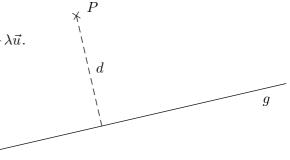
Abstand Punkt/Gerade

1. Gegeben sind der Punkt P und die Gerade g: $\vec{x} = \vec{a} + \lambda \vec{u}$. Gesucht ist der Abstand d von P zu g.



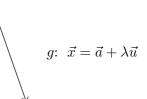
 $\overrightarrow{PX} = \overrightarrow{OX} - \overrightarrow{OP}$

2. Für ein λ gilt: $\underbrace{\vec{a} + \lambda \vec{u}}_{OX} - \overset{\longrightarrow}{OP} \perp \vec{u}$, d.h. $(\vec{a} + \lambda \vec{u} - \overset{\longrightarrow}{OP}) \cdot \vec{u} = 0$

Hieraus lässt sich λ berechnen, allgemein:

$$\lambda = \frac{(\overrightarrow{OP} - \vec{a}) \cdot \vec{u}}{\vec{u}^2}$$

 λ eingesetzt in die Geradengleichung ergibt den Fußpunkt, genauer \overrightarrow{OF} und schließlich gilt: $d=|\overrightarrow{OF}-\overrightarrow{OP}|$.



Empfehlung:

In Klausuren sollte von der (sich zu merkenden) Beziehung

$$(\vec{a} + \lambda \vec{u} - \overrightarrow{OP}) \cdot \vec{u} = 0$$

ausgegangen werden, um zunächst λ zu bestimmen.

Um den Abstand mit dem GTR zu ermitteln, kann das Minimum der Funktion

$$d(\lambda) = |\vec{a} + \lambda \vec{u} - \overrightarrow{OP}|$$

bestimmt werden.

Empfehlenswert ist, die Vektoren \vec{a} und \overrightarrow{OP} zusammenzufassen.

Der Betrag wird wie üblich mit einer Wurzel aus einer Quadratsumme gebildet.

3. Berechne den Fußpunkt und den Abstand:

a)
$$P(0 \mid 0 \mid 20)$$
 $g: \vec{x} = \begin{pmatrix} 30 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} + \lambda \begin{pmatrix} -30 \\ 10 \\ 0 \end{pmatrix}$

b)
$$P(5 \mid 5 \mid 10)$$
 $g: \vec{x} = \begin{pmatrix} 30 \\ 5 \\ 0 \end{pmatrix} + \lambda \begin{pmatrix} 2 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}$

1

Abstand Punkt/Gerade

Berechne den Fußpunkt und den Abstand:

a)
$$P(0 \mid 0 \mid 20)$$
 $g: \vec{x} = \begin{pmatrix} 30 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} + \lambda \begin{pmatrix} -30 \\ 10 \\ 0 \end{pmatrix}$

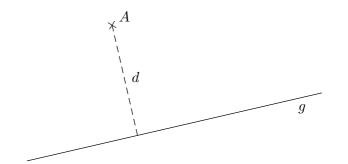
b)
$$P(5 \mid 5 \mid 10)$$
 $g: \vec{x} = \begin{pmatrix} 30 \\ 5 \\ 0 \end{pmatrix} + \lambda \begin{pmatrix} 2 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}$

Lösungen:

a)
$$F(3 | 9 | 0)$$
, $\lambda = \frac{9}{10}$, $d = 7\sqrt{10}$

b)
$$F(14 \mid 5 \mid -8)$$
, $\lambda = -8$, $d = 9\sqrt{5}$

Abstand Punkt/Gerade Laufender Punkt



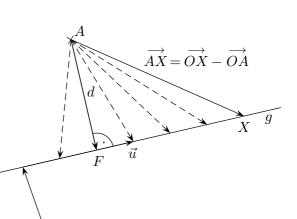
Gegeben sind der Punkt A(-1|3|6) und die Gerade

$$g: \ \vec{x} = \begin{pmatrix} 2 \\ -1 \\ 2 \end{pmatrix} + t \begin{pmatrix} 1 \\ 4 \\ 2 \end{pmatrix}, \ t \in \mathbb{R}$$

Gesucht ist der Abstand d von A zu g.

Die Berechnung ist recht einprägsam, wenn die Geradengleichung als laufender Punkt geschrieben wird:

$$\overrightarrow{OX} = \begin{pmatrix} 2 \\ -1 \\ 2 \end{pmatrix} + t \begin{pmatrix} 1 \\ 4 \\ 2 \end{pmatrix}, \quad t \in \mathbb{R}, \quad \text{zusammengefasst:} \qquad \overrightarrow{OX} = \begin{pmatrix} 2+t \\ -1+4t \\ 2+2t \end{pmatrix}, \quad t \in \mathbb{R}$$



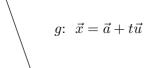
Für das t, das zum Fußpunkt F gehört, gilt: $\overrightarrow{AX} \perp \overrightarrow{u}$, d.h.

$$\overrightarrow{AX} \cdot \vec{u} = 0$$

(
$$\overrightarrow{OX}$$
 - \overrightarrow{OA}) \cdot \overrightarrow{u} = 0 führt zu
$$(3+t)+(-4+4t)\cdot 4+(-4+2t)\cdot 2=0 \ \text{mit} \ t=1.$$

t=1 in die Geradengleichung eingesetzt ergibt

den Fußpunkt
$$F(3 \mid 3 \mid 4), \ d = |\overrightarrow{AF}| = 2\sqrt{5} = 4,472$$



Berechne den Fußpunkt und den Abstand:

a)
$$A(10 \mid 5 \mid 7)$$
 $g: \vec{x} = \begin{pmatrix} -2\\1\\7 \end{pmatrix} + t \begin{pmatrix} 4\\1\\-3 \end{pmatrix}$

b)
$$A(2 \mid -2 \mid 4)$$
 $g: \vec{x} = \begin{pmatrix} 2 \\ -1 \\ 2 \end{pmatrix} + t \begin{pmatrix} 1 \\ 4 \\ 2 \end{pmatrix}$

© Roolfs

Abstand Punkt/Gerade

Berechne den Fußpunkt und den Abstand:

a)
$$A(10 \mid 5 \mid 7)$$
 $g: \vec{x} = \begin{pmatrix} -2\\1\\7 \end{pmatrix} + t \begin{pmatrix} 4\\1\\-3 \end{pmatrix}$

b)
$$A(2 \mid -2 \mid 4)$$
 $g: \vec{x} = \begin{pmatrix} 2 \\ -1 \\ 2 \end{pmatrix} + t \begin{pmatrix} 1 \\ 4 \\ 2 \end{pmatrix}$

Lösungen:

a)
$$F(6 \mid 3 \mid 1)$$
, $t = 2$, $d = \sqrt{56} = 7,483$

b)
$$F(2 \mid -1 \mid 2)$$
, $t = 0$, $d = \sqrt{5} = 2,236$

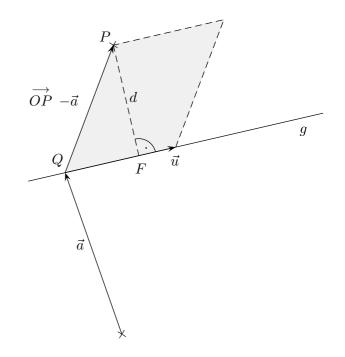
Abstand Punkt/Gerade LK

1. Begründe:

$$\begin{aligned} d\cdot \mid \vec{u} \mid &= \mid (\overrightarrow{OP} - \vec{a} \,) \times \vec{u} \mid \\ d &= \frac{\mid (\overrightarrow{OP} - \vec{a} \,) \times \vec{u} \mid}{\mid \vec{u} \mid} \\ d &= \mid (\overrightarrow{OP} - \vec{a} \,) \times \vec{u}^{\circ} \mid \\ d &= \mid \overrightarrow{QP} \times \vec{u}^{\circ} \mid \end{aligned}$$

2. Begründe:

$$\begin{array}{rcl} \lambda\,\vec{u} + \vec{d} & = & \overrightarrow{OP} - \vec{a} & |\cdot\vec{u}| \\ & \cdots & \\ \lambda & = & \dfrac{(\overrightarrow{OP} - \vec{a}\,) \cdot \vec{u}}{\vec{u}^2} \\ \\ \lambda & = & \dfrac{\overrightarrow{QP} \cdot \vec{u}}{\vec{u}^2} \end{array}$$



3. Berechne den Fußpunkt und den Abstand:

a)
$$P(5 \mid 1 \mid -2)$$
 $g: \quad \vec{x} = \begin{pmatrix} 0 \\ 2 \\ -2 \end{pmatrix} + \lambda \begin{pmatrix} 2 \\ 0 \\ -1 \end{pmatrix}$

b)
$$P(8 \mid 0 \mid 0)$$
 $g: \quad \vec{x} = \begin{pmatrix} 1 \\ -3 \\ 2 \end{pmatrix} + \lambda \begin{pmatrix} -1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}$

3. a)
$$F(4 | 2 | -4)$$
, $\lambda = 2$, $d = \sqrt{6}$

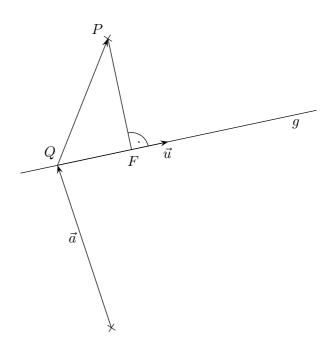
b)
$$F(3 \mid -5 \mid 2)$$
, $\lambda = -2$, $d = \sqrt{54}$

Zum Lotfußpunkt F

Gegeben sind der Punkt P und die Gerade g: $\vec{x} = \vec{a} + \lambda \vec{u}$.

$$\lambda = \overrightarrow{QP} \cdot \overrightarrow{u}$$

führt zum Lotfußpunkt F.

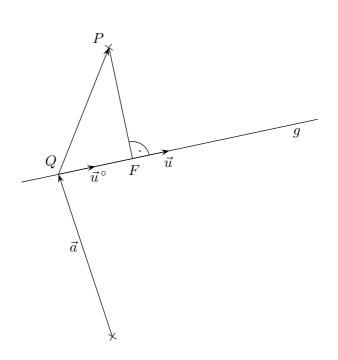


$$\overrightarrow{OF} = \vec{a} + \frac{\overrightarrow{QP} \cdot \vec{u}}{\vec{u}^2} \vec{u}$$

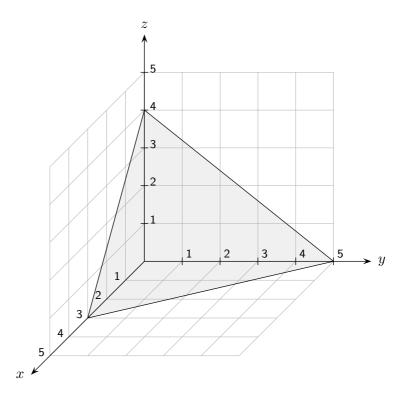
Dies kann mit wenigen Umformungen verifiziert werden. Hierdurch wird auch der λ -Term verständlich.

$$\overrightarrow{OF} = \vec{a} + \frac{\overrightarrow{QP} \cdot \vec{u}}{\mid \vec{u} \mid \cdot \mid \vec{u} \mid} \vec{u}$$

$$\overrightarrow{OF} = \ \overrightarrow{a} + \underbrace{\left(\overrightarrow{QP} \cdot \overrightarrow{u}^\circ \right)}_{\left| \overrightarrow{QF} \right| \cdot 1} \ \overrightarrow{u}^\circ$$
 (siehe Skalarprodukt)



Achsenabschnittsform der Ebene



$$\frac{x}{3} + \frac{y}{5} + \frac{z}{4} = 1$$

Die Gleichung der Ebene mit den Achsenabschnitten a, b und c lautet:

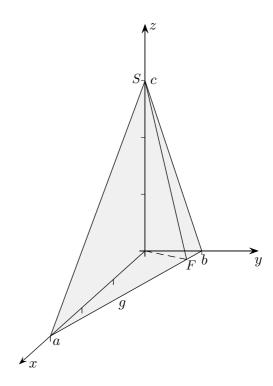
$$\frac{x}{a} + \frac{y}{b} + \frac{z}{c} = 1$$

oder

$$\begin{pmatrix} \frac{1}{a} \\ \frac{1}{b} \\ \frac{1}{c} \end{pmatrix} \cdot \vec{x} - 1 = 0$$

Dies kann unmittelbar mit einer Betrachtung der Achsen-Schnittpunkte bestätigt werden. Für die Schnittstelle x_0 der Ebene mit der x-Achse gilt z.B. y=0 und z=0, also $x_0=a$.

Alternativ kann mit den Achsen-Schnittpunkten die Koordinatenform bcx+acy+abz-abc=0 ermittelt werden. Diese dividiert durch abc ergibt die Achsenabschnittsform.



Aufg.

Eine (punktförmige) Kugel rollt eine schräge Ebene E von S herab. Wo trifft die Kugel in der xy-Ebene auf?

Die Kugel rollt auf einer Linie SF,

die senkrecht zur Spurgeraden g von Everläuft. Für den Fußpunkt F gilt $\stackrel{\longrightarrow}{SF}\bot g$

$$\iff \left[\begin{pmatrix} a \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} + \lambda \begin{pmatrix} -a \\ b \\ 0 \end{pmatrix} - \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ c \end{pmatrix} \right] \cdot \begin{pmatrix} -a \\ b \\ 0 \end{pmatrix} = 0$$

$$\implies \lambda = \frac{a^2}{a^2 + b^2}$$

$$\implies \overrightarrow{OF} = \frac{ab}{a^2 + b^2} \begin{pmatrix} b \\ a \\ 0 \end{pmatrix}$$

Da λ nicht von c abhängt, ist auch $\overrightarrow{OF} \perp g$.

Für weitere Fragestellungen siehe Abituraufgaben GK Bayern 2001.

Ergänzung (der Gradient ist kein verpflichtender Inhalt)

Die Ebene schließt mit der xy-Ebene den Winkel

$$\alpha = \arctan \frac{c}{|\overrightarrow{OF}|} = \arctan \frac{c\sqrt{a^2 + b^2}}{ab}$$

ein.

Für $z = c - \frac{c}{a}x - \frac{c}{b}y$ gilt dann:

$$\alpha = \arctan \frac{c\sqrt{a^2 + b^2}}{ab} = \arctan \left| \begin{pmatrix} f_x \\ f_y \end{pmatrix} \right|.$$

Wir erhalten: Die Steigung der Geraden des stärksten Anstiegs ist der Betrag des Gradienten.