

## Seite 290 Beispiel 3

Lösung:

Das Skalarprodukt kann man mit dem CAS mithilfe des dotP-Befehls bestimmen.

Man erhält mit dem CAS als Lösung den Vektor

$$\begin{pmatrix} -4z \\ 4z \\ z \end{pmatrix} = z \cdot \begin{pmatrix} -4 \\ 4 \\ 1 \end{pmatrix}.$$

Damit sind alle zu  $\begin{pmatrix} -4 \\ 4 \\ 1 \end{pmatrix}$  parallelen Vektoren senkrecht

zu  $\vec{a}$  und  $\vec{b}$ .

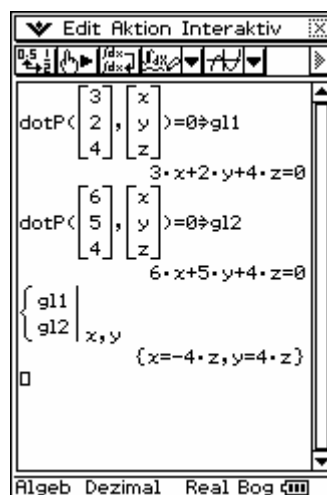


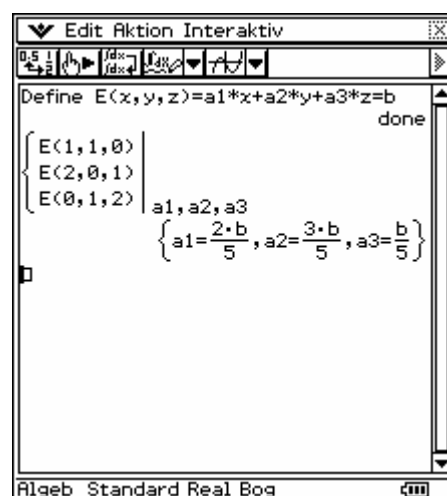
Fig. 1

## Seite 293 Beispiel 4

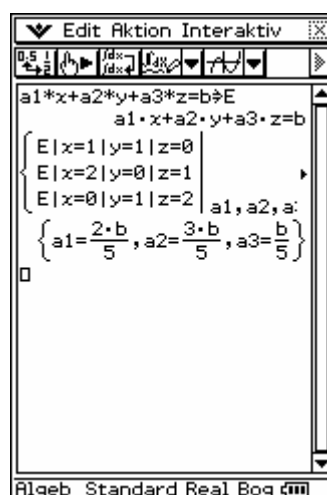
Lösung:

Es gibt für die Methode mit der Punktprobe zwei Möglichkeiten:

(1) **Funktional-orientiertes Vorgehen**, bei dem die Ebenengleichung als Funktion von x,y,z eingegeben wird. Für x, y und z werden jeweils die Koordinaten der Punkte A, B und C eingegeben.



(2) **Term-orientiertes Vorgehen**, bei dem die Ebenengleichung als Term eingegeben wird, in den dann mit dem with-Operator für x,y und z jeweils die Koordinaten der Punkte A, B und C eingegeben werden.



## Seite 303 Beispiel 2

Mit dem CAS speichert man die Vektortermine für die Berechnung der Ebenenpunkte in den Variablen E1 und E2 und erzeugt mithilfe der Differenz eine Null-Gleichung.

Diese löst man mithilfe der Maske für Gleichungssysteme.

Das Ergebnis für r, s setzt man in den Vektorterm für E1 ein, bzw. das Ergebnis für u setzt man in den Vektorterm für E2 ein.

Tipp: Speichert man die Lösung des Gleichungssystems in einer Variablen – z. B. L – ab, so kann man im weiteren Verlauf der Rechnung bequem darauf zurückgreifen.

$$\begin{bmatrix} 1 \\ 3 \\ 2 \end{bmatrix} + r \cdot \begin{bmatrix} 1 \\ -2 \\ 0 \end{bmatrix} + s \cdot \begin{bmatrix} 3 \\ 1 \\ 4 \end{bmatrix} \Rightarrow E1$$

$$\begin{bmatrix} -1 \\ 5 \\ 2 \end{bmatrix} + u \cdot \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \\ 2 \end{bmatrix} + v \cdot \begin{bmatrix} -2 \\ 1 \\ 3 \end{bmatrix} \Rightarrow E2$$

$$E1 - E2$$

$$\begin{cases} r + 3s - u + 2v + 2 = 0 \\ -2r + s - u - v - 2 = 0 \\ 4s - 2u - 3v = 0 \end{cases} \Rightarrow L$$

$$\begin{cases} r = 4v \\ s = \frac{-(15v + 4)}{2} \\ u = \frac{-(33v + 8)}{2} \end{cases}$$

$$\text{simplify}(E1 | L)$$

$$\begin{bmatrix} \frac{-37v}{2} - 5 \\ \frac{-31v}{2} + 1 \\ -30v - 6 \end{bmatrix}$$

$$\text{simplify}(E2 | L)$$

$$\begin{bmatrix} \frac{-37v}{2} - 5 \\ \frac{-31v}{2} + 1 \\ -30v - 6 \end{bmatrix}$$

## Seite 308 Beispiel 1

Bestimmung des Schnittwinkels mithilfe des CAS:

(1) über den Cosinus

(2) mithilfe des angle-Befehls

Dabei ist zu beachten, dass beim ClassPad das Gradmaß eingestellt ist.

$$\begin{bmatrix} 1 \\ 3 \\ 2 \end{bmatrix} \Rightarrow u$$

$$\begin{bmatrix} -2 \\ 1 \\ 1 \end{bmatrix} \Rightarrow v$$

$$\text{dotP}(u, v)$$

$$\text{norm}(u) \cdot \text{norm}(v)$$

$$\cos^{-1}(\text{ans})$$

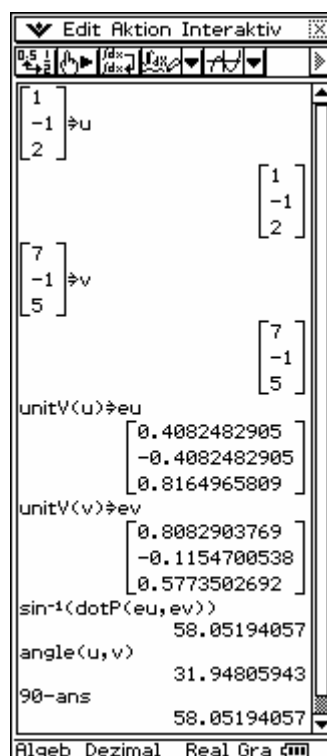
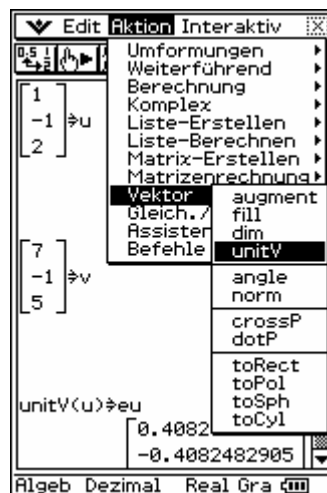
$$\text{angle}(u, v)$$

## Seite 309 Beispiel 2

Man speichert die Einheitsvektoren des Richtungsvektors der Geraden und des Normalenvektors der Ebene in den Variablen  $eu$  bzw.  $ev$  ab.

Man erhält die entsprechende Funktion im Aktions-Menü unter dem Stichwort „Vektor“

Dort findet man auch den Befehl zur Berechnung des Skalarproduktes  $\text{dotP}(\dots)$ .



Man stellt den ClassPad auf das Gradmaß ein (ggf. Antippen des Wortes „Standard“ in der Leiste unten), und berechnet mithilfe von  $\sin^{-1}$  den Winkel.

Alternativ kann auch der implementierte Befehl „angle“ zur Bestimmung des Winkels zwischen Richtungs- und Normalenvektor benutzt werden. Das Komplement zu  $90^\circ$  ist dann der gesuchte Winkel zwischen Gerade und Ebene.