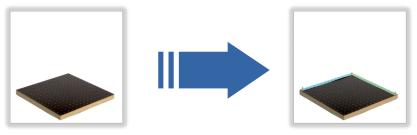


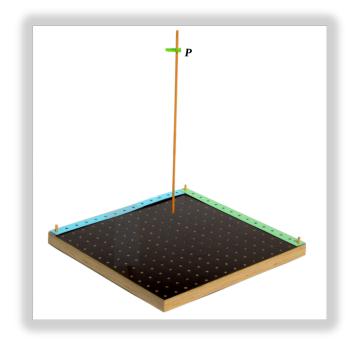
# Abstand Punkt/Ebene (1)

#### Aufbau des 3D-Modells

Auf der Grundplatte ein Koordinatensystem festlegen ( blau  $\widehat{=} x_1$  , grün  $\widehat{=} x_2$ ):



Markieren Sie einen beliebigen Punkt P im Raum, z.B. so:

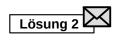


## Forschungsauftrag (1)

1) Bestimmen Sie experimentell einen Punkt Q in der  $x_1x_2$ -Ebene, so dass der Abstand zwischen P und Q so minimal wie möglich ist. Begründen Sie schriftlich ihr Vorgehen.



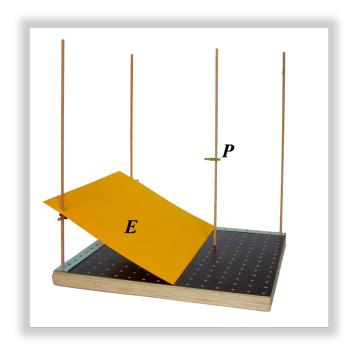
2) Beschreiben Sie die Lage der  $x_1x_2$  -Ebene zur Geraden durch  ${\it P}$  und  ${\it Q}$  .



#### **Umbau des 3D-Modells**

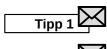
Fügen Sie in Ihr Modell die Ebene E mit  $E: \vec{x} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 4 \end{pmatrix} + t \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} + s \begin{pmatrix} 0 \\ 2 \\ -1 \end{pmatrix}$  mit Hilfe eines Blatt

Papiers ein und verschieben Sie P an die Koordinaten (5 | 9 | 7).



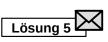
# Forschungsauftrag (2)

- 1) Ermitteln Sie mit Hilfe der Erkenntnisse aus dem Forschungsauftrag (1) die Koordinaten eines Punktes  $\mathcal{Q}$ , so dass der Abstand zwischen  $\mathcal{P}$  und  $\mathcal{Q}$  minimal ist und  $\mathcal{Q}$  in der Ebene  $\mathcal{E}$  liegt.
- 2) Bestimmen Sie die Gleichung einer Geraden  $\,g\,$  , die durch  $\,P\,$  und  $\,Q\,$  verläuft.



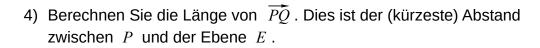
Lösung 4

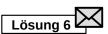
3) Q ist der Schnittpunkt der Geraden g mit der Ebene E . Bestimmen Sie rechnerisch die Koordinaten von Q .









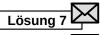


## Abstand leicht gemacht, bei Geraden

$$g$$
 ist eine Gerade mit  $g: \vec{x} = \begin{pmatrix} 5 \\ -2 \\ 6 \end{pmatrix} + t \begin{pmatrix} 1/3 \\ 2/3 \\ 2/3 \end{pmatrix}$ , deren Stützvektor auf den Punkt  $P = (5|-2|6)$ 

zeigt. Für t=6 liefert die Geradengleichung den Ortsvektor zum Punkt Q.

1) Bestimmen Sie die Koordinaten von  $\,\mathcal{Q}\,.$ 



2) Berechnen Sie den Abstand zwischen P und Q.

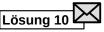


3) Begründen Sie, den sichtbaren Zusammenhang zwischen t und dem Abstand der Punkte P und Q.

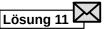
$$h$$
 ist eine Gerade mit  $h: \vec{x} = \begin{pmatrix} 2 \\ 4 \\ -1 \end{pmatrix} + t \begin{pmatrix} 8 \\ 0 \\ 6 \end{pmatrix}$ , deren Stützvektor auf den Punkt  $A = (2|4|-1)$ 

zeigt. Für t=0.5 liefert die Geradengleichung den Ortsvektor zum Punkt B.

4) Bestimmen Sie die Koordinaten von B.



5) Berechnen Sie den Abstand zwischen A und B.



- 6) Warum besteht der Zusammenhang zwischen *t* und dem Abstand der Punkte in diesem Fall nicht? Begründen Sie.
- 7) Geben Sie eine Gleichung für h an, bei der sich der Abstand zwischen A und eines weiteren Punktes direkt von t ablesen lässt (so wie bei der Geraden g ).







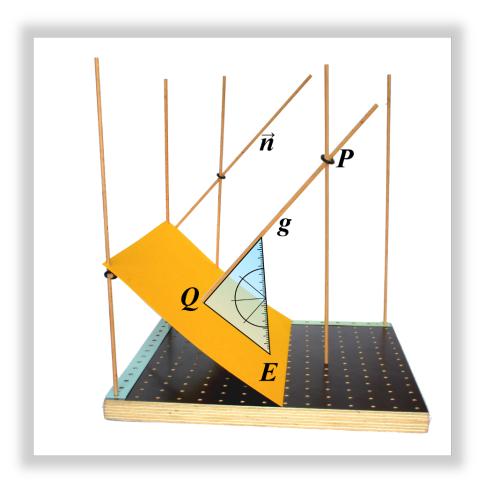
#### **Umbau des 3D-Modells**

Fügen Sie in Ihr Modell die Ebene  $E: \left[\vec{x} - \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 6 \end{pmatrix}\right] \circ \begin{pmatrix} 0 \\ 3 \\ 4 \end{pmatrix} = 0$  mit Hilfe eines Blatt Papiers ein

und verschieben Sie P an die Koordinaten (8 | 10 | 11).

Fügen Sie eine Gerade  $\,g\,$  in das Modell ein, so dass  $\,g\,$  durch  $\,P\,$  geht und senkrecht auf  $\,E\,$  steht.

Markieren Sie den Schnittpunkt von g und E mit Q.





## **Optimierung des Lösungswegs**

- 1) Eine Gleichung zu g ist  $g: \vec{x} = \begin{pmatrix} 8 \\ 10 \\ 11 \end{pmatrix} + t \cdot \vec{n}$ . Bestimmen Sie  $\vec{n}$ , so dass  $\vec{n}$  ein Einheitsvektor<sup>1</sup> ist.
- 2) Begründen Sie, dass  $E_n$  mit  $E_n$ :  $\left[\vec{x} \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 6 \end{pmatrix}\right] \circ \vec{n} = 0$  und E die selben Ebenen Lösung 15

beschreiben. **Definition:** Ist der Normalenvektor in einer Ebenengleichung in Normalform ein

- Einheitsvektor, so heißt die Ebenengleichung **Hess´sche Normalform**.

  3) Messen Sie im 3D-Modell den Abstand zwischen *P* und *Q* . Lösung 16
- 4) Bestimmen Sie aus dem gemessenen Abstand und ohne Rechnung einen Wert für t, so dass  $\vec{q} = \begin{pmatrix} 8 \\ 10 \\ 11 \end{pmatrix} + t \cdot \vec{n}$ .
- 5) Um die Koordinaten von Q zu berechnen, wird der Term  $\begin{pmatrix} 8\\10\\11 \end{pmatrix} + t \cdot \vec{n}$  in die  $\left[ \begin{pmatrix} 8\\10\\11 \end{pmatrix} + \frac{1}{2} \right]$

Ebenengleichung eingesetzt und nach t aufgelöst:  $\begin{bmatrix} 8 \\ 10 \\ 11 \end{bmatrix} + t \cdot \vec{n} - \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 6 \end{bmatrix}$   $\circ \vec{n} = 0$ 

Beschreiben Sie in Worten, welche Umformungen mit jedem Schritt gemacht werden:

Term
$$\begin{bmatrix}
8 \\ 10 \\ 11
\end{bmatrix} + t \cdot \vec{n} - \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 6
\end{bmatrix} \circ \vec{n} = 0$$

$$\Leftrightarrow \begin{bmatrix}
8 \\ 10 \\ 11
\end{bmatrix} - \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 6
\end{bmatrix} + t \cdot \vec{n} \end{bmatrix} \circ \vec{n} = 0$$

$$\Leftrightarrow \begin{bmatrix}
8 \\ 10 \\ 11
\end{pmatrix} - \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 6
\end{bmatrix} \end{bmatrix} \circ \vec{n} + t \cdot \vec{n}^2 = 0$$

1 Einheitsvektoren sind Vektoren mit der Länge 1.



7) Der Abstand von P zu E lässt sich somit mit  $d=|t|=|(\vec{p}-\vec{s})\cdot\vec{n}|$  berechnen. Woher kommen die Vektoren  $\vec{p}$ ,  $\vec{s}$  und  $\vec{n}$ ?