euen

ennidütni3

# 4.3.3 Koordinatengleichung einer Ebene

# $\begin{cases} \frac{1}{2} \cdot J + \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 2 \end{pmatrix} \cdot S + \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 3, E \end{pmatrix} = \overline{X0} : \text{A sine Ebene E: } \frac{1}{2} = \overline{X0}$ (1) Von einer Parameterdarstellung zu einer parameterfreien Gleichung

In Abschnitt 4.3.2 haben wir gesehen, wie man prüft, ob ein Punkt  $P(x_1|x_2|x_3)$  in der Ebene E liegt.

Dabei sucht man nach Werten für s und t, die die Vektorgleichung

ob mit diesen Werten auch die dritte Gleichung erfüllt wird. Aus zwei der Gleichungen des Systems werden die Werte für s und t ermittelt und anschließend überprüft,

- Für das obige Gleichungssystem erhält man aus der zweiten Gleichung  $t=x_2-1$ .
- Setzt man dies in die erste Gleichung ein, so ergibt sich  $2s + x_2 1 = x_1 x$  und nach s umgestellt
- .  $\xi$  ,  $\xi$   $\xi x$  =  $(1 \zeta x) \cdot \xi$  +  $(\zeta x \xi, 0 \zeta x \xi, 0) \cdot \lambda$  nem thädre Setzt man hier nun  $t = x_2 - 1$  und  $s = 0,5x_1 - 0,5x_2$  in die dritte Gleichung des Systems ein, so  $s = 0.5 x_1 - 0.5 x_2$ .

In dieser Gleichung kommen die Parameter s und t nicht mehr vor, man spricht deshalb auch von einer Zusammengefasst und umgestellt ergibt sich daraus die Gleichung  $2x_1 + 3x_2 - x_3 = 1,5$ .

Koordinaten also die Gleichung  $2x_1 + 3x_2 - x_3 = 1,5$ . parameterfreien Gleichung der Ebene E. Liegt ein Punkt  $P(x_1|x_2|x_3)$  in der Ebene L, so erfüllen seine

solche Gleichung auch Koordinatengleichung der Ebene E genannt. Da in dieser Gleichung ausschließlich die Koordinaten eines Punktes als Variable vorkommen, wird eine

### (2) Von der Lösungsmenge einer Koordinatengleichung zur Parameterdarstellung

Wir betrachten dazu noch einmal die Koordinatengleichung  $2x_1 + 3x_2 - x_3 = 1,5$  der Ebene E aus der andere Punkte, die nicht in E liegen und deren Koordinaten auch die Koordinatengleichung erfüllen? Liegt ein Punkt P in der Ebene E, so erfüllen seine Koordinaten die Koordinatengleichung. Gibt es noch

bigen Wert, also z. B.  $x_1 = s$  und  $x_2 = t$  mit s,  $t \in \mathbb{R}$  und stellen nach  $x_3$  um. So ergibt sich: Einführung (1) und untersuchen die Lösungsmenge dieser Gleichung. Wir wählen für  $x_1$  und  $x_2$  einen belie-

$$s = \frac{rx}{1}$$
 bund als Vektorgleichung geschrieben 
$$(x_2) = \frac{rx}{1} + \frac{rx}{2} + \frac{rx}{2} + \frac{rx}{2} + \frac{rx}{2} + \frac{rx}{2}$$

dieselbe Ebene E beschrieben, wie durch eine Parameterdarstellung von E. die Ebene E aus der Einführung (1) (siehe dazu Aufgabe 4). Durch die Koordinatengleichung wird also Diese Vektorgleichung kann man als Parameterdarstellung einer Ebene auffassen. Sie beschreibt ebenfalls

#### Information

## Koordinatengleichungen einer Ebene

Wir verallgemeinern die Uberlegungen aus der Einführung:

(1) Jede Ebene kann durch eine **Koordinatengleichung** der Form  $a \cdot x_1 + b \cdot x_2 + c \cdot x_3 = d$ 

(2) Jede Koordinatengleichung der Form  $a \cdot x_1 + b \cdot x_2 + c \cdot x_3 = d$  mit a, b, c,  $d \in \mathbb{R}$  und  $a \neq 0$  oder seine Koordinaten die Koordinatengleichung erfüllen. a, b, c,  $d \in \mathbb{R}$  beschrieben werden. Ein Punkt P $(x_1|x_2|x_3)$  liegt genau dann in der Ebene, wenn

 $b \neq 0$  oder  $c \neq 0$  beschreibt eine Ebene. Zu jeder Lösung  $(x_1 | x_2 | x_3)$  gehört ein Punkt P  $(x_1 | x_2 | x_3)$ ,

der in der Ebene liegt.