

Lösungen der Aufgaben zu Abschnitt 3.6

1. Nach Definition 3.11 ist $|\vec{u} \times \vec{o}| = |\vec{u}| \cdot |\vec{o}| \cdot \sin \angle(\vec{u}, \vec{o})$. Obwohl der Sinus des Winkels zwischen zwei Vektoren, von denen einer der Nullvektor ist, nicht bestimmt werden kann, ist dieses Produkt Null (wegen $|\vec{o}| = 0$). Somit ist $|\vec{u} \times \vec{o}| = 0$ und daher $\vec{u} \times \vec{o} = \vec{o}$. Ebenso gilt $\vec{o} \times \vec{u} = \vec{o}$.
2. Da $\angle(\vec{u}, \vec{u}) = 0$, ist $\sin \angle(\vec{u}, \vec{u}) = 0$ und somit $|\vec{u} \times \vec{u}| = 0$, also $\vec{u} \times \vec{u} = \vec{o}$.
3. Sind zwei Vektoren \vec{u} und \vec{v} kollinear, so ist $\sin \angle(\vec{u}, \vec{u}) = 0$, woraus wiederum unmittelbar die Behauptung folgt.
4. Sind zwei Vektoren \vec{u} und \vec{v} orthogonal, so ist $\sin \angle(\vec{u}, \vec{v}) = 1$. Aus Definition 3.11 folgt unmittelbar $|\vec{u} \times \vec{v}| = |\vec{u}| \cdot |\vec{v}|$.

Die Begründungen hätten in ähnlicher Weise auch anhand der Flächeninhalte der von den jeweiligen Vektoren aufgespannten Parallelogramme gegeben werden können.

2. Nach Definition 3.11 ist $|\vec{u} \times \vec{v}|^2 = |\vec{u}|^2 \cdot |\vec{v}|^2 \cdot \sin^2 \angle(\vec{u}, \vec{v})$.

Nach Satz 3.17 ist $(\vec{u} \cdot \vec{v})^2 = |\vec{u}|^2 \cdot |\vec{v}|^2 \cdot \cos^2 \angle(\vec{u}, \vec{v})$. Es gilt also

$$\begin{aligned} |\vec{u} \times \vec{v}|^2 + (\vec{u} \cdot \vec{v})^2 &= |\vec{u}|^2 \cdot |\vec{v}|^2 \cdot \sin^2 \angle(\vec{u}, \vec{v}) + |\vec{u}|^2 \cdot |\vec{v}|^2 \cdot \cos^2 \angle(\vec{u}, \vec{v}) \\ &= |\vec{u}|^2 \cdot |\vec{v}|^2 \cdot (\sin^2 \angle(\vec{u}, \vec{v}) + \cos^2 \angle(\vec{u}, \vec{v})) \\ &= |\vec{u}|^2 \cdot |\vec{v}|^2 \end{aligned}$$

und somit die Behauptung.

3. a) $\begin{pmatrix} 6 \\ 0 \\ -1 \end{pmatrix} \times \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 6 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 \\ -36 \\ 6 \end{pmatrix}$

- b) $\begin{pmatrix} 2 \\ -3 \\ -5 \end{pmatrix} \times \begin{pmatrix} 2 \\ 7 \\ 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 35 \\ -10 \\ 20 \end{pmatrix}$

- c) $\begin{pmatrix} 2 \\ 6 \\ 6 \end{pmatrix} \times \begin{pmatrix} 3 \\ -6 \\ -9 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -18 \\ 36 \\ -30 \end{pmatrix}$

4. Die Vektoren $\vec{u} = \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 2 \end{pmatrix}$, $\vec{v} = \begin{pmatrix} -4 \\ 2 \\ 2 \end{pmatrix}$, $\vec{w} = \begin{pmatrix} 3 \\ 4 \\ 1 \end{pmatrix}$ bilden ein Gegenbeispiel.

Es ist $\vec{v} \times \vec{w} = \begin{pmatrix} -6 \\ 10 \\ -22 \end{pmatrix}$ und $\vec{u} \times (\vec{v} \times \vec{w}) = \begin{pmatrix} -64 \\ 10 \\ 22 \end{pmatrix}$,

aber $\vec{u} \times \vec{v} = \begin{pmatrix} 0 \\ -10 \\ 10 \end{pmatrix}$ und $(\vec{u} \times \vec{v}) \times \vec{w} = \begin{pmatrix} -50 \\ 30 \\ 30 \end{pmatrix}$.

5. Es ist $\overrightarrow{AB} = \overrightarrow{CD} = \begin{pmatrix} 5 \\ -4 \\ -1 \end{pmatrix}$, zwei gegenüberliegende Seiten sind also gleich lang, parallel und gleich gerichtet.

Berechnung des Flächeninhalts:

$$A = |\overrightarrow{AB} \times \overrightarrow{AC}| = \left| \begin{pmatrix} 5 \\ -4 \\ -1 \end{pmatrix} \times \begin{pmatrix} -1 \\ 3 \\ -2 \end{pmatrix} \right| = \left| \begin{pmatrix} 11 \\ 11 \\ 11 \end{pmatrix} \right| = \sqrt{11^2 + 11^2 + 11^2} \approx 19,05$$

$$\begin{aligned} \mathbf{6.} \quad V &= \frac{1}{3} \left| \left(\overrightarrow{AB} \times \overrightarrow{AC} \right) \cdot \overrightarrow{AS} \right| = \frac{1}{3} \left| \left(\begin{pmatrix} 5 \\ -4 \\ -1 \end{pmatrix} \times \begin{pmatrix} -1 \\ 3 \\ -2 \end{pmatrix} \right) \cdot \begin{pmatrix} -11 \\ 7 \\ 14 \end{pmatrix} \right| \\ &= \frac{1}{3} \left| \begin{pmatrix} 11 \\ 11 \\ 11 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} -11 \\ 7 \\ 14 \end{pmatrix} \right| = \frac{110}{3} = \approx 36,7 \end{aligned}$$

- 7.** Die drei Vektoren \vec{u} , \vec{v} und \vec{w} spannen einen Spat auf. Das Volumen V dieses Spats lässt sich (je nachdem in welcher Reihenfolge man die Vektoren betrachtet, welche Seitenfläche man also als Grundfläche ansieht) durch $V = |(\vec{u} \times \vec{v}) \cdot \vec{w}|$, $V = |(\vec{v} \times \vec{w}) \cdot \vec{u}|$ sowie $V = |(\vec{w} \times \vec{u}) \cdot \vec{v}|$ berechnen. Demnach müssen die Beträge der drei Spatprodukte gleich sein.