

Betrachte $\vec{u}, \vec{v} \in \mathbb{R}^n$, $\vec{u}, \vec{v} \neq \vec{0}$.

(b)

$$\Rightarrow |\vec{u}|, |\vec{v}| \neq 0$$

$$\text{Def: } \lambda := \frac{1}{|\vec{u}|^2} (\vec{u} \cdot \vec{v})$$

$$\vec{v}_{\parallel} := \lambda \vec{u}$$

$$\vec{v}_{\perp} := \vec{v} - \vec{v}_{\parallel} \quad \Rightarrow \quad \vec{v} = \vec{v}_{\perp} + \vec{v}_{\parallel} = \vec{v}_{\perp} + \vec{v}_{\parallel}$$

$$\Rightarrow \vec{u} \cdot \vec{v}_{\parallel} = \lambda \vec{u} \cdot \vec{u} = \frac{1}{|\vec{u}|^2} (\vec{u} \cdot \vec{v}) \underbrace{|\vec{u}|^2}_{|\vec{u}|^2} = \vec{u} \cdot \vec{v}$$

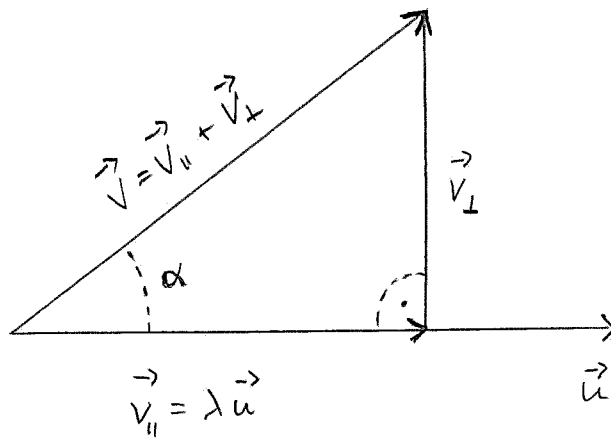
$$\vec{u} \cdot \vec{v}_{\perp} = \vec{u} \cdot (\vec{v} - \vec{v}_{\parallel}) = \underbrace{\vec{u} \cdot \vec{v}}_{\vec{u} \cdot \vec{v}} - \underbrace{\vec{u} \cdot \vec{v}_{\parallel}}_{\vec{u} \cdot \vec{v}} = 0$$

$$\vec{v}_{\parallel} \cdot \vec{v}_{\perp} = \lambda \vec{u} \cdot \vec{v}_{\perp} = 0$$

$$|\vec{v}|^2 = \vec{v} \cdot \vec{v} = (\vec{v}_{\parallel} + \vec{v}_{\perp}) \cdot (\vec{v}_{\parallel} + \vec{v}_{\perp}) = \vec{v}_{\parallel}^2 + \underbrace{\vec{v}_{\parallel} \cdot \vec{v}_{\perp}}_{=0} + \underbrace{\vec{v}_{\perp} \cdot \vec{v}_{\parallel}}_{=0} + \vec{v}_{\perp}^2$$

$$|\vec{v}|^2 = |\vec{v}_{\parallel}|^2 + |\vec{v}_{\perp}|^2$$

Skizze:



(für $n \geq 3$ ist dies die durch \vec{u} und \vec{v} aufgespannte Ebene)

\vec{v} , $\vec{v}_{||}$, \vec{v}_{\perp} erfüllen Satz des Pythagoras \Rightarrow

$\vec{v}_{||}$ und \vec{v}_{\perp} senkrecht/rechtwinklig zueinander [α einzeichnen]

NICHT

$$\left[\begin{array}{l} \text{Wenn } |\vec{v}|=1 \text{ } [\alpha \text{ einzeichnen}] : |\vec{v}_{||}| = \cos(\alpha) \\ \text{[Sonst]} : |\vec{v}_{||}| = |\vec{v}| \cdot \cos(\alpha) \text{ } [\alpha \text{ einzeichnen}] \end{array} \right]$$

[α einzeichnen]

Ferner: $\cos(\alpha) = \frac{|\vec{v}_{||}|}{|\vec{v}|} \Rightarrow |\vec{v}_{||}| = |\vec{v}| \cdot \cos(\alpha)$

(falls $\lambda \geq 0 \Leftrightarrow \cos(\alpha) \geq 0$)

$$\begin{array}{c} \updownarrow \\ \vec{u} \cdot \vec{v} \geq 0 \end{array}$$

$$\Rightarrow |\vec{u}| \cdot |\vec{v}| \cdot \cos(\alpha) = |\vec{u}| \cdot |\vec{v}_{||}| =$$

$$= |\lambda \vec{u}| = |\lambda| |\vec{u}|$$

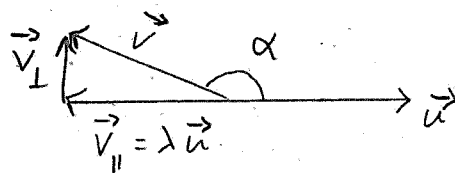
 $\lambda \geq 0$

$$\stackrel{\downarrow}{=} \lambda |\vec{u}|^2 = \underbrace{\frac{1}{|\vec{u}|^2} (\vec{u} \cdot \vec{v})}_{\lambda} \cdot |\vec{u}|^2 = \vec{u} \cdot \vec{v}$$

Def: $\angle(\vec{u}, \vec{v}) :=$ Zwischenwinkel von \vec{u} und \vec{v}

$$\boxed{\vec{u} \cdot \vec{v} = |\vec{u}| \cdot |\vec{v}| \cdot \cos(\angle(\vec{u}, \vec{v}))}$$

Falls $\lambda < 0$:



$\Rightarrow \cos \alpha < 0$

$$\Rightarrow |\vec{v}_{||}| = |\vec{v}| \cdot (-\cos \alpha)$$



$$\vec{u} \cdot \vec{v} < 0$$

\Rightarrow selbe Formel

Falls $\alpha < 0$: $\angle(\vec{u}, \vec{v}) := -\alpha \Rightarrow \angle(\vec{u}, \vec{v}) \in [0, \pi]$ immer!

\Rightarrow wieder selbe Formel (da $\cos(-\alpha) = \cos(\alpha)$).

Folgerungen:

4.16

1.) $\underline{\underline{\vec{u} \cdot \vec{v} = 0 \iff \vec{u} \perp \vec{v}}}$ ("senkrecht" oder "orthogonal").

2.) Mit $\vec{e}_i \cdot \vec{e}_k = \delta_{ik}$ folgt: alle \vec{e}_k sind normiert und paarweise orthogonal $\Rightarrow \vec{e}_1, \dots, \vec{e}_n$ heißt eine Orthonormalbasis von \mathbb{R}^n .

3.) Oben:

$$\lambda := \frac{1}{|\vec{u}|^2} (\vec{u} \cdot \vec{v})$$

$$\vec{v}_{\parallel} := \lambda \vec{u}, \quad \text{d.h. } \vec{v}_{\parallel} \text{ ist parallel zu } \vec{u}.$$

$$\vec{v}_{\perp} := \vec{v} - \vec{v}_{\parallel} \quad \text{und} \quad \vec{v}_{\perp} \cdot \vec{u} = 0, \quad \text{d.h. } \vec{v}_{\perp} \text{ ist senkrecht zu } \vec{u}.$$

$$\vec{v} = \vec{v}_{\perp} + \vec{v}_{\parallel} \quad \text{d.h. ein bel. Vektor } \vec{v} \in \mathbb{R}^n \text{ kann so}$$

"zerlegt" werden in einen Beitrag senkrecht zu \vec{u} und einen

parallel zu \vec{u} !

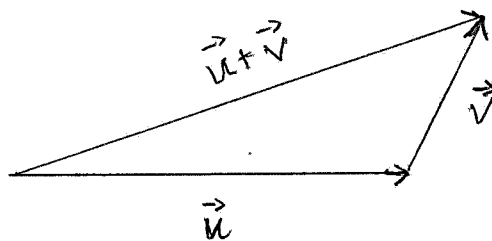
$$4.) \underline{\underline{|\vec{u} \cdot \vec{v}|}} = |\vec{u}| \cdot |\vec{v}| \cdot \overbrace{|\cos(\angle(\vec{u}, \vec{v}))|}^{\leq 1} \leq \underline{\underline{|\vec{u}| \cdot |\vec{v}|}}$$

(Cauchy-Schwarz-Ungl.)

$$\begin{aligned}
 5.) \quad |\vec{u} + \vec{v}|^2 &= (\vec{u} + \vec{v})^2 = (\vec{u} + \vec{v}) \cdot (\vec{u} + \vec{v}) = \\
 &= \vec{u} \cdot \vec{u} + \vec{u} \cdot \vec{v} + \vec{v} \cdot \vec{u} + \vec{v} \cdot \vec{v} = |\vec{u}|^2 + \underbrace{2\vec{u} \cdot \vec{v}}_{\leq 2|\vec{u} \cdot \vec{v}| \leq 2|\vec{u}||\vec{v}|} + |\vec{v}|^2 = \\
 &\leq |\vec{u}|^2 + 2|\vec{u}||\vec{v}| + |\vec{v}|^2 = (|\vec{u}| + |\vec{v}|)^2
 \end{aligned}$$

$$\Rightarrow \underline{|\vec{u} + \vec{v}| \leq |\vec{u}| + |\vec{v}|} \quad (\text{Dreiecksungl.})$$

Veranschaulichung:



$$|\vec{u}| + |\vec{v}| \geq |\vec{u} + \vec{v}| \quad \checkmark$$

(III) Vektorprodukt (oder Kreuzprodukt)

ist Besonderheit des \mathbb{R}^3 . Symbol „ \times “.

$$\underline{\text{Def:}} \quad \vec{u} \times \vec{v} = \begin{pmatrix} u_1 \\ u_2 \\ u_3 \end{pmatrix} \times \begin{pmatrix} v_1 \\ v_2 \\ v_3 \end{pmatrix} := \begin{pmatrix} u_2 v_3 - u_3 v_2 \\ u_3 v_1 - u_1 v_3 \\ u_1 v_2 - u_2 v_1 \end{pmatrix}$$

Alternative Schreibweise: $\vec{u} \wedge \vec{v}$

Präsenzüb; berechne $\begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ -2 \end{pmatrix} \times \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 3 \end{pmatrix} = ? = \begin{pmatrix} 0 - (-4) \\ -2 - 3 \\ 2 - 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 4 \\ -5 \\ 2 \end{pmatrix}$

Es folgt:

$$(a) \quad \vec{u} \times \vec{v} = -\vec{v} \times \vec{u} \quad \forall \vec{u}, \vec{v} \in \mathbb{R}^3$$

$$(b) \quad (\lambda \cdot \vec{u}) \times \vec{v} = \lambda \cdot (\vec{u} \times \vec{v}) \quad \forall \vec{u}, \vec{v} \in \mathbb{R}^3, \lambda \in \mathbb{R}$$

$$(c) \quad (\vec{u} + \vec{v}) \times \vec{w} = \vec{u} \times \vec{w} + \vec{v} \times \vec{w} \quad \forall \vec{u}, \vec{v}, \vec{w} \in \mathbb{R}^3$$

$$(d) \quad \vec{a} \times (\vec{b} \times \vec{c}) = \vec{b} (\vec{a} \cdot \vec{c}) - \vec{c} (\vec{a} \cdot \vec{b}) \quad \forall \vec{a}, \vec{b}, \vec{c} \in \mathbb{R}^3$$

Merkhilfe: „bac-cab“

(Konvention: $\vec{v} \cdot \lambda := \lambda \cdot \vec{v}$)

$$(e) \quad \underbrace{\vec{u} \cdot (\vec{v} \times \vec{w})}_{\text{(sog. Spatprodukt)}} = \vec{w} \cdot (\vec{u} \times \vec{v}) \quad \forall \vec{u}, \vec{v}, \vec{w} \in \mathbb{R}^3$$

Bew: Übungen

Weitere Folgerungen:

$$1.) \quad \vec{v} \times \vec{v} = -\vec{v} \times \vec{v} \quad \Rightarrow \quad \underline{\underline{\vec{v} \times \vec{v} = \vec{0}}} \quad \forall \vec{v} \in \mathbb{R}^3$$

\uparrow
 (a)

$$2.) \quad \vec{u} \cdot (\vec{u} \times \vec{v}) = \vec{v} \cdot (\vec{u} \times \vec{u}) = \vec{v} \cdot \vec{0} = 0$$

\uparrow \uparrow
 (e) 1.)

$$\text{genauso: } \vec{v} \cdot (\vec{u} \times \vec{v}) = 0$$

$$\Rightarrow \quad \underline{\underline{\vec{u} \times \vec{v} \text{ ist orthogonal zu } \vec{u} \text{ und zu } \vec{v}}} \quad \forall \vec{u}, \vec{v} \in \mathbb{R}^3$$

$$3.) \quad (\vec{u} \times \vec{v})^2 = \underbrace{(\vec{u} \times \vec{v})}_{=: \vec{w}} \cdot (\vec{u} \times \vec{v}) = \vec{v} \cdot \underbrace{(\vec{w} \times \vec{u})}_{=: *}$$

[Nebenrechnung]

$$* \equiv - \vec{u} \times \vec{w} = - \vec{u} \times (\vec{u} \times \vec{v}) = - (\vec{u} \cdot (\vec{u} \cdot \vec{v}) - \vec{v} \cdot (\vec{u} \cdot \vec{u}))$$

\uparrow (a) \uparrow (d)

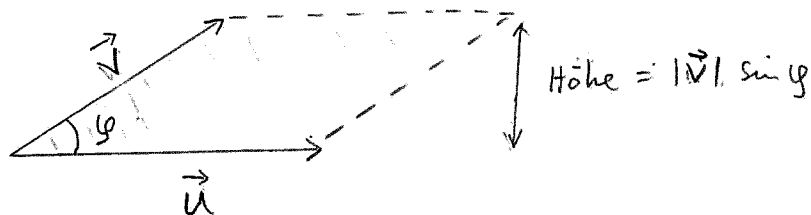
$$= - (\vec{v} \cdot \vec{u}) (\vec{u} \cdot \vec{v}) + |\vec{v}|^2 |\vec{u}|^2$$

$$(\vec{u} \cdot \vec{v})^2 = (|\vec{u}| |\vec{v}| \cos(\varphi))^2 \quad \varphi := \angle(\vec{u}, \vec{v})$$

$$\Rightarrow |\vec{u} \times \vec{v}|^2 = |\vec{u}|^2 |\vec{v}|^2 \underbrace{(1 - \cos^2(\varphi))}_{\sin^2(\varphi)}$$

Da $\varphi \in [0, \pi]$ folgt $\sin \varphi \geq 0 \Rightarrow$

$$\boxed{|\vec{u} \times \vec{v}| = |\vec{u}| \cdot |\vec{v}| \cdot \sin(\angle(\vec{u}, \vec{v}))}$$



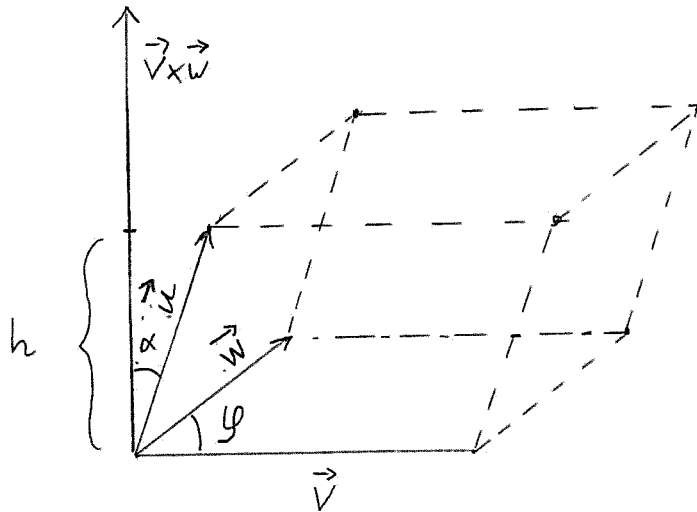
$\Rightarrow |\vec{u} \times \vec{v}| \triangleq \text{Fläche des von } \vec{u} \text{ und } \vec{v} \text{ aufgespannten Parallelogramms}$

4.) $\vec{u} \times \vec{v} = \vec{0} \Leftrightarrow \vec{u} \text{ und } \vec{v} \text{ kollinear (d.h. } \vec{u} = c \cdot \vec{v})$

↑
3.)

oder $\vec{u} = \vec{0}$ oder $\vec{v} = \vec{0}$

5.)



$$\varphi = \angle(\vec{v}, \vec{w})$$

$$\alpha = \angle(\vec{u}, \vec{v} \times \vec{w})$$

$$h = |\vec{u}| \cos(\alpha)$$

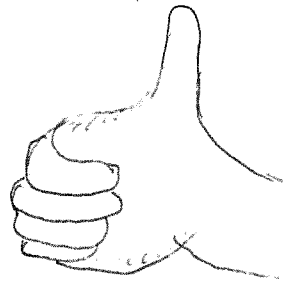
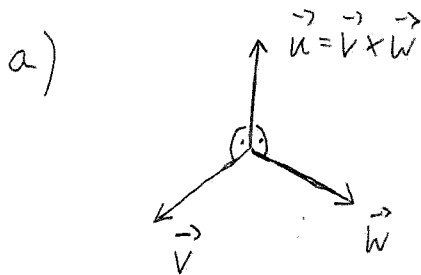
$$\underbrace{|\vec{u} \cdot (\vec{v} \times \vec{w})|}_{\text{daher "Skalarprodukt"}} = |\vec{u}| \cdot |\vec{v} \times \vec{w}| \cdot \cos(\alpha) = \underbrace{h}_{\text{Höhe}} \cdot \underbrace{|\vec{v} \times \vec{w}|}_{\text{Grundfläche}} =$$

= Volumen des von $\vec{u}, \vec{v}, \vec{w}$ aufgespannten Spats bzw. Parallelepipeds

6.) Sei $\vec{u} := \vec{v} \times \vec{w} \neq \vec{0}$. Wir wissen:

- \vec{u} ist senkrecht zu \vec{v} und \vec{w} .
- Länge $|\vec{u}| = |\vec{v}| |\vec{w}| \sin(\angle(\vec{v}, \vec{w}))$.

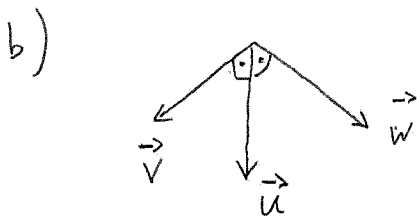
\Rightarrow es bleiben nur noch 2 Möglichkeiten ("Orientierungen") für \vec{u} :



„Rechte-Hand-Regel“

d.h. die 3 Vektoren $\vec{v}, \vec{w}, \vec{u} := \vec{v} \times \vec{w}$

bilden ein sog. „Rechtsystem“



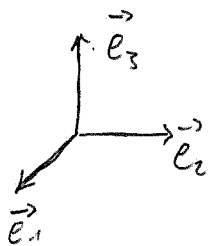
„Links-system“.

Beh: a) trifft zu

Bew:

Wähle zunächst $\vec{v} = \vec{e}_1$, $\vec{w} = \vec{e}_2 = 0$

$$\vec{u} = \vec{e}_1 \times \vec{e}_2 = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} \times \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0-0 \\ 0-0 \\ 1-0 \end{pmatrix} = \vec{e}_3$$



Rechtssystem

[nur sagen]

Verändere jetzt Länge und Richtung von \vec{v} und \vec{w} kontinuierlich,

bis gewünschte Vektoren \vec{v} und \vec{w} erreicht sind, und gleichzeitig

so, dass $|\vec{v}| |\vec{w}| \sin(\angle(\vec{v}, \vec{w}))$ niemals 0 wird (das geht!).

Damit ändert sich auch $\vec{u} = \vec{v} \times \vec{w}$ kontinuierlich, kann also

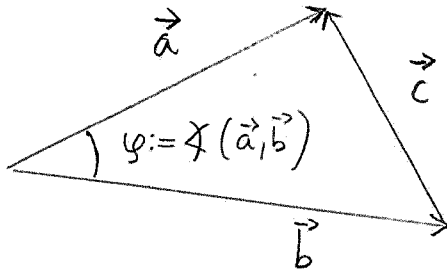
niemals plötzlich „unklappen“ oder $\vec{0}$ werden \Rightarrow

Rechtssystem bleibt erhalten.

q.e.d.

Ausleitung:

a)



$$\vec{b} + \vec{c} = \vec{a} \iff \vec{c} = \vec{a} - \vec{b}$$

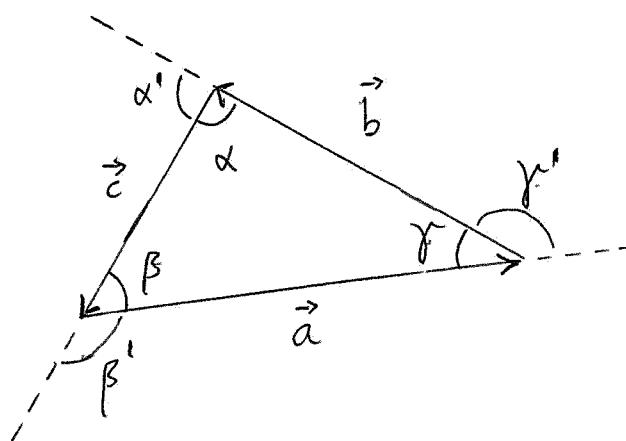
$$\begin{aligned} \Rightarrow \vec{c} \cdot \vec{c} &= (\vec{a} - \vec{b}) \cdot (\vec{a} - \vec{b}) = \vec{a} \cdot \vec{a} - \vec{a} \cdot \vec{b} - \vec{b} \cdot \vec{a} + \vec{b} \cdot \vec{b} \\ &= |\vec{a}|^2 + |\vec{b}|^2 - 2 \vec{a} \cdot \vec{b} = -2 |\vec{a}| |\vec{b}| \cos(\varphi) \end{aligned}$$

$$\Rightarrow \underline{\underline{|\vec{c}|^2 = |\vec{a}|^2 + |\vec{b}|^2 - 2 |\vec{a}| |\vec{b}| \cos(\varphi)}} \quad (\text{"Cosinussatz"})$$

Spezialfall : $\varphi = \frac{\pi}{2}$ ($\hat{=} 90^\circ$) $\Rightarrow \cos(\varphi) = 0$

\Rightarrow Pythagoras.

b.)

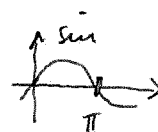


$$\vec{a} + \vec{b} + \vec{c} = \vec{0}$$

$$\begin{aligned} \Rightarrow \vec{a} \times \vec{b} &= \vec{a} \times \underbrace{(-\vec{a} - \vec{c})}_{\vec{b}} = \underbrace{-\vec{a} \times \vec{a}}_{=\vec{0}} - \vec{a} \times \vec{c} = -\vec{a} \times \vec{c} \\ &= \underbrace{(-\vec{b} - \vec{c})}_{\vec{a}} \times \vec{b} = \underbrace{-\vec{b} \times \vec{b}}_{=\vec{0}} - \vec{c} \times \vec{b} = -\vec{c} \times \vec{b} \end{aligned}$$

$$\Rightarrow |\vec{a} \times \vec{b}| = |\vec{a}| \cdot |\vec{b}| \cdot \sin(\gamma') = |\vec{a} \times \vec{c}| = |\vec{a}| \cdot |\vec{c}| \sin(\beta')$$

$$= |\vec{c} \times \vec{b}| = |\vec{c}| \cdot |\vec{b}| \sin(\alpha')$$



$$\sin(\alpha') = \sin(\pi - \alpha) = \sin(\alpha) \quad , \text{ ebenso } \beta, \gamma$$

Division durch $|\vec{a}| \cdot |\vec{b}| \cdot |\vec{c}| \Rightarrow$

$$\underline{\underline{\frac{\sin(\alpha)}{|\vec{a}|} = \frac{\sin(\beta)}{|\vec{b}|} = \frac{\sin(\gamma)}{|\vec{c}|}}}} \quad (\text{Sinussatz})$$