

Skalarprodukt. Vektroprodukt. Spatprodukt.

Andreas Unterreiter

18. August 2020

Inhaltsverzeichnis

1	Euklidisches Skalarprodukt im \mathbb{R}^n , $2 \leq n \in \mathbb{N}$	1
2	Vektorprodukt im \mathbb{R}^3	12
3	“Vektorprodukt” im \mathbb{R}^2	13
4	Spatprodukt im \mathbb{R}^3	15

1 Euklidisches Skalarprodukt im \mathbb{R}^n , $2 \leq n \in \mathbb{N}$

Zur besseren Unterscheidung zu Zahlen oder allgemeinen Mengen oder Klassen werden hier die Elemente des \mathbb{R}^n , $2 \leq n \in \mathbb{N}$ - die n -dimensionalen reellen Vektoren - mit Frakturbuchstaben wie \mathfrak{x} oder \mathfrak{y} bezeichnet. Jeder dieser Vektoren hat genau n Koordinaten, die von 1 bis n durchnummeriert werden, etwa

$$\mathfrak{x} = (\mathfrak{x}_1, \dots, \mathfrak{x}_n).$$

Hier gilt $\mathfrak{x} \in \mathbb{R}$, aber $\mathfrak{x}_1, \dots, \mathfrak{x}_n \in \mathbb{R}$. Ähnlich wie bei geordneten Paaren gilt

$$\forall \mathfrak{x}, \mathfrak{y} : \mathfrak{x} \in \mathbb{R}^n \wedge \mathfrak{y} \in \mathbb{R}^n \wedge \mathfrak{x} = \mathfrak{y} \Rightarrow \mathfrak{x}_1 = \mathfrak{y}_1 \wedge \dots \wedge \mathfrak{x}_n = \mathfrak{y}_n,$$

während

$$\begin{aligned} \forall \mathfrak{x}, \mathfrak{y} : \mathfrak{x} \in \mathbb{R}^n \wedge \mathfrak{y} \in \mathbb{R}^n \wedge \mathfrak{x}_1 = \mathfrak{y}_1 \wedge \dots \wedge \mathfrak{x}_n = \mathfrak{y}_n \\ \Rightarrow \mathfrak{x} = (\mathfrak{x}_1, \dots, \mathfrak{x}_n) = (\mathfrak{y}_1, \dots, \mathfrak{y}_n) = \mathfrak{y}, \end{aligned}$$

auf Grund allgemeiner Ersetzungsregeln trivial richtig ist. Der Betrag eines Vektors im \mathbb{R}^n , $2 \leq n \in \mathbb{N}$ ist

$$|\mathfrak{x}| = \sqrt{\mathfrak{x}_1^2 + \dots + \mathfrak{x}_n^2} = \sqrt{\sum_{j=1}^n \mathfrak{x}_j^2},$$

wobei hier die Schreibweise mit dem Summensymbol darauf hindeutet, dass $\mathbf{x} \in \mathbb{R}^n$ - oder allgemeiner, geordnete n -Tupel - als Funktionen

$$\mathbf{x} : \{1, \dots, n\} \rightarrow \mathbb{R}, \quad \mathbf{x}(j) = x_j,$$

aufgefasst werden können. Genau genommen müsste die Abhängigkeit des Betrags von der Dimension n notiert werden. Da keine Verwechslungen zu befürchten sind und die Notationen im Vorkurs einfach gehalten werden sollen wird auf eine Erwähnung von n beim Betrag verzichtet. Mit funktionaler Abstraktion ist der Betrag im \mathbb{R}^n , $2 \leq n \in \mathbb{N} < \infty$ eine Funktion

$$|\cdot| : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}, \quad |\cdot|(\mathbf{x}) = |\mathbf{x}|.$$

In diesem Kontext gilt

$$\begin{aligned} \text{dom } |\cdot| &= \mathbb{R}^n, \\ \text{ran } |\cdot| &= [0] + \infty[, \end{aligned}$$

wobei

$$\forall \mathbf{x} : \mathbf{x} \in \mathbb{R}^n \wedge |\mathbf{x}| = 0 \Rightarrow \mathbf{x} = (0, \dots, 0),$$

und $(0, \dots, 0)$ der Nullvektor im \mathbb{R}^n ist. Bekannterweise können Vektoren \mathbf{x} aus dem \mathbb{R}^n , $2 \leq n \in \mathbb{N}$, *koordinatenweise* mit einer reellen Zahl λ multipliziert werden,

$$\lambda \cdot \mathbf{x} = (\lambda \cdot x_1, \dots, \lambda \cdot x_n),$$

wobei hier das Multiplikationszeichen “ \cdot ” bedenklicher Weise einmal das Produkt einer Zahl mit einem Vektor - linke Seite der Gleichung - und dann n -mal das Produkt zweier reeller Zahlen - rechte Seite der Gleichung - bedeutet. Es gelten für $2 \leq n \in \mathbb{N}$ die Rechenregeln

$$\forall \mathbf{x} : \mathbf{x} \in \mathbb{R}^n \Rightarrow 1 \cdot \mathbf{x} = \mathbf{x} \wedge 0 \cdot \mathbf{x} = (0, \dots, 0),$$

$$\forall \mathbf{x} : \mathbf{x} \in \mathbb{R}^n \Rightarrow (-1) \cdot \mathbf{x} = -\mathbf{x},$$

wobei $-\mathbf{x}$ der vorzeichengewechselte Vektor von \mathbf{x} , also

$$-\mathbf{x} = (-x_1, \dots, -x_n),$$

ist, der die bemerkenswerte Eigenschaft

$$\mathbf{x} + (-\mathbf{x}) = (-\mathbf{x}) + \mathbf{x} = (0, \dots, 0),$$

hat. Das Vorzeichensymbol “ $-$ ” wird hier in mehrdeutiger Weise verwendet: einmal bezeichnet es den Vorzeichenwechsel bei einem Vektor aus dem \mathbb{R}^n , $2 \leq n \in \mathbb{N}$, dann n -mal den - üblichen - reellen Vorzeichenwechsel.

Es gilt für $2 \leq n \in \mathbb{N}$,

$$\forall \lambda, \mathbf{x} : \lambda \in \mathbb{R} \wedge \mathbf{x} \in \mathbb{R}^n \Rightarrow |\lambda \cdot \mathbf{x}| = |\lambda| \cdot |\mathbf{x}|,$$

wobei hier sowohl das Multiplikationszeichen “ \cdot ” als auch die Betragsnotation mehrdeutig eingesetzt werden. Im Speziellen gilt für $2 \leq n \in \mathbb{N}$,

$$\forall \mathbf{x} : \mathbf{x} \in \mathbb{R}^n \Rightarrow |-\mathbf{x}| = |\mathbf{x}|.$$

Jeder Vektor \mathbf{x} im \mathbb{R}^n , $2 \leq n \in \mathbb{N}$, der *ungleich dem Nullvektor* ist, kann durch Multiplikation mit

$$\frac{1}{|\mathbf{x}|},$$

normiert werden, also in einen Vektor mit Länge 1 übergeführt werden:

$$\forall \mathbf{x} : (0, \dots, 0) \neq \mathbf{x} \in \mathbb{R}^n \Rightarrow \left| \frac{1}{|\mathbf{x}|} \cdot \mathbf{x} \right| = 1,$$

da

$$\left| \frac{1}{|\mathbf{x}|} \cdot \mathbf{x} \right| = \left| \frac{1}{|\mathbf{x}|} \right| \cdot |\mathbf{x}| = \frac{1}{|\mathbf{x}|} \cdot |\mathbf{x}| = \frac{1}{|\mathbf{x}|} \cdot |\mathbf{x}| = 1,$$

und wegen $(0, \dots, 0) \neq \mathbf{x}$ auch $0 \neq |\mathbf{x}|$ gilt. Unter mehrdeutigem Einsatz des Multiplikationszeichens “ \cdot ” gilt für $2 \leq n \in \mathbb{N}$,

$$\forall \lambda, \mu, \mathbf{x} : \lambda \in \mathbb{R} \wedge \mu \in \mathbb{R} \wedge \mathbf{x} \in \mathbb{R}^n \Rightarrow (\lambda \cdot \mu) \cdot \mathbf{x} = \lambda \cdot (\mu \cdot \mathbf{x}).$$

Auch gilt für $2 \leq n \in \mathbb{N}$,

$$\forall \lambda, \mathbf{x} : \lambda \in \mathbb{R} \wedge \mathbf{x} \in \mathbb{R}^n \Rightarrow \lambda \cdot \mathbf{x} = (-\lambda) \cdot (-\mathbf{x}),$$

$$\forall \lambda, \mathbf{x} : \lambda \in \mathbb{R} \wedge \mathbf{x} \in \mathbb{R}^n \Rightarrow (-\lambda) \cdot \mathbf{x} = \lambda \cdot (-\mathbf{x}) = -\lambda \cdot \mathbf{x},$$

wobei hier “ $-$ ” und Multiplikationsnotation mehrdeutig eingesetzt werden.

Vektoren im \mathbb{R}^n , $2 \leq n \in \mathbb{N}$, können auch koordinatenweise addiert werden,

$$\forall \mathbf{x}, \mathbf{y} : \mathbf{x} \in \mathbb{R}^n \wedge \mathbf{y} \in \mathbb{R}^n \Rightarrow \mathbf{x} + \mathbf{y} := (\mathbf{x}_1 + \mathbf{y}_1, \dots, \mathbf{x}_n + \mathbf{y}_n),$$

wobei das Additionszeichen “ $+$ ” mehrdeutig eingesetzt wird. In der linken Seite der Gleichung wird mit “ $+$ ” die Summe zweier Vektoren des \mathbb{R}^n bezeichnet, in der rechten Seite der Gleichung werden n -mal reelle Zahlen addiert. Für $2 \leq n \in \mathbb{N}$ gilt

$$\forall \mathbf{x}, \mathbf{y} : \mathbf{x} \in \mathbb{R}^n \wedge \mathbf{y} \in \mathbb{R}^n \Rightarrow \mathbf{x} + \mathbf{y} = \mathbf{y} + \mathbf{x},$$

$$\forall \mathbf{x}, \mathbf{y}, \mathbf{z} : \mathbf{x} \in \mathbb{R}^n \wedge \mathbf{y} \in \mathbb{R}^n \wedge \mathbf{z} \in \mathbb{R}^n \Rightarrow \mathbf{x} + (\mathbf{y} + \mathbf{z}) = (\mathbf{x} + \mathbf{y}) + \mathbf{z},$$

$$\forall \mathbf{x}, \mathbf{y} : \mathbf{x} \in \mathbb{R}^n \wedge \mathbf{y} \in \mathbb{R}^n \Rightarrow ||\mathbf{x}| - |\mathbf{y}|| \leq |\mathbf{x} + \mathbf{y}| \leq |\mathbf{x}| + |\mathbf{y}|,$$

wobei hier sowohl Betragsnotation als auch Additionszeichen “ $+$ ” mehrdeutig eingesetzt werden. Auch gilt für $2 \leq n \in \mathbb{N}$,

$$\forall \lambda, \mathbf{x}, \mathbf{y} : \lambda \in \mathbb{R} \wedge \mathbf{x} \in \mathbb{R}^n \wedge \mathbf{y} \in \mathbb{R}^n \Rightarrow \lambda \cdot (\mathbf{x} + \mathbf{y}) = \lambda \cdot \mathbf{x} + \lambda \cdot \mathbf{y},$$

$$\forall \lambda, \mu, \mathbf{x}, \boldsymbol{\eta} : \lambda \in \mathbb{R} \wedge \mu \in \mathbb{R} \wedge \mathbf{x} \in \mathbb{R}^n \Rightarrow (\lambda + \mu) \cdot \mathbf{x} = \lambda \cdot \mathbf{x} + \mu \cdot \mathbf{x},$$

$$\begin{aligned} \forall \lambda, \mu, \mathbf{x}, \boldsymbol{\eta} : \lambda \in \mathbb{R} \wedge \mu \in \mathbb{R} \wedge \mathbf{x} \in \mathbb{R}^n \wedge \boldsymbol{\eta} \in \mathbb{R}^n \\ \Rightarrow (\lambda + \mu) \cdot (\mathbf{x} + \boldsymbol{\eta}) = \lambda \cdot \mathbf{x} + \mu \cdot \mathbf{x} + \lambda \cdot \boldsymbol{\eta} + \mu \cdot \boldsymbol{\eta}, \end{aligned}$$

wobei hier Additions- “+” und Multiplikationszeichen “ \cdot ” mehrdeutig eingesetzt werden.

Ausgehend von “-”, angewendet auf Vektoren aus dem \mathbb{R}^n , $2 \leq n \in \mathbb{N}$, wird die Differenz derartiger Vektoren via

$$\forall \mathbf{x}, \boldsymbol{\eta} : \mathbf{x} \in \mathbb{R}^n \wedge \boldsymbol{\eta} \in \mathbb{R}^n \Rightarrow \mathbf{x} - \boldsymbol{\eta} := \mathbf{x} + (-\boldsymbol{\eta}) = (\mathbf{x}_1 - \boldsymbol{\eta}_1, \dots, \mathbf{x}_n - \boldsymbol{\eta}_n),$$

fest gelegt. Hier wird das Subtraktionszeichen “-” mehrdeutig eingesetzt. In der linken Seite der Gleichung steht es für die Differenz zweier Vektoren, in der rechten Seite werden reellen Zahlen subtrahiert. Für $2 \leq n \in \mathbb{N}$ gilt

$$\forall \mathbf{x}, \boldsymbol{\eta} : \mathbf{x} \in \mathbb{R}^n \wedge \boldsymbol{\eta} \in \mathbb{R}^n \Rightarrow \|\mathbf{x}\| - \|\boldsymbol{\eta}\| \leq \|\mathbf{x} - \boldsymbol{\eta}\| \leq \|\mathbf{x}\| + \|\boldsymbol{\eta}\|,$$

wobei hier sowohl das Subtraktionszeichen als auch die Betragsnotation mehrdeutig eingesetzt werden. Auch gilt für $2 \leq n \in \mathbb{N}$,

$$\forall \mathbf{x}, \boldsymbol{\eta} : \mathbf{x} \in \mathbb{R}^n \wedge \boldsymbol{\eta} \in \mathbb{R}^n \Rightarrow \mathbf{x} - \boldsymbol{\eta} = -(\boldsymbol{\eta} - \mathbf{x}),$$

$$\forall \mathbf{x}, \boldsymbol{\eta}, \mathbf{z} : \mathbf{x} \in \mathbb{R}^n \wedge \boldsymbol{\eta} \in \mathbb{R}^n \wedge \mathbf{z} \in \mathbb{R}^n \Rightarrow \mathbf{x} - (\boldsymbol{\eta} - \mathbf{z}) = (\mathbf{x} - \boldsymbol{\eta}) + \mathbf{z},$$

$$\forall \mathbf{x}, \boldsymbol{\eta} : \mathbf{x} \in \mathbb{R}^n \wedge \boldsymbol{\eta} \in \mathbb{R}^n \Rightarrow -(\mathbf{x} + \boldsymbol{\eta}) = (-\mathbf{x}) + (-\boldsymbol{\eta}) = -\mathbf{x} - \boldsymbol{\eta} = (-\mathbf{x}) - \boldsymbol{\eta}.$$

Bezüglich Multiplikation mit reellen Zahlen gilt für $2 \leq n \in \mathbb{N}$,

$$\forall \lambda, \mathbf{x}, \boldsymbol{\eta} : \lambda \in \mathbb{R} \wedge \mathbf{x} \in \mathbb{R}^n \wedge \boldsymbol{\eta} \in \mathbb{R}^n \Rightarrow \lambda \cdot (\mathbf{x} - \boldsymbol{\eta}) = \lambda \cdot \mathbf{x} - \lambda \cdot \boldsymbol{\eta},$$

$$\forall \lambda, \mu, \mathbf{x}, \boldsymbol{\eta} : \lambda \in \mathbb{R} \wedge \mu \in \mathbb{R} \wedge \mathbf{x} \in \mathbb{R}^n \Rightarrow (\lambda - \mu) \cdot \mathbf{x} = \lambda \cdot \mathbf{x} - \mu \cdot \mathbf{x},$$

$$\begin{aligned} \forall \lambda, \mu, \mathbf{x}, \boldsymbol{\eta} : \lambda \in \mathbb{R} \wedge \mu \in \mathbb{R} \wedge \mathbf{x} \in \mathbb{R}^n \wedge \boldsymbol{\eta} \in \mathbb{R}^n \\ \Rightarrow (\lambda + \mu) \cdot (\mathbf{x} - \boldsymbol{\eta}) = \lambda \cdot \mathbf{x} + \mu \cdot \mathbf{x} - \lambda \cdot \boldsymbol{\eta} - \mu \cdot \boldsymbol{\eta}, \\ (\lambda - \mu) \cdot (\mathbf{x} + \boldsymbol{\eta}) = \lambda \cdot \mathbf{x} - \mu \cdot \mathbf{x} + \lambda \cdot \boldsymbol{\eta} - \mu \cdot \boldsymbol{\eta} \\ (\lambda - \mu) \cdot (\mathbf{x} - \boldsymbol{\eta}) = \lambda \cdot \mathbf{x} - \mu \cdot \mathbf{x} - \lambda \cdot \boldsymbol{\eta} + \mu \cdot \boldsymbol{\eta}, \end{aligned}$$

wobei hier Additions- “+” und Subtraktions- “-” und Multiplikationszeichen “ \cdot ” mehrdeutig eingesetzt werden.

Das Euklidische Skalarprodukt im \mathbb{R}^n , $2 \leq n \in \mathbb{N}$ ist die Funktion

$$\langle \cdot | \cdot \rangle : \mathbb{R}^n \times \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}, \quad \langle \cdot | \cdot \rangle ((\mathbf{x}, \boldsymbol{\eta})) = \langle \mathbf{x} | \boldsymbol{\eta} \rangle = \mathbf{x}_1 \cdot \boldsymbol{\eta}_1 + \dots + \mathbf{x}_n \cdot \boldsymbol{\eta}_n = \sum_{j=1}^n \mathbf{x}_j \cdot \boldsymbol{\eta}_j.$$

Für $2 \leq n \in \mathbb{N}$ gilt

$$\begin{aligned}
\forall \mathbf{x} : \mathbf{x} \in \mathbb{R}^n &\Rightarrow \langle \mathbf{x} | \mathbf{x} \rangle = |\mathbf{x}|^2 \wedge |\mathbf{x}| = \sqrt{\langle \mathbf{x} | \mathbf{x} \rangle}, \\
\forall \mathbf{x}, \mathbf{y} : \mathbf{x} \in \mathbb{R}^n \wedge \mathbf{y} \in \mathbb{R}^n &\Rightarrow \langle \mathbf{x} | \mathbf{y} \rangle = \langle \mathbf{y} | \mathbf{x} \rangle, \\
\forall \mathbf{x}, \mathbf{y}, \mathbf{z} : \mathbf{x} \in \mathbb{R}^n \wedge \mathbf{y} \in \mathbb{R}^n \wedge \mathbf{z} \in \mathbb{R}^n &\Rightarrow \langle \mathbf{x} | \mathbf{y} + \mathbf{z} \rangle = \langle \mathbf{x} | \mathbf{y} \rangle + \langle \mathbf{x} | \mathbf{z} \rangle, \\
\forall \mathbf{x}, \mathbf{y}, \mathbf{z} : \mathbf{x} \in \mathbb{R}^n \wedge \mathbf{y} \in \mathbb{R}^n \wedge \mathbf{z} \in \mathbb{R}^n &\Rightarrow \langle \mathbf{x} | \mathbf{y} - \mathbf{z} \rangle = \langle \mathbf{x} | \mathbf{y} \rangle - \langle \mathbf{x} | \mathbf{z} \rangle, \\
\forall \mathbf{x}, \mathbf{y}, \mathbf{z} : \mathbf{x} \in \mathbb{R}^n \wedge \mathbf{y} \in \mathbb{R}^n \wedge \mathbf{z} \in \mathbb{R}^n &\Rightarrow \langle \mathbf{x} + \mathbf{y} | \mathbf{z} \rangle = \langle \mathbf{x} | \mathbf{z} \rangle + \langle \mathbf{y} | \mathbf{z} \rangle, \\
\forall \mathbf{x}, \mathbf{y}, \mathbf{z} : \mathbf{x} \in \mathbb{R}^n \wedge \mathbf{y} \in \mathbb{R}^n \wedge \mathbf{z} \in \mathbb{R}^n &\Rightarrow \langle \mathbf{x} - \mathbf{y} | \mathbf{z} \rangle = \langle \mathbf{x} | \mathbf{z} \rangle - \langle \mathbf{y} | \mathbf{z} \rangle, \\
\forall \mathbf{x}, \mathbf{y} : \mathbf{x} \in \mathbb{R}^n \wedge \mathbf{y} \in \mathbb{R}^n &\Rightarrow \langle \mathbf{x} + \mathbf{y} | \mathbf{x} + \mathbf{y} \rangle = |\mathbf{x} + \mathbf{y}|^2 = |\mathbf{x}|^2 + 2 \cdot \langle \mathbf{x} | \mathbf{y} \rangle + |\mathbf{y}|^2, \\
\forall \mathbf{x}, \mathbf{y} : \mathbf{x} \in \mathbb{R}^n \wedge \mathbf{y} \in \mathbb{R}^n &\Rightarrow \langle \mathbf{x} - \mathbf{y} | \mathbf{x} - \mathbf{y} \rangle = |\mathbf{x} - \mathbf{y}|^2 = |\mathbf{x}|^2 - 2 \cdot \langle \mathbf{x} | \mathbf{y} \rangle + |\mathbf{y}|^2, \\
\forall \mathbf{x}, \mathbf{y} : \mathbf{x} \in \mathbb{R}^n \wedge \mathbf{y} \in \mathbb{R}^n &\Rightarrow \langle \mathbf{x} + \mathbf{y} | \mathbf{x} - \mathbf{y} \rangle = |\mathbf{x}|^2 - |\mathbf{y}|^2, \\
\forall \mathbf{x}, \mathbf{y} : \mathbf{x} \in \mathbb{R}^n \wedge \mathbf{y} \in \mathbb{R}^n &\Rightarrow |\mathbf{x} + \mathbf{y}|^2 + |\mathbf{x} - \mathbf{y}|^2 = 2 \cdot (|\mathbf{x}|^2 + |\mathbf{y}|^2).
\end{aligned}$$

wobei hier Additions- und Subtraktionsnotation mehrdeutig eingesetzt werden.

Bezüglich Multiplikation mit reellen Zahlen und Euklidischem Skalarprodukt gilt für $2 \leq n \in \mathbb{N}$,

$$\forall \lambda, \mathbf{x}, \mathbf{y} : \lambda \in \mathbb{R} \wedge \mathbf{x} \in \mathbb{R}^n \wedge \mathbf{y} \in \mathbb{R}^n \Rightarrow \langle \lambda \cdot \mathbf{x} | \mathbf{y} \rangle = \langle \mathbf{x} | \lambda \cdot \mathbf{y} \rangle = \lambda \cdot \langle \mathbf{x} | \mathbf{y} \rangle,$$

$$\forall \lambda, \mu, \mathbf{x}, \mathbf{y} : \lambda \in \mathbb{R} \wedge \mu \in \mathbb{R} \wedge \mathbf{x} \in \mathbb{R}^n \wedge \mathbf{y} \in \mathbb{R}^n \Rightarrow \langle \lambda \cdot \mathbf{x} | \mu \cdot \mathbf{y} \rangle = (\lambda \cdot \mu) \cdot \langle \mathbf{x} | \mathbf{y} \rangle,$$

sowie

$$\begin{aligned}
\forall \lambda, \mu, \eta, \xi, \mathbf{x}, \mathbf{y}, \mathbf{z}, \mathbf{w} : \lambda \in \mathbb{R} \wedge \mu \in \mathbb{R} \wedge \eta \in \mathbb{R} \wedge \xi \in \mathbb{R} &\Rightarrow \\
&\langle \lambda \cdot \mathbf{x} + \mu \cdot \mathbf{y} | \eta \cdot \mathbf{z} + \xi \cdot \mathbf{w} \rangle \\
&= (\lambda \cdot \eta) \cdot \langle \mathbf{x} | \mathbf{z} \rangle + (\lambda \cdot \xi) \cdot \langle \mathbf{x} | \mathbf{w} \rangle + (\mu \cdot \eta) \cdot \langle \mathbf{y} | \mathbf{z} \rangle + (\mu \cdot \xi) \cdot \langle \mathbf{y} | \mathbf{w} \rangle,
\end{aligned}$$

$$\begin{aligned}
\forall \lambda, \mu, \eta, \xi, \mathbf{x}, \mathbf{y}, \mathbf{z}, \mathbf{w} : \lambda \in \mathbb{R} \wedge \mu \in \mathbb{R} \wedge \eta \in \mathbb{R} \wedge \xi \in \mathbb{R} &\Rightarrow \\
&\langle \lambda \cdot \mathbf{x} + \mu \cdot \mathbf{y} | \eta \cdot \mathbf{z} - \xi \cdot \mathbf{w} \rangle \\
&= (\lambda \cdot \eta) \cdot \langle \mathbf{x} | \mathbf{z} \rangle - (\lambda \cdot \xi) \cdot \langle \mathbf{x} | \mathbf{w} \rangle + (\mu \cdot \eta) \cdot \langle \mathbf{y} | \mathbf{z} \rangle - (\mu \cdot \xi) \cdot \langle \mathbf{y} | \mathbf{w} \rangle,
\end{aligned}$$

$$\begin{aligned}
\forall \lambda, \mu, \eta, \xi, \mathbf{x}, \mathbf{y}, \mathbf{z}, \mathbf{w} : \lambda \in \mathbb{R} \wedge \mu \in \mathbb{R} \wedge \eta \in \mathbb{R} \wedge \xi \in \mathbb{R} &\Rightarrow \\
&\langle \lambda \cdot \mathbf{x} - \mu \cdot \mathbf{y} | \eta \cdot \mathbf{z} + \xi \cdot \mathbf{w} \rangle \\
&= (\lambda \cdot \eta) \cdot \langle \mathbf{x} | \mathbf{z} \rangle + (\lambda \cdot \xi) \cdot \langle \mathbf{x} | \mathbf{w} \rangle - (\mu \cdot \eta) \cdot \langle \mathbf{y} | \mathbf{z} \rangle - (\mu \cdot \xi) \cdot \langle \mathbf{y} | \mathbf{w} \rangle,
\end{aligned}$$

$$\begin{aligned}
\forall \lambda, \mu, \eta, \xi, \mathbf{x}, \mathbf{y}, \mathbf{z}, \mathbf{w} : \lambda \in \mathbb{R} \wedge \mu \in \mathbb{R} \wedge \eta \in \mathbb{R} \wedge \xi \in \mathbb{R} &\Rightarrow \\
&\langle \lambda \cdot \mathbf{x} - \mu \cdot \mathbf{y} | \eta \cdot \mathbf{z} - \xi \cdot \mathbf{w} \rangle \\
&= (\lambda \cdot \eta) \cdot \langle \mathbf{x} | \mathbf{z} \rangle - (\lambda \cdot \xi) \cdot \langle \mathbf{x} | \mathbf{w} \rangle - (\mu \cdot \eta) \cdot \langle \mathbf{y} | \mathbf{z} \rangle + (\mu \cdot \xi) \cdot \langle \mathbf{y} | \mathbf{w} \rangle,
\end{aligned}$$

wobei hier Additions- “+” und Subtraktions- “-” und Multiplikationszeichen “·” mehrdeutig verwendet werden.

★

Fall $2 \leq n \in \mathbb{N}$ gilt die Ungleichung von Cauchy-Schwarz,

$$\forall \mathbf{x}, \mathbf{y} : \mathbf{x} \in \mathbb{R}^n \wedge \mathbf{y} \in \mathbb{R}^n \Rightarrow |\langle \mathbf{x} | \mathbf{y} \rangle| \leq |\mathbf{x}| \cdot |\mathbf{y}|,$$

so dass

$$\forall \mathbf{x}, \mathbf{y} : \mathbf{x} \in \mathbb{R}^n \wedge \mathbf{y} \in \mathbb{R}^n \Rightarrow \exists \phi : \phi \in [0|\pi] : \langle \mathbf{x} | \mathbf{y} \rangle = |\mathbf{x}| \cdot |\mathbf{y}| \cdot \cos \phi,$$

wobei für $(0, \dots, 0) \neq \mathbf{x}, \mathbf{y}$ die hier auftretende Zahl ϕ eindeutig durch die Bestimmungsgleichung fest gelegt ist und eine geometrische Interpretation zulässt: ϕ ist der kleinere der beiden Winkel, die \mathbf{x} und \mathbf{y} miteinander einschliessen. Falls $2 \leq n \in \mathbb{N}$ und $(0, \dots, 0) = \mathbf{x}$ oder $(0, \dots, 0) = \mathbf{y}$, so erfüllt jede Zahl $\phi \in [-\pi|\pi]$ obige Gleichung und man sagt, dass in diesem Fall der Winkel zwischen \mathbf{x} und \mathbf{y} unbestimmt ist.

★

Sind $2 \leq n \in \mathbb{N}$ und $\mathbf{x} \in \mathbb{R}^n$ mit $(0, \dots, 0) \neq \mathbf{x}$, so ist die Punktmenge

$$\mathbf{g}(\mathbf{x}) = \{t \cdot \mathbf{x} : t \in \mathbb{R}\}$$

die durch \mathbf{x} erzeugte Gerade. Ist \mathbf{y} ein weiterer Vektor aus dem \mathbb{R}^n , so stellt sich Frage, welcher Punkt auf $\mathbf{g}(\mathbf{x})$ von \mathbf{y} den kleinstmöglichen Abstand ist. Gesucht ist demnach jener Punkt $\mathbf{p} \in \mathbf{g}(\mathbf{x})$ mit

$$\forall \mathbf{z} : \mathbf{z} \in \mathbf{g}(\mathbf{x}) \Rightarrow |\mathbf{y} - \mathbf{p}| \leq |\mathbf{y} - \mathbf{z}|.$$

\mathbf{p} ist der Lotpunkt von \mathbf{y} auf $\mathbf{g}(\mathbf{x})$ und es muss ein $t^* \in \mathbb{R}$ geben, so dass

$$\mathbf{p} = t^* \cdot \mathbf{x} \quad \wedge \quad \forall t : t \in \mathbb{R} \Rightarrow |\mathbf{y} - t^* \cdot \mathbf{x}| \leq |\mathbf{y} - t \cdot \mathbf{x}|,$$

oder auch

$$\mathbf{p} = t^* \cdot \mathbf{x} \quad \wedge \quad \forall t : t \in \mathbb{R} \Rightarrow |\mathbf{y} - t^* \cdot \mathbf{x}|^2 \leq |\mathbf{y} - t \cdot \mathbf{x}|^2.$$

Diese Formulierung führt mit Hilfe des Euklidischen Skalarproduktes auf die Aufgabe, nach dem Minimum eines quadratischen Polynoms zu suchen. Nach einfacher Rechnung ergibt sich

$$t^* = \frac{\langle \mathbf{x} | \mathbf{y} \rangle}{|\mathbf{x}|^2} \wedge \mathbf{p} = \frac{\langle \mathbf{x} | \mathbf{y} \rangle}{|\mathbf{x}|} \cdot \left(\frac{1}{|\mathbf{x}|} \cdot \mathbf{x} \right) \wedge |\mathbf{p}| \cdot |\mathbf{x}| = |\langle \mathbf{x} | \mathbf{y} \rangle|.$$

Der (minimale) Abstand von \mathbf{y} und $\mathbf{g}(\mathbf{x})$ ist gleich

$$\frac{1}{|\mathbf{x}|} \cdot \sqrt{|\mathbf{x}|^2 \cdot |\mathbf{y}|^2 - \langle \mathbf{x} | \mathbf{y} \rangle^2} = |\mathbf{y}| \cdot \sin \phi,$$

wobei ϕ der oben definierte Winkel $\phi \in [0|\pi]$ zwischen \mathbf{x} und $\boldsymbol{\eta}$ ist.

★

Jeder Vektor $\mathbf{x} \in \mathbb{R}^n$, $2 \leq n \in \mathbb{R}$, mit $(0, \dots, 0) \neq \mathbf{x}$ legt eine Dreiteilung des \mathbb{R}^n in zwei Halb“räume”

$$E^+(\mathbf{x}) = \{\boldsymbol{\eta} : 0 < \langle \mathbf{x}|\boldsymbol{\eta} \rangle\} \subseteq \mathbb{R}^n,$$

$$E^-(\mathbf{x}) = \{\boldsymbol{\eta} : \langle \mathbf{x}|\boldsymbol{\eta} \rangle < 0\} \subseteq \mathbb{R}^n,$$

und eine Hyper“ebene”

$$HR(\mathbf{x}) = \{\boldsymbol{\eta} : 0 = \langle \mathbf{x}|\boldsymbol{\eta} \rangle\} \subseteq \mathbb{R}^n,$$

fest.

$E^+(\mathbf{x})$ besteht genau aus jenen Vektoren $\boldsymbol{\eta} \in \mathbb{R}^n$, die mit \mathbf{x} ein positives Euklidisches Skalarprodukt haben. Der Lotpunkt jedes dieser Vektoren $\boldsymbol{\eta}$ auf die von \mathbf{x} erzeugte Gerade ist, wie bereits bekannt, gleich

$$\frac{\langle \mathbf{x}|\boldsymbol{\eta} \rangle}{|\mathbf{x}|} \cdot \left(\frac{1}{|\mathbf{x}|} \cdot \mathbf{x} \right),$$

hat also die Form

$$t^*(\boldsymbol{\eta}) \cdot \mathbf{x},$$

mit $0 < t^*(\boldsymbol{\eta})$. In diesem Sinn deuten diese Vektoren $\boldsymbol{\eta}$ in die Richtung von \mathbf{x} .

$E^-(\mathbf{x})$ besteht genau aus jenen Vektoren $\boldsymbol{\eta} \in \mathbb{R}^n$, die mit \mathbf{x} ein negatives Euklidisches Skalarprodukt haben. Der Lotpunkt jedes dieser Vektoren $\boldsymbol{\eta}$ auf die von \mathbf{x} erzeugte Gerade ist, wie bereits bekannt, gleich

$$\frac{\langle \mathbf{x}|\boldsymbol{\eta} \rangle}{|\mathbf{x}|} \cdot \left(\frac{1}{|\mathbf{x}|} \cdot \mathbf{x} \right),$$

hat also die Form

$$t^*(\boldsymbol{\eta}) \cdot \mathbf{x},$$

mit $t^*(\boldsymbol{\eta}) < 0$. In diesem Sinn deuten diese Vektoren $\boldsymbol{\eta}$ in die Richtung *entgegen-* *setzt* zu \mathbf{x} .

$H(\mathbf{x})$ besteht genau aus jenen Vektoren $\boldsymbol{\eta}$, deren Euklidisches Skalarprodukt mit \mathbf{x} gleich 0 ist. Im Speziellen gilt $(0, \dots, 0) \in H(\mathbf{x})$. Der Lotpunkt jedes dieser Vektoren $\boldsymbol{\eta}$ auf die von \mathbf{x} erzeugte Gerade ist gleich $(0, \dots, 0)$. $H(\mathbf{x})$ besteht genau aus den Vektoren von \mathbb{R}^n , die orthogonal (senkrecht) zu \mathbf{x} sind. Interessanter Weise gilt

$$\forall \lambda, \mu, \boldsymbol{\eta}, \boldsymbol{z} : \lambda \in \mathbb{R} \wedge \mu \in \mathbb{R} \wedge \boldsymbol{\eta} \in H(\mathbf{x}) \wedge \boldsymbol{z} \in H(\mathbf{x}) \Rightarrow \lambda \cdot \boldsymbol{\eta} + \mu \cdot \boldsymbol{z} \in H(\mathbf{x}),$$

wobei der Nachweis unter Verwendung der Eigenschaften des Euklidischen Skalarprodukts gelingt.

★

Mit Hilfe des Euklidischen Skalarprodukts erscheint die lineare Gleichung

$$\mathbf{a}_1 \cdot \mathbf{x}_1 + \mathbf{a}_2 \cdot \mathbf{x}_2 = b,$$

wobei $\mathbf{a}_1, \mathbf{a}_2, b \in \mathbb{R}$ gegeben und $\mathbf{x}_1, \mathbf{x}_2 \in \mathbb{R}$ gesucht sind, in neuem Licht. Es soll $(0, 0) \neq (\mathbf{a}_1, \mathbf{a}_2)$ gelten. Setzt man

$$\mathbf{a} = (\mathbf{a}_1, \mathbf{a}_2) \quad \wedge \quad \mathbf{x} = (\mathbf{x}_1, \mathbf{x}_2),$$

so nimmt die lineare Gleichung die Form

$$\langle \mathbf{a} | \mathbf{x} \rangle = b,$$

an, wobei hier mit $\langle \cdot | \cdot \rangle$ das Euklidische Skalarprodukt im \mathbb{R}^2 ist. Wie bereits bekannt gilt

$$\{\mathbf{x} : \mathbf{x} \in \mathbb{R}^2 \wedge \langle \mathbf{a} | \mathbf{x} \rangle = b\} = \{\mathbf{p} + t \cdot \mathbf{q} : t \in \mathbb{R}\},$$

wobei $\mathbf{p}, \mathbf{q} \in \mathbb{R}^2$, so dass

$$\langle \mathbf{a} | \mathbf{p} \rangle = b \quad \wedge \quad \langle \mathbf{a} | \mathbf{q} \rangle = 0.$$

Mit Hilfe der vorhin vorgestellten Hyper“ebene”, die im \mathbb{R}^2 eine Gerade ist,

$$H(\mathbf{a}) = \{\mathbf{n} : 0 = \langle \mathbf{a} | \mathbf{n} \rangle\},$$

gilt auch

$$\{\mathbf{x} : \mathbf{x} \in \mathbb{R}^2 \wedge \langle \mathbf{a} | \mathbf{x} \rangle = b\} = \{\mathbf{p} + \mathbf{n} : \mathbf{n} \in H(\mathbf{a})\}.$$

Interessanter Weise kann ein $\mathbf{p} \in \mathbb{R}^2$ mit $\langle \mathbf{a} | \mathbf{p} \rangle = b$ einfach angegeben werden:

$$\mathbf{p} = \frac{b}{|\mathbf{a}|} \cdot \left(\frac{1}{|\mathbf{a}|} \cdot \mathbf{a} \right),$$

da

$$\left\langle \mathbf{a} \left| \frac{b}{|\mathbf{a}|} \cdot \left(\frac{1}{|\mathbf{a}|} \cdot \mathbf{a} \right) \right. \right\rangle = \frac{b}{|\mathbf{a}|} \cdot \left\langle \mathbf{a} \left| \left(\frac{1}{|\mathbf{a}|} \cdot \mathbf{a} \right) \right. \right\rangle = \frac{b}{|\mathbf{a}|} \cdot \frac{1}{|\mathbf{a}|} \cdot \langle \mathbf{a} | \mathbf{a} \rangle = \frac{b}{|\mathbf{a}|^2} \cdot |\mathbf{a}|^2 = b.$$

Es folgt

$$\{\mathbf{x} : \mathbf{x} \in \mathbb{R}^2 \wedge \langle \mathbf{a} | \mathbf{x} \rangle = b\} = \left\{ \frac{b}{|\mathbf{a}|} \cdot \left(\frac{1}{|\mathbf{a}|} \cdot \mathbf{a} \right) + \mathbf{n} : \mathbf{n} \in H(\mathbf{a}) \right\},$$

so dass sich die Lösungsmenge als Gerade darstellt, die in Richtung vom normierten Vektor

$$\frac{1}{|\mathbf{a}|} \cdot \mathbf{a},$$

im *orientierten* Abstand

$$\frac{b}{|\mathbf{a}|},$$

- also in Richtung \mathbf{a} , wenn b positiv und entgegengesetzt zu \mathbf{a} , wenn b negativ - verläuft und die senkrecht zu \mathbf{a} ist. Da $H(\mathbf{a})$ eine Gerade ist, gibt es (mindestens) einen (in der Tat sind es zwei) Vektoren $\mathbf{q} \in H(\mathbf{a})$, so dass

$$H(\mathbf{a}) = \{t \cdot \mathbf{q} : t \in \mathbb{R}\},$$

gilt. Es folgt die nun wieder an lineare Gleichungssysteme erinnernde Darstellung

$$\{\mathbf{x} : \mathbf{x} \in \mathbb{R}^2 \wedge \langle \mathbf{a} | \mathbf{x} \rangle = b\} = \left\{ \frac{b}{|\mathbf{a}|} \cdot \left(\frac{1}{|\mathbf{a}|} \cdot \mathbf{a} \right) + t \cdot \mathbf{q} : t \in \mathbb{R} \right\}.$$

Die beiden Möglichkeiten, \mathbf{q} zu wählen sind

$$\mathbf{q} = (-\mathbf{a}_2, \mathbf{a}_1) \quad \text{oder} \quad \mathbf{q} = (\mathbf{a}_2, -\mathbf{a}_1),$$

da sowohl

$$\langle \mathbf{a} | (-\mathbf{a}_2, \mathbf{a}_1) \rangle = \mathbf{a}_1 \cdot (-\mathbf{a}_2) + \mathbf{a}_2 \cdot \mathbf{a}_1 = 0,$$

als auch

$$\langle \mathbf{a} | (\mathbf{a}_2, -\mathbf{a}_1) \rangle = \mathbf{a}_1 \cdot \mathbf{a}_2 + \mathbf{a}_2 \cdot (-\mathbf{a}_1) = 0,$$

gilt.

★

Mit Hilfe des Euklidischen Skalarprodukts erscheint die lineare Gleichung

$$\mathbf{a}_1 \cdot \mathbf{x}_1 + \mathbf{a}_2 \cdot \mathbf{x}_2 + \mathbf{a}_3 \cdot \mathbf{x}_3 = b,$$

wobei $\mathbf{a}_1, \mathbf{a}_2, \mathbf{a}_3, b \in \mathbb{R}$ gegeben und $\mathbf{x}_1, \mathbf{x}_2, \mathbf{x}_3 \in \mathbb{R}$ gesucht sind, in neuem Licht. Es soll $(0, 0, 0) \neq (\mathbf{a}_1, \mathbf{a}_2, \mathbf{a}_3)$ gelten. Setzt man

$$\mathbf{a} = (\mathbf{a}_1, \mathbf{a}_2, \mathbf{a}_3) \quad \wedge \quad \mathbf{x} = (\mathbf{x}_1, \mathbf{x}_2, \mathbf{x}_3),$$

so nimmt die lineare Gleichung die Form

$$\langle \mathbf{a} | \mathbf{x} \rangle = b,$$

an, wobei hier mit $\langle \cdot | \cdot \rangle$ das Euklidische Skalarprodukt im \mathbb{R}^3 ist. Wie bereits bekannt gilt

$$\{\mathbf{x} : \mathbf{x} \in \mathbb{R}^3 \wedge \langle \mathbf{a} | \mathbf{x} \rangle = b\} = \{\mathbf{p} + t \cdot \mathbf{q} + s \cdot \mathbf{r} : t \in \mathbb{R} \wedge s \in \mathbb{R}\},$$

wobei $\mathbf{p}, \mathbf{q}, \mathbf{r} \in \mathbb{R}^3$ mit

$$\langle \mathbf{a} | \mathbf{p} \rangle = b \quad \wedge \quad \langle \mathbf{a} | \mathbf{q} \rangle = 0 \quad \wedge \quad \langle \mathbf{a} | \mathbf{r} \rangle = 0.$$

Mit Hilfe der vorhin vorgestellten Hyper“ebene”, die im \mathbb{R}^3 tatsächlich eine Ebene ist,

$$H(\mathbf{a}) = \{\mathbf{n} : 0 = \langle \mathbf{a} | \mathbf{n} \rangle\},$$

gilt auch

$$\{\mathbf{x} : \mathbf{x} \in \mathbb{R}^3 \wedge \langle \mathbf{a} | \mathbf{x} \rangle = b\} = \{\mathbf{p} + \mathbf{n} : \mathbf{n} \in H(\mathbf{a})\}.$$

Interessanter Weise kann ein $\mathbf{p} \in \mathbb{R}^3$ mit $\langle \mathbf{a} | \mathbf{p} \rangle = b$ einfach - und ähnlich wie im \mathbb{R}^2 - angegeben werden:

$$\mathbf{p} = \frac{b}{|\mathbf{a}|} \cdot \left(\frac{1}{|\mathbf{a}|} \cdot \mathbf{a} \right),$$

da

$$\left\langle \mathbf{a} \left| \frac{b}{|\mathbf{a}|} \cdot \left(\frac{1}{|\mathbf{a}|} \cdot \mathbf{a} \right) \right. \right\rangle = \frac{b}{|\mathbf{a}|} \cdot \left\langle \mathbf{a} \left| \left(\frac{1}{|\mathbf{a}|} \cdot \mathbf{a} \right) \right. \right\rangle = \frac{b}{|\mathbf{a}|} \cdot \frac{1}{|\mathbf{a}|} \cdot \langle \mathbf{a} | \mathbf{a} \rangle = \frac{b}{|\mathbf{a}|^2} \cdot |\mathbf{a}|^2 = b.$$

Es folgt

$$\{\mathbf{x} : \mathbf{x} \in \mathbb{R}^3 \wedge \langle \mathbf{a} | \mathbf{x} \rangle = b\} = \left\{ \frac{b}{|\mathbf{a}|} \cdot \left(\frac{1}{|\mathbf{a}|} \cdot \mathbf{a} \right) + \mathbf{n} : \mathbf{n} \in H(\mathbf{a}) \right\},$$

so dass sich die Lösungsmenge als Ebene darstellt, die in Richtung vom normierten Vektor

$$\frac{1}{|\mathbf{a}|} \cdot \mathbf{a},$$

im *orientierten* Abstand

$$\frac{b}{|\mathbf{a}|},$$

- also in Richtung \mathbf{a} , wenn b positiv und entgegengesetzt zu \mathbf{a} , wenn b negativ - verläuft und die senkrecht zu \mathbf{a} ist. Da $H(\mathbf{a})$ eine Ebene ist, gibt es zwei Vektoren $\mathbf{q}, \mathbf{r} \in H(\mathbf{a})$, so dass

$$H(\mathbf{a}) = \{t \cdot \mathbf{q} + s \cdot \mathbf{r} : t \in \mathbb{R} \wedge s \in \mathbb{R}\},$$

gilt. Es folgt die nun wieder an lineare Gleichungssysteme erinnernde Darstellung

$$\{\mathbf{x} : \mathbf{x} \in \mathbb{R}^3 \wedge \langle \mathbf{a} | \mathbf{x} \rangle = b\} = \left\{ \frac{b}{|\mathbf{a}|} \cdot \left(\frac{1}{|\mathbf{a}|} \cdot \mathbf{a} \right) + t \cdot \mathbf{q} + s \cdot \mathbf{r} : t \in \mathbb{R} \wedge s \in \mathbb{R} \right\}.$$

Es gibt *unendlich* viele Möglichkeiten, die Vektoren $\mathbf{q}, \mathbf{r} \in H(\mathbf{a})$ zu wählen, dass diese Darstellung zutrifft.

Eine Möglichkeit, bei gegebenem $\mathbf{a} \in \mathbb{R}^3$ mit $(0, \dots, 0) \neq \mathbf{a}$ zwei Vektoren $\mathbf{q}, \mathbf{r} \in \mathbb{R}^3$ so zu finden, dass

$$H(\mathbf{a}) = \{t \cdot \mathbf{q} + s \cdot \mathbf{r} : t \in \mathbb{R} \wedge s \in \mathbb{R}\},$$

gilt, wird hier mit Hilfe der bereits bekannten Funktion wnkl präsentiert.

Setze

$$\theta = \text{wnkl}(\sqrt{\mathbf{a}_1^2 + \mathbf{a}_2^2}, \mathbf{a}_3) \quad \wedge \quad \phi = \text{wnkl}(\mathbf{a}_1, \mathbf{a}_2).$$

Dann folgt

$$(\sqrt{\mathbf{a}_1^2 + \mathbf{a}_2^2}, \mathbf{a}_3) = |\mathbf{a}| \cdot (\cos \theta, \sin \theta) \quad \wedge \quad (\mathbf{a}_1, \mathbf{a}_2) = |\mathbf{a}| \cdot \cos \theta \cdot (\cos \phi, \sin \phi),$$

und somit

$$\mathbf{a} = |\mathbf{a}| \cdot ((\cos \theta) \cdot (\cos \phi), (\cos \theta) \cdot (\sin \phi), \sin \theta).$$

Setzt man nun

$$\mathbf{q} = (-(\sin \theta) \cdot (\cos \phi), -(\sin \theta) \cdot (\sin \phi), \cos \theta),$$

$$\mathbf{r} = (-\sin \phi, \cos \phi, 0),$$

so gilt einerseits

$$\begin{aligned} \langle \mathbf{a} | \mathbf{q} \rangle &= |\mathbf{a}| \cdot \left(-(\cos \theta) \cdot (\cos \phi) \cdot (\sin \theta) \cdot (\cos \phi) - (\cos \theta) \cdot (\sin \phi) \cdot (\sin \theta) \cdot (\sin \phi) \right. \\ &\quad \left. + (\sin \theta) \cdot (\cos \theta) \right) \\ &= |\mathbf{a}| \cdot \left(-(\cos \theta) \cdot (\sin \theta) \cdot (\cos^2 \phi) - (\cos \theta) \cdot (\sin \theta) \cdot (\sin^2 \phi) + (\sin \theta) \cdot (\cos \theta) \right) \\ &= |\mathbf{a}| \cdot \left(-(\cos \theta) \cdot (\sin \theta) + (\sin \theta) \cdot (\cos \theta) \right) = 0, \end{aligned}$$

andererseits

$$\begin{aligned} \langle \mathbf{a} | \mathbf{r} \rangle &= |\mathbf{a}| \cdot \left(-(\cos \theta) \cdot (\cos \phi) \cdot (\sin \phi) + (\cos \theta) \cdot (\sin \phi) \cdot (\cos \phi) + (\sin \theta) \cdot 0 \right) \\ &= 0, \end{aligned}$$

und schliesslich gilt (ohne Beweis)

$$\mathbf{H}(\mathbf{a}) = \{t \cdot \mathbf{q} + s \cdot \mathbf{r} : t \in \mathbb{R} \wedge s \in \mathbb{R}\}.$$

2 Vektorprodukt im \mathbb{R}^3

Für $\mathbf{x}, \mathbf{y} \in \mathbb{R}^3$ ist

$$\mathbf{x} \otimes \mathbf{y} = (x_2 \cdot y_3 - x_3 \cdot y_2, x_3 \cdot y_1 - x_1 \cdot y_3, x_1 \cdot y_2 - x_2 \cdot y_1),$$

das Vektorprodukt von \mathbf{x} und \mathbf{y} . Mit funktionaler Abstraktion gilt

$$(\cdot \otimes \cdot) : \mathbb{R}^3 \times \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3, \quad (\cdot \otimes \cdot)((\mathbf{x}, \mathbf{y})) = \mathbf{x} \otimes \mathbf{y}.$$

Durch Nachrechnen stellt man

$$\forall \mathbf{x}, \mathbf{y} : \mathbf{x} \in \mathbb{R}^3 \wedge \mathbf{y} \in \mathbb{R}^3 \Rightarrow 0 = \langle \mathbf{x} | \mathbf{x} \otimes \mathbf{y} \rangle \wedge 0 = \langle \mathbf{y} | \mathbf{x} \otimes \mathbf{y} \rangle,$$

fest, so dass $\mathbf{x} \otimes \mathbf{y}$ stets senkrecht zu \mathbf{x} und \mathbf{y} ist. Bekannteren Maßen gilt

$$\forall \mathbf{x}, \mathbf{y} : \mathbf{x} \in \mathbb{R}^3 \wedge \mathbf{y} \in \mathbb{R}^3 \Rightarrow \exists \phi : \phi \in [0|\pi] \wedge \langle \mathbf{x} | \mathbf{y} \rangle = |\mathbf{x}| \cdot |\mathbf{y}| \cdot \cos \phi,$$

und mit genau diesem ϕ gilt auch

$$|\mathbf{x} \otimes \mathbf{y}| = |\mathbf{x}| \cdot |\mathbf{y}| \cdot \sin \phi,$$

so dass sich nun

$$\forall \mathbf{x}, \mathbf{y} : \mathbf{x} \in \mathbb{R}^3 \wedge \mathbf{y} \in \mathbb{R}^3 \Rightarrow |\langle \mathbf{x} | \mathbf{y} \rangle|^2 + |\mathbf{x} \otimes \mathbf{y}|^2 = |\mathbf{x}|^2 \cdot |\mathbf{y}|^2,$$

ergibt. Aus obiger Formel folgt die geometrische Interpretation von $\mathbf{x} \otimes \mathbf{y}$:

$\forall \mathbf{x}, \mathbf{y} : \mathbf{x} \in \mathbb{R}^3 \wedge \mathbf{y} \in \mathbb{R}^3 \Rightarrow \mathbf{x} \otimes \mathbf{y}$ ist ein Vektor $\in \mathbb{R}^3$ senkrecht zu \mathbf{x} und \mathbf{y} ,
dessen Länge gleich der Fläche des von \mathbf{x} und \mathbf{y} im \mathbb{R}^3 aufgespannten
Parallelogramms ist.

Als direkte Folgerung ergibt sich auch

$\forall \mathbf{x}, \mathbf{y} : \mathbf{x} \in \mathbb{R}^3 \wedge \mathbf{y} \in \mathbb{R}^3 \Rightarrow \frac{1}{2} \cdot |\mathbf{x} \otimes \mathbf{y}|$ ist gleich der Fläche des von \mathbf{x} und \mathbf{y} im
 \mathbb{R}^3 aufgespannten Dreiecks.

Beispiel Wie groß ist der Flächeninhalt des Dreiecks $\subseteq \mathbb{R}^3$ mit den Eckpunkten

$$(1, 2, 0), (0, 1, 2), (-1, 1, 2) \quad ?$$

Mit

$$\mathbf{x} = (0, 1, 2) - (1, 2, 0) = (-1, -1, 2), \quad \mathbf{y} = (-1, 1, 2) - (1, 2, 0) = (-2, -1, 2),$$

ist die gesuchte Fläche gleich

$$\begin{aligned} \frac{1}{2} \cdot |\mathbf{x} \otimes \boldsymbol{\eta}| &= \frac{1}{2} \cdot |(-1, -1, 2) \otimes (-2, -1, 2)| \\ &= \frac{1}{2} \cdot |((-1) \cdot 2 - 2 \cdot (-1), 2 \cdot (-2) - (-1) \cdot 2, (-1) \cdot (-1) - (-1) \cdot (-2))| \\ &= \frac{1}{2} \cdot |(-2 + 2, -4 + 2, 1 - 2)| = \frac{1}{2} \cdot |(0, 2, -1)| = \frac{\sqrt{5}}{2}. \end{aligned}$$

□(Beispiel)

Weitere Rechenregeln sind:

$$\begin{aligned} \forall \mathbf{x} : \mathbf{x} \in \mathbb{R}^3 &\Rightarrow \\ \mathbf{x} \otimes \mathbf{x} &= (0, 0, 0) \wedge (0, 0, 0) \otimes \mathbf{x} = (0, 0, 0) \wedge \mathbf{x} \otimes (0, 0, 0) = (0, 0, 0), \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} \forall \mathbf{x}, \boldsymbol{\eta} : \mathbf{x} \in \mathbb{R}^3 \wedge \boldsymbol{\eta} \in \mathbb{R}^3 \wedge (0, 0, 0) &= \mathbf{x} \otimes \boldsymbol{\eta} \\ &\Rightarrow \mathbf{x}, \boldsymbol{\eta} \text{ linear abhängig, i.e.} \\ \exists \lambda, \mu : \lambda \in \mathbb{R} \wedge \mu \in \mathbb{R} \wedge (0, 0) &\neq (\lambda, \mu) \wedge (0, 0, 0) = \lambda \cdot \mathbf{x} + \mu \cdot \boldsymbol{\eta}. \end{aligned}$$

★

$$\begin{aligned} \forall \mathbf{x}, \boldsymbol{\eta} : \mathbf{x} \in \mathbb{R}^3 \wedge \boldsymbol{\eta} \in \mathbb{R}^3 &\Rightarrow \mathbf{x} \otimes \boldsymbol{\eta} = -(\boldsymbol{\eta} \otimes \mathbf{x}), \\ \forall \lambda, \mathbf{x}, \boldsymbol{\eta} : \lambda \in \mathbb{R} \wedge \mathbf{x} \in \mathbb{R}^3 \wedge \boldsymbol{\eta} \in \mathbb{R}^3 &\Rightarrow \mathbf{x} \otimes (\lambda \cdot \boldsymbol{\eta}) = (\lambda \cdot \mathbf{x}) \otimes \boldsymbol{\eta} = \lambda \cdot (\mathbf{x} \otimes \boldsymbol{\eta}), \\ \forall \mathbf{x}, \boldsymbol{\eta}, \boldsymbol{\zeta} : \mathbf{x} \in \mathbb{R}^3 \wedge \boldsymbol{\eta} \in \mathbb{R}^3 \wedge \boldsymbol{\zeta} \in \mathbb{R}^3 &\Rightarrow \mathbf{x} \otimes (\boldsymbol{\eta} + \boldsymbol{\zeta}) = \mathbf{x} \otimes \boldsymbol{\eta} + \mathbf{x} \otimes \boldsymbol{\zeta}, \\ \forall \mathbf{x}, \boldsymbol{\eta}, \boldsymbol{\zeta} : \mathbf{x} \in \mathbb{R}^3 \wedge \boldsymbol{\eta} \in \mathbb{R}^3 \wedge \boldsymbol{\zeta} \in \mathbb{R}^3 &\Rightarrow (\mathbf{x} + \boldsymbol{\eta}) \otimes \boldsymbol{\zeta} = \mathbf{x} \otimes \boldsymbol{\zeta} + \boldsymbol{\eta} \otimes \boldsymbol{\zeta}, \\ \forall \mathbf{x}, \boldsymbol{\eta}, \boldsymbol{\zeta} : \mathbf{x} \in \mathbb{R}^3 \wedge \boldsymbol{\eta} \in \mathbb{R}^3 \wedge \boldsymbol{\zeta} \in \mathbb{R}^3 &\Rightarrow \mathbf{x} \otimes (\boldsymbol{\eta} \otimes \boldsymbol{\zeta}) = \langle \mathbf{x} | \boldsymbol{\zeta} \rangle \cdot \boldsymbol{\eta} - \langle \mathbf{x} | \boldsymbol{\eta} \rangle \cdot \boldsymbol{\zeta}. \end{aligned}$$

3 “Vektorprodukt” im \mathbb{R}^2

Mit Hilfe des Vektorprodukts im \mathbb{R}^3 können die Flächen von Parallelogrammen und Dreiecken im \mathbb{R}^3 berechnet werden. Mit einem Kunstgriff kann das Vektorprodukt im \mathbb{R}^3 auch zur Berechnung entsprechender Flächen im \mathbb{R}^2 verwendet werden.

Seien $\mathbf{x}, \boldsymbol{\eta} \in \mathbb{R}^2$. Es soll die Fläche des von $\mathbf{x}, \boldsymbol{\eta}$ im \mathbb{R}^2 aufgespannten Parallelogramms berechnet werden. Das Vektorprodukt im \mathbb{R}^3 soll zum Einsatz kommen. Dies ist formal nicht möglich, da die betrachteten Vektoren keine Elemente des \mathbb{R}^3 sind. Jedoch kann der \mathbb{R}^2 und mit ihm die Vektoren $\mathbf{x}, \boldsymbol{\eta}$ in den \mathbb{R}^3 “eingebettet” werden, indem jedem Vektor aus dem \mathbb{R}^2 eine weitere Koordinate=

0 hinzugefügt wird. Auf diese Weise wird der \mathbb{R}^2 mit der xy -Ebene im \mathbb{R}^3 identifiziert. Klarer Weise ist der Fläche des eingebetteten Parallelogramms gleich der Fläche des Parallelogramms $\subseteq \mathbb{R}^2$. Die Fläche ist gleich

$$\frac{1}{2} \cdot |(\mathbf{x}_1, \mathbf{x}_2, 0) \otimes (\mathbf{y}_1, \mathbf{y}_2, 0)| = \frac{1}{2} |(0, 0, \mathbf{x}_1 \cdot \mathbf{y}_2 - \mathbf{x}_2 \cdot \mathbf{y}_1)| = \frac{|\mathbf{x}_1 \cdot \mathbf{y}_2 - \mathbf{x}_2 \cdot \mathbf{y}_1|}{2}.$$

Diese Überlegung legt es nahe ein "Vektorprodukt im \mathbb{R}^2 " via

$$(\cdot \overset{2}{\otimes} \cdot) : \mathbb{R}^2 \times \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}, \quad (\cdot \overset{2}{\otimes} \cdot)((\mathbf{x}, \mathbf{y})) = (\mathbf{x} \overset{2}{\otimes} \mathbf{y}) = \mathbf{x}_1 \cdot \mathbf{y}_2 - \mathbf{x}_2 \cdot \mathbf{y}_1,$$

zu definieren. Die Rechenregeln des Vektorprodukts im \mathbb{R}^3 übertragen sich sinngemäß auf $(\cdot \overset{2}{\otimes} \cdot)$. *Nach* dem Vorkurs wird $(\mathbf{x} \overset{2}{\otimes} \mathbf{y})$ als Determinante von \mathbf{x} und \mathbf{y} bezeichnet.

Beispiel (ohne Beweis) Es soll die Fläche des Vierecks $\subseteq \mathbb{R}^2$ mit den Eckpunkten

$$(0, 0), (1, 2), (-1, 3), (-2, -4),$$

berechnet werden. Das Viereck setzt sich aus zwei Dreiecken mit den Eckpunkten

$$(0, 0), (1, 2), (-1, 3),$$

und

$$(0, 0), (-1, 3), (-2, -4),$$

zusammen. Die Fläche ist die Summe der Flächen dieser beiden Dreiecke. Das erste Dreieck wird

$$(1, 2) - (0, 0) = (1, 2) \wedge (-1, 3) - (0, 0) = (-1, 3)$$

aufgespannt, sein Flächeninhalt ist gleich

$$\frac{1}{2} \cdot |(1, 2) \overset{2}{\otimes} (-1, 3)| = \frac{1}{2} \cdot |1 \cdot 3 - 2 \cdot (-1)| = \frac{1}{2} \cdot |3 + 2| = \frac{5}{2}.$$

das zweite Dreieck wird durch

$$(-1, 3) - (0, 0) = (-1, 3) \wedge (-2, -4) - (0, 0) = (-2, 4),$$

aufgespannt, sein Flächeninhalt ist gleich

$$\frac{1}{2} \cdot |(-1, 3) \overset{2}{\otimes} (-2, -4)| = \frac{1}{2} \cdot |(-1) \cdot (-4) - 3 \cdot (-2)| = \frac{1}{2} \cdot |4 + 6| = \frac{10}{2} = 5.$$

Die Fläche des Vierecks ist somit gleich

$$\frac{5}{2} + 5 = \frac{15}{2}.$$

□(Beispiel)

4 Spatprodukt im \mathbb{R}^3

Das Spatprodukt im \mathbb{R}^3 ist definiert als

$$\text{spat} : \mathbb{R}^3 \times (\mathbb{R}^3 \times \mathbb{R}^3) \rightarrow \mathbb{R}, \quad \text{spat}((\mathbf{x}, (\boldsymbol{\eta}, \mathbf{z}))) = \langle \mathbf{x} | \boldsymbol{\eta} \otimes \mathbf{z} \rangle,$$

so dass

$$\begin{aligned} \forall \mathbf{x}, \boldsymbol{\eta}, \mathbf{z} : \mathbf{x} \in \mathbb{R}^3 \wedge \boldsymbol{\eta} \in \mathbb{R}^3 \wedge \mathbf{z} \in \mathbb{R}^3 \Rightarrow \\ \text{spat}((\mathbf{x}, (\boldsymbol{\eta}, \mathbf{z}))) = \mathbf{x}_1 \cdot (\boldsymbol{\eta}_2 \cdot \mathbf{z}_3 - \boldsymbol{\eta}_3 \cdot \mathbf{z}_2) + \mathbf{x}_2 \cdot (\boldsymbol{\eta}_3 \cdot \mathbf{z}_1 - \boldsymbol{\eta}_1 \cdot \mathbf{z}_3) + \mathbf{x}_3 \cdot (\boldsymbol{\eta}_1 \cdot \mathbf{z}_2 - \boldsymbol{\eta}_2 \cdot \mathbf{z}_1). \end{aligned}$$

Nach dem Vorkurs wird $\text{spat}((\mathbf{x}, (\boldsymbol{\eta}, \mathbf{z})))$ als Determinante von \mathbf{x} und $\boldsymbol{\eta}$ und \mathbf{z} bezeichnet. Es gelten die Rechenregeln

$$\begin{aligned} \forall \mathbf{x}, \boldsymbol{\eta}, \mathbf{z} : \mathbf{x} \in \mathbb{R}^3 \wedge \boldsymbol{\eta} \in \mathbb{R}^3 \wedge \mathbf{z} \in \mathbb{R}^3 \Rightarrow \\ \text{spat}((\mathbf{x}, (\boldsymbol{\eta}, \mathbf{z}))) = \text{spat}((\boldsymbol{\eta}, (\mathbf{z}, \mathbf{x}))) = \text{spat}((\mathbf{z}, (\mathbf{x}, \boldsymbol{\eta}))), \end{aligned}$$

und

$$\begin{aligned} \forall \mathbf{x}, \boldsymbol{\eta}, \mathbf{z} : \mathbf{x} \in \mathbb{R}^3 \wedge \boldsymbol{\eta} \in \mathbb{R}^3 \wedge \mathbf{z} \in \mathbb{R}^3 \Rightarrow \\ \text{spat}((\mathbf{x}, (\boldsymbol{\eta}, \mathbf{z}))) = -\text{spat}((\mathbf{x}, (\mathbf{z}, \boldsymbol{\eta}))) = -\text{spat}((\boldsymbol{\eta}, (\mathbf{x}, \mathbf{z}))) = -\text{spat}((\mathbf{z}, (\boldsymbol{\eta}, \mathbf{x}))). \end{aligned}$$

Man sagt, dass drei Vektoren $\mathbf{x}, \boldsymbol{\eta}, \mathbf{z}$ des \mathbb{R}^3 - in dieser Reihenfolge ! - ein *Rechtssystem* bilden, wenn $0 < \text{spat}(\mathbf{x}, (\boldsymbol{\eta}, \mathbf{z}))$ und ein *Linkssystem* bilden, wenn $\text{spat}(\mathbf{x}, (\boldsymbol{\eta}, \mathbf{z})) < 0$.

Ähnlich wie der Betrag des Vektorprodukts hat auch der Betrag des Spatprodukts im \mathbb{R}^3 eine geometrische Bedeutung:

$$\forall \mathbf{x}, \boldsymbol{\eta}, \mathbf{z} : \mathbf{x} \in \mathbb{R}^3 \wedge \boldsymbol{\eta} \in \mathbb{R}^3 \wedge \mathbf{z} \in \mathbb{R}^3 \Rightarrow |\text{spat}((\mathbf{x}, (\boldsymbol{\eta}, \mathbf{z})))| \text{ ist gleich dem Volumen des von } \mathbf{x} \text{ und } \boldsymbol{\eta} \text{ und } \mathbf{z} \text{ im } \mathbb{R}^3 \text{ aufgespannten Parallelepipeds.}$$

Als Folgerung ergibt sich:

$$\forall \mathbf{x}, \boldsymbol{\eta}, \mathbf{z} : \mathbf{x} \in \mathbb{R}^3 \wedge \boldsymbol{\eta} \in \mathbb{R}^3 \wedge \mathbf{z} \in \mathbb{R}^3 \Rightarrow \frac{1}{6} \cdot |\text{spat}((\mathbf{x}, (\boldsymbol{\eta}, \mathbf{z})))| \text{ ist gleich dem Volumen des von } \mathbf{x} \text{ und } \boldsymbol{\eta} \text{ und } \mathbf{z} \text{ im } \mathbb{R}^3 \text{ aufgespannten Tetraeders.}$$

Beispiel (ohne Beweis) Das Volumen des Tetraeders $\subseteq \mathbb{R}^3$ mit den Eckpunkten

$$(0, 0, 0), (1, 0, 0), (0, 1, 0), (0, 0, 1),$$

kann ermittelt werden, indem man zuerst drei Vektoren bestimmt, die den Tetraeder aufspannen - dies sind etwa

$$\begin{aligned} (1, 0, 0) - (0, 0, 0) = (1, 0, 0), (0, 1, 0) - (0, 0, 0) = (0, 1, 0), \\ (0, 0, 1) - (0, 0, 0) = (0, 0, 1), \end{aligned}$$

- und dann ein Sechstel des Betrags deren Spatprodukts ermittelt:

$$\begin{aligned}\frac{1}{6} \cdot |\mathbf{spat}((1, 0, 0), (0, 1, 0), (0, 0, 1))| &= \frac{1}{6} \cdot \langle (1, 0, 0) | (0, 1, 0) \otimes (0, 0, 1) \rangle \\ &= \frac{1}{6} \cdot \langle (1, 0, 0) | (1 \cdot 1 - 0 \cdot 0, 0 \cdot 0 - 1 \cdot 1, 0 \cdot 0 - 1 \cdot 0) \rangle = \frac{1}{6} \cdot \langle (1, 0, 0) | (1, 0, 0) \rangle \\ &= \frac{1}{6} \cdot 1 = \frac{1}{6}.\end{aligned}$$

□(Beispiel)