

Abbildung 1 zeigt modellhaft ein Dachzimmer in der Form eines geraden Prismas. Der Boden und zwei der Seitenwände liegen in den Koordinatenebenen. Das Rechteck  $ABCD$  liegt in einer Ebene  $E$  und stellt den geneigten Teil der Deckenfläche dar.

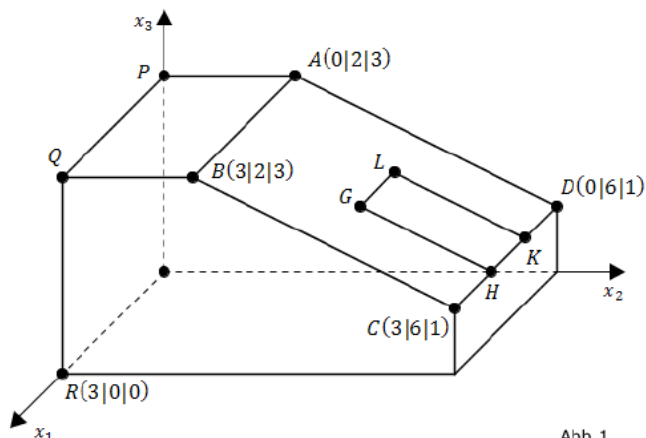


Abb. 1

#### Teilaufgabe a (4 BE)

Bestimmen Sie eine Gleichung der Ebene  $E$  in Normalenform.

(mögliches Ergebnis:  $E : x_2 + 2x_3 - 8 = 0$ )

#### Teilaufgabe b (2 BE)

Berechnen Sie den Abstand des Punkts  $R$  von der Ebene  $E$ .

Im Koordinatensystem entspricht eine Längeneinheit 1 m, d. h. das Zimmer ist an seiner höchsten Stelle 3 m hoch.

Das Rechteck  $GHKL$  mit  $G(2|4|2)$  hat die Breite  $\overline{GL} = 1$ . Es liegt in der Ebene  $E$ , die Punkte  $H$  und  $K$  liegen auf der Geraden  $CD$ . Das Rechteck stellt im Modell ein Dachflächenfenster dar; die Breite des Fensterrahmens soll vernachlässigt werden.

#### Teilaufgabe c (5 BE)

Geben Sie die Koordinaten der Punkte  $L$ ,  $H$  und  $K$  an und bestimmen Sie den Flächeninhalt des Fensters.

(zur Kontrolle:  $\overline{GH} = \sqrt{5}$ )

#### Teilaufgabe d (6 BE)

Durch das Fenster einfallendes Sonnenlicht wird im Zimmer durch parallele Geraden mit dem Richtungsvektor  $\vec{v} = \begin{pmatrix} -2 \\ -8 \\ -1 \end{pmatrix}$  repräsentiert. Eine dieser Geraden verläuft durch den Punkt  $G$  und schneidet die Seitenwand  $OPQR$  im Punkt  $S$ . Berechnen Sie die Koordinaten von  $S$  sowie die Größe des Winkels, den diese Gerade mit der Seitenwand  $OPQR$  einschließt.

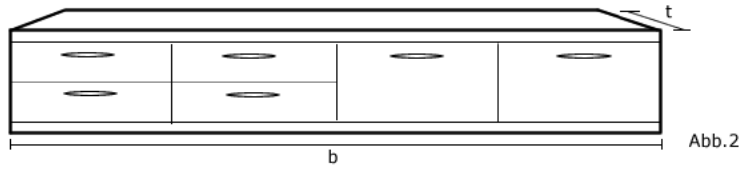
#### Teilaufgabe e (4 BE)

Das Fenster ist drehbar um eine Achse, die im Modell durch die Mittelpunkte der Strecken  $[GH]$  und  $[LK]$  verläuft. Die Unterkante des Fensters schwenkt dabei in das Zimmer; das Drehgelenk erlaubt eine zum Boden senkrechte Stellung der Fensterfläche. Bestimmen Sie die Koordinaten des Mittelpunkts  $M$  der Strecke  $[GH]$  und bestätigen Sie rechnerisch, dass das Fenster bei seiner Drehung den Boden nicht berühren kann.

(Teilergebnis:  $M(2|5|1,5)$ )

Abbildung 2 zeigt ein quaderförmiges Möbelstück, das 40 cm hoch ist. Es steht mit seiner Rückseite flächenbündig an der Wand unter dem Fenster. Seine vordere Oberkante liegt im

Modell auf der Geraden  $k : \vec{X} = \begin{pmatrix} 0 \\ 5,5 \\ 0,4 \end{pmatrix} + \lambda \cdot \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$ ,  $\lambda \in \mathbb{R}$ .



**Teilaufgabe f (4 BE)**

Ermitteln Sie mithilfe von Abbildung 2 die Breite  $b$  des Möbelstücks möglichst genau. Bestimmen Sie mithilfe der Gleichung der Geraden  $k$  die Tiefe  $t$  des Möbelstücks und erläutern Sie Ihr Vorgehen.

**Teilaufgabe g (5 BE)**

Überprüfen Sie rechnerisch, ob das Fenster bei seiner Drehung am Möbelstück anstoßen kann.

In einem kartesischen Koordinatensystem sind die Punkte  $A(-1 | -2 | -3)$ ,  $B(3 | -1 | -2)$  und  $C(1 | -3 | -1)$  sowie die Ebenenschar  $E_k : (2+4k) \cdot x_1 + (2+k) \cdot x_2 + (k-1) \cdot x_3 + 3 = 0$  mit  $k \in \mathbb{R}$  gegeben.

**Teilaufgabe 1a** (7 BE)

Zeigen Sie, dass das Dreieck  $ABC$  gleichschenkelig und rechtwinklig ist. Bestimmen Sie eine Gleichung der Ebene  $F$ , die das Dreieck enthält, in Normalenform.

[mögliches Ergebnis:  $F : x_1 - 2x_2 - 2x_3 - 9 = 0$ ]

**Teilaufgabe 1b** (4 BE)

Weisen Sie nach, dass jede Ebene der Schar  $E_k$  senkrecht zu  $F$  steht und den Punkt  $C$  enthält.

**Teilaufgabe 1c** (3 BE)

Begründen Sie, dass die Gerade  $s : \vec{x} = \begin{pmatrix} 1 \\ -3 \\ -1 \end{pmatrix} + \lambda \cdot \begin{pmatrix} 1 \\ -2 \\ -2 \end{pmatrix}$ ,  $\lambda \in \mathbb{R}$ , die Schnittgerade aller Ebenen der Schar ist.

**Teilaufgabe 1d** (6 BE)

Bestimmen Sie eine Gleichung der Ebene  $W$ , bezüglich der die Punkte  $A$  und  $B$  symmetrisch liegen, in Normalenform. Zeigen Sie, dass  $W$  die Gerade  $s$  enthält, aber nicht zur Ebenenschar  $E_k$  gehört.

**Teilaufgabe 1e** (4 BE)

Berechnen Sie den Abstand der Geraden  $AB$  und  $s$ .

**Teilaufgabe 2a** (6 BE)

Zeigen Sie, dass der Punkt  $A$  in der Scharebene  $E_0$  und der Punkt  $B$  in der Scharebene  $E_{-1}$  liegt.

Das Lot auf  $E_0$  in  $A$  und das Lot auf  $E_{-1}$  in  $B$  schneiden sich im Punkt  $P$ . Ermitteln Sie die Koordinaten von  $P$ .

[Teilergebnis:  $P(1 | 0 | -4)$ ]

**Teilaufgabe 2b** (4 BE)

Es gibt zwei Punkte auf der Geraden  $CP$ , die von  $P$  den Abstand  $\sqrt{2}$  haben;  $Q$  sei derjenige von beiden, der nicht auf der Strecke  $[CP]$  liegt. Bestimmen Sie die Koordinaten von  $Q$ .

[Ergebnis:  $Q(1 | 1 | -5)$ ]

**Teilaufgabe 2c** (6 BE)

Rotiert das Dreieck  $AQC$  um die Seite  $[CQ]$ , so entsteht ein Doppelkegel. Berechnen Sie dessen Volumen.

**Teilaufgabe 1.** (6 BE)

Gegeben sind zwei Ebenen mit den Gleichungen  $E_1 : x + 2z = 1$  und  $E_2 : y + 3z = 1$ .  
Bestimmen Sie die Menge ihrer gemeinsamen Punkte und beschreiben Sie die besondere Lage der beiden Ebenen.

Durch die 3x3-Matrizen  $A = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 2 \\ 0 & 1 & 3 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$  und  $B = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 2 \\ 0 & 1 & 3 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$  sind zwei lineare Abbildungen des  $\mathbb{R}^3$  in den  $\mathbb{R}^3$  gegeben.

**Teilaufgabe 2.1** (6 BE)

Bestimmen Sie die Menge der Punkte, die bei der durch  $A$  definierten Abbildung auf sich selbst abgebildet werden (Menge der Fixpunkte) und beschreiben Sie diese geometrisch.  
Zeigen Sie, dass diese Punkte auch bei der durch  $B$  definierten Abbildung Fixpunkte sind.

**Teilaufgabe 2.2** (6 BE)

Ermitteln Sie alle Punkte, die durch die Matrix  $A$  auf den Ursprung abgebildet werden.  
Beschreiben Sie diese Punktmenge geometrisch.  
Erläutern Sie den Zusammenhang zwischen der hier ermittelten Punktmenge und der Schnittmenge der beiden Ebenen aus Aufgabe 1.

**Teilaufgabe 2.3** (2 BE)

Untersuchen Sie, ob  $A$  eine Inverse besitzt. Eine Rechnung ist nicht erforderlich.

Eine 3x3-Matrix  $M$  beschreibt eine Projektion im  $\mathbb{R}^3$ , wenn gilt  $M^2 = M$ .

**Teilaufgabe 3.1** (6 BE)

Zeigen Sie, dass  $A$  eine Projektion beschreibt, und werten Sie in diesem Zusammenhang die Ergebnisse aus den Aufgaben 2.1 und 2.2 aus.

**Teilaufgabe 3.2** (4 BE)

Die 3x3-Matrix  $C$  besitze eine Inverse und habe die Eigenschaft  $C^2 = C$ .  
Beweisen Sie, dass  $C$  die Einheitsmatrix ist und deuten Sie die Beweisschritte geometrisch.

Durch die Gleichung  $3t \cdot x + 4t \cdot y + 5 \cdot z = 15t$ ,  $t \in \mathbb{R} \setminus \{0\}$  ist eine Schar von Ebenen  $E_t$  gegeben.

**Teilaufgabe 1.1** (12 BE)

Berechnen Sie den Parameter  $t$  so, dass die Ebene  $E_t$  durch den Punkt  $(2|1|1)$  verläuft. Geben Sie die Schnittpunkte dieser Ebene mit den Koordinatenachsen (Spurpunkte) an. Zeichnen Sie die Spurpunkte sowie ihre Verbindungsstrecken (Spurdreieck).

**Teilaufgabe 1.2**

Berechnen Sie im Spurdreieck der Ebene  $E_1$  den Innenwinkel an der Ecke auf der  $z$ -Achse.

**Teilaufgabe 1.3**

Zeigen Sie, dass zwei der Spurpunkte aus Aufgabe 1.1 auch Spurpunkte jeder Ebene der Schar sind. Beschreiben Sie die Lage der Ebenen der Schar.

**Teilaufgabe 2.** (6 BE)

Bestimmen Sie die Werte von  $t$ , für die die Ebenen der Schar vom Koordinatenursprung den Abstand 1 LE haben.

Durch die Matrix  $M = \begin{pmatrix} \frac{3}{4} & -\frac{1}{3} & -\frac{5}{12} \\ -\frac{1}{4} & \frac{2}{3} & -\frac{5}{12} \\ -\frac{1}{4} & -\frac{1}{3} & \frac{7}{12} \end{pmatrix} = \frac{1}{12} \cdot \begin{pmatrix} 9 & -4 & -5 \\ -3 & 8 & -5 \\ -3 & -4 & 7 \end{pmatrix}$  ist eine lineare

Abbildung des  $\mathbb{R}^3$  in sich definiert.

**Teilaufgabe 3.1** (12 BE)

Zeigen Sie, dass die durch  $M$  definierte lineare Abbildung folgende Eigenschaften besitzt:

- Alle Punkte der Geraden  $g : \vec{x} = r \cdot \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}$ ,  $r \in \mathbb{R}$ , werden auf den Ursprung abgebildet.
- Alle Punkte der Ebene  $F : 3x + 4y + 5z = 0$  ( $F$  liegt parallel zu  $E_1$ ) werden auf sich selbst abgebildet.

**Teilaufgabe 3.2**

Beschreiben Sie die geometrische Bedeutung der Zeilen (1) bis (4).

Erklären Sie, welche Eigenschaften die durch  $M$  definierte lineare Abbildung besitzt.

Gegeben sind die zwei Vektoren  $\vec{e}, \vec{p}$  mit:

$$\vec{e} = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}, \vec{p} = \overrightarrow{OP} \text{ mit } P \in F$$

und ein beliebiger Vektor  $\vec{x} \in \mathbb{R}^3$ .

$$(1) \quad \vec{x} = a \cdot \vec{e} + b \cdot \vec{p} \text{ mit } a, b \in \mathbb{R}$$

$$(2) \quad M \cdot \vec{x} = M \cdot (a \cdot \vec{e} + b \cdot \vec{p}) = a \cdot M \cdot \vec{e} + b \cdot M \cdot \vec{p}$$

$$(3) \quad = a \cdot \vec{e} + b \cdot \vec{p}$$

$$(4) \quad = b \cdot \vec{p}$$