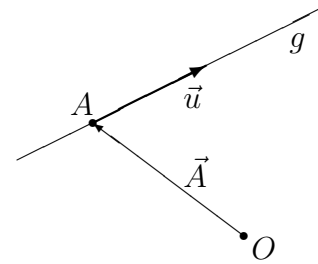


**Punkt-Richtungs-Form**

Geraden sind gegeben durch einen Aufpunkt  $A$  (mit Ortsvektor  $\vec{A}$ ) auf der Geraden und einen Richtungsvektor  $\vec{u}$ :

$$\vec{X} = \vec{A} + \lambda \vec{u}, \quad \lambda \in \mathbb{R}.$$

(Interpretation: Die Gerade besteht aus allen Punkten  $(x_1|x_2|x_3)$ , deren Ortsvektor  $\vec{X} = \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix}$  mit einer Zahl  $\lambda$  als  $\vec{A} + \lambda \vec{u}$  darstellbar ist)



**Zwei-Punkte-Form**

Gerade durch die Punkte  $A$  und  $B$ : Dann kann man z. B.  $A$  als Aufpunkt und  $\vec{AB} = \vec{B} - \vec{A}$  als Richtungsvektor wählen:

$$\vec{X} = \vec{A} + \lambda(\vec{B} - \vec{A}), \quad \lambda \in \mathbb{R}.$$

Beispiel:

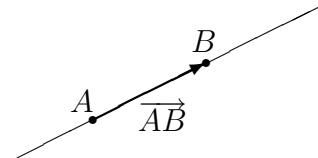
Gerade  $g$  durch  $A(2|6|-1)$  und  $B(-1|0|2)$ :

$$g: \vec{X} = \begin{pmatrix} 2 \\ 6 \\ -1 \end{pmatrix} + \lambda \begin{pmatrix} -1-2 \\ 0-6 \\ 2-(-1) \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 2 \\ 6 \\ -1 \end{pmatrix} + \lambda \begin{pmatrix} -3 \\ -6 \\ 3 \end{pmatrix}, \quad \lambda \in \mathbb{R}.$$

Als Richtungsvektor kann auch ein Vielfaches gewählt werden, also z. B.:

$$g: \vec{X} = \begin{pmatrix} 2 \\ 6 \\ -1 \end{pmatrix} + \lambda' \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ -1 \end{pmatrix}, \quad \lambda' \in \mathbb{R}.$$

Als Aufpunkt kann jeder andere Punkt auf der Geraden gewählt werden.



**Lagebeziehung Punkt  $P$  – Gerade  $g$**

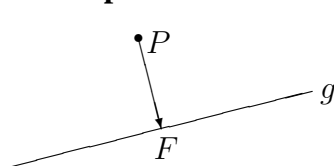
Ob  $P$  auf  $g$  liegt, wird durch Einsetzen des Punktes in die Geradengleichung entschieden.

Beispiel:

$$g: \vec{X} = \begin{pmatrix} 2 \\ 6 \\ -1 \end{pmatrix} + \lambda \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ -1 \end{pmatrix}, \quad \lambda \in \mathbb{R}.$$

- $P(5|12|-4)$  liegt auf  $g$ , denn:  $\begin{pmatrix} 5 \\ 12 \\ -4 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 2 \\ 6 \\ -1 \end{pmatrix} + \lambda \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ -1 \end{pmatrix} \Rightarrow \lambda = 3$   
 Probe: passt!  
 Probe: passt!
- $Q(1|4|3)$  liegt nicht auf  $g$  (siehe ueb125.pdf, Aufgabe 1)

**Lotfußpunkt  $F$  eines Punktes  $P$  auf eine Gerade  $g$ ; Abstand Punkt  $P$  – Gerade  $g$**



$F$  als allgemeinen Geradenpunkt aufstellen;  $\vec{PF} \perp \vec{u}$ , wobei  $\vec{u}$  der Richtungsvektor der Geraden ist.

Der Abstand des Punktes  $P$  von der Geraden  $g$  ist dann der Abstand von  $P$  und  $F$ .

Beispiel:

$$P(1|-1|4), g: \vec{X} = \begin{pmatrix} 7 \\ 2 \\ -2 \end{pmatrix} + \lambda \begin{pmatrix} 2 \\ 1 \\ -5 \end{pmatrix}.$$

Ansatz: Allgemeiner Geradenpunkt  $F(7 + 2\lambda|2 + \lambda|-2 - 5\lambda)$ .

$$\vec{PF} \perp \vec{u}: \begin{pmatrix} 7 + 2\lambda - 1 \\ 2 + \lambda - (-1) \\ -2 - 5\lambda - 4 \end{pmatrix} \circ \begin{pmatrix} 2 \\ 1 \\ -5 \end{pmatrix} = 0. (6 + 2\lambda) \cdot 2 + (3 + \lambda) + (-6 - 5\lambda) \cdot (-5) = 0.$$

$45 + 30\lambda = 0. \lambda = -1,5$ . Einsetzen in Ansatz für  $F$  liefert Lotfußpunkt  $F(4|0,5|5,5)$ .

Abstand des Punktes  $P$  von der Geraden  $g$ :

$$d(P, g) = \overline{PF} = \left| \begin{pmatrix} 3 \\ 1,5 \\ 1,5 \end{pmatrix} \right| = \sqrt{9 + 2,25 + 2,25} = \sqrt{13,5} \approx 3,67.$$