

## Lagebeziehungen: Punktprobe

Der Fall "Liegt ein Punkt auf einem anderen" ist trivial: Es ist derselbe Punkt oder nicht!

**Ein Punkt liegt auf einer Geraden oder einer Ebene, wenn er beim Einsetzen die entsprechende Gleichung erfüllt. Der Rechenaufwand hängt von der vorliegenden Form der Gleichung für g oder E ab. "Punktprobe" beschreibt die durchzuführende Rechnung gut.**

### 1. Punkt / Gerade

#### 1.1. g in Parameterform

P: Ortsvektor  $\mathbf{p}$ ; g: Parameterform  $\mathbf{x} = \mathbf{a} + t \mathbf{u}$ .

Es muss gelten:  $\mathbf{p} = \mathbf{a} + t \mathbf{u}$ . Eine Koordinate liefert einen Wert t. Dieser Wert muss dann auch für die anderen Koordinaten gelten. (1 Bedingung für  $\mathbb{R}^2$  und 2 Bedingungen für  $\mathbb{R}^3$ .)

Anmerkung: Alternativ kann man für jede Koordinate das t berechnen. Nur wenn alle t denselben Wert haben, liegt der Punkt auf der Geraden.

Beispiel ( $\mathbb{R}^2$ ): g:  $\mathbf{x} = \begin{pmatrix} 1 \\ 3 \end{pmatrix} + t \cdot \begin{pmatrix} 2 \\ 4 \end{pmatrix}$

$\mathbf{p} = \begin{pmatrix} 4 \\ 9 \end{pmatrix}$ :  $1 + 2t = 4 \Rightarrow t = 3/2$ ; Probe:  $3 + 3/2 \cdot 4 = 9$    $\Rightarrow$  P liegt auf g

$\mathbf{p} = \begin{pmatrix} 4 \\ 8 \end{pmatrix}$ :  $1 + 2t = 4 \Rightarrow t = 3/2$ ; Probe:  $3 + 3/2 \cdot 4 = 9$    $\Rightarrow$  P liegt nicht auf g

Beispiel ( $\mathbb{R}^3$ ): g:  $\mathbf{x} = \begin{pmatrix} 1 \\ 3 \\ 5 \end{pmatrix} + t \cdot \begin{pmatrix} 2 \\ 4 \\ 6 \end{pmatrix}$

$\mathbf{p} = \begin{pmatrix} -3 \\ -5 \\ -7 \end{pmatrix}$  t aus Koordinate 1:  $1 + 2t = -3 \Rightarrow t = -2$   
Probe Koordinate 2:  $3 + -2 \cdot 4 = -5$    
Probe Koordinate 3:  $5 + -2 \cdot 6 = -7$    $\Rightarrow$  P liegt auf g

$\mathbf{p} = \begin{pmatrix} -3 \\ 5 \\ -7 \end{pmatrix}$  t aus Koordinate 1:  $1 + 2t = -3 \Rightarrow t = -2$   
Probe Koordinate 2:  $3 + -2 \cdot 4 = -5$    
Probe Koordinate 3:  $5 + -2 \cdot 6 = -7$    $\Rightarrow$  P liegt nicht auf g  
(Beide Bedingungen, nicht nur eine, müssen erfüllt sein!)

#### 1.2 g in Normalenform

- $\mathbb{R}^2$ : Es gibt eine eindeutige Normale.  
Der Punkt wird für  $\mathbf{x}$  in die Gleichung  $(\mathbf{x} - \mathbf{a}) \cdot \mathbf{n}$  eingesetzt.
- $\mathbb{R}^3$ : Es gibt keine Normalenform". (Keine eindeutige Normale)

Beispiel ( $\mathbb{R}^2$ ): g:  $[\mathbf{x} - \begin{pmatrix} 1 \\ 3 \end{pmatrix}] \cdot \begin{pmatrix} -4 \\ 2 \end{pmatrix} = 0$ ;  $\mathbf{p}$  für  $\mathbf{x}$  eingesetzt:

$[\begin{pmatrix} 4 \\ 9 \end{pmatrix} - \begin{pmatrix} 1 \\ 3 \end{pmatrix}] \cdot \begin{pmatrix} -4 \\ 2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 3 \\ 6 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} -4 \\ 2 \end{pmatrix} = -12 + 12 = 0 \Rightarrow$   P liegt auf g

### 1.3 g als Koordinatengleichung

- $\mathbf{R}^2$ :  $P(x|y)$  wird eingesetzt.
- $\mathbf{R}^3$ : Es gibt keine Koordinatengleichung.

Beispiel ( $\mathbf{R}^2$ ):  $g: 2x - 4y + 6 = 0$ ;  $P(7|5)$ ;  $P$  in  $g$  eingesetzt:  
 $2 \cdot 7 - 4 \cdot 5 + 6 = 0 \Rightarrow \checkmark P$  liegt auf  $g$

### 1.4 ERGÄNZUNG - ersetzt nicht die vorgeschlagenen Verfahren 1.1 und 1.2!

Es ist möglich, bei bekanntem Richtungsvektor  $\mathbf{u}$  über ein Skalar- bzw. ein Vektorprodukt die Punktprobe durchzuführen. Dabei kommen Überlegungen vor, die auch für die Abstandsbestimmung benutzt werden.  $P$  liegt auf  $g$ ,  $E$  bedeutet auch, Abstand = 0. Vom Rechenaufwand her sind diese Verfahren nicht kürzer als die vorgeschlagenen!

- In  $\mathbf{R}^2$  ist die Normale  $\mathbf{n}$  einfach aus  $\mathbf{u}$  bestimmbar.  $(\mathbf{x} - \mathbf{a}) \perp \mathbf{n}$ .
- $\mathbf{R}^2$  und  $\mathbf{R}^3$ :  $\mathbf{x} - \mathbf{a}$  ist kollinear zu  $\mathbf{u}$ . Damit ist  $(\mathbf{x} - \mathbf{a}) \cdot \mathbf{u} = |\mathbf{x} - \mathbf{a}| \cdot |\mathbf{u}|$  weil  $\cos(0) = 1$ .
- $\mathbf{R}^3$ : Ebenfalls ist  $(\mathbf{x} - \mathbf{a}) \times \mathbf{u} = \mathbf{0}$ . Der Betrag des Kreuzprodukts ist 0 wegen  $\sin(0) = 0$ . Oder: Nur ein Nullvektor hat den Betrag 0 (Wurzel aus der Summe von Koordinaten-Quadraten!).

Für die Punktprobe wird jeweils  $\mathbf{p}$  als  $\mathbf{x}$  eingesetzt.

#### Zahlenwerte des Beispiels aus 1.1 ( $\mathbf{R}^2$ )

$$g: \begin{pmatrix} 1 \\ 3 \end{pmatrix} + t \cdot \begin{pmatrix} 2 \\ 4 \end{pmatrix} \Rightarrow \mathbf{n} = \begin{pmatrix} -4 \\ 2 \end{pmatrix}; (\mathbf{x} - \mathbf{a}) \perp \mathbf{n} \Rightarrow (\mathbf{x} - \mathbf{a}) \cdot \mathbf{n} = 0$$

$$\mathbf{p} = \begin{pmatrix} 4 \\ 9 \end{pmatrix}: \left[ \begin{pmatrix} 4 \\ 9 \end{pmatrix} - \begin{pmatrix} 1 \\ 3 \end{pmatrix} \right] \cdot \begin{pmatrix} -4 \\ 2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 3 \\ 6 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} -4 \\ 2 \end{pmatrix} = -12 + 12 = 0 \Rightarrow \checkmark P \text{ liegt auf } g$$

Das sieht gleich aus wie oben, bei 1.2. Das ist kein Zufall! Genau diese Idee, die Orthogonalität von  $\mathbf{x} - \mathbf{a}$  zu  $\mathbf{n}$  wird in der Herleitung der Normalenform benutzt!

#### Zahlenwerte des Beispiels aus 1.1 ( $\mathbf{R}^3$ )

$$g: \mathbf{x} = \begin{pmatrix} 1 \\ 3 \\ 5 \end{pmatrix} + t \cdot \begin{pmatrix} 2 \\ 4 \\ 6 \end{pmatrix}; P: \mathbf{p} = \begin{pmatrix} -3 \\ -5 \\ -7 \end{pmatrix}$$

a) Überprüfung auf Kollinearität mit  $(\mathbf{x} - \mathbf{a}) \cdot \mathbf{u} = |\mathbf{x} - \mathbf{a}| \cdot |\mathbf{u}|$

$$\mathbf{x} - \mathbf{a} = \begin{pmatrix} 4 \\ 8 \\ 12 \end{pmatrix}; \begin{pmatrix} 4 \\ 8 \\ 12 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} 2 \\ 4 \\ 6 \end{pmatrix} = 8 + 32 + 72 = 112$$

$$|\mathbf{x} - \mathbf{a}| = \sqrt{16 + 64 + 144} = \sqrt{224}; |\mathbf{u}| = \sqrt{4 + 16 + 36} = \sqrt{56}$$

$$|\mathbf{x} - \mathbf{a}| \cdot |\mathbf{u}| = \sqrt{224 \cdot 56} = 112 \Rightarrow \checkmark P \text{ liegt auf } g$$

b) Überprüfung auf Kollinearität mit  $(\mathbf{x} - \mathbf{a}) \times \mathbf{u} = \mathbf{0}$

Berechnung des Kreuzprodukts mit dem Sarrus-Schema oder mit einer Determinante.

Sarrus-Schema:

<b>i</b>	<b>j</b>	<b>k</b>	<b>i</b>	<b>j</b>	<b>i</b> : + 8·6 - 4·12 = 48 - 48 = 0
4	8	12	4	8	<b>j</b> : + 12·2 - 6·4 = 24 - 24 = 0
2	4	6	2	4	<b>k</b> : + 4·4 - 2·8 = 16 - 16 = 0

Determinanten-Entwicklung:

$$\begin{vmatrix} \mathbf{i} & \mathbf{j} & \mathbf{k} \\ 4 & 8 & 12 \\ 2 & 4 & 6 \end{vmatrix} = \mathbf{i} \begin{vmatrix} 8 & 12 \\ 4 & 6 \end{vmatrix} - \mathbf{j} \begin{vmatrix} 4 & 12 \\ 2 & 6 \end{vmatrix} + \mathbf{k} \begin{vmatrix} 4 & 8 \\ 2 & 4 \end{vmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$$

Das Kreuzprodukt ist  $\mathbf{0}$  (Nullvektor)  $\Rightarrow$    $\mathbf{P}$  liegt auf  $g$

## 2. Punkt / Ebene

### 2.1. E in Parameterform

$$E: \mathbf{x} = \begin{pmatrix} 1 \\ 3 \\ 5 \end{pmatrix} + r \cdot \begin{pmatrix} 2 \\ -4 \\ 6 \end{pmatrix} + s \cdot \begin{pmatrix} -7 \\ 8 \\ -9 \end{pmatrix}; \mathbf{p} = \begin{pmatrix} 98 \\ -125 \\ 164 \end{pmatrix}$$

Ein Paar  $\{r, s\}$  muss für alle drei Koordinaten gelten!

Hier: x- und y-Koordinate zur Berechnung, z-Koordinate als Kontrolle.

$$[1] \quad 1 + 2r - 7s = 98$$

$$[2] \quad 3 - 4r + 8s = -125$$

$$[1'] \quad 2r - 7s = 97 \quad | \text{geordnet}$$

$$[2'] \quad -4r + 8s = -128 \quad | \text{geordnet}$$

$$[1''] \quad 4r - 14s = 194 \quad | = [1'] \cdot 2$$

$$[2''] > -6s = 66 \quad | = [1''] + [2']$$

$$\Rightarrow s = -11; s \text{ in } [1']: \quad 2r + 77 = 97 \Rightarrow r = 10$$

Probe z-Koordinate:  $5 + 10 \cdot 6 + (-11) \cdot (-9) = 164$    $\Rightarrow \mathbf{P}$  liegt in der Ebene

### 2.2 E in Normalenform

(dieselbe Ebene wie bei 2.1)

$$E: \left[ \mathbf{x} - \begin{pmatrix} 1 \\ 3 \\ 5 \end{pmatrix} \right] \cdot \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 1 \end{pmatrix} = 0; \mathbf{p} = \begin{pmatrix} 98 \\ -125 \\ 164 \end{pmatrix} \rightarrow \mathbf{p} - \mathbf{a} = \begin{pmatrix} 97 \\ -128 \\ 159 \end{pmatrix}$$

$(\mathbf{p} - \mathbf{a}) \cdot \mathbf{n} = 1 \cdot 97 + 2 \cdot (-128) + 1 \cdot 159 = 0$    $\Rightarrow \mathbf{P}$  liegt in der Ebene

### 2.3 E als Koordinatengleichung

(dieselbe Ebene wie bei 2.1)

E:  $x + 2y + z - 12 = 0$ ;  $\mathbf{P}(98|-125|164) \rightarrow \mathbf{P}$  eingesetzt:  $98 - 250 + 164 - 12 = 0$

$\Rightarrow \mathbf{P}$  liegt in der Ebene

### 2.4 ERGÄNZUNG: Normale aus der Parameterform berechnen.

Die Lösung nach 2.2 (Normalenform) die schnellste Möglichkeit für die Punktprobe. Wenn  $\mathbf{u}$  und  $\mathbf{v}$  gegeben ist, berechnet man  $\mathbf{n}$  und setzt mit Weg 2.2 fort.

Berechnung von  $\mathbf{n}$ :

- Das Kreuzprodukt liefert eine parameterfreie Lösung
- Ein Lineares Gleichungssystem liefert eine Lösung mit 1 freiem Parameter

$$\mathbf{u} = \begin{pmatrix} 2 \\ -4 \\ 6 \end{pmatrix}; \mathbf{v} = \begin{pmatrix} -7 \\ 8 \\ -9 \end{pmatrix} \quad (\mathbf{u} \text{ und } \mathbf{v} \text{ von 2.1})$$

- **u x v** Sarrus-Schema

$$\begin{array}{ccccc}
 \mathbf{i} & \mathbf{j} & \mathbf{k} & \mathbf{i} & \mathbf{j} & \mathbf{i}: 36 - 48 = -12 \\
 2 & -4 & 6 & 2 & -4 & \mathbf{j}: -42 - (-18) = -24 \\
 -7 & 8 & -9 & -7 & 8 & \mathbf{k}: 16 - 28 = -12
 \end{array}$$

$$\mathbf{n} = \begin{pmatrix} -12 \\ -24 \\ -12 \end{pmatrix} \text{ und mit "schönen" Zahlen } \mathbf{n} = \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 1 \end{pmatrix}$$

- **u x v** Determinanten-Entwicklung

$$\begin{vmatrix} \mathbf{i} & \mathbf{j} & \mathbf{k} \\ 2 & -4 & 6 \\ -7 & 8 & -9 \end{vmatrix} = \mathbf{i} \begin{vmatrix} -4 & 6 \\ 8 & -9 \end{vmatrix} - \mathbf{j} \begin{vmatrix} 2 & 6 \\ -7 & -9 \end{vmatrix} + \mathbf{k} \begin{vmatrix} 2 & -4 \\ -7 & 8 \end{vmatrix} = -12 \mathbf{i} - 24 \mathbf{j} - 12 \mathbf{k}$$

- Lineares Gleichungssystem

$$[1] \mathbf{n} \perp \mathbf{u} \rightarrow \mathbf{n} \cdot \mathbf{u} = 0$$

$$[2] \mathbf{n} \perp \mathbf{v} \rightarrow \mathbf{n} \cdot \mathbf{v} = 0$$

und 1 freier Parameter,  $n_z = t$  benutzt

$$[1] 2 n_x - 4 n_y + 6 t = 0$$

$$[2] -7 n_x + 8 n_y - 9 t = 0$$

$$\text{aus [1]: } n_x = 2 n_y - 3 t$$

$$\text{in [2]: } -14 n_y + 21 t + 8 n_y - 9 t = 0 \rightarrow n_y = 2 t \rightarrow n_x = t$$

$$\mathbf{n} = \begin{pmatrix} t \\ 2t \\ t \end{pmatrix}; \text{ sinnvolle Wahl für "schöne" Zahlen } t = 1; \text{ damit } \mathbf{n} = \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 1 \end{pmatrix}$$

## 2.5 ERGÄNZUNG: Punktprobe über das Spatprodukt

Eine Ebene kann auch so definiert werden:  $E: (\mathbf{x} - \mathbf{a}) \cdot (\mathbf{u} \times \mathbf{v}) = 0$

Dabei wird direkt die relative Lagebeziehung berücksichtigt.

(Wenn  $\mathbf{n} = \mathbf{u} \times \mathbf{v}$  eingesetzt wird, ist dies die Normalenform!)

Für die Punktprobe wird  $\mathbf{p}$  als  $\mathbf{x}$  eingesetzt. Das Spatprodukt kann dann als Determinante geschrieben werden. Wenn der Punkt  $P$  in der Ebene liegt, ist die Ebenengleichung damit erfüllt, die Determinantenform dafür ergibt 0.

$$\mathbf{p} - \mathbf{a} = \begin{pmatrix} 98 - 1 \\ -125 - 3 \\ 164 - 5 \end{pmatrix}$$

$$\begin{aligned}
 (\mathbf{p} - \mathbf{a}) \cdot (\mathbf{u} \times \mathbf{v}) &= \begin{vmatrix} 97 & -128 & 159 \\ 2 & -4 & 6 \\ -7 & 8 & -9 \end{vmatrix} = 97 \begin{vmatrix} -4 & 6 \\ 8 & -9 \end{vmatrix} - (-128) \begin{vmatrix} 2 & 6 \\ -7 & -9 \end{vmatrix} + 159 \begin{vmatrix} 2 & -4 \\ -7 & 8 \end{vmatrix} \\
 &= 97 \cdot (-12) + 128 \cdot 24 + 159 \cdot (-12) = 0 \quad \checkmark \Rightarrow P \text{ liegt in der Ebene}
 \end{aligned}$$