



- c) Geht man von  $A$  6 mal in die Richtung von  $\vec{r}$  landet man bei  $\overrightarrow{OA} + 6\vec{r} = \begin{pmatrix} 12 \\ -1 \\ 8 \end{pmatrix}$ , also 3 m über dem Punkt  $B$ .

d)  $\vec{F} = 100 \cdot \frac{1}{|\vec{r}|} \vec{r} = 100 \cdot \frac{\sqrt{17}}{17} \cdot \begin{pmatrix} 3 \\ -2 \\ 2 \end{pmatrix}$ .

e)  $\vec{F}_s = \frac{\vec{F} \cdot \overrightarrow{AB}}{|\overrightarrow{AB}|^2} \cdot \overrightarrow{AB} = \frac{\sqrt{17}}{119} \begin{pmatrix} 2250 \\ -1500 \\ 750 \end{pmatrix}$ .

f)  $s = |\overrightarrow{AB}|$ ,  $F = |\vec{F}_s|$ . Daraus ergibt sich  $W = F \cdot s = |\vec{F}_s| \cdot |\overrightarrow{AB}| = \frac{4500\sqrt{17}}{17} \approx 1091.41 \text{ J}$ .

g)  $\vec{F} \cdot \overrightarrow{AB} = \frac{4500\sqrt{17}}{17}$ .

h) Wir haben  $|\vec{F}_s| \cdot |\overrightarrow{AB}|$  berechnet.

$$|\vec{F}_s| = \left| \frac{\vec{F} \cdot \overrightarrow{AB}}{|\overrightarrow{AB}|^2} \cdot \overrightarrow{AB} \right| = \left| \frac{\vec{F} \cdot \overrightarrow{AB}}{|\overrightarrow{AB}|^2} \right| \cdot |\overrightarrow{AB}| = \left| \frac{\vec{F} \cdot \overrightarrow{AB}}{|\overrightarrow{AB}|} \right|$$

Mulitpliziert man nun noch mit  $|\overrightarrow{AB}|$  erhält man

$$\left| \vec{F} \cdot \overrightarrow{AB} \right|,$$

was nur dann das Gleiche ist, wenn der Winkel zwischen  $\vec{F}$  und  $\overrightarrow{AB}$  kleiner als  $90^\circ$  ist. Sonst wäre das Skalarprodukt negativ und die Person würde vom Schlitten gezogen (und gewinnt damit Energie).

### Lösung zu 25.13 ex-gerade-basics

- a) Die wohl naheliegenste Parameterdarstellung ist  $\vec{g}(t) = \overrightarrow{OA} + t \cdot \overrightarrow{AB} = \begin{pmatrix} -2 \\ 4 \\ -1 \end{pmatrix} + t \cdot \begin{pmatrix} 2 \\ -1 \\ 2 \end{pmatrix}$

Man kann aber irgend einen Punkt auf der Geraden als Aufpunkt wählen, z.B.  $B$ . Für den Richtungsvektor ist nur die Richtung, aber nicht die Länge relevant, d.h. es kann irgendein Vielfaches von  $\overrightarrow{AB}$  gewählt werden, z.B.  $-3\overrightarrow{AB}$ :

$$\vec{g}(t) = \overrightarrow{OB} + t \cdot 3\overrightarrow{BA} = \begin{pmatrix} 0 \\ 3 \\ 1 \end{pmatrix} + t \cdot \begin{pmatrix} -6 \\ 3 \\ -6 \end{pmatrix}$$

- b) Gibt es einen Parameter  $t$ , so dass  $\vec{g}(t) = \overrightarrow{OC}$ ?

Mit der ersten Parameterdarstellung und der ersten Komponente erhält man

$$-2 + t \cdot 2 = 4 \Rightarrow t = 3.$$

Eingesetzt  $\vec{g}(3) = \begin{pmatrix} 4 \\ 1 \\ 5 \end{pmatrix} \neq \overrightarrow{OC}$ . Also  $C \notin g$ .

- c) In der  $x$ - $y$ -Ebene ist die  $z$ -Koordinate Null. (Genauer: Ein Punkt liegt genau dann in der  $x$ - $y$ -Ebene, wenn seine  $z$ -Koordinate Null ist.) Mit der ersten Parameterdarstellung und der dritten Komponente erhalten wir:

$$-1 + t \cdot 2 = 0 \Rightarrow t = \frac{1}{2}.$$

Eingesetzt:  $\vec{g}\left(\frac{1}{2}\right) = \begin{pmatrix} -1 \\ \frac{7}{2} \\ 0 \end{pmatrix}$ . Der Schnittpunkt hat die Koordinaten  $(-1, 3.5, 0)$ .