-4; -1; 18) \in g \Leftrightarrow \exists \lambda: \begin{pmatrix} -4 \\ -1 \\ 18 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -3 \\ 1 \\ 8 \end{pmatrix} + \lambda \begin{pmatrix} 4 \\ 1 \\ -5 \end{pmatrix} \Leftrightarrow \lambda = -2 \\ P \in g!$$

$$(-4; -1; 18) \in g \Leftrightarrow \begin{pmatrix} 4 \\ 1 \\ -5 \end{pmatrix} \times \begin{pmatrix} -8 \\ -2 \\ 10 \end{pmatrix} = \vec{0} \Leftrightarrow \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} = \vec{0}; P \in g!$$

$$(b) h: \begin{pmatrix} -3 \\ -1 \\ 2 \end{pmatrix} \times \vec{x} - \begin{pmatrix} -2 \\ 8 \\ 1 \end{pmatrix} = \vec{0}; \text{ Stützpunktansatz: } \vec{A} := \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix}$$

$$A \in h \Leftrightarrow \begin{pmatrix} -3 \\ -1 \\ 2 \end{pmatrix} \times \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -2 \\ 8 \\ 1 \end{pmatrix}$$

$$(1) -z - 2y = -2$$

$$(2) -(-3z - 2x) = 8 \Leftrightarrow 3z + 2x = 8 \Leftrightarrow z = \frac{1}{3}(-2x + 8)$$

$$(3) -3y + x = 1 \Leftrightarrow 3y = x - 1 \Leftrightarrow y = \frac{1}{3}(x - 1)$$

$$\text{Setze } x := 4; (2) \Rightarrow z = 0; (3) \Rightarrow y = 1$$

$$\text{Probe: } \begin{pmatrix} -3 \\ -1 \\ 2 \end{pmatrix} \times \begin{pmatrix} 4 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -2 \\ 8 \\ 1 \end{pmatrix}; A := (4; 1; 0) \in h$$

$$h: \vec{x} = \begin{pmatrix} 4 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} + \lambda \begin{pmatrix} -3 \\ -1 \\ 2 \end{pmatrix}$$

$$Q \in h \Leftrightarrow \begin{pmatrix} -3 \\ -1 \\ 2 \end{pmatrix} \times \begin{pmatrix} -1 \\ 0 \\ 2 \end{pmatrix} - \begin{pmatrix} -2 \\ 8 \\ 1 \end{pmatrix} = \vec{0} \Leftrightarrow \begin{pmatrix} -2 \\ 8 \\ -1 \end{pmatrix} - \begin{pmatrix} -2 \\ 8 \\ 1 \end{pmatrix} = \vec{0} \text{ [falsch!]} \\ Q \notin h!$$

### Übung 22.4

$$\text{zu (1): } \vec{\mu} \times \vec{v} = \begin{pmatrix} \mu_2 v_3 - \mu_3 v_2 \\ -(\mu_1 v_3 - \mu_3 v_1) \\ \mu_1 v_2 - \mu_2 v_1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -(\mu_2 v_3 - \mu_3 v_2) \\ -[-(\mu_1 v_3 - \mu_3 v_1)] \\ -(\mu_1 v_2 - \mu_2 v_1) \end{pmatrix} = -\vec{v} \times \vec{\mu}$$

$$\text{zu (2): } (\lambda \vec{\mu}) \times \vec{v} = \begin{pmatrix} \lambda \mu_2 v_3 - \lambda \mu_3 v_2 \\ -(\lambda \mu_1 v_3 - \lambda \mu_3 v_1) \\ \lambda \mu_1 v_2 - \lambda \mu_2 v_1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \lambda (\mu_2 v_3 - \mu_3 v_2) \\ \lambda [-(\mu_1 v_3 - \mu_3 v_1)] \\ \lambda (\mu_1 v_2 - \mu_2 v_1) \end{pmatrix} = \lambda (\vec{\mu} \times \vec{v})$$

$$\vec{\mu} \times (\lambda \vec{v}) = -\lambda \vec{v} \times \vec{\mu} = -\lambda (\vec{v} \times \vec{\mu}) = -\lambda (-\vec{\mu} \times \vec{v}) = \lambda (\vec{\mu} \times \vec{v})$$

$$\begin{aligned} \text{zu (3): } \vec{\mu} \times (\vec{v} + \vec{w}) &= \begin{pmatrix} \mu_2 (v_3 + w_3) - \mu_3 (v_2 + w_2) \\ -(\mu_1 (v_3 + w_3) - \mu_3 (v_1 + w_1)) \\ \mu_1 (v_2 + w_2) - \mu_2 (v_1 + w_1) \end{pmatrix} \\ &= \begin{pmatrix} (\mu_2 v_3 - \mu_3 v_2) + (\mu_2 w_3 - \mu_3 w_2) \\ -(\mu_1 v_3 - \mu_3 v_1) + (\mu_1 w_3 - \mu_3 w_1) \\ (\mu_1 v_2 - \mu_2 v_1) + (\mu_1 w_2 - \mu_2 w_1) \end{pmatrix} = (\vec{\mu} \times \vec{v}) + (\vec{\mu} \times \vec{w}) \end{aligned}$$

Wie zu (2) kann auch  $(\vec{\mu} + \vec{v}) \times \vec{w} = \vec{\mu} \times \vec{w} + \vec{v} \times \vec{w}$  nachgewiesen werden.

### Übung 22.5

$$(a) \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} \times \left( \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} \times \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} \right) = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} \times \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ -1 \end{pmatrix}$$

$$\left( \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} \times \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} \right) \times \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} \times \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}$$

$$(b) \vec{\mu} := \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}; \vec{v} := \begin{pmatrix} 2 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}; \vec{w} := \begin{pmatrix} 3 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$$

$$\vec{\mu} \times (\vec{v} \times \vec{w}) = \vec{\mu} \times \vec{0} = \vec{0}; \quad (\vec{\mu} \times \vec{v}) \times \vec{w} = \vec{0} \times \vec{w} = \vec{0}$$

### Übung 22.6

$$(a) \vec{AB} = \begin{pmatrix} -3 \\ 4 \\ 10 \end{pmatrix}; \vec{AC} = \begin{pmatrix} 1 \\ 4 \\ 2 \end{pmatrix}; \vec{AB} \times \vec{AC} = \begin{pmatrix} -102 \\ 16 \\ -37 \end{pmatrix}$$

$$ABC: \begin{pmatrix} -102 \\ 16 \\ -37 \end{pmatrix} \cdot \vec{x} + 221 = 0; \quad D \in ABC \Leftrightarrow \begin{pmatrix} -102 \\ 16 \\ -37 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} -5 \\ 2 \\ 6 \end{pmatrix} + 221 = 0$$

$$\Leftrightarrow 320 + 221 = 0 \quad [\text{falsch}]$$

$D \notin ABC$ ;  $\langle ABCD \rangle$  ist Windschief!

(b) „Raumknicke“ AC:

Wir berechnen  $\hat{a} \langle ABC \rangle + \hat{a} \langle CDA \rangle$

$$\hat{a} \langle ABC \rangle = \frac{1}{2} \|\vec{AB} \times \vec{AC}\| = \frac{1}{2} \left\| \begin{pmatrix} -102 \\ 16 \\ -34 \end{pmatrix} \right\| = \frac{1}{2} \sqrt{12029}$$

$$\hat{a} \langle CDA \rangle = \frac{1}{2} \|\vec{CD} \times \vec{CA}\| = \frac{1}{2} \left\| \begin{pmatrix} -8 \\ -1 \\ 4 \end{pmatrix} \times \begin{pmatrix} -1 \\ -11 \\ -2 \end{pmatrix} \right\| = \frac{1}{2} \left\| \begin{pmatrix} 49 \\ -23 \\ 84 \end{pmatrix} \right\| = \frac{1}{2} \sqrt{14339}$$

$$\hat{a} \langle ABC \rangle + \hat{a} \langle CDA \rangle \approx 114,742$$

„Raumknicke“ BD:

Wir berechnen  $\hat{a} \langle ABD \rangle + \hat{a} \langle CDB \rangle$

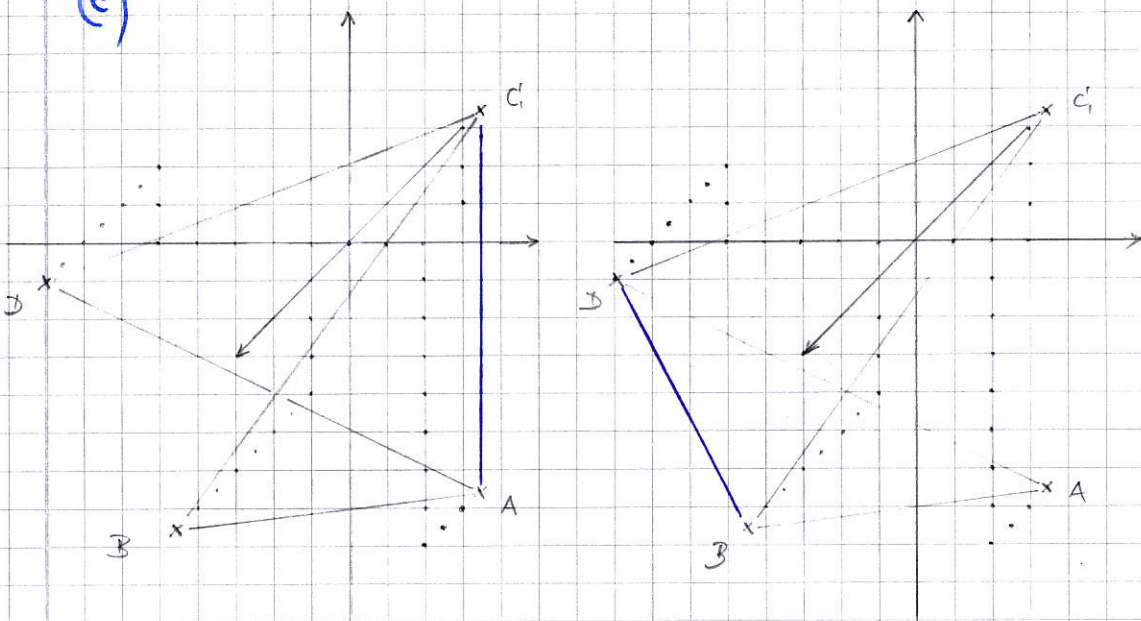
$$\hat{a} \langle ABD \rangle = \frac{1}{2} \|\vec{AB} \times \vec{AD}\| = \frac{1}{2} \left\| \begin{pmatrix} -3 \\ 4 \\ 10 \end{pmatrix} \times \begin{pmatrix} -4 \\ 10 \\ 9 \end{pmatrix} \right\| = \frac{1}{2} \left\| \begin{pmatrix} -64 \\ -43 \\ -2 \end{pmatrix} \right\| = \frac{1}{2} \sqrt{5949}$$

$$\hat{a} \langle CDB \rangle = \frac{1}{2} \|\vec{CD} \times \vec{CB}\| = \frac{1}{2} \left\| \begin{pmatrix} -8 \\ -1 \\ 4 \end{pmatrix} \times \begin{pmatrix} -4 \\ -4 \\ 8 \end{pmatrix} \right\| = \frac{1}{2} \left\| \begin{pmatrix} 44 \\ 36 \\ 52 \end{pmatrix} \right\| = \frac{1}{2} \sqrt{5681}$$

$$\hat{a} \langle ABD \rangle + \hat{a} \langle CDB \rangle \approx 76,2511$$

Die beiden Flächeninhaltssummen differieren erheblich!

(c)



Übung 22.7

$$\begin{aligned} \hat{a} \langle EFR \rangle &= \frac{1}{2} \|\vec{EF} \times \vec{ER}\| = \frac{1}{2} \|(-\vec{A}-\vec{u}+\vec{B}+\vec{u}) \times (-\vec{A}-\vec{u}+\vec{C}+\vec{u})\| \\ &= \frac{1}{2} \|\vec{AB} \times \vec{AC}\| = \hat{a} \langle ABC \rangle \end{aligned}$$

### Übung 22.8

Weil  $L$  der Lotfußpunkt von  $A$  auf  $e$  ist, gilt  $\vec{L} = \vec{A} + \lambda \vec{n}$  mit  $\lambda \in \mathbb{R}$ .

Weil  $H$  der Lotfußpunkt von  $B$  auf  $e$  ist, gilt  $\vec{H} = \vec{B} + \mu \vec{n}$  mit  $\mu \in \mathbb{R}$ .

Also haben wir  $\vec{AL} = \lambda \vec{n}$  und  $\vec{BH} = \mu \vec{n}$ .

$$\begin{aligned} \vec{AB}^2 &= (-\vec{A} + \vec{B})^2 = \left( -(\vec{L} + \vec{LA}) + (\vec{H} + \vec{HB}) \right)^2 = \left( \vec{LH} + \vec{AL} - \vec{BH} \right)^2 \\ &= \vec{LH}^2 + \vec{AL}^2 + \vec{BH}^2 + 2 \vec{LH} \cdot \vec{AL} - 2 \vec{LH} \cdot \vec{BH} - 2 \vec{AL} \cdot \vec{BH} \end{aligned}$$

Da  $\vec{LH}$  ein Richtungsvektor von  $e$  ist und  $\vec{AL}$  sowie  $\vec{BH}$  Vielfache des Normalenvektors  $\vec{n}$  sind, gilt  $\vec{LH} \cdot \vec{AL} = 0$  und  $\vec{LH} \cdot \vec{BH} = 0$ .

Also folgt:  $\vec{AB}^2 = \vec{LH}^2 + \vec{AL}^2 + \vec{BH}^2 - 2 \vec{AL} \cdot \vec{BH}$

$$\begin{aligned} \vec{CD}^2 &= (-\vec{C} + \vec{D})^2 = \left( -(\vec{L} + \vec{AL}) + (\vec{H} + \vec{BH}) \right)^2 = \left( \vec{LH} - \vec{AL} + \vec{BH} \right)^2 \\ &= \vec{LH}^2 + \vec{AL}^2 + \vec{BH}^2 - 2 \vec{LH} \cdot \vec{AL} + 2 \vec{LH} \cdot \vec{BH} - 2 \vec{AL} \cdot \vec{BH} \\ &= \vec{LH}^2 + \vec{AL}^2 + \vec{BH}^2 - 2 \vec{AL} \cdot \vec{BH} \end{aligned}$$

Insgesamt folgt:  $\vec{AB}^2 = \vec{CD}^2$

### Übung 22.9

siehe Übung 14.8!

Wenn die Vektoren  $\vec{u}$  und  $\vec{v}$  linear abhängig sind, gilt o.B.d.A.

$\vec{v} = \lambda \vec{u}$  mit  $\lambda \in \mathbb{R}^+$ . Mit der Regel (14.16)(2) folgt:

$$\begin{aligned} \|\vec{u} + \vec{v}\| &= \|\vec{u} + \lambda \vec{u}\| = \|(1+\lambda)\vec{u}\| = (1+\lambda)\|\vec{u}\| \\ &= \|\vec{u}\| + \lambda\|\vec{u}\| = \|\vec{u}\| + \|\lambda \vec{u}\| = \|\vec{u}\| + \|\vec{v}\|. \end{aligned}$$

### Übung 22.10

Ist  $D \in \overline{PQ} \setminus \{P, Q\}$ , so gibt es  $\lambda \in ]0, 1[$  mit  $\vec{PD} = \lambda \vec{PQ}$  und  $\vec{DQ} = (1-\lambda) \vec{PQ}$ .

Da  $\lambda \in ]0, 1[$ , gilt auch  $1-\lambda \in ]0, 1[$ .

$$\begin{aligned} \hat{a} \langle PDE \rangle + \hat{a} \langle DQE \rangle &= \frac{1}{2} \|\vec{PD} \times \vec{PE}\| + \frac{1}{2} \|\vec{DQ} \times \vec{DE}\| \\ &= \frac{1}{2} \|\vec{PD} \times \vec{PE}\| + \frac{1}{2} \|\vec{DQ} \times (-\vec{PD} + \vec{PE})\| \quad [\vec{DQ} \times \vec{PD} = \vec{0}!] \\ &= \frac{1}{2} \|\lambda \vec{PQ} \times \vec{PE}\| + \frac{1}{2} \|(1-\lambda) \vec{PQ} \times \vec{PE}\| \quad [\lambda, 1-\lambda \in ]0, 1[!] \end{aligned}$$

Zwischenschritt  
wegen 22.9 11.8  
überflüssig!

$$\Rightarrow \lambda \cdot \frac{1}{2} \|\vec{PQ} \times \vec{PE}\| + (1-\lambda) \cdot \frac{1}{2} \|\vec{PQ} \times \vec{PE}\| = \frac{1}{2} \|\vec{PQ} \times \vec{PE}\| = \hat{a} \langle PQE \rangle$$