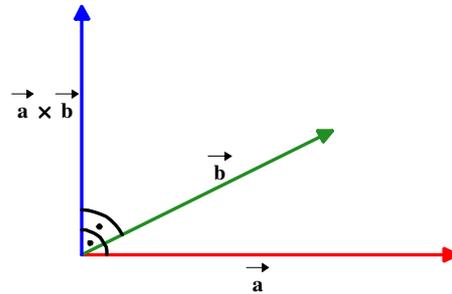


VIII. Vektor- und Spatprodukt

8.1 Das Vektorprodukt



Definition :

Für die Vektoren $\vec{a} = \begin{pmatrix} a_1 \\ a_2 \\ a_3 \end{pmatrix}$ und $\vec{b} = \begin{pmatrix} b_1 \\ b_2 \\ b_3 \end{pmatrix}$ bzgl. einer **ONB** (Orthonormalbasis) heißt der Vektor

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

das **Vektorprodukt** von \vec{a} und \vec{b} .

Satz :

1. Sind \vec{a} und \vec{b} voneinander linear abhängig, dann ist $\vec{a} \times \vec{b} = \vec{0}$

2. Sind \vec{a} und \vec{b} linear unabhängig, dann

a) steht der Vektor $\vec{a} \times \vec{b}$ auf den Vektoren \vec{a} und \vec{b} senkrecht

und

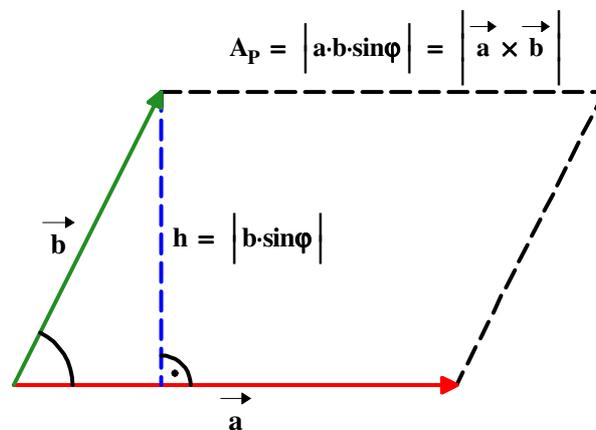
die drei Vektoren \vec{a} , \vec{b} und $\vec{a} \times \vec{b}$ bilden ein **Rechtssystem**.

b) Der Betrag des Vektors $\vec{a} \times \vec{b}$ ist gleich der Flächenmaßzahl des von den Vektoren \vec{a} und \vec{b} aufgespannten Parallelogramms.

Beweis :

1. und 2. a) Nachrechnen bzw. überprüfen

2.



$$\text{Es ist } (\vec{a} \times \vec{b})^2 = (a_2b_3 - a_3b_2)^2 + (a_3b_1 - a_1b_3)^2 + (a_1b_2 - a_2b_1)^2 =$$

$$= (a_1^2 + a_2^2 + a_3^2)(b_1^2 + b_2^2 + b_3^2) - (a_1b_1 + a_2b_2 + a_3b_3)^2 =$$

$$= |\vec{a}|^2 \cdot |\vec{b}|^2 - |\vec{a}|^2 \cdot |\vec{b}|^2 \cos^2 \angle(\vec{a}, \vec{b}) = |\vec{a}|^2 \cdot |\vec{b}|^2 \sin^2 \angle(\vec{a}, \vec{b}) = A_P^2$$

Folgerung :Für den Flächeninhalt eines von den Vektoren \vec{a} und \vec{b} aufgespannten Dreiecks gilt

$$A_{\Delta} = \frac{1}{2} \cdot |\vec{a} \times \vec{b}|$$

Beispiel :

Gegeben ist das Dreieck ABC mit A(2 | 5 | -1), B(3 | 7 | 2), C(6 | 4 | 2)

$$\text{Vektorprodukt : } \vec{n} = \vec{AB} \times \vec{AC} = \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 3 \end{pmatrix} \times \begin{pmatrix} 4 \\ -1 \\ 3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 6 + 3 \\ 12 - 3 \\ -1 - 8 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 9 \\ 9 \\ -9 \end{pmatrix}$$

$$\text{Inhalt des Dreiecks ABC : } A = \frac{1}{2} \sqrt{9^2 + 9^2 + (-9)^2} = \frac{9}{2} \sqrt{3}$$

Satz (Eigenschaften des Vektorprodukts) :

$$(1) \vec{a} \times \vec{b} = \vec{0} \Leftrightarrow \vec{a}, \vec{b} \text{ sind linear abhängig}$$

$$(2) \vec{a} \times (\vec{b} + \vec{c}) = \vec{a} \times \vec{b} + \vec{a} \times \vec{c}$$

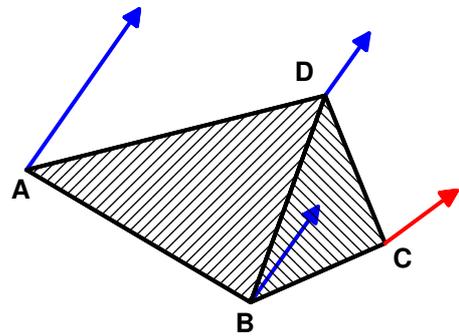
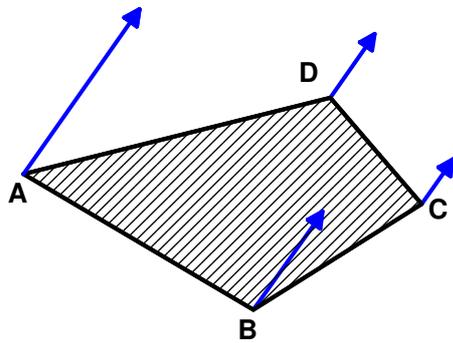
$$(3) r \cdot \vec{a} \times \vec{b} = \vec{a} \times r \cdot \vec{b} = r \cdot (\vec{a} \times \vec{b}), r \in \mathbb{R}$$

$$(4) \vec{a} \times \vec{b} = - \vec{b} \times \vec{a}$$

$$(5) (\vec{a} \times \vec{b}) \cdot \vec{a} = (\vec{a} \times \vec{b}) \cdot \vec{b} = 0$$

8.2 Anwendungen des Vektorprodukt

8.2.1 Ebene und nichtebene Vierecke



Satz :

Ein Viereck ABCD im Raum ist genau dann eben, wenn die aus den Vektoren \vec{AB} , \vec{BC} , \vec{CD} und \vec{DA} gebildeten Vektorprodukte

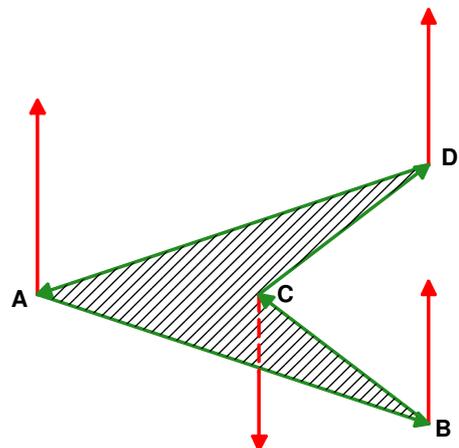
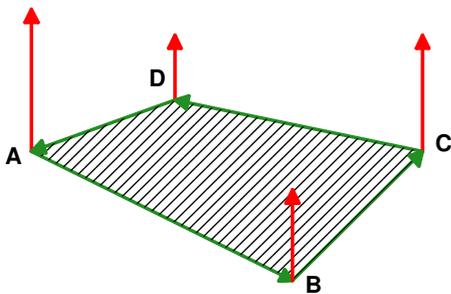
$\vec{AB} \times \vec{BC}$, $\vec{BC} \times \vec{CD}$, $\vec{CD} \times \vec{DA}$ und $\vec{DA} \times \vec{AB}$

parallel(kollinear) d.h. paarweise linear abhängige Vektoren sind.

8.2.2 Konvexe und konkave Vierecke

Definition :

Ein ebenes Viereck heißt **konvex**, wenn die Verbindungsstrecke zweier im Innern des Vierecks liegenden Punkte ebenfalls im Innern des Vierecks liegt.



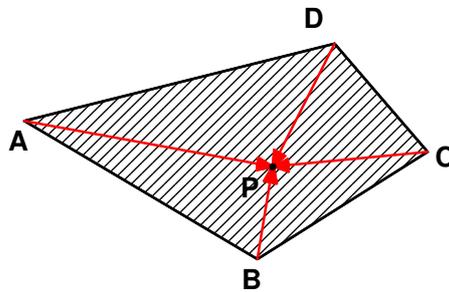
Satz :

Ein Viereck ABCD im Raum ist genau dann **konvex**, wenn die aus den Vektoren \vec{AB} , \vec{BC} , \vec{CD} und \vec{DA} gebildeten Vektorprodukte

$$\vec{AB} \times \vec{BC}, \vec{BC} \times \vec{CD}, \vec{CD} \times \vec{DA} \text{ und } \vec{DA} \times \vec{AB}$$

gleichsinnig parallel sind.

8.2.3 Relative Lage eines Punktes zu einem Viereck



Satz :

Ein Punkt P, der mit einem konvexen Viereck ABCD in einer Ebene enthalten ist, liegt

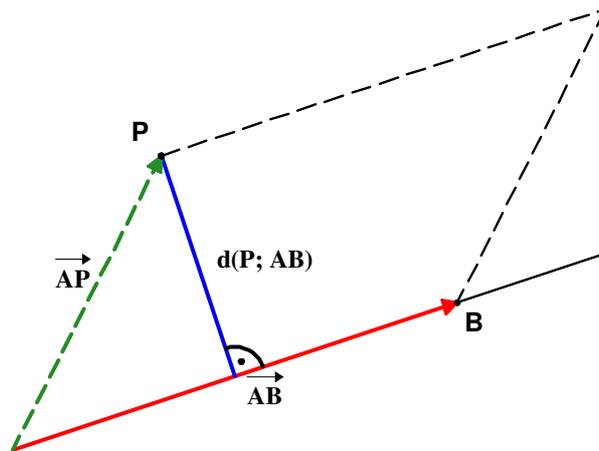
- a) innerhalb
- b) auf dem Rand
- c) außerhalb

des Vierecks, wenn für die aus den Vektoren \vec{AB} und \vec{AP} ; \vec{BC} und \vec{BP} ; \vec{CD} und \vec{CP} sowie \vec{DA} und \vec{DP} gebildeten Vektoren

$$\vec{AB} \times \vec{AP}, \vec{BC} \times \vec{BP}, \vec{CD} \times \vec{CP} \text{ und } \vec{DA} \times \vec{DP} \text{ gilt :}$$

- a) Alle Vektoren sind gleichsinnig parallel und kein Vektor ist gleich dem Nullvektor.
- b) Ein Vektor ist gleich dem Nullvektor
- c) Es liegt sowohl gleichsinnige als auch ungleichsinnige Parallelität vor und kein Vektor ist gleich dem Nullvektor.

8.2.4 Abstand eines Punktes von einer Geraden



Satz :

Für den Abstand eines Punktes P von einer Geraden AB durch die Punkte A und B bzw. einer Geraden g mit dem Aufpunkt A und dem Richtungsvektor \vec{v} gilt

$$d(\mathbf{P}; \mathbf{AB}) = \frac{|\vec{\mathbf{AP}} \times \vec{\mathbf{AB}}|}{|\vec{\mathbf{AB}}|} \quad \text{bzw.} \quad d(\mathbf{P}; g) = \frac{|\vec{\mathbf{AP}} \times \vec{\mathbf{v}}|}{|\vec{\mathbf{v}}|}$$

Beweis :

Der Flächeninhalt F des von $\vec{\mathbf{AB}}$ und $\vec{\mathbf{AP}}$ aufgespannten Parallelogramms ist gleich

$$F = |\vec{\mathbf{AB}} \times \vec{\mathbf{AP}}|.$$

Wählt man als Grundlinie $g = |\vec{\mathbf{AB}}|$, dann ist die Höhe $h = \frac{F}{g} = \frac{|\vec{\mathbf{AB}} \times \vec{\mathbf{AP}}|}{|\vec{\mathbf{AB}}|}$ der Abstand

des Punktes P von der Geraden AB.

Mit $|\vec{\mathbf{v}}| = |\vec{\mathbf{AB}}|$ folgt die zweite Formel.

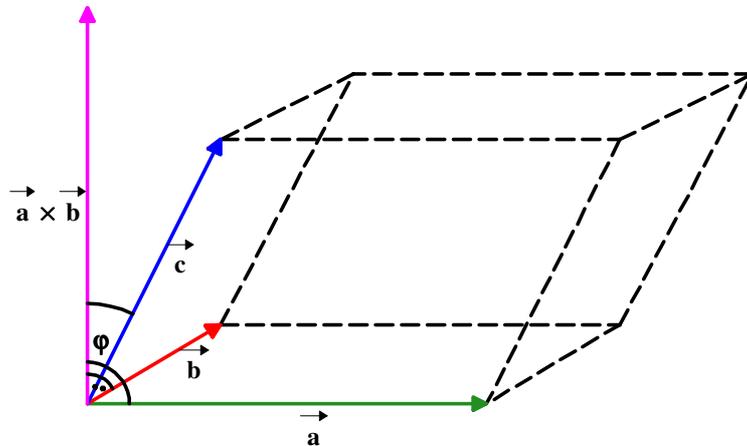
Analog zeigt man :

Satz :

Der Abstand zweier paralleler Geraden $g : \vec{x} = \vec{a} + \lambda \cdot \vec{v}$ und $h : \vec{x} = \vec{b} + \mu \cdot \vec{u}$ ist gegeben durch

$$d(g ; h) = \frac{\left| \begin{array}{cc} \vec{a} & \vec{b} \\ \vec{AB} & \vec{v} \end{array} \right|}{\left| \vec{v} \right|} \quad \text{bzw.} \quad d(g ; h) = \frac{\left| \begin{array}{cc} \vec{a} & \vec{b} \\ \vec{AB} & \vec{u} \end{array} \right|}{\left| \vec{u} \right|}$$

8.3 Das Spatprodukt



Für das Volumen des Spats gilt

$$V = G \cdot h = |\vec{a} \times \vec{b}| \cdot |\vec{c}| \cdot \cos \angle(\vec{a} \times \vec{b}, \vec{c}) = |(\vec{a} \times \vec{b}) \cdot \vec{c}|$$

Definition :

Unter dem **Spatprodukt** dreier Vektoren \vec{a} , \vec{b} und \vec{c} versteht man die reelle Zahl

$$(\vec{a} \times \vec{b}) \cdot \vec{c} = \vec{a} \cdot (\vec{b} \times \vec{c})$$

Ihr Betrag ist gleich dem Volumen des von \vec{a} , \vec{b} und \vec{c} aufgespannten Spats.

Bzgl einer **ONB** gilt :

$$(\vec{a} \times \vec{b}) \cdot \vec{c} = \begin{bmatrix} \begin{pmatrix} a_1 \\ a_2 \\ a_3 \end{pmatrix} \times \begin{pmatrix} b_1 \\ b_2 \\ b_3 \end{pmatrix} \end{bmatrix} \cdot \begin{pmatrix} c_1 \\ c_2 \\ c_3 \end{pmatrix} = \begin{vmatrix} a_1 & b_1 & c_1 \\ a_2 & b_2 & c_2 \\ a_3 & b_3 & c_3 \end{vmatrix}$$

Folgerung :

Für das Volumen eines von den Vektoren \vec{a} , \vec{b} und \vec{c} aufgespannten Tetraeders gilt

$$V = \frac{1}{6} |(\vec{a} \times \vec{b}) \cdot \vec{c}| = \left| \frac{1}{6} \vec{a}, \vec{b}, \vec{c} \right|$$

Beispiel :

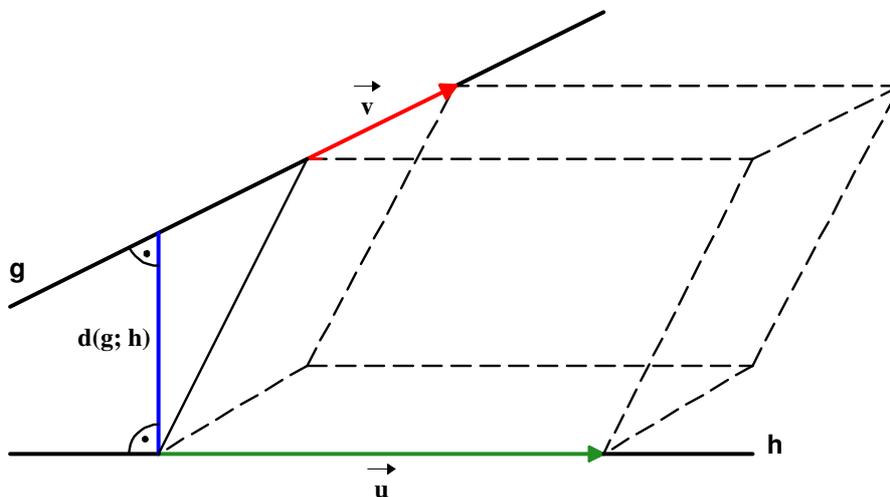
Welches Volumen hat der Tetraeder ABCD mit

$$A\left(1 \mid 1 \mid 1\right), B\left(2 \mid 3 \mid 3\right), C\left(4 \mid 5 \mid -1\right), D\left(6 \mid 3 \mid 3\right)?$$

$$V = \frac{1}{6} \left| \begin{vmatrix} \vec{AB} \times \vec{AC} \\ \bullet \\ \vec{AD} \end{vmatrix} \right| = \frac{1}{6} \left| \begin{vmatrix} 1 & 3 & 5 \\ 2 & 4 & 2 \\ 2 & -2 & 2 \end{vmatrix} \right| = \frac{1}{6} \left| 8 + 12 - 20 - 40 + 4 - 12 \right| = 8$$

Anwendung :

a) Abstand windschiefer Geraden



Satz :

Für den Abstand zweier windschiefer Geraden (Länge der gemeinsamen Lotstrecke der Geraden)

$$g: x = a + \lambda \cdot v \quad \text{und} \quad h: x = a + \mu \cdot v$$

gilt :

$$d(g; h) = \frac{\left| \begin{vmatrix} \vec{b} - \vec{a} \\ \vec{u} \\ \vec{v} \end{vmatrix} \right|}{\left| \vec{u} \times \vec{v} \right|}$$

Beweis :

Für das Volumen des von $\vec{b} - \vec{a}$, \vec{u} und \vec{v} aufgespannten Spats gilt $V = \left| \left| \vec{b} - \vec{a}, \vec{u}, \vec{v} \right| \right|$.

Für die Grundfläche G gilt $G = \left| \vec{u} \times \vec{v} \right|$.

Die Höhe $h = \frac{V}{G}$ ist genau der Abstand der beiden windschiefen Geraden.

b) Abstand eines Punkte von einer Ebene

Analog zeigt man :

Satz :

Ein Punkt P hat von der Ebene $E(ABC)$ durch die Punkte A, B und C den Abstand

$$d(P; ABC) = \frac{\left| \left| \vec{AB}, \vec{AC}, \vec{AP} \right| \right|}{\left| \vec{AB} \times \vec{AC} \right|}$$