



## B1 - Analytische Geometrie

### 1.1 ► Trapezform zeigen

Bei dem Viereck  $\overline{GHIJ}$  handelt es sich um ein Trapez, wenn zwei gegenüberliegende Seiten parallel sind. Der Abbildung im Material kannst du entnehmen, dass mit großer Wahrscheinlichkeit die beiden Strecken  $\overline{GH}$  und  $\overline{JI}$  parallel sind. Überprüfe also, ob die zugehörigen Verbindungsvektoren linear abhängig sind.

$$\begin{aligned}\overrightarrow{GH} &= a \cdot \overrightarrow{JI} \\ \begin{pmatrix} 0 \\ 16 \\ 0 \end{pmatrix} &= a \cdot \begin{pmatrix} 0 \\ 24 \\ 0 \end{pmatrix}\end{aligned}$$

Diese Gleichung ist für  $a = \frac{2}{3}$  erfüllt. Die beiden Vektoren  $\overrightarrow{GH}$  und  $\overrightarrow{JI}$  sind also parallel. Die Tribüne ist demnach trapezförmig.

### ► Gleichschenkligkeit zeigen

Das Trapez ist gleichschenklige, wenn es achsensymmetrisch ist. Die Symmetrieachse verläuft dann senkrecht zu den beiden parallelen Seiten durch ihre Mittelpunkte. Das Trapez ist also gleichschenklige, wenn  $\overrightarrow{M_1M_2}$  senkrecht zu  $\overrightarrow{GH}$  und  $\overrightarrow{JI}$  ist. Dies ist der Fall, wenn das jeweilige Skalarprodukt Null ist.

#### 1. Schritt: Mittelpunkte bestimmen

Mit der Formel für den Mittelpunkt einer Strecke folgt:

$$\begin{aligned}\overrightarrow{OM_1} &= \frac{1}{2} \cdot (\overrightarrow{OG} + \overrightarrow{OH}) \\ &= \frac{1}{2} \cdot \left( \begin{pmatrix} -4 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} -4 \\ 16 \\ 0 \end{pmatrix} \right) \\ &= \begin{pmatrix} -4 \\ 8 \\ 0 \end{pmatrix} \\ \overrightarrow{OM_2} &= \frac{1}{2} \cdot (\overrightarrow{OI} + \overrightarrow{OJ}) \\ &= \frac{1}{2} \cdot \left( \begin{pmatrix} -10 \\ 20 \\ 4 \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} -10 \\ -4 \\ 4 \end{pmatrix} \right) \\ &= \begin{pmatrix} -10 \\ 8 \\ 4 \end{pmatrix}\end{aligned}$$



## 2. Schritt: Orthogonalität prüfen

$$\begin{aligned}\overrightarrow{GH} \circ \overrightarrow{M_1M_2} &= \begin{pmatrix} 0 \\ 16 \\ 0 \end{pmatrix} \circ \begin{pmatrix} -6 \\ 0 \\ 4 \end{pmatrix} \\ &= 0 \cdot (-6) + 16 \cdot 0 + 0 \cdot 4 \\ &= 0\end{aligned}$$

$$\begin{aligned}\overrightarrow{JI} \circ \overrightarrow{M_1M_2} &= \begin{pmatrix} 0 \\ 24 \\ 0 \end{pmatrix} \circ \begin{pmatrix} -6 \\ 0 \\ 4 \end{pmatrix} \\ &= 0 \cdot (-6) + 24 \cdot 0 + 0 \cdot 4 \\ &= 0\end{aligned}$$

Das Trapez **GHIJ** besitzt also die Gerade durch die Punkte **M<sub>1</sub>** und **M<sub>2</sub>** als Symmetrieachse und ist damit gleichschenkelig. Die Tribüne hat damit insgesamt die Form eines gleichschenkligen Trapezes.

### 1.2 ► Neigungswinkel berechnen

Die Spielfeldfläche liegt in der **x<sub>1</sub> – x<sub>2</sub>**-Ebene. Ein zugehöriger Normalenvektor ist also  $\vec{n}_1 = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}$ . Die

Tribüne liegt in der Ebene **L : 2x<sub>1</sub> + 3x<sub>3</sub> = –8**, ein zugehöriger Normalenvektor ist also  $\vec{n}_2 = \begin{pmatrix} 2 \\ 0 \\ 3 \end{pmatrix}$ .

Einsetzen in die Formel für den Schnittwinkel  $\phi$  zweier Ebenen liefert:

$$\cos \phi = \frac{|\vec{n}_1 \circ \vec{n}_2|}{|\vec{n}_1| \cdot |\vec{n}_2|}$$

$$\cos \phi = \frac{\left| \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} \circ \begin{pmatrix} 2 \\ 0 \\ 3 \end{pmatrix} \right|}{\left| \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} \right| \cdot \left| \begin{pmatrix} 2 \\ 0 \\ 3 \end{pmatrix} \right|}$$

$$\cos \phi = \frac{3}{1 \cdot \sqrt{2^2 + 0^2 + 3^2}}$$

$$\cos \phi = \frac{3}{\sqrt{13}} \quad | \cos^{-1}$$

$$\phi \approx 33,7^\circ$$

Die Tribüne ist gegenüber dem Spielfeld um ca. **33,7°** geneigt.



## 1.3 ► Anzahl der Zuschauer berechnen

### 1. Schritt: Flächeninhalt der Tribüne berechnen

Die Höhe des Trapezes  $GHIJ$  entspricht aufgrund der Gleichschenkligkeit dem Abstand der beiden Mittelpunkte  $M_1$  und  $M_2$ . Mit dem Vektorbetrag ergibt sich:

$$\begin{aligned} h &= \left| \overrightarrow{M_1 M_2} \right| \\ &= \left| \begin{pmatrix} -6 \\ 0 \\ 4 \end{pmatrix} \right| \\ &= \sqrt{(-6)^2 + 0^2 + 4^2} \\ &= \sqrt{52} \end{aligned}$$

Die Längen der beiden parallelen Seiten des Trapezes können ebenfalls über die Vektorbeträge der zugehörigen Verbindungsvektoren berechnet werden:

$$\begin{aligned} a &= \left| \overrightarrow{GH} \right| \\ &= \left| \begin{pmatrix} 0 \\ 16 \\ 0 \end{pmatrix} \right| \\ &= \sqrt{0^2 + 16^2 + 0^2} \\ &= 16 \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} c &= \left| \overrightarrow{JI} \right| \\ &= \left| \begin{pmatrix} 0 \\ 24 \\ 0 \end{pmatrix} \right| \\ &= \sqrt{0^2 + 24^2 + 0^2} \\ &= 24 \end{aligned}$$

Einsetzen in die Formel für den Flächeninhalt eines Trapezes liefert:

$$\begin{aligned} A &= \frac{1}{2} \cdot (a + c) \cdot h \\ &= \frac{1}{2} \cdot (16 + 24) \cdot \sqrt{52} \\ &\approx 144,22 \end{aligned}$$

Die Tribüne ist also ca.  $144,22 \text{ m}^2$  groß. Um eine vollbesetzte Tribüne zu zeigen müssten also  $144,22 \text{ m}^2 : 0,5 \text{ m}^2 \approx 288$  Zuschauer dargestellt werden.

## 1.4 ► Abstand berechnen

Um den Abstand eines Punkts von einer Ebene zu berechnen, kannst du die Hessesche Normalform verwenden. Forme die Ebenengleichung von  $L$  also entsprechend um:

$$L: \frac{2x_1 + 3x_3 - (-8)}{\sqrt{2^2 + 0^2 + 3^2}} = 0$$

$$\frac{2x_1 + 3x_3 + 8}{\sqrt{13}} = 0$$

Der Abstand eines Punkts  $P(x_1 \mid x_2 \mid x_3)$  zur Ebene  $L$  kann also wie folgt berechnet werden:

$$d(P, L) = \frac{|2x_1 + 3x_3 + 8|}{\sqrt{13}}$$

Einsetzen der Koordinaten von  $F$  liefert:

$$d(F, L) = \frac{|2 \cdot (-1) + 3 \cdot 2,4 + 8|}{\sqrt{13}} \approx 3,66$$

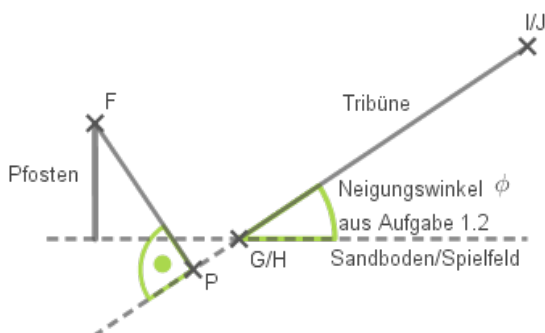
Die Ebene  $L$  und der Punkt  $F$  haben einen Abstand von ca. **3,66 m**.

## 1.5 ► Abstand darstellen

Der Abstand zwischen dem Punkt  $F$  und der Ebene  $L$  entspricht dem Abstand von  $F$  zu dem Punkt  $P$  innerhalb der Ebene  $L$  mit dem kürzesten Abstand zu  $F$ . Dies ist der Punkt, in dem die Gerade, die durch den Punkt  $F$  orthogonal zur Ebene  $L$  verläuft auf die Ebene  $L$  trifft.

Dieser Punkt ist eindeutig, es gibt also nur einen solchen Punkt in der gesamten Ebene  $L$ , der den gleichen Abstand zu  $F$  besitzt wie die gesamte Ebene  $L$ .

Dieser Punkt  $P$  liegt im betrachteten Fall außerhalb des Vierecks  $GHIJ$ , wie sich in der folgenden Abbildung erkennen lässt.



**Abb. 1:** Querschnitt auf die Tribüne und den Pfosten, frontaler Blick auf die  $x_1x_3$ -Ebene

## 2 ► Berührung überprüfen

Die Flugbahn des Balls kann näherungsweise durch folgende Gerade beschrieben werden:



$$g: \vec{x} = \begin{pmatrix} 2 \\ 7,5 \\ 3 \end{pmatrix} + s \cdot \begin{pmatrix} 0 \\ 4 \\ -3 \end{pmatrix}$$

Das Netz liegt parallel zur  $x_1x_3$ -Ebene. Alle Punkte auf dem Netz haben daher dieselbe  $x_2$ -Koordinate wie  $F$ ,  $x_2 = 8$ . Setze diese mit der entsprechenden Zeile der Geradengleichung von  $g$  gleich:

$$8 = 7,5 + s \cdot 4 \quad | -7,5$$

$$0,5 = s \cdot 4 \quad | :4$$

$$0,125 = s$$

Einsetzen in die Geradengleichung liefert:

$$\vec{OS} = \begin{pmatrix} 2 \\ 7,5 \\ 3 \end{pmatrix} + 0,125 \cdot \begin{pmatrix} 0 \\ 4 \\ -3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 2 \\ 8 \\ 2,625 \end{pmatrix}$$

Wenn der Ball sich in der Ebene des Netzes befindet, befindet er sich in einer Höhe von **2,625 m**. Die Oberkante des Netzes befindet sich aufgrund der  $x_3$ -Koordinate von  $F$  allerdings in einer Höhe von lediglich **2,4 m**. Der Ball berührt das Netz also nicht, sondern fliegt darüber hinweg.

### 3.1 ► Bewegung in einer Ebene begründen

Da die  $x_1$ -Koordinate der Punkte  $X_t$  unabhängig vom Parameter  $t$  und damit konstant **3** ist, liegen alle Punkte  $X_t$  in der Ebene mit der Gleichung  $x_1 = 3$ .

Der Ball bewegt sich also in der Ebene mit der Gleichung  $x_1 = 3$ .

### 3.2 ► Auftreffen im Spielfeld untersuchen

Das Spielfeld liegt innerhalb der  $x_1x_2$ -Ebene. Berechne also den Schnittpunkt der Flugbahn des Balls mit der  $x_1x_2$ -Ebene und prüfe anschließend, ob dieser Punkt innerhalb des Spielfelds liegt.

Damit der Ball auf die  $x_1x_2$ -Ebene trifft, muss die  $x_3$ -Koordinate von  $X_t$  null sein. Gleichsetzen liefert:

$$-5t^2 + 4t + 2,8 = 0 \quad | :(-5)$$

$$t^2 - 0,8t - 0,56 = 0 \quad | pq\text{-Formel}$$

$$t_{1/2} = -\frac{-0,8}{2} \pm \sqrt{\left(\frac{-0,8}{2}\right)^2 + 0,56}$$

$$= 0,4 \pm \sqrt{0,72}$$

$$t_1 = 0,4 - \sqrt{0,72}$$

$$\approx -0,45 < 0$$

$$t_2 = 0,4 + \sqrt{0,72}$$

$$\approx 1,25$$

Da  $t_1$  negativ ist, ist die einzige im Sachzusammenhang sinnvolle Lösung  $t_2 \approx 1,25$ . Die Koordinaten des

Balls lauten dann:

$$X_{1,25}(3 \mid 14 \mid 0)$$

Da das Beachvolleyballfeld insgesamt **8 m** breit und **16 m** lang ist, liegt der Ball damit beim Auftreffen auf dem Boden innerhalb des Spielfelds.

#### 4 ► Transformationsmatrix angeben

Eine Drehung um die  $x_3$ -Achse mit einem Winkel von  $\alpha = 90^\circ$  entgegen dem Uhrzeigersinn kann mit folgender Drehmatrix beschrieben werden:

$$D = \begin{pmatrix} \cos 90^\circ & -\sin 90^\circ & 0 \\ \sin 90^\circ & \cos 90^\circ & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 & -1 & 0 \\ 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

Eine Verkleinerung um **30 %** entspricht einer Skalierung auf **70 %**, also um den Faktor **0,7**. Diese Skalierung kannst du mit folgender Skalierungsmatrix darstellen:

$$S = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0,7 \end{pmatrix}$$

Insgesamt ergibt sich dadurch folgende Transformationsmatrix:

$$T = S \cdot D = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0,7 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} 0 & -1 & 0 \\ 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 & -1 & 0 \\ 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0,7 \end{pmatrix}$$

**Bildnachweise** [\[nach oben\]](#)

[1] © 2019 – SchulLV.