

Der erste Schritt bei Inzidenzuntersuchungen (Untersuchungen der Lagebeziehung) ist immer die Prüfung auf **Parallelität** der Geraden .

**Beispiel 1:**

$$g: \vec{x} = \begin{pmatrix} 3 \\ -1 \\ 5 \end{pmatrix} + \lambda \begin{pmatrix} 2 \\ -3 \\ -1 \end{pmatrix} \qquad h: \vec{x} = \begin{pmatrix} 0 \\ 5 \\ -3 \end{pmatrix} + \mu \begin{pmatrix} -4 \\ 6 \\ 2 \end{pmatrix}$$

Die Geraden sind **parallel**, weil ihre Richtungsvektoren Vielfache voneinander sind  
 ( Alternative Formulierung: Die beiden Richtungsvektoren sind **kollinear** ! )  
 Der Richtungsvektor von h ist hier das (-2)-fache des Richtungsvektors von g .

Zu prüfen ist jetzt noch, ob die Geraden sogar identisch sind. Dazu muss geprüft werden, ob der Differenzvektor der beiden Stützvektoren zu einem der beiden Richtungsvektoren kollinear ist :  
 ( Warum das so sein muss kann man sich anhand einer **Vektorskizze** überlegen. )

$$\begin{pmatrix} 3 \\ -1 \\ 5 \end{pmatrix} - \begin{pmatrix} 0 \\ 5 \\ -3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 3 \\ -6 \\ 8 \end{pmatrix} \quad \text{Dieser Vektor ist jedoch kein Vielfaches eines der beiden Richtungsvektoren.}$$

Daher sind die beiden Geraden echt parallel ( nicht identisch).

**Beispiel 2:**

$$g: \vec{x} = \begin{pmatrix} -1 \\ -1 \\ 5 \end{pmatrix} + \lambda \begin{pmatrix} 6 \\ 8 \\ 2 \end{pmatrix} \qquad h: \vec{x} = \begin{pmatrix} -1 \\ 19 \\ -5 \end{pmatrix} + \mu \begin{pmatrix} 8 \\ 6 \\ -4 \end{pmatrix}$$

Die Geraden sind nicht parallel, weil ihre Richtungsvektoren nicht kollinear sind.  
 Durch Gleichsetzen der Vektorterme wird nun geprüft, ob es einen Schnittpunkt gibt:

$$\begin{pmatrix} -1 \\ -1 \\ 5 \end{pmatrix} + \lambda \begin{pmatrix} 6 \\ 8 \\ 2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -1 \\ 19 \\ -5 \end{pmatrix} + \mu \begin{pmatrix} 8 \\ 6 \\ -4 \end{pmatrix} \quad \text{Ordnen: } \lambda \begin{pmatrix} 6 \\ 8 \\ 2 \end{pmatrix} - \mu \begin{pmatrix} 8 \\ 6 \\ -4 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -1 \\ 19 \\ -5 \end{pmatrix} - \begin{pmatrix} -1 \\ -1 \\ 5 \end{pmatrix}$$

Vereinfachen:  $\begin{pmatrix} 6\lambda - 8\mu \\ 8\lambda - 6\mu \\ 2\lambda + 4\mu \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 20 \\ -10 \end{pmatrix}$  Als Matrix (bzw. LGS):  $\begin{vmatrix} \cdot\lambda & \cdot\mu & \cdot1 \\ 6 & -8 & 0 \\ 8 & -6 & 20 \\ 2 & 4 & -10 \end{vmatrix}$

Lösung mit dem TI83 (Matrixmodul):

```
MATRIX[A] 3 x3
[[ 6  -8  0 ]
 [ 8  -6 20 ]
 [ 2   4 -10 ]
 3, 3 = -10
```

Jetzt QUIT  
 und dann  
 MATRIX MATH rref(  
 und noch MATRIX [A]  
 ENTER

```
rref([A])
[[ 1  0  0 ]
 [ 0  1  0 ]
 [ 0  0  1 ]
```

Interpretation:  
 $\lambda = 0$   
 $\mu = 0$   
 $0 = 1$  Widerspruch !

Ergebnis: Wegen des Widerspruchs gibt es keinen Schnittpunkt.  
 Da die Geraden auch nicht parallel sind müssen sie **windschief** sein .

### Beispiel 3:

$$g: \vec{x} = \begin{pmatrix} -1 \\ 0 \\ -1 \end{pmatrix} + \lambda \begin{pmatrix} 3 \\ 1 \\ -2 \end{pmatrix}$$

$$h: \vec{x} = \begin{pmatrix} 2 \\ 1 \\ -3 \end{pmatrix} + \mu \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}$$

Die Vorgehensweise ist hier wie bei Beispiel 2.

Hier allerdings erhält man für  $\lambda$  und  $\mu$  ein eindeutiges Ergebnis ohne Widerspruch ( nachprüfen ! ).  
Daher gibt es einen Schnittpunkt S. Dessen Ortsvektor wird wie folgt ( mit  $\mu = 0$  ) berechnet :

$$\vec{OS} = \begin{pmatrix} 2 \\ 1 \\ -3 \end{pmatrix} + 0 \cdot \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 2 \\ 1 \\ -3 \end{pmatrix} \quad \text{Es folgt also: } \mathbf{S(2/1/-3)}$$

Ebenso hätte man den Schnittpunkt mittels  $\lambda = 1$  bestimmen können .

### Beispiel 4:

$$g: \vec{x} = \begin{pmatrix} -1 \\ 0 \\ -1 \end{pmatrix} + \lambda \begin{pmatrix} 3 \\ 1 \\ -2 \end{pmatrix}$$

$$h: \vec{x} = \begin{pmatrix} 2 \\ 1 \\ -3 \end{pmatrix} + \mu \begin{pmatrix} -6 \\ -2 \\ 4 \end{pmatrix}$$

Hier sind die Richtungsvektoren kollinear (  $\vec{v} = -2 \cdot \vec{u}$  ). Daher sind die Geraden parallel.

Überprüfung auf Identität:

$$\begin{pmatrix} -1 \\ 0 \\ -1 \end{pmatrix} - \begin{pmatrix} 2 \\ 1 \\ -3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -3 \\ -1 \\ 2 \end{pmatrix} \quad \text{Dieser Vektor ist zu den Richtungsvektoren kollinear. Z.B.: } \begin{pmatrix} -3 \\ -1 \\ 2 \end{pmatrix} = -1 \cdot \begin{pmatrix} 3 \\ 1 \\ -2 \end{pmatrix}$$

Deswegen sind die beiden Geraden **identisch** .

### **Zeichnerische Veranschaulichung der Fälle 1 und 4 ( $g \parallel h$ sowie $g=h$ ).**

Man sieht, dass der Verbindungsvektor  $\vec{AB}$  (grün) der beiden Stützvektoren nicht kollinear zum Richtungsvektor von g bzw. h (rot) ist, sofern g und h echt parallel sind. Denkt man sich nun h in Richtung zu g verschoben, so wandert der grüne Pfeil immer mehr in eine zu g bzw. h parallele Lage. Im Grenzfall  $g=h$  liegt der grüne Pfeil genau auf beiden (identischen) Geraden.

