

1. Welche Beträge (= Längen) haben die Vektoren  $\vec{a} = \begin{pmatrix} 3 \\ -4 \end{pmatrix}$ ,  $\vec{b} = \begin{pmatrix} -2 \\ -1 \end{pmatrix}$ ,  $\vec{c} = \begin{pmatrix} -\pi \\ 0 \end{pmatrix}$  und  $\vec{d} = \begin{pmatrix} 5 \\ 12 \end{pmatrix}$ ?
2. Gesucht ist ein Vektor parallel zu  $\begin{pmatrix} -1 \\ 2 \end{pmatrix}$  mit Betrag 2.
3. Wie lautet der Einheitsvektor in Richtung  $\begin{pmatrix} 6 \\ -8 \end{pmatrix}$ ?
4. Wie ist der Parameter  $t$  zu wählen, damit der Vektor  $\begin{pmatrix} 3-t \\ t+4 \end{pmatrix}$  die Länge 17 hat?
5. *Abstandsbestimmung "Punkt – Gerade"*

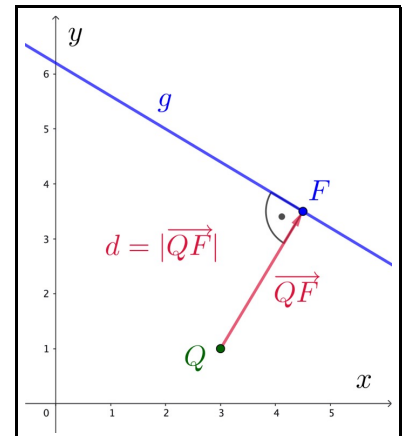
Es seien  $g: \vec{P}_g(t) = \begin{pmatrix} -3 \\ 8 \end{pmatrix} + t \cdot \begin{pmatrix} 5 \\ -3 \end{pmatrix}$  und  $Q(3, 1)$ .

Bestimme den Abstand  $d$  zwischen  $g$  und  $Q$ , also die kleinste Distanz, mit der man vom Punkt  $Q$  auf die Gerade  $g$  gelangt.

- (a) *Variante 1: Senkrechte Gerade und Schnittpunktbestimmung*

Im Prinzip müssen wir von  $Q$  aus das Lot auf  $g$  fällen, also den Fusspunkt  $F \in g$  so bestimmen, dass die Strecke  $QF$  senkrecht zur Gerade  $g$  steht. Danach erhalten wir den gesuchten Abstand aus  $d = |\overrightarrow{QF}|$ .

**Vorgehen:** Gib zuerst eine PD der Gerade  $h$  durch  $Q$  und  $F$  an, um danach  $F$  als Schnittpunkt von  $g$  und  $h$  zu bestimmen.



- (b) *Variante 2: Minimiere  $d$  mittels Differentialrechnung*

Der Abstand jedes Punktes  $P \in g$  zum Punkt  $Q$  lässt sich in Abhängigkeit von  $t$  notieren:

$$\vec{P}_g(t) = \begin{pmatrix} -3 + 5t \\ 8 - 3t \end{pmatrix} \Rightarrow \overrightarrow{QP} = \vec{P}_g(t) - \vec{Q} = \dots \Rightarrow d = |\overrightarrow{QP}| = \dots$$

Sobald der Ausdruck für  $d$  in Abhängigkeit von  $t$  einmal dasteht, kann man ihn in mittels Differentialrechnung minimieren, also nach  $t$  ableiten und dann...

So erhalten wir den Parameter  $t$ , der zum Fusspunkt  $F$ , also zum minimalen Abstand gehört. Folglich können wir genau dieses  $t$  unseren Ausdruck für  $d$  einsetzen und erhalten daraus den gesuchten Abstand.

- (c) *Variante 3: Benutze Orthogonalität der Richtungsvektoren*

Wie in Variante 2 notieren wir in Abhängigkeit des Parameters  $t$  den Vektor  $QP$  von  $Q$  zu irgendeinem Punkt  $P \in g$ . Für  $P = F$  muss dieser Vektor senkrecht zum Richtungsvektor  $\begin{pmatrix} 5 \\ -3 \end{pmatrix}$  von  $g$  stehen. Also können wir das Skalarprodukt notieren und dieses dann gleich 0 setzen:

$$\begin{pmatrix} 5 \\ -3 \end{pmatrix} \cdot \overrightarrow{QP} = \dots \stackrel{!}{=} 0$$

Aus dieser Gleichung folgt der zum Fusspunkt  $F$  gehörende Wert des Parameters  $t$  und wir können die Aufgabe so abschliessen, wie wir das schon unter Variante 2 gemacht haben.

6. Löse jede der folgenden drei Aufgaben mit einer anderen Variante aus Aufgabe 5:

- (a) Bestimme den Fusspunkt des Lotes von  $A(-3, -10)$  auf die Gerade  $g: \vec{P}_g(r) = \begin{pmatrix} 16 \\ 12 \end{pmatrix} + r \cdot \begin{pmatrix} 12 \\ 5 \end{pmatrix}$ .
- (b) Wie gross ist der Abstand zwischen  $h: 2x - y = 3$  und  $B(-3, 0)$ ?
- (c) In welcher Entfernung passiert die Gerade  $j: \vec{P}_j(s) = \begin{pmatrix} 8 \\ -2 \end{pmatrix} + s \cdot \begin{pmatrix} 3 \\ -2 \end{pmatrix}$  den Punkt  $C(16, 10)$ ?