

Neue Einführung in die Vektorrechnung und Analytische Geometrie

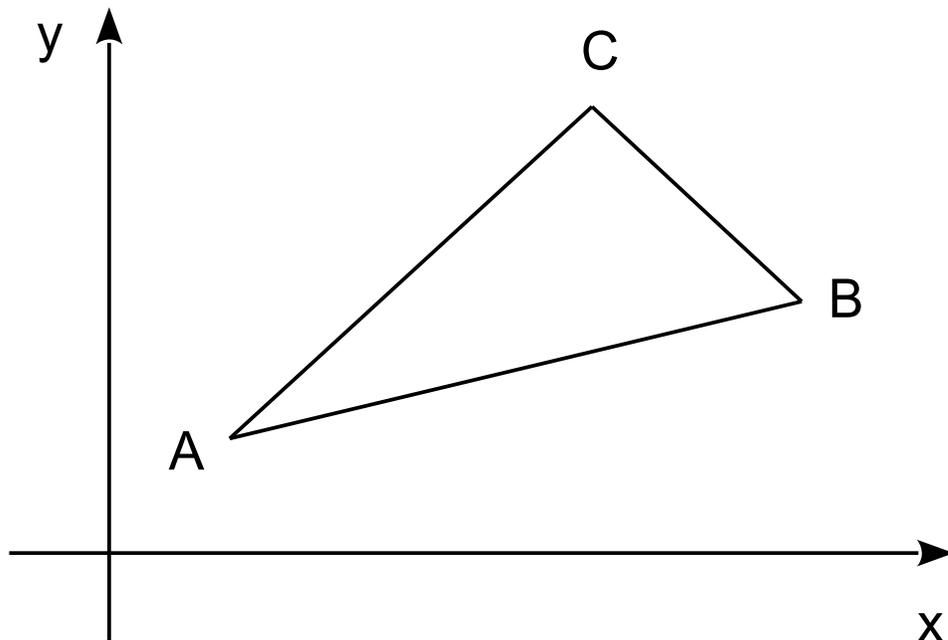
Skriptum erstellt von

Arno Fehringer

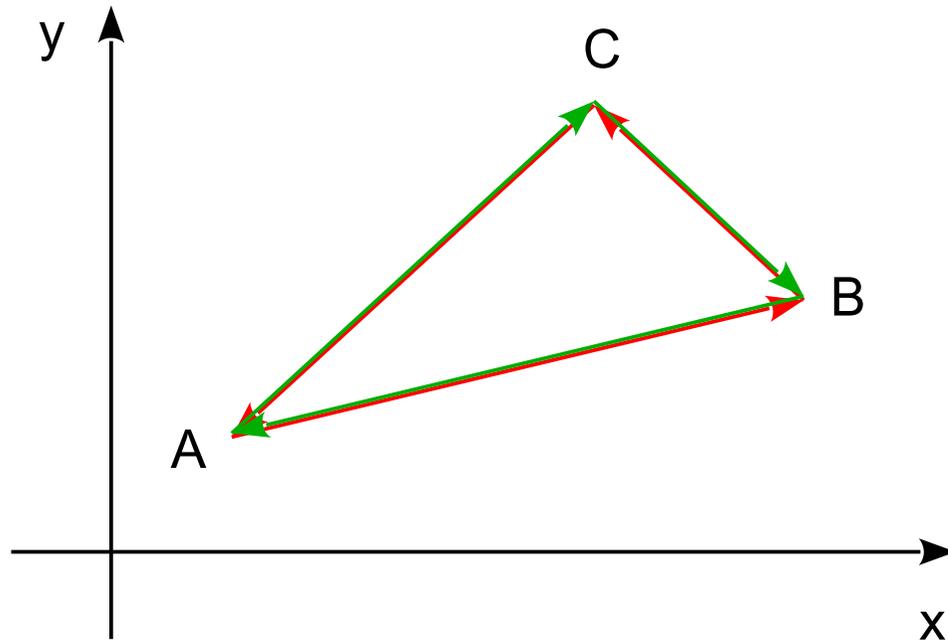
März 2023

Orientierte Dreiecke

In der Euklidischen Ebene mit x - y -Koordinatensystem seien zunächst die Punkte $A(A_x|A_y)$, $B(B_x|B_y)$, $C(C_x|C_y)$ und das Dreieck $\triangle ABC$ gegeben.



In der Euklidischen Ebene mit x - y -Koordinatensystem seien zunächst die Punkte $A(A_x|A_y)$, $B(B_x|B_y)$, $C(C_x|C_y)$ und das Dreieck $\triangle ABC$ gegeben.

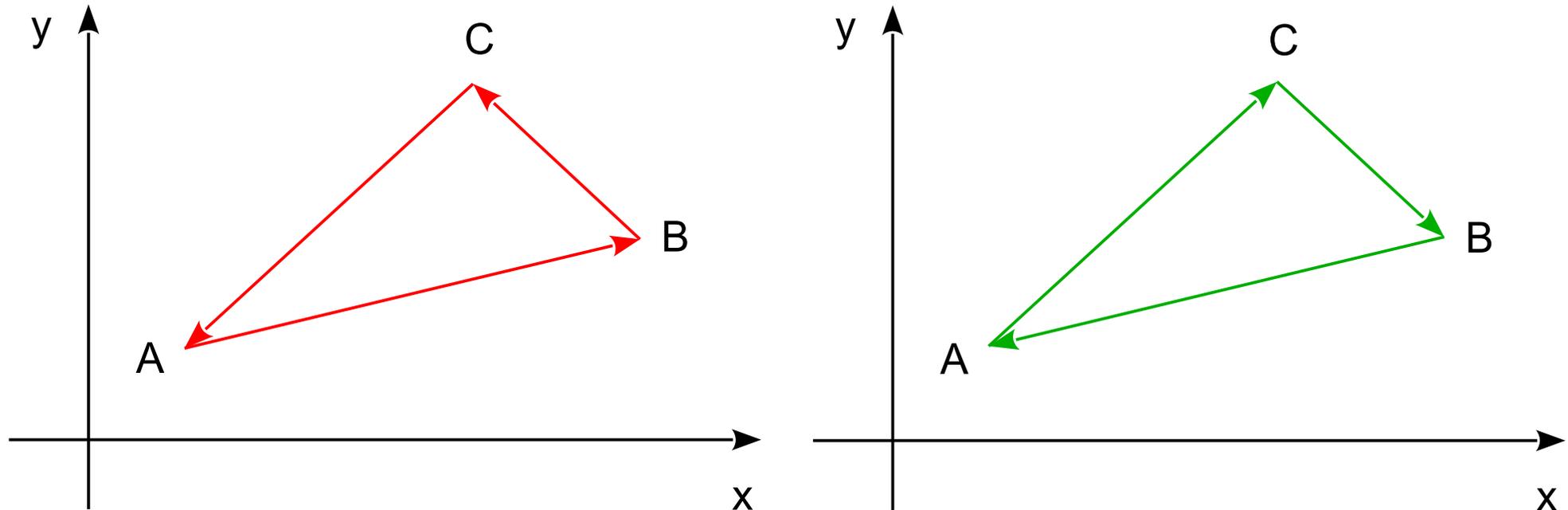


Man kann dem Dreieck zwei unterschiedliche Orientierungen geben :

$\triangle \overrightarrow{ABC}$: **Orientierung mit dem Uhrzeiger**

$\triangle \overleftarrow{ABC}$: **Orientierung entgegen dem Uhrzeiger**

In der Euklidischen Ebene mit x-y-Koordinatensystem seien zunächst die Punkte $A(A_x|A_y)$, $B(B_x|B_y)$, $C(C_x|C_y)$ und das Dreieck $\triangle ABC$ gegeben.



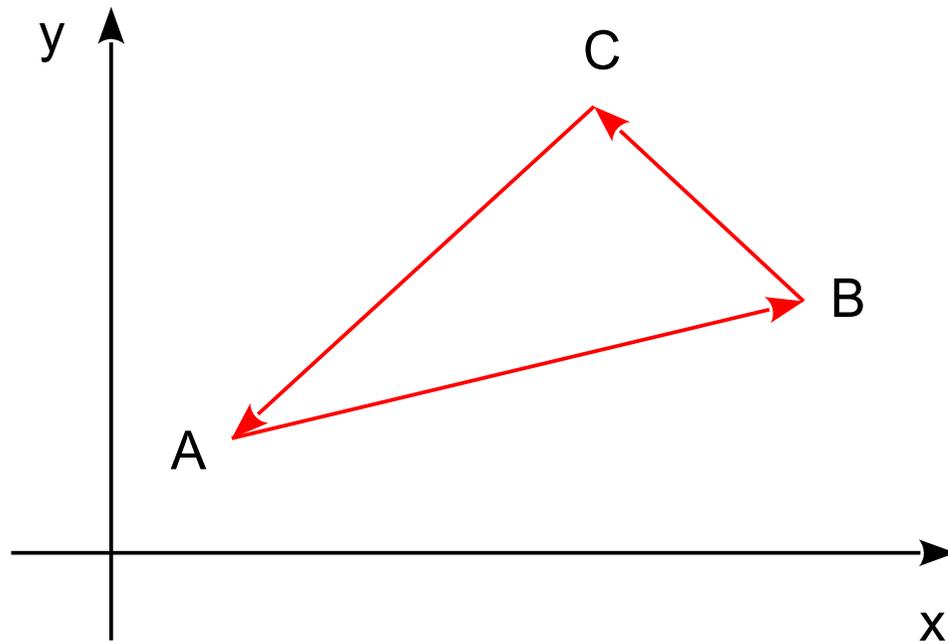
Man kann dem Dreieck zwei unterschiedliche Orientierungen geben :

$\triangle \overrightarrow{ABC}$: **Orientierung mit dem Uhrzeiger**

$\triangle \overleftarrow{ABC}$: **Orientierung entgegen dem Uhrzeiger**

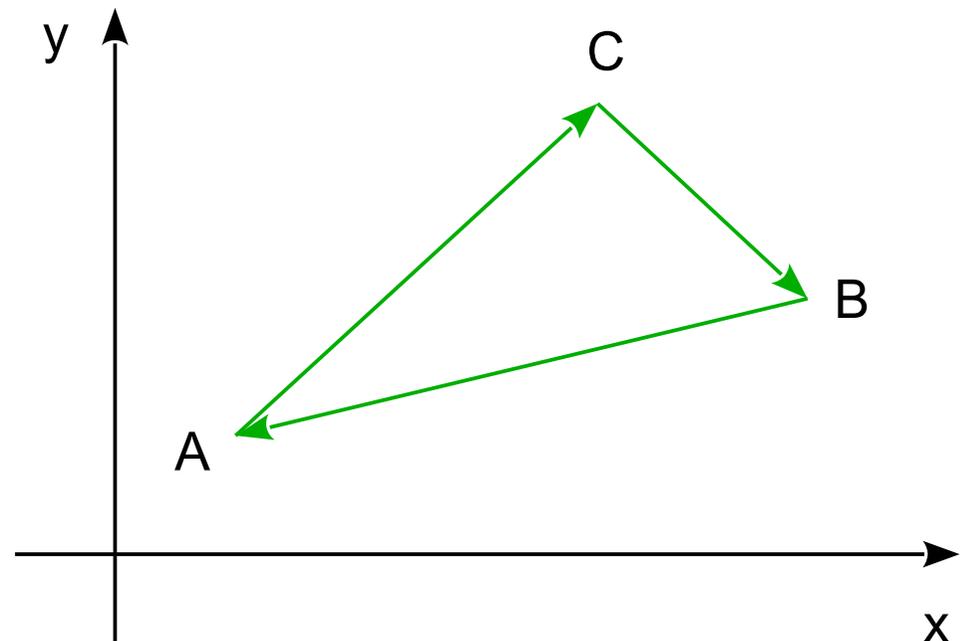
Orientierte Strecken

Mit der Orientierung des Dreiecks bekommen auch die Dreieckseiten eine Orientierung :



orientierte Strecken :

\overrightarrow{AB} , \overrightarrow{BC} , \overrightarrow{CA}



orientierte Strecken :

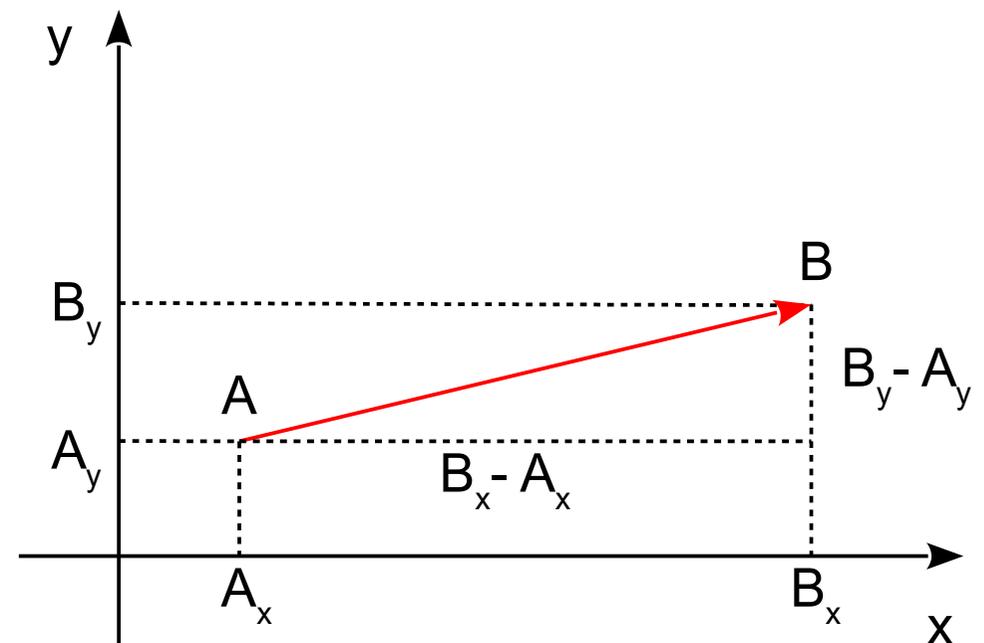
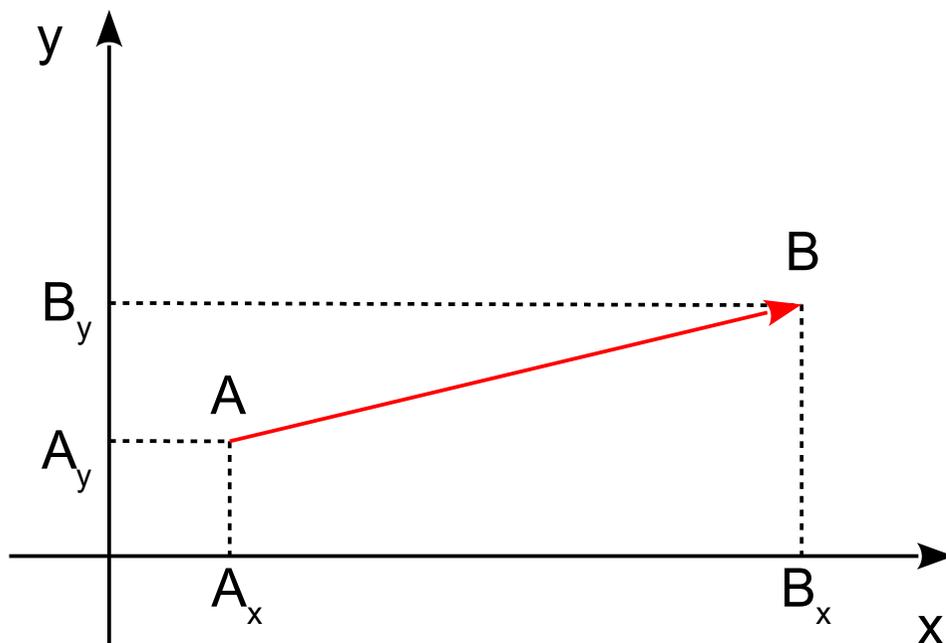
\overrightarrow{BA} , \overrightarrow{AC} , \overrightarrow{CB}

Bezeichnungen und Zusammenhänge :

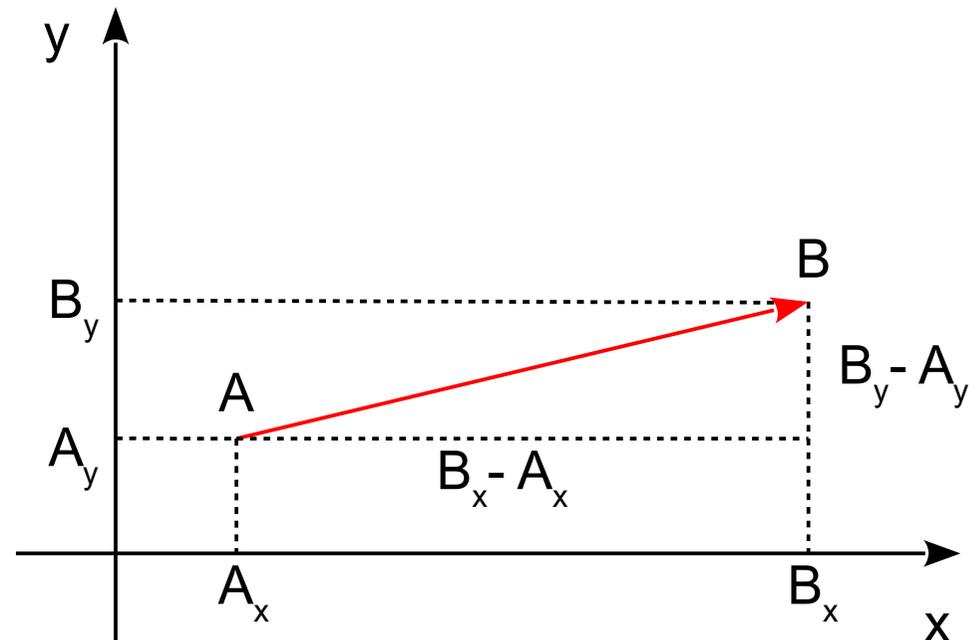
Bei der **orientierten Strecke** \vec{AB} heißt der Punkt **A Anfangspunkt** und der Punkt **B Endpunkt** .

Entsprechend umgekehrt ist die Situation bei der orientierten Strecke \vec{BA}

Die orientierte Strecke \vec{AB} ist bestimmt durch die Koordinaten von Anfangs- und Endpunkt oder genauer gesagt durch die Differenz der Koordinaten von Endpunkt und Anfangspunkt :



Die orientierte Strecke \overrightarrow{AB} ist bestimmt durch die Koordinaten von Anfangs- und Endpunkt oder genauer gesagt durch die **Differenz der Koordinaten von Endpunkt und Anfangspunkt** :



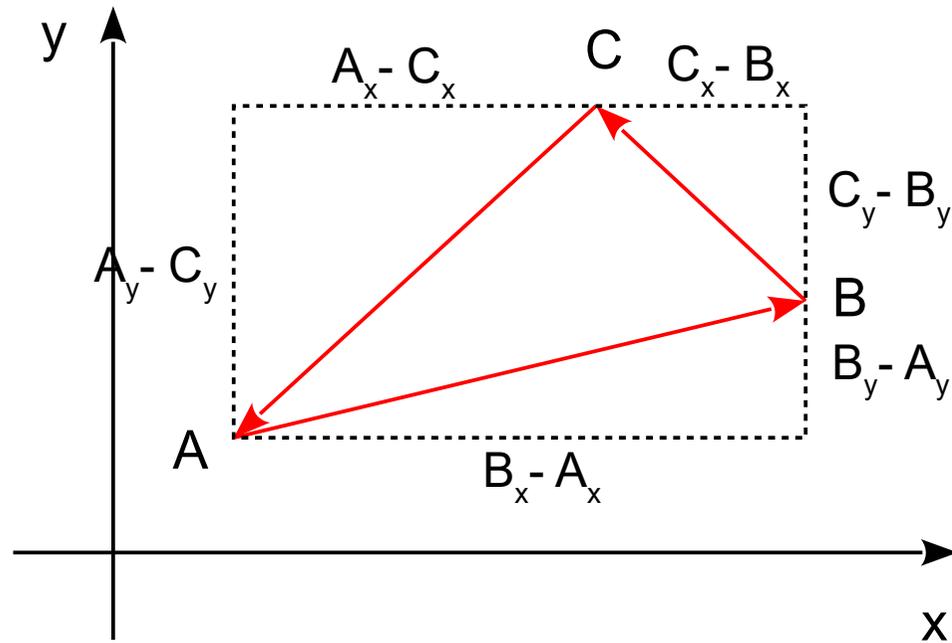
Man schreibt :

$$\overrightarrow{AB} = \begin{pmatrix} B_x - A_x \\ B_y - A_y \end{pmatrix}$$

$$\overrightarrow{BA} = \begin{pmatrix} A_x - B_x \\ A_y - B_y \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} - (B_x - A_x) \\ - (B_y - A_y) \end{pmatrix} = - \begin{pmatrix} B_x - A_x \\ B_y - A_y \end{pmatrix} = -\overrightarrow{AB}$$

$$\overrightarrow{AB} + \overrightarrow{BA} = \overrightarrow{AB} + -\overrightarrow{AB} = \vec{0}$$

Zurück zum orientierten Dreieck :



$$B_x - A_x + C_x - B_x + A_x - C_x = 0$$

$$B_y - A_y + C_y - B_y + A_y - C_y = 0$$

$$B_x - A_x + C_x - B_x + A_x - C_x = 0$$

$$B_y - A_y + C_y - B_y + A_y - C_y = 0$$

Schreibweise und Definition :

$$\begin{pmatrix} B_x - A_x \\ B_y - A_y \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} C_x - B_x \\ C_y - B_y \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} A_x - C_x \\ A_y - C_y \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix}$$

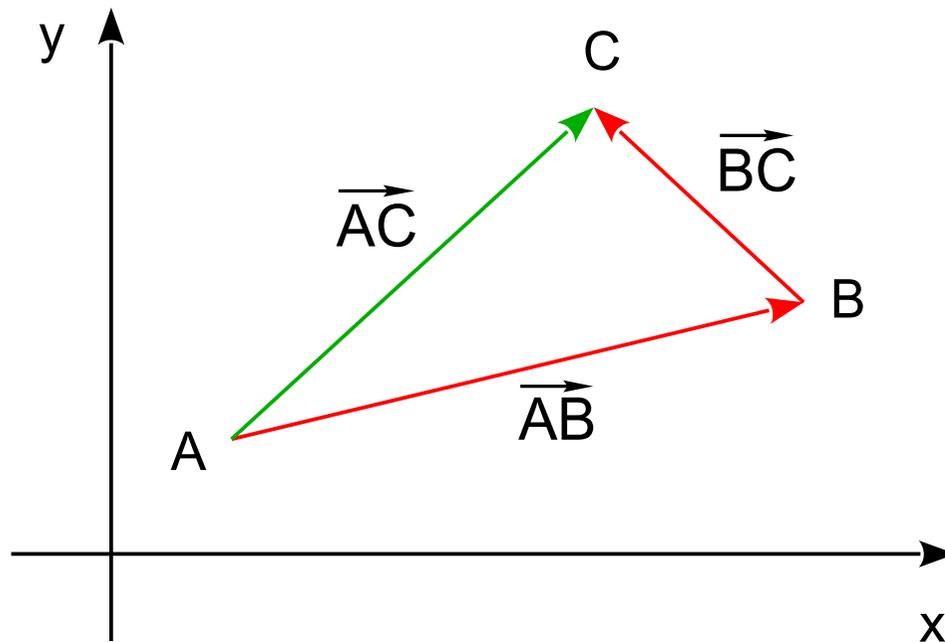
$$\vec{AB} + \vec{BC} + \vec{CA} = \vec{0}$$

Addition zweier orientierter Strecken

$$\vec{AB} + \vec{BC} + \vec{CA} = \vec{0}$$

$$\vec{AB} + \vec{BC} = -\vec{CA}$$

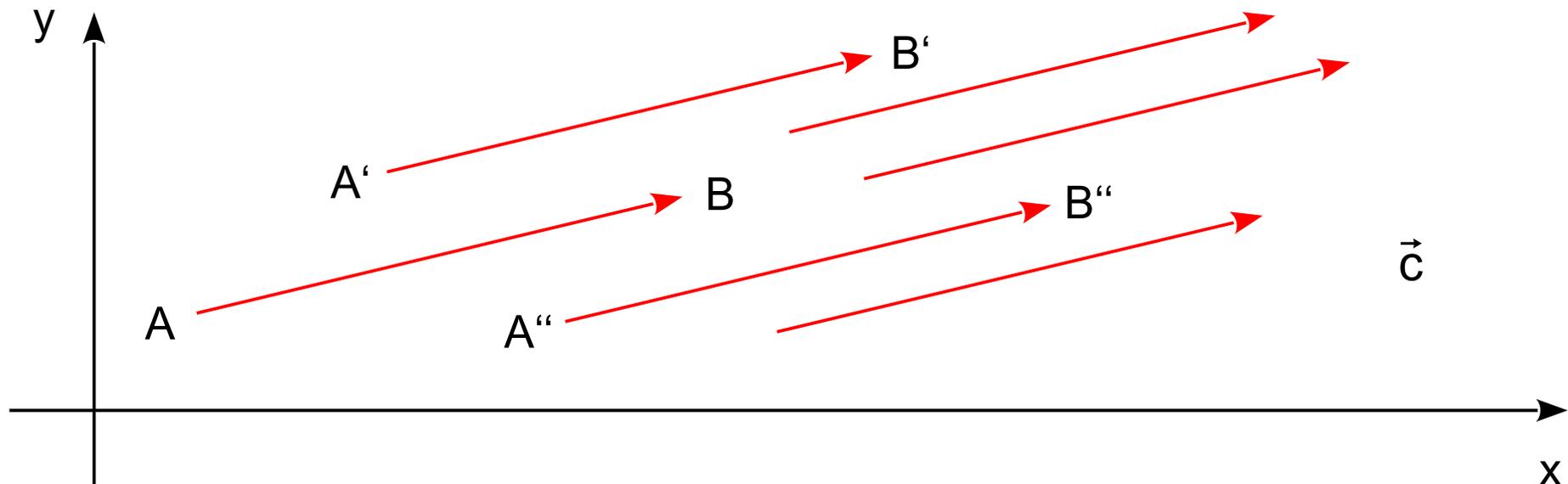
$$\vec{AB} + \vec{BC} = \vec{AC}$$



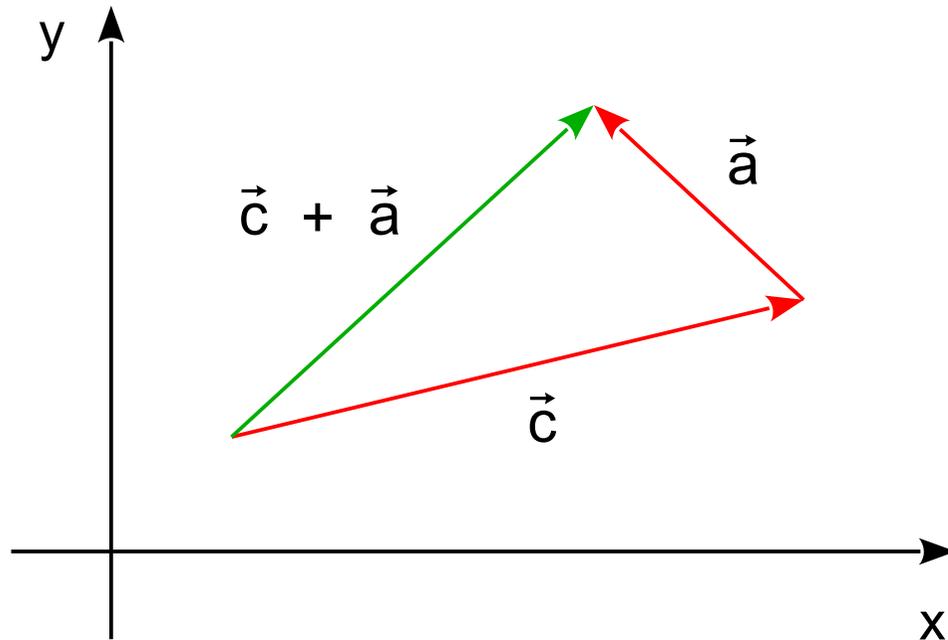
Vektoren und Addition von Vektoren

Alle orientierten Strecken \overrightarrow{AB} , $\overrightarrow{A'B'}$, $\overrightarrow{A''B''}$, ... gleicher Länge und Richtung fasst man zu einer Menge zusammen und nennt diese Menge den **Vektor** \vec{c} zur **gerichteten Strecke** \overrightarrow{AB} .

Die gerichteten Strecken \overrightarrow{AB} , $\overrightarrow{A'B'}$, $\overrightarrow{A''B''}$, ... heißen und sind alle **Repräsentanten des Vektors** \vec{c} .



Addition von Vektoren

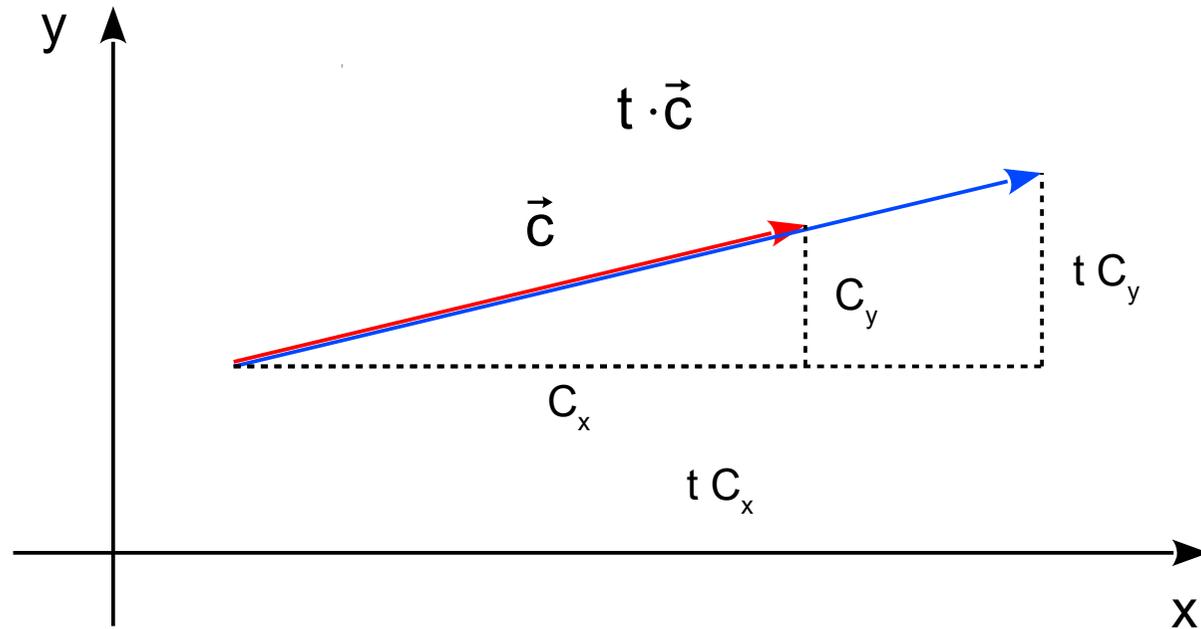


Die Addition der Vektoren \vec{c} und \vec{a} ergibt den Vektor $\vec{c} + \vec{a}$!

$$\vec{c} + \vec{a} = \begin{pmatrix} c_x \\ c_y \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} a_x \\ a_y \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} c_x + a_x \\ c_y + a_y \end{pmatrix}$$

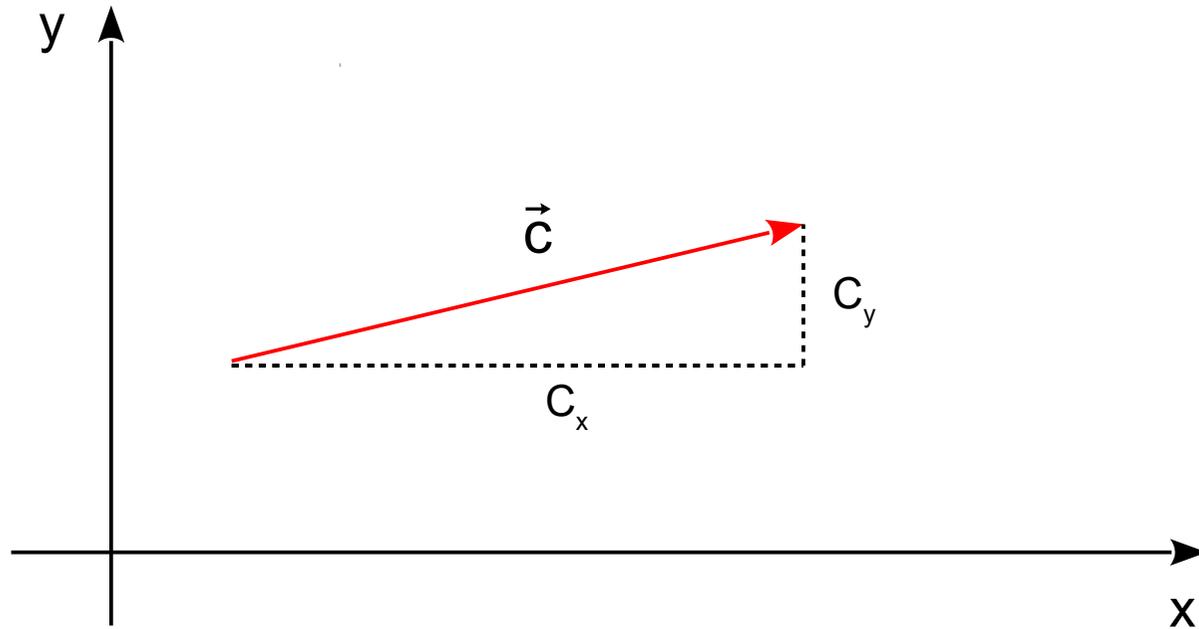
Man wählt irgend einen Repräsentanden des Vektors \vec{c} , denjenigen Repräsentanden von \vec{a} , dessen Anfangspunkt der Endpunkt von \vec{c} ist . Die orientierte Strecke vom Anfangspunkt von \vec{c} bis zum Endpunkt des Repräsentanden von \vec{a} ist ein Repräsentand des Vektors $\vec{c} + \vec{a}$!

Skalare Multiplikation eines Vektors



Multipliziert man die Koordinaten des Vektors $\vec{c} = \begin{pmatrix} c_x \\ c_y \end{pmatrix}$ mit dem Skalar $t \in \mathbb{R}$, so erhält man einen Vektor $t\vec{c} = \begin{pmatrix} t c_x \\ t c_y \end{pmatrix}$ gleicher Richtung wie \vec{c} jedoch t -mal so lang.

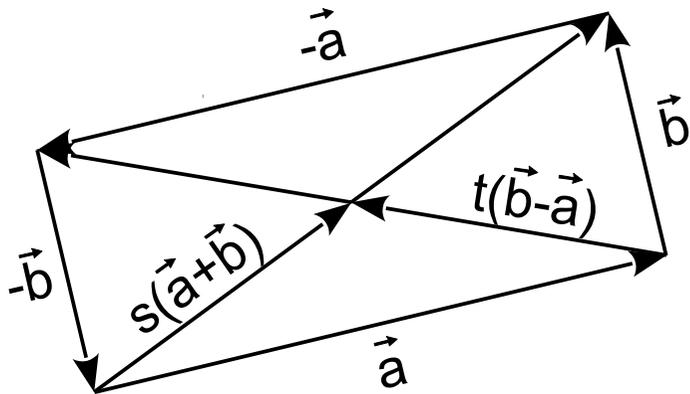
Länge oder Betrag eines Vektors



Der Vektor $\vec{c} = \begin{pmatrix} c_x \\ c_y \end{pmatrix}$ hat die **Länge** oder den **Betrag** $|\vec{c}| = \sqrt{c_x^2 + c_y^2}$!

Beweise mit Vektoren

(1) Zeige, dass sich die Diagonalen in einem Rechteck halbieren !



Beweis :

$$s(\vec{a} + \vec{b}) - t(\vec{b} - \vec{a}) = \vec{a}$$

$$s(a_x + b_x) - t(b_x - a_x) = a_x$$

$$s(a_y + b_y) - t(b_y - a_y) = a_y$$

$$s(a_x + b_x) - t(b_x - a_x) = a_x$$

$$s(a_y + b_y) - t(b_y - a_y) = a_y$$

$$s = \frac{-a_x(b_y - a_y) + a_y(b_x - a_x)}{-(a_x + b_x)(b_y - a_y) + (a_y + b_y)(b_x - a_x)}$$

Determinantenformel

$$s = \frac{-a_x b_y + a_x a_y + a_y b_x - a_x a_y}{-a_x b_y + a_x a_y - b_x b_y + a_y b_x + a_y b_x - a_x a_y + b_x b_y - a_x b_y}$$

$$s = \frac{-a_x b_y + a_y b_x}{-a_x b_y + a_y b_x + a_y b_x - a_x b_y}$$

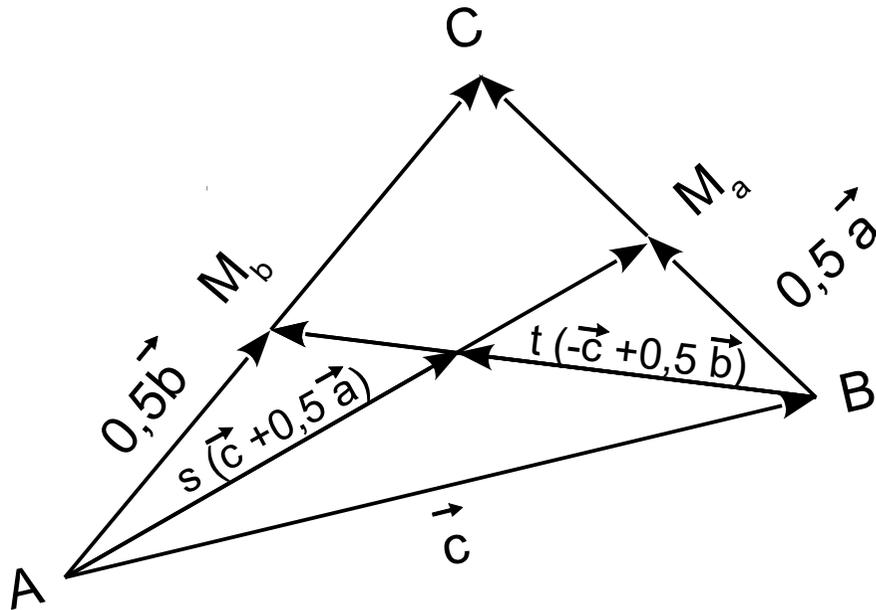
$$s = \frac{-a_x b_y + a_y b_x}{2(-a_x b_y + a_y b_x)} \Rightarrow s = \frac{1}{2}$$

Analog :

$$t = \frac{1}{2}$$

Beweise mit Vektoren

- (2) Gegeben sei das Dreieck $\triangle ABC$ und seien M_a , M_b die Seitenmitten der Seiten a , b .
Zeige, dass sich die Seitenmittenlinien $\overline{AM_a}$, $\overline{BM_b}$ im Verhältnis 2 : 1 teilen !



Beweis :

$$s(\vec{c} + 0,5\vec{a}) - t(-\vec{c} + 0,5\vec{b}) = \vec{c} \qquad \vec{c} = \vec{b} - \vec{a}$$

$$s(\vec{b} - \vec{a} + 0,5\vec{a}) - t(\vec{a} - \vec{b} + 0,5\vec{b}) = \vec{b} - \vec{a}$$

$$s(\vec{b} - 0,5\vec{a}) - t(\vec{a} - 0,5\vec{b}) = \vec{b} - \vec{a}$$

$$s(\vec{b} - 0,5\vec{a}) + t(0,5\vec{b} - \vec{a}) = \vec{b} - \vec{a}$$

$$(\vec{b} - 0,5\vec{a})s + (0,5\vec{b} - \vec{a})t = \vec{b} - \vec{a}$$

$$(b_x - 0,5a_x)s + (0,5b_x - a_x)t = b_x - a_x$$

$$(b_y - 0,5a_y)s + (0,5b_y - a_y)t = b_y - a_y$$

$$(b_x - 0,5a_x)s + (0,5b_x - a_x)t = b_x - a_x$$

$$(b_y - 0,5a_y)s + (0,5b_y - a_y)t = b_y - a_y$$

$$s = \frac{(b_x - a_x)(0,5b_y - a_y) - (b_y - a_y)(0,5b_x - a_x)}{(b_x - 0,5a_x)(0,5b_y - a_y) - (b_y - 0,5a_y)(0,5b_x - a_x)} \quad \text{Determinantenformel}$$

$$s = \frac{0,5b_x b_y - a_y b_x - 0,5a_x b_y + a_x a_y - 0,5b_x b_y + a_x b_y + 0,5a_y b_x - a_x a_y}{0,5b_x b_y - a_y b_x - 0,25a_x b_y + 0,5a_x a_y - 0,5b_x b_y + a_x b_y + 0,25a_y b_x - 0,5a_x a_y}$$

$$s = \frac{-0,5a_y b_x + 0,5a_x b_y}{-0,75a_y b_x + 0,75a_x b_y}$$

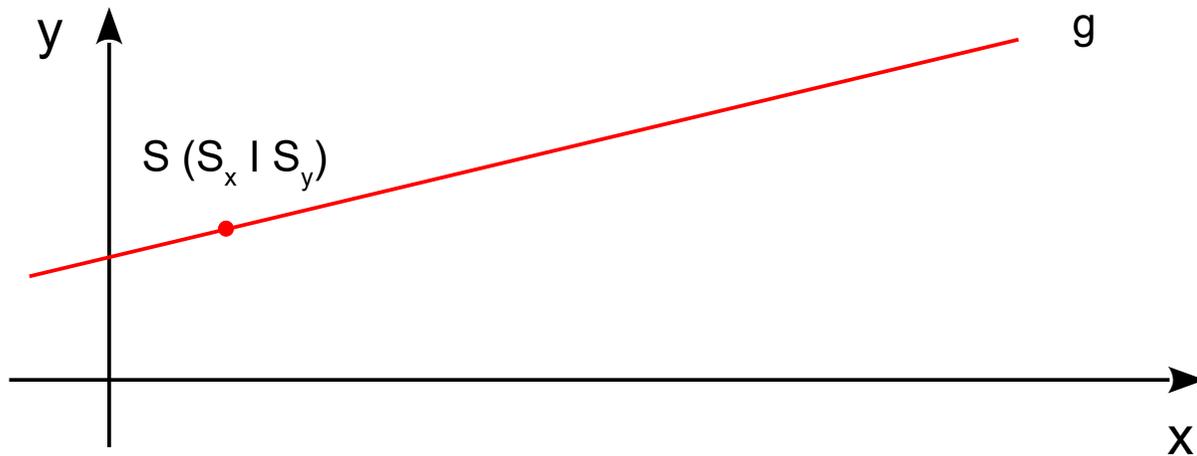
$$s = \frac{0,5(-a_y b_x + a_x b_y)}{0,75(-a_y b_x + a_x b_y)}$$

$$s = \frac{2}{3} \quad \Rightarrow \quad \text{Das Teilverhältnis von } \overline{AM_a} \text{ ist } \frac{2}{3} : \frac{1}{3} = 2 : 1 \quad .$$

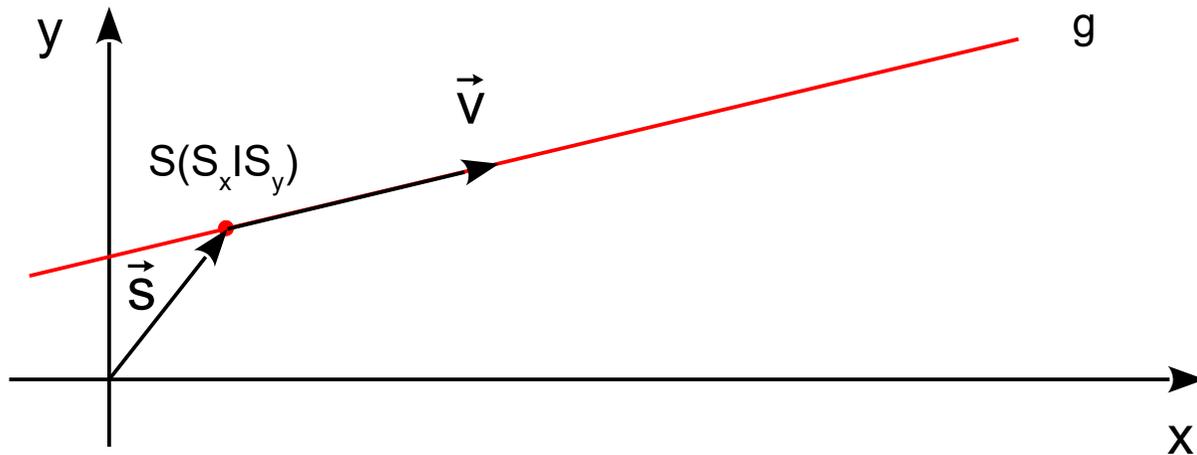
$$\text{Analog :} \quad \text{Das Teilverhältnis von } \overline{BM_b} \text{ ist } \frac{2}{3} : \frac{1}{3} = 2 : 1 \quad .$$

Vektorielle Darstellung einer Geraden

Gegeben sei in der Euklidische Ebene mit einem x - y -Koordinatensystem ein Punkt $S(S_x | S_y)$ und eine Gerade g durch den Punkt S .

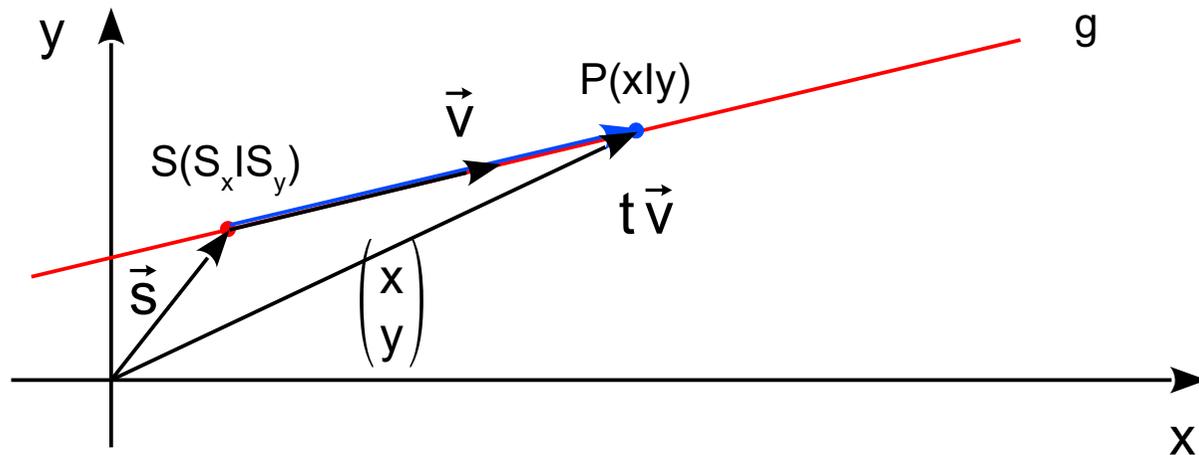


Die vektorielle Beschreibung der Geraden ist wie folgt :



Man definiert den sogenannten **Stützvektor** $\vec{s} = \begin{pmatrix} s_x \\ s_y \end{pmatrix} := \overrightarrow{0S} = \begin{pmatrix} S_x \\ S_y \end{pmatrix}$ und einen **Richtungsvektor** $\vec{v} = \begin{pmatrix} v_x \\ v_y \end{pmatrix}$ mit Anfangspunkt S parallel zur Geraden.

Jeden Punkt $P \in g$ kann man nun durch folgende **Vektorgleichung** beschreiben :

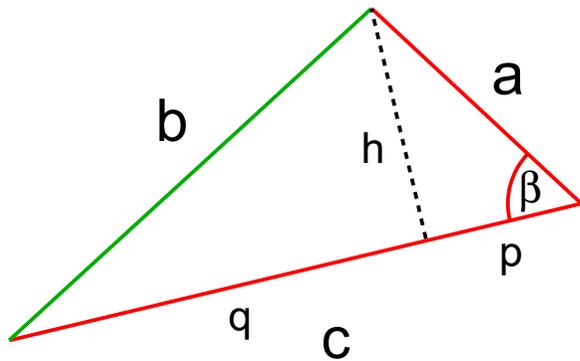


$$\begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = \vec{s} + t\vec{v} \quad t \in \mathbb{R}$$

$$\begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} s_x \\ s_y \end{pmatrix} + t \begin{pmatrix} v_x \\ v_y \end{pmatrix} \quad t \in \mathbb{R} \quad \text{Vektorgleichung oder Parametergleichung mit Parameter } t \text{ zur Geraden } g$$

Herkömmliche Bestimmung einer Dreieckseite

Gegeben sei das Dreieck mit den Seiten c , a und dem Winkel β .
Berechne trigonometrisch die Länge der Seite b !



$$(1) \quad h = a \sin(\beta)$$

$$(2) \quad p = a \cos(\beta)$$

$$(3) \quad q = c - p$$

$$(4) \quad b^2 = h^2 + q^2$$

$$b^2 = (a \sin(\beta))^2 + (c - a \cos(\beta))^2$$

$$b^2 = (a \sin(\beta))^2 + (c - a \cos(\beta))^2$$

$$b^2 = a^2 \sin^2(\beta) + c^2 - 2ca \cos(\beta) + a^2 \cos^2(\beta)$$

$$b^2 = c^2 + a^2 (\sin^2(\beta) + \cos^2(\beta)) - 2ca \cos(\beta)$$

$$\sin^2(\beta) + \cos^2(\beta) = 1$$

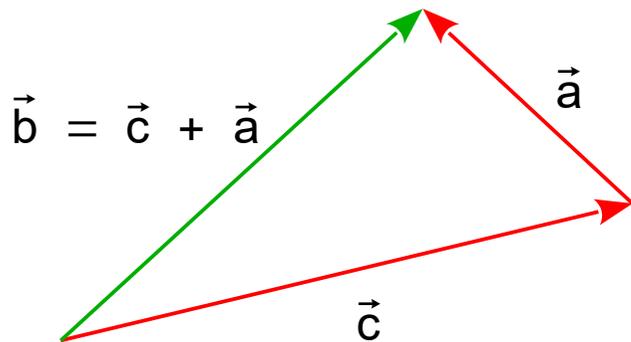
$$b^2 = c^2 + a^2 - 2ca \cos(\beta)$$

$$b^2 = c^2 + a^2 + 2ca \cos(180^\circ - \beta)$$

Vektorielle Bestimmung einer Dreieckseite

Gegeben seien die Seitenvektoren $\vec{c} = \begin{pmatrix} c_x \\ c_y \end{pmatrix}$, $\vec{a} = \begin{pmatrix} a_x \\ a_y \end{pmatrix}$ eines Dreiecks .

Berechne vektoriell die Länge des Seitenvektors $\vec{b} = \vec{c} + \vec{a}$!



$$\vec{b} = \vec{c} + \vec{a} = \begin{pmatrix} c_x + a_x \\ c_y + a_y \end{pmatrix}$$

$$|\vec{b}| = \sqrt{(c_x + a_x)^2 + (c_y + a_y)^2}$$

$$|\vec{b}|^2 = (c_x + a_x)^2 + (c_y + a_y)^2$$

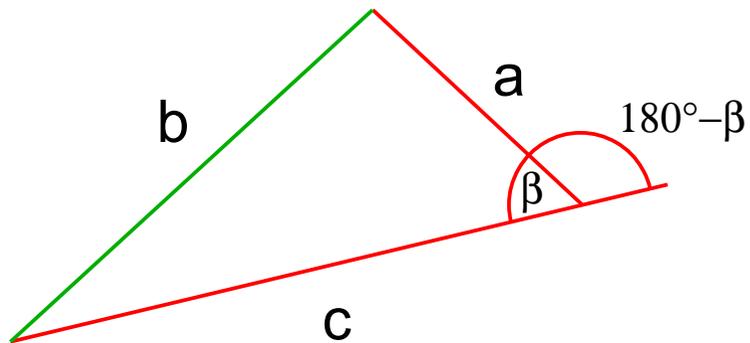
$$|\vec{b}|^2 = (c_x + a_x)^2 + (c_y + a_y)^2$$

$$|\vec{b}|^2 = c_x^2 + 2c_x a_x + a_x^2 + c_y^2 + 2c_y a_y + a_y^2$$

$$|\vec{b}|^2 = c_x^2 + c_y^2 + a_x^2 + a_y^2 + 2(c_x a_x + c_y a_y)$$

Vergleich der beiden Rechnungen für die Dreieckseite

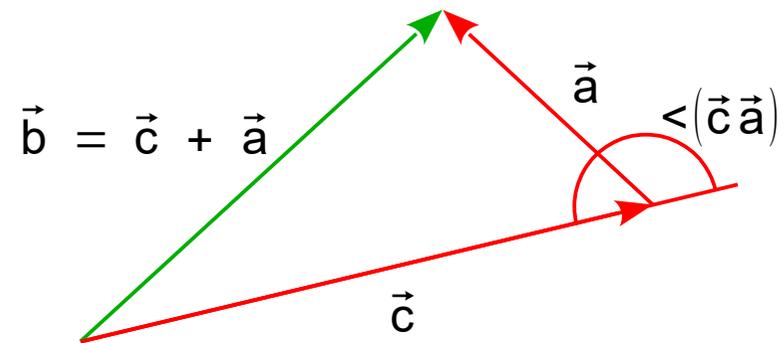
Herkömmlich



$$b^2 = c^2 + a^2 + 2ca \cos(180^\circ - \beta)$$

$$ca \cos(180^\circ - \beta) = c_x a_x + c_y a_y$$

Vektoriell



$$|\vec{b}|^2 = c_x^2 + c_y^2 + a_x^2 + a_y^2 + 2(c_x a_x + c_y a_y)$$

$$c \cos(180^\circ - \beta) = c_x a_x + c_y a_y$$

$$c_x a_x + c_y a_y = c \cos(180^\circ - \beta)$$

$$c_x a_x + c_y a_y = |\vec{c}| |\vec{a}| \cos(\langle \vec{c} \vec{a} \rangle)$$

Definition :

Für die Vektoren $\vec{c} = \begin{pmatrix} c_x \\ c_y \end{pmatrix}$, $\vec{a} = \begin{pmatrix} a_x \\ a_y \end{pmatrix}$

heißt der Ausdruck

$$\boxed{\vec{c} \cdot \vec{a} = \vec{c} \vec{a} := c_x a_x + c_y a_y = |\vec{c}| |\vec{a}| \cos(\langle \vec{c} \vec{a} \rangle)}$$

das **Skalarprodukt** der der Vektoren .

Bedeutung des Skalarprodukts zweier Vektoren

(1) Winkelberechnung

$$\vec{c} \cdot \vec{a} = c_x a_x + c_y a_y = |\vec{c}| |\vec{a}| \cos(\angle(\vec{c}, \vec{a}))$$

$$\vec{c} \cdot \vec{a} = |\vec{c}| |\vec{a}| \cos(\angle(\vec{c}, \vec{a}))$$

$$\frac{\vec{c} \cdot \vec{a}}{|\vec{c}| |\vec{a}|} = \cos(\angle(\vec{c}, \vec{a}))$$

$$\cos(\angle(\vec{c}, \vec{a})) = \frac{\vec{c} \cdot \vec{a}}{|\vec{c}| |\vec{a}|}$$

$$\angle(\vec{c}, \vec{a}) = \cos^{-1}\left(\frac{\vec{c} \cdot \vec{a}}{|\vec{c}| |\vec{a}|}\right)$$

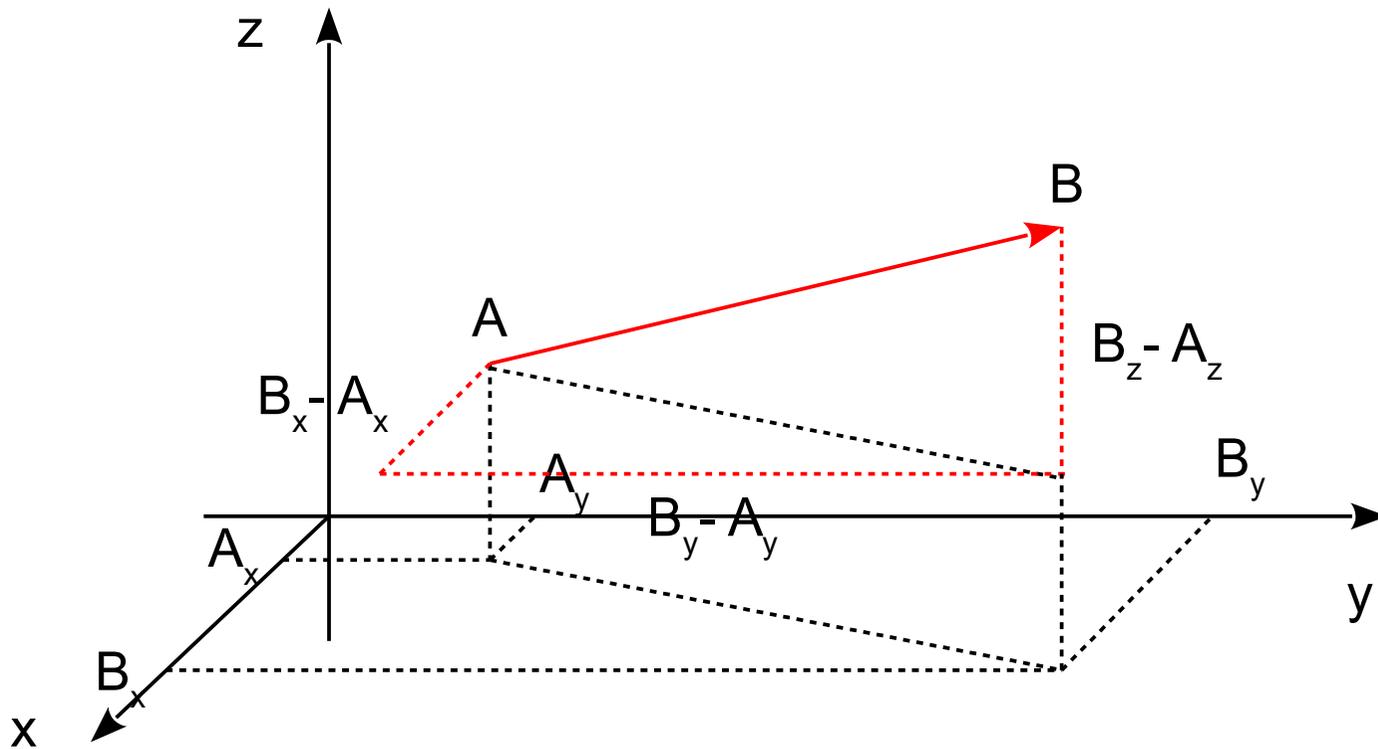
Bedeutung des Skalarprodukts zweier Vektoren

(2) Orthogonalitäts - Kriterium

$$\cos(\langle \vec{c} \vec{a} \rangle) = \frac{\vec{c} \vec{a}}{|\vec{c}| |\vec{a}|}$$

$$\langle \vec{c} \vec{a} \rangle = 90^\circ \quad \Leftrightarrow \quad \vec{c} \vec{a} = 0$$

Vektoren im Raum



Vektoren im Raum

Für räumliche Vektoren gelten entsprechende Darstellungen und Formeln :

$$\vec{c} = \begin{pmatrix} c_x \\ c_y \\ c_z \end{pmatrix} := \overrightarrow{AB} = \begin{pmatrix} B_x - A_x \\ B_y - A_y \\ B_z - A_z \end{pmatrix} \quad |\vec{c}| = \sqrt{c_x^2 + c_y^2 + c_z^2}$$

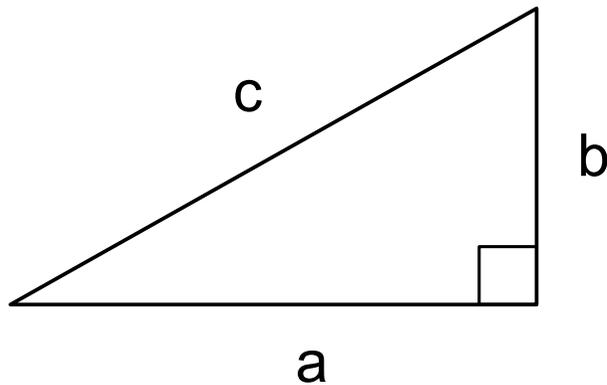
$$t\vec{c} = \begin{pmatrix} tc_x \\ tc_y \\ tc_z \end{pmatrix} \quad t \in \mathbb{R}$$

$$\vec{c} \cdot \vec{a} = \vec{c} \vec{a} := c_x a_x + c_y a_y + c_z a_z = |\vec{c}| |\vec{a}| \cos(\langle \vec{c}, \vec{a} \rangle)$$

Anhang :

Satz des Pythagoras (~ 500 v. Chr.)

Im rechtwinkligen Dreieck ist die Summe der Kathetenquadrate gleich dem Hypotenusenquadrat .



a, b sind die **Katheten**
c ist die **Hypotenuse**

$$a^2 + b^2 = c^2$$

Sind in einem rechtwinkligen Dreieck zwei Seiten bekannt, kann man die dritte Seite berechnen !

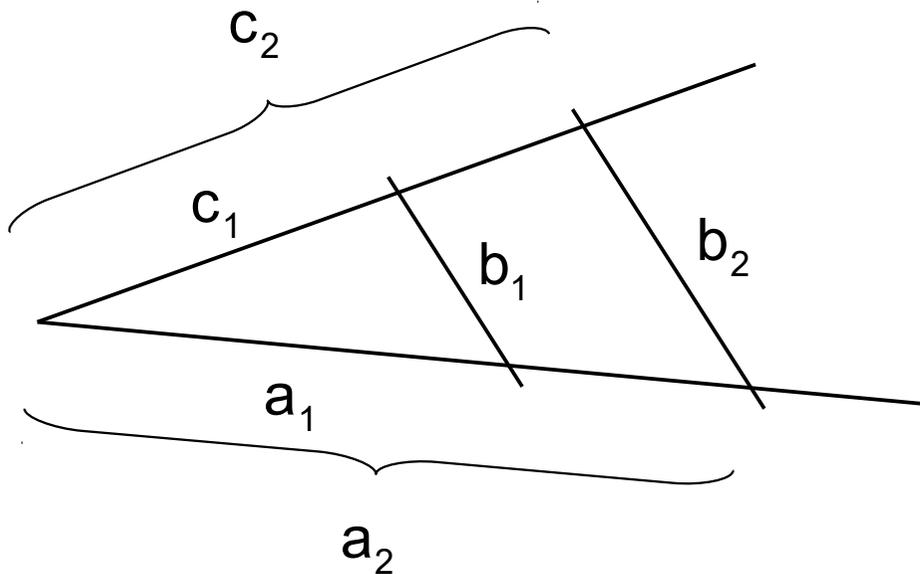


<https://scienceblogs.de/planeten/2013/02/17/buchbesprechung-kitty-ferguson-pythagoras-his-lives-and-the-legacy-of-a-rational-universe/>

Fotograf : Lakey, Die Pythagoras-Statue auf der griechischen Insel Samos.

Strahlensätze

Werden zwei Strahlen mit gemeinsamen Anfangspunkt von zwei Parallelen geschnitten, so gelten für die Strahl- und die Parallelabschnitte :



1. Strahlensatz

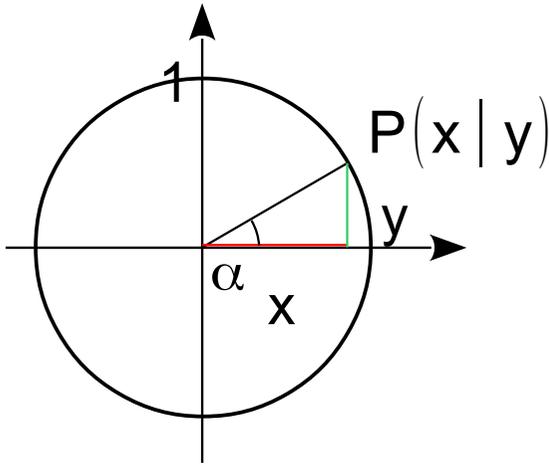
$$\frac{a_2}{a_1} = \frac{c_2}{c_1}$$

2. Strahlensatz

$$\frac{a_2}{a_1} = \frac{b_2}{b_1}$$

$$\frac{c_2}{c_1} = \frac{b_2}{b_1}$$

Trigonometrische Funktionen am Einheitskreis



Ein Punkt $P(x | y)$ auf dem Einheitskreis und die Koordinaten x , y werden durch den Winkel α eindeutig festgelegt.

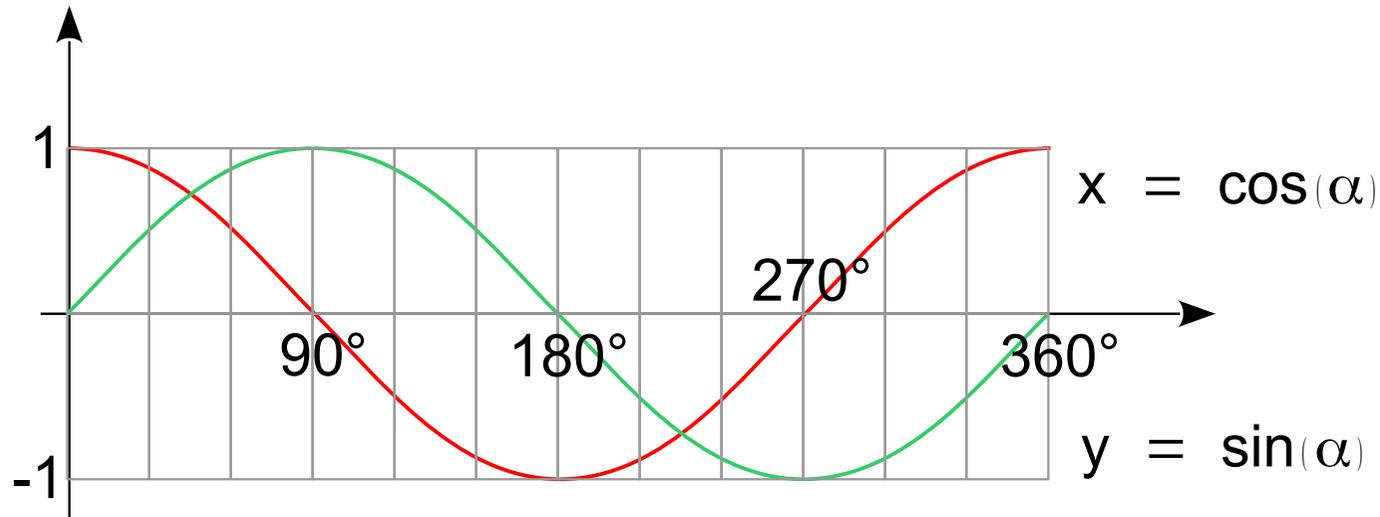
Die Koordinaten sind Funktionen des Winkels, nämlich die Kosinus- und Sinusfunktion :

$$\underline{x = \cos(\alpha)} \quad \underline{y = \sin(\alpha)}$$

Es gilt :

$$\boxed{\sin^2(\alpha) + \cos^2(\alpha) = 1}$$

Schaubilder der trigonometrischen Funktionen :

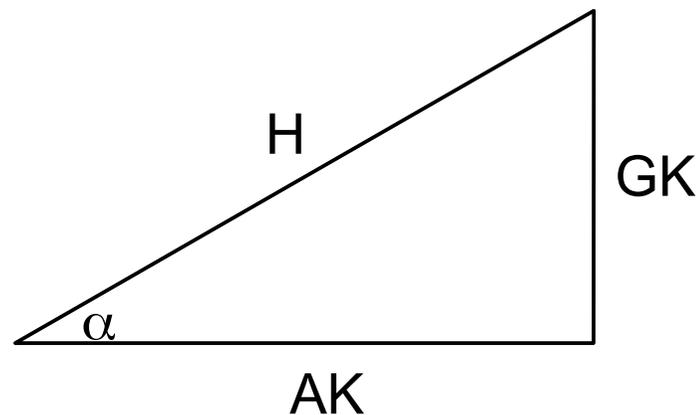
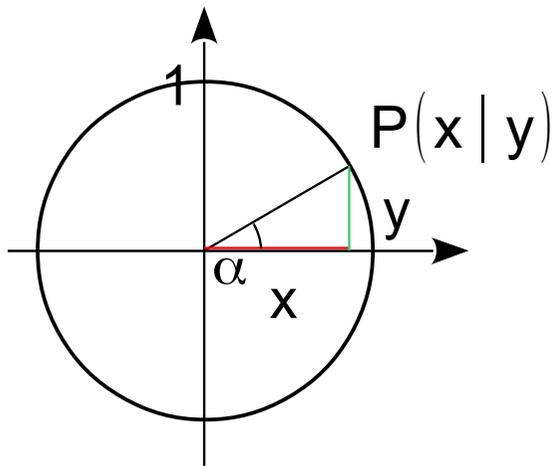


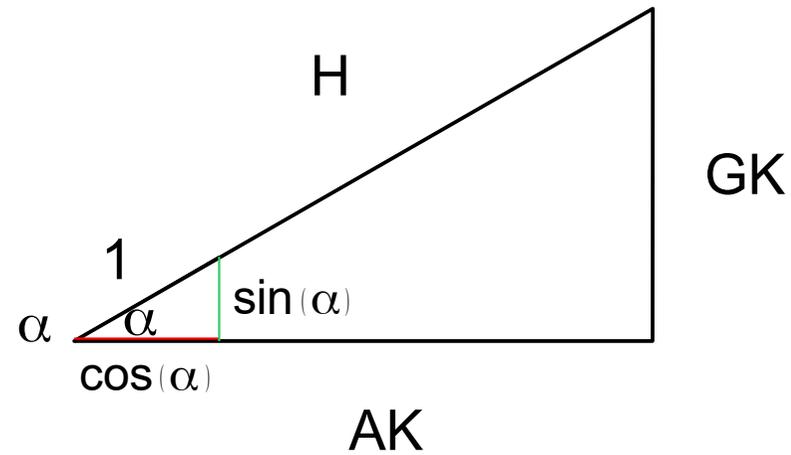
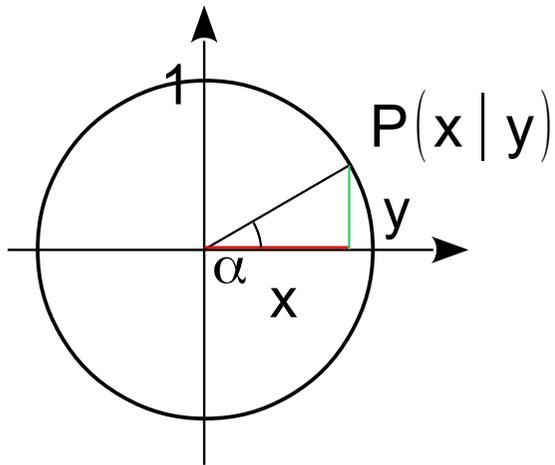
Die Funktionswerte der Sinus- und der Kosinus-Funktionen kann man dem Taschenrechner entnehmen.

Trigonometrie

Gegeben sei ein rechtwinkliges Dreieck $\triangle ABC$ mit dem Winkel α , der Hypotenuse H und die auf den Winkel bezogene **Ankathete** AK und die **Gegenkathete** GK .

Kombiniert man dieses Dreieck mit dem entsprechenden Dreieck im Einheitskreis, erhält man die **Strahlensatzfigur**:





Nach den Strahlensätzen gilt :

$$\frac{AK}{\cos(\alpha)} = \frac{H}{1} \Rightarrow \boxed{\cos(\alpha) = \frac{AK}{H}}$$

$$\Rightarrow \boxed{\tan(\alpha) := \frac{\sin(\alpha)}{\cos(\alpha)} = \frac{GK}{AK}}$$

$$\frac{H}{1} = \frac{GK}{\sin(\alpha)} \Rightarrow \boxed{\sin(\alpha) = \frac{GK}{H}}$$