

## Übungen (V2)

- 1) Gegeben sind die Punkte  $A = (2, 1)$ ,  $B = (-2, -3)$  und  $C = (4, -1)$ .
- Skizzieren Sie diese drei Punkte in einem Koordinatensystem.
  - Verschieben Sie das Dreieck  $ABC$  um den Vektor  $v = \begin{pmatrix} -1 \\ 3 \end{pmatrix}$ . Bestimmen Sie die Eckpunkte  $A'$ ,  $B'$ ,  $C'$  des verschobenen Dreiecks.
  - Überprüfen Sie Ihre Zeichnung durch eine entsprechende Rechnung.
  - Bestimmen Sie die Vektoren  $\overrightarrow{AB}$ ,  $\overrightarrow{BC}$ ,  $\overrightarrow{CA}$ , sowie die entsprechenden Vektoren  $\overrightarrow{A'B'}$ ,  $\overrightarrow{B'C'}$ ,  $\overrightarrow{C'A'}$ . Was stellen Sie fest?
- 2) Gegeben sind die Punkte  $A = (2, 1, 0)$ ,  $B = (3, 0, -1)$  und  $C = (4, 1, 2)$  im Raum. Berechnen Sie die Vektoren

$$\overrightarrow{AB}, \overrightarrow{BC}, \overrightarrow{AC}, \overrightarrow{AB} - \frac{1}{2}(\overrightarrow{AC} - \overrightarrow{BC}), \overrightarrow{AB} + \overrightarrow{BC} - \overrightarrow{AC}.$$

- 3) Es seien  $A$ ,  $B$  und  $C$  drei beliebige Punkte. Zeigen Sie auf der Basis der Definition von Vektoraddition und skalarer Multiplikation:
- $\overrightarrow{BC} = \overrightarrow{AC} - \overrightarrow{AB}$ ,
  - $\overrightarrow{AB} + \overrightarrow{BC} - \overrightarrow{AC} = \mathbf{o}$ ,
  - $\overrightarrow{AB} + \frac{1}{2}(\overrightarrow{BC} - \overrightarrow{AC}) = \frac{1}{2}\overrightarrow{AB}$ ,
  - $\overrightarrow{AB} + \frac{1}{2}\overrightarrow{BC} = \overrightarrow{AC} - \frac{1}{2}\overrightarrow{BC}$ ,
- 4) Es sei  $O = (0, 0, 0)$  der Koordinatenursprung eines fest gewählten Koordinatensystems. Überprüfen Sie die folgenden einfachen, aber nützlichen Beziehungen zwischen Ortsvektoren und formulieren Sie ihre Bedeutung in Worten:

$$\text{a) } A = (a_1, a_2, a_3) \implies \overrightarrow{OA} = \begin{pmatrix} a_1 \\ a_2 \\ a_3 \end{pmatrix}, \quad \text{b) } \overrightarrow{AB} = \overrightarrow{OB} - \overrightarrow{OA},$$

$$\text{c) Ist } v = \overrightarrow{AB}, \text{ so gilt } \overrightarrow{OB} = \overrightarrow{OA} + v \text{ und } \overrightarrow{OA} = \overrightarrow{OB} - v.$$

- 5) a) Zeigen Sie, dass für 4 beliebige Punkte  $A, B, C, D$  die folgenden Äquivalenzen gelten:

$$\overrightarrow{AB} = \overrightarrow{DC} \iff \overrightarrow{AD} = \overrightarrow{BC} \iff \overrightarrow{AB} + \overrightarrow{AD} = \overrightarrow{AC}$$

Ein Viereck  $ABCD$  mit diesen Eigenschaften heißt *Parallelogramm*.

- b) Bestimmen Sie einen vierten Punkt  $D$  so, dass er mit den drei Punkten  $A = (2, 1, 0)$ ,  $B = (3, 0, -1)$ ,  $C = (4, 1, 2)$  ein Parallelogramm bildet.
- 6) a) Zeigen Sie, dass für beliebige Punkte die folgenden Bedingungen äquivalent sind:

$$\overrightarrow{AM} = \frac{1}{2}\overrightarrow{AB} \iff \overrightarrow{PM} = \frac{1}{2}(\overrightarrow{PA} + \overrightarrow{PB})$$

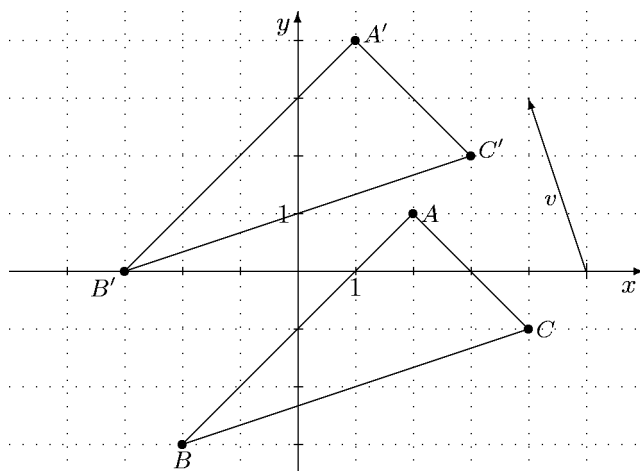
b) Erläutern Sie an einer geeigneten Skizze, warum der Punkt  $M$  *Mittelpunkt* zwischen  $A$  und  $B$  genannt wird.

c) Welche Bedeutung für Ortsvektoren hat die zweite Eigenschaft in der Äquivalenz von a), wenn man darin für  $P$  den Koordinatenursprung  $O$  wählt?

d) Berechnen Sie mittels c) die Seitenmitten des Dreiecks mit den Eckpunkten  $A = (2, 1, 0)$ ,  $B = (3, 0, -1)$  und  $C = (4, 1, 2)$ .

## Übungen (V2) — Lösungen

1) Skizze zu a), b):



c) Die Eckpunkte des verschobenen Dreiecks sind charakterisiert durch

$$\overrightarrow{AA'} = \overrightarrow{BB'} = \overrightarrow{CC'} = v = \begin{pmatrix} -1 \\ 3 \end{pmatrix}.$$

Man muss also die Endpunkte von Pfeilen bestimmen, wenn der Anfangspunkt und der Vektor gegeben sind. Nun gilt (mit den Bezeichnungen  $v = \begin{pmatrix} v_1 \\ v_2 \end{pmatrix}$ ,  $A = (a_1, a_2)$  und entsprechend für  $A'$ ):

$$v = \overrightarrow{AA'} \iff \begin{pmatrix} v_1 \\ v_2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} a'_1 - a_1 \\ a'_2 - a_2 \end{pmatrix} \iff \begin{matrix} v_1 = a'_1 - a_1 \\ \wedge v_2 = a'_2 - a_2 \end{matrix}.$$

Damit lassen sich die Koordinaten  $a'_i$  von  $A'$  sofort berechnen:

$$a'_1 = a_1 + v_1, \quad a'_2 = a_2 + v_2.$$

Mit den konkret gegebenen Punkten erhält man so

$$A' = (1, 4), \quad B' = (-3, 0) \quad \text{und} \quad C' = (3, 2).$$

d) Man stellt fest

$$\overrightarrow{AB} = \begin{pmatrix} -4 \\ -4 \end{pmatrix} = \overrightarrow{A'B'}, \quad \overrightarrow{BC} = \begin{pmatrix} 6 \\ 2 \end{pmatrix} = \overrightarrow{B'C'} \quad \text{und} \quad \overrightarrow{CA} = \begin{pmatrix} -2 \\ 2 \end{pmatrix} = \overrightarrow{C'A'}.$$

Bei einer Verschiebung ändern sich zwar die Punkte, nicht aber die Vektoren!

$$2) \quad \overrightarrow{AB} = \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ -1 \end{pmatrix}, \quad \overrightarrow{BC} = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 3 \end{pmatrix}, \quad \overrightarrow{AC} = \begin{pmatrix} 2 \\ 0 \\ 2 \end{pmatrix}, \quad \overrightarrow{AB} - \frac{1}{2}(\overrightarrow{AC} - \overrightarrow{BC}) = \begin{pmatrix} 1/2 \\ -1/2 \\ -1/2 \end{pmatrix} \quad \text{und}$$

$\overrightarrow{AB} + \overrightarrow{BC} - \overrightarrow{AC} = o$  (Nullvektor). (Zu den letzten beiden Gleichungen siehe auch die nächste Aufgabe.)

- 3) Gemäß der Definition der Vektorsumme gilt  $\overrightarrow{PQ} + \overrightarrow{QR} = \overrightarrow{PR}$ . Insbesondere gilt dann  $\overrightarrow{PQ} + \overrightarrow{QP} = \overrightarrow{PP} = \vec{o}$  und damit ist  $\overrightarrow{QP}$  der Gegenvektor zu  $\overrightarrow{PQ}$ :  $\overrightarrow{QP} = -\overrightarrow{PQ}$ . Daraus ergibt sich dann:
- $\overrightarrow{AC} - \overrightarrow{AB} = \overrightarrow{AC} + \overrightarrow{BA} = \overrightarrow{BA} + \overrightarrow{AC} = \overrightarrow{BC}$ .
  - $\overrightarrow{AB} + \overrightarrow{BC} - \overrightarrow{AC} = \overrightarrow{AC} + \overrightarrow{CA} = \overrightarrow{AA} = \vec{o}$ .
  - $\overrightarrow{AB} + \frac{1}{2}(\overrightarrow{BC} - \overrightarrow{AC}) = \overrightarrow{AB} + \frac{1}{2}(\overrightarrow{BC} + \overrightarrow{CA}) = \overrightarrow{AB} + \frac{1}{2}\overrightarrow{BA} = \overrightarrow{AB} - \frac{1}{2}\overrightarrow{AB} = \frac{1}{2}\overrightarrow{AB}$ .
  - Hier kann man die beiden Seiten der Behauptung nicht einfacher darstellen; vielmehr formt man die Vektorgleichung unter Verwendung der Rechengesetze für Vektoren *äquivalent* um, z. B. indem man auf beiden Seiten  $\frac{1}{2}\overrightarrow{BC}$  addiert:

$$\begin{aligned}\overrightarrow{AB} + \frac{1}{2}\overrightarrow{BC} &= \overrightarrow{AC} - \frac{1}{2}\overrightarrow{BC} \\ \iff \overrightarrow{AB} + \frac{1}{2}\overrightarrow{BC} + \frac{1}{2}\overrightarrow{BC} &= \overrightarrow{AC} \\ \iff \overrightarrow{AB} + \overrightarrow{BC} &= \overrightarrow{AC}\end{aligned}$$

Die letzte Gleichung ist nun tatsächlich wahr (nach Definition der Vektoraddition), also auch die ursprüngliche Behauptung.

- 4) a) Es gilt (siehe Skript S. 10)  $\overrightarrow{OA} = \begin{pmatrix} a_1 - 0 \\ a_2 - 0 \\ a_3 - 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} a_1 \\ a_2 \\ a_3 \end{pmatrix}$ . Dies bedeutet, dass die

Koordinaten des Ortsvektors mit denen des Punktes übereinstimmen.

b)  $\overrightarrow{OB} - \overrightarrow{OA} = \overrightarrow{OB} + \overrightarrow{AO} = \overrightarrow{AO} + \overrightarrow{OB} = \overrightarrow{AB}$ . Unter Verwendung von a) bedeutet dies, dass die Koordinaten des Verbindungsvektors  $\overrightarrow{AB}$  die Differenz der Koordinaten von End- und Anfangspunkt sind.

c) Die Behauptungen dieses Aufgabenteils erhält man aus b) durch einfache Äquivalenzumformungen (Addition/Subtraktion eines Vektors auf beiden Seiten der Gleichung):

$$v = \overrightarrow{AB} = \overrightarrow{OB} - \overrightarrow{OA} \iff v + \overrightarrow{OA} = \overrightarrow{OB} \iff \overrightarrow{OA} = \overrightarrow{OB} - v.$$

Man erhält also die Koordinaten des Endpunktes  $B$ , indem man die Koordinaten des Verbindungsvektors  $v = \overrightarrow{AB}$  zu den Koordinaten des Anfangspunktes  $A$  addiert.

Entsprechend erhält man die Koordinaten des Anfangspunktes  $A$ , indem man die Koordinaten des Verbindungsvektors  $v$  von den Koordinaten des Endpunktes subtrahiert.

- 5) a) Es gilt  $\overrightarrow{AB} = \overrightarrow{DC} \iff \overrightarrow{AB} + \overrightarrow{BD} = \overrightarrow{BD} + \overrightarrow{DC} \iff \overrightarrow{AD} = \overrightarrow{BC}$ , womit die erste Äquivalenz bewiesen ist. Weiter gilt

$$\overrightarrow{AB} = \overrightarrow{DC} \iff \overrightarrow{AB} + \overrightarrow{AD} = \overrightarrow{AD} + \overrightarrow{DC} = \overrightarrow{AC}.$$

Anmerkung: Wir werden noch sehen, dass die hier gewählte vektorielle Charakterisierung von Parallelogrammen mit der üblichen geometrischen gleichwertig ist, die besagt: *Ein Parallelogramm ist ein Viereck  $ABCD$  mit zwei Paaren paralleler Seiten.*

b) Es gibt drei verschiedene Möglichkeiten für die Wahl von  $D$ , je nachdem welchem der drei Punkte  $A, B, C$  er in dem entstehenden Parallelogramm gegenüberliegen soll. Wenn  $D$  der dem Punkt  $B$  gegenüberliegende vierte Punkt eines Parallelogramms  $ABCD$  sein soll, muss gelten

$$\overrightarrow{AD} = \overrightarrow{BC}.$$

Für die Ortsvektoren der vier Punkte muss dann gelten

$$\overrightarrow{OD} - \overrightarrow{OA} = \overrightarrow{OC} - \overrightarrow{OB} \quad \text{bzw.} \quad \overrightarrow{OD} = \overrightarrow{OA} + \overrightarrow{OC} - \overrightarrow{OB} = \begin{pmatrix} 3 \\ 2 \\ 3 \end{pmatrix}.$$

Damit ist  $D = (3, 2, 3)$ . Die anderen Möglichkeiten wären  $D' = (5, 0, 1)$  (gegenüber von  $A$ ) und  $D'' = (1, 0, -3)$  (gegenüber von  $C$ ).

- 6) a) beweist man durch geeignete Äquivalenzumformungen (Addition desselben Vektors auf beiden Seiten einer Gleichung oder skalare Multiplikation beider Seiten mit derselben Zahl  $r \neq 0$ ):

$$\begin{aligned} \overrightarrow{PM} &= \frac{1}{2}(\overrightarrow{PA} + \overrightarrow{PB}) \iff \overrightarrow{AP} + \overrightarrow{PM} = \overrightarrow{AP} + \frac{1}{2}\overrightarrow{PA} + \frac{1}{2}\overrightarrow{PB} \\ \iff \overrightarrow{AM} &= \overrightarrow{AP} - \frac{1}{2}\overrightarrow{AP} + \frac{1}{2}\overrightarrow{PB} = (1 - \frac{1}{2})\overrightarrow{AP} + \frac{1}{2}\overrightarrow{PB} = \frac{1}{2}(\overrightarrow{AP} + \overrightarrow{PB}) = \frac{1}{2}\overrightarrow{AB} \end{aligned}$$

b) Die erste Eigenschaft  $\overrightarrow{AM} = \frac{1}{2}\overrightarrow{AB}$  bedeutet, dass der Punkt  $M$  auf halbem Wege zwischen  $A$  und  $B$  liegt, also der *Mittelpunkt* zwischen  $A$  und  $B$  ist.

c) Wählt man in der zweiten Eigenschaft  $P$  speziell als Koordinatenursprung  $O$ , so erhält man die folgende Beziehung zwischen den Ortsvektoren von  $A, B$  und  $M$ :

$$\overrightarrow{OM} = \frac{1}{2}(\overrightarrow{OA} + \overrightarrow{OB}).$$

Dies bedeutet, dass der Ortsvektor  $\overrightarrow{OM}$  des Mittelpunktes  $M$  zwischen  $A$  und  $B$  das arithmetische Mittel der Ortsvektoren  $\overrightarrow{OA}$  und  $\overrightarrow{OB}$  von  $A$  und  $B$  ist. Man bestimmt also die Koordinaten des Mittelpunktes  $M$  von  $A$  und  $B$ , indem man die Koordinaten von  $A$  und  $B$  addiert und dann halbiert.

d) Seien  $A', B', C'$  die dem jeweiligen Eckpunkt gegenüberliegenden Seitenmittelpunkte. Unter Verwendung der eben formulierten Regel berechnet man die Koordinaten der Mittelpunkte wie folgt:

$$A' = \left(\frac{7}{2}, \frac{1}{2}, \frac{1}{2}\right), \quad B' = (3, 1, 1), \quad C' = \left(\frac{5}{2}, \frac{1}{2}, -\frac{1}{2}\right).$$

