

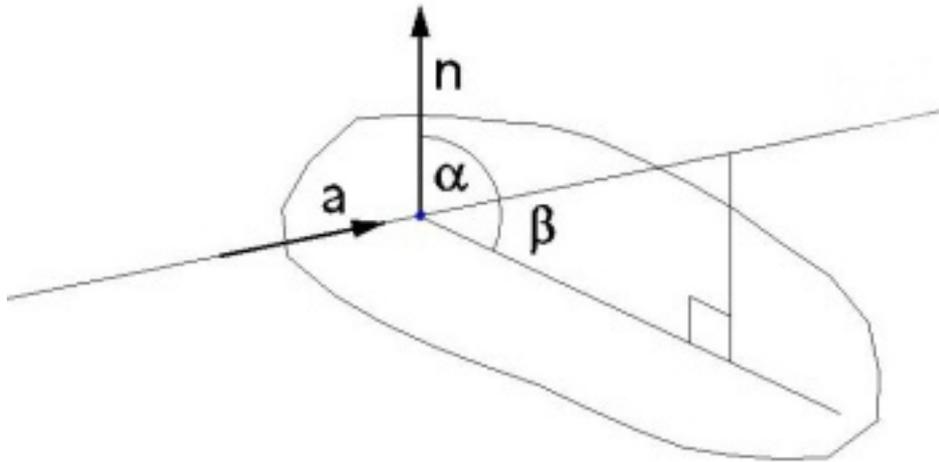
Dreiundzwanzigste Woche, 30. November, Copyright © 2009 by Gerhard Oberressl

## 0.1 Weitere Anwendungen

### 0.1.1 Winkel einer Geraden zu einer Ebene

Wir betrachten eine Gerade  $\mathbf{r} = \mathbf{r}_0 + \lambda \mathbf{a}$  und eine Ebene  $\mathbf{n}\mathbf{r} = \mathbf{n}\mathbf{r}_0$ .

Abbildung 0.1: Winkel einer Geraden zu einer Ebene



Wir denken uns den Anfangspunkt des Normalenvektors  $\mathbf{n}$  im Durchstoßpunkt der Geraden durch die Ebene. Für den Neigungswinkel  $\beta$  und seinen Komplementärwinkel  $\alpha$  gilt dann  $\cos \alpha = \sin \beta$ .

Das Skalarprodukt  $\mathbf{n} \cdot \mathbf{a} = \|\mathbf{n}\| \|\mathbf{a}\| \cos \alpha$  liefert  $\sin \beta = \cos \alpha = \left\| \frac{\mathbf{n} \cdot \mathbf{a}}{\|\mathbf{n}\| \|\mathbf{a}\|} \right\|$ .  
Damit ist der Neigungswinkel

$$\beta = \arcsin \left\| \frac{\mathbf{n} \cdot \mathbf{a}}{\|\mathbf{n}\| \|\mathbf{a}\|} \right\|. \quad (0.1)$$

### 0.1.2 Abstand eines Punktes von einer Geraden

Wir betrachten eine Gerade  $\mathbf{r} = \mathbf{r}_0 + \lambda \mathbf{a}$  und einen Punkt  $P_1$  der nicht auf der Geraden liegt.  $P$  sei der Fußpunkt des Lotes von  $P_1$  auf  $\mathbf{r} = \mathbf{r}_0 + \lambda \mathbf{a}$  (siehe Abb. 0.2) und  $\lambda_0$  sei der Wert des Parameters  $\lambda$ , der  $P$  bzw.  $\mathbf{r}$  entspricht.

Wir haben somit  $\mathbf{r} = \mathbf{r}_0 + \lambda_0 \mathbf{a}$

aber auch  $\mathbf{r} = \mathbf{r}_1 + \mathbf{d}$ , wobei  $\mathbf{d}$  der Vektor ist, dessen Länge dem gesuchten Abstand  $d$  entspricht.

Woraus folgt,

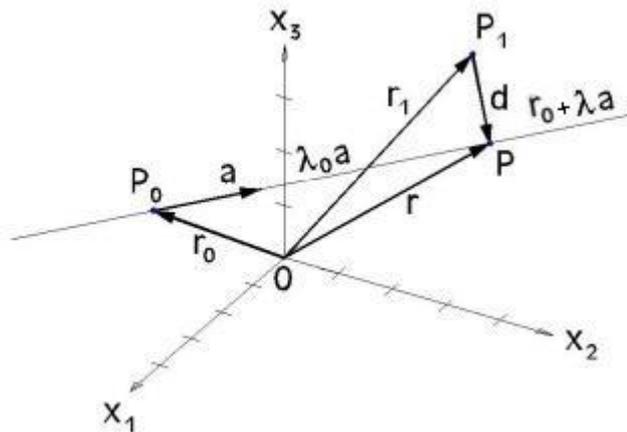
$$\mathbf{r}_1 + \mathbf{d} = \mathbf{r}_0 + \lambda_0 \mathbf{a}. \quad (0.2)$$

Ferner haben wir noch das Skalarprodukt

$$\mathbf{a} \cdot \mathbf{d} = 0. \quad (0.3)$$

Aus Gleichung 0.2 erhalten wir durch skalare Multiplikation mit  $\mathbf{a}$ ,

Abbildung 0.2: Abstand eines Punktes  $P_1$  von einer Geraden  $\mathbf{r}_0 + \lambda \mathbf{a}$



$$\mathbf{a} \cdot \mathbf{r}_1 + \mathbf{a} \cdot \mathbf{d} = \mathbf{a} \cdot \mathbf{r}_0 + \mathbf{a} \cdot \lambda_0 \mathbf{a},$$

oder

$$\mathbf{a} \mathbf{r}_1 + \mathbf{0} = \mathbf{a} \mathbf{r}_0 + \lambda_0 \mathbf{a}^2.$$

Daraus erhalten wir den Parameter  $\lambda_0$  für den Fußpunkt  $P$  als

$$\lambda_0 = \frac{\mathbf{a}(\mathbf{r}_1 - \mathbf{r}_0)}{\mathbf{a}^2}.$$

Einsetzen von  $\lambda_0$  in 0.2 ergibt

$$\mathbf{d} = \mathbf{r}_0 - \mathbf{r}_1 + \frac{(\mathbf{r}_1 - \mathbf{r}_0) \mathbf{a}}{\mathbf{a}^2} \mathbf{a}.$$

Der gesuchte Abstand des Punktes von der Geraden ergibt sich somit als

$$d = \|\mathbf{d}\| = \left\| \mathbf{r}_0 - \mathbf{r}_1 + \frac{(\mathbf{r}_1 - \mathbf{r}_0) \mathbf{a}}{\mathbf{a}^2} \mathbf{a} \right\|. \quad (0.4)$$

Man überlege sich gut, warum in dieser Gleichung nichts "gekürzt" werden darf.