

Elementare Geometrie Vorlesung 13

Thomas Zink

7.6.2017

1. Vektoren

Es sei E eine Ebene. Eine Translation $T : E \rightarrow E$ wird auch als Vektor bezeichnet. Wenn $O, A \in E$, so gibt es genau einen Vektor T , so dass $T(O) = A$. Wir schreiben:

$$T = \vec{OA}.$$

1. Vektoren

Es sei E eine Ebene. Eine Translation $T : E \rightarrow E$ wird auch als Vektor bezeichnet. Wenn $O, A \in E$, so gibt es genau einen Vektor T , so dass $T(O) = A$. Wir schreiben:

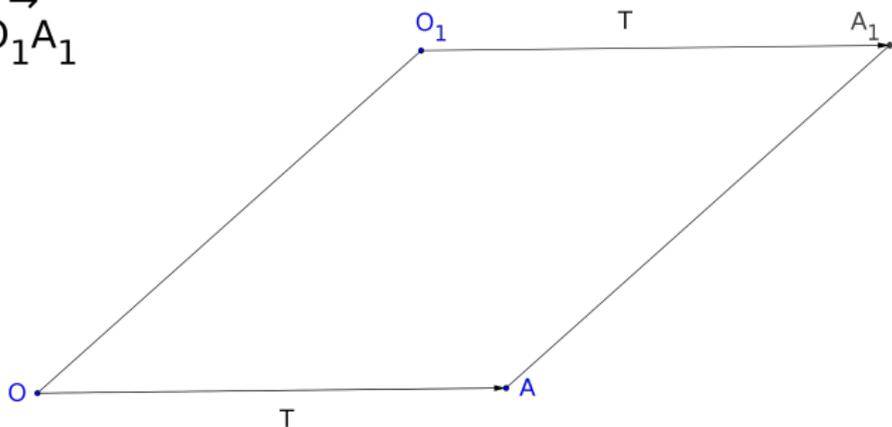
$$T = \vec{OA}.$$

Es seien $O_1, A_1 \in E$, die nicht beide auf der Geraden OA liegen. Dann gilt

$$\vec{OA} = \vec{O_1A_1} \quad \Leftrightarrow \quad OAA_1O_1 \text{ ist ein Parallelogramm}$$

2. Gleichheit von Vektoren

$$\vec{OA} = \vec{O_1A_1}$$



3. Streckung von Vektoren

Es seien $O, A \in E$ verschiedene Punkte. Es sei $\lambda \geq 0$ eine reelle Zahl. Dann gibt es genau einen Punkt B auf dem Strahl \overrightarrow{OA} , so dass

$$|OB| = \lambda|OA|.$$

3. Streckung von Vektoren

Es seien $O, A \in E$ verschiedene Punkte. Es sei $\lambda \geq 0$ eine reelle Zahl. Dann gibt es genau einen Punkt B auf dem Strahl \overrightarrow{OA} , so dass

$$|OB| = \lambda|OA|.$$

Definition

Wir definieren die Streckung des Vektors $T = \overrightarrow{OA}$ mit dem Faktor $\lambda \geq 0$:

$$\lambda \overrightarrow{OA} = \overrightarrow{OB}$$

4. Streckung von Vektoren

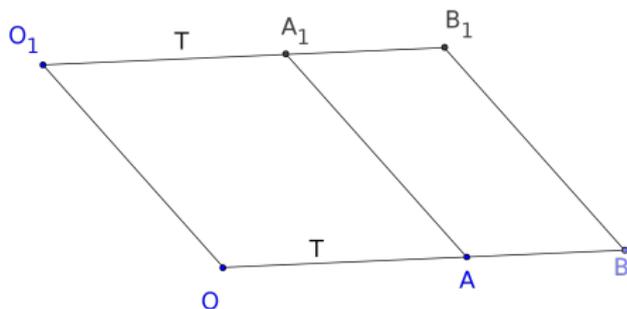
Es sei T ein Vektor und $\lambda > 0$.

Es sei $T(O) = A$ und $(\lambda T)(O) = B$.

Wir betrachten ein Parallelogramm.

Es gilt:

$$T(O_1) = A_1 \text{ und } (\lambda T)(O_1) = B_1.$$



$$|OB| = \lambda |OA| \Rightarrow |O_1B_1| = \lambda |O_1A_1|$$

5. Streckung von Vektoren

Die Streckung $\lambda \vec{OA}$ hängt nur von dem Vektor $T = \vec{OA}$ ab und nicht von der Wahl der Punkte O und A . Wir schreiben λT für die Streckung.

$$(\lambda T)(O) = B.$$

5. Streckung von Vektoren

Die Streckung $\lambda \vec{OA}$ hängt nur von dem Vektor $T = \vec{OA}$ ab und nicht von der Wahl der Punkte O und A . Wir schreiben λT für die Streckung.

$$(\lambda T)(O) = B.$$

Beispiel:

$$2T = T \circ T, \quad 3T = T \circ T \circ T.$$

6. Streckung mit negativem Faktor

Es gibt einen Punkt $B_1 \in OA$, der auf der anderen Seite von O liegt wie A und so dass $|OB_1| = \lambda|OA|$. Wir setzen:

$$(-\lambda)\vec{OA} = \vec{OB_1}$$

Das ist die Streckung mit einem negativen Faktor.

6. Streckung mit negativem Faktor

Es gibt einen Punkt $B_1 \in OA$, der auf der anderen Seite von O liegt wie A und so dass $|OB_1| = \lambda|OA|$. Wir setzen:

$$(-\lambda)\vec{OA} = \vec{OB_1}$$

Das ist die Streckung mit einem negativen Faktor.

Die beiden Abbildungen $S = \vec{OB} = \lambda T$ und $S_1 = \vec{OB_1} = (-\lambda)T$ sind invers zueinander:

$$(\lambda T) \circ ((-\lambda)T) = \text{id}_E.$$

7. Parallele Vektoren

Zwei Vektoren $S, T : E \rightarrow E$ heißen parallel, wenn für alle $O \in E$, die Punkte

$$O, T(O), S(O)$$

auf eine Geraden liegen.

7. Parallele Vektoren

Zwei Vektoren $S, T : E \rightarrow E$ heißen parallel, wenn für alle $O \in E$, die Punkte

$$O, T(O), S(O)$$

auf eine Geraden liegen.

Proposition

Es sei $T \neq \text{id}_E$. Ein Vektor S ist genau dann parallel zu T , wenn eine reelle Zahl λ existiert, so dass

$$S = \lambda T.$$

Parallele Vektoren nennt man auch linear abhängig.

8. Streckung und Teilverhältnis

Die Streckung und das Teilverhältnis hängen wie folgt zusammen.
Wenn O, A, B drei verschiedene Punkte sind, so hat man

$$\vec{OB} = \lambda \vec{OA} \quad \Leftrightarrow \quad \lambda = \frac{OB}{OA}.$$

Es seien A, B, C, D Punkte, so dass $A \neq B$ und $C \neq D$. Wenn die Geraden AB und CD parallel sind, so gilt:

$$\vec{AB} = \lambda \vec{CD} \quad \Leftrightarrow \quad \lambda = \frac{AB}{CD}.$$

9. Summe von Vektoren

Es seien $S, T : E \rightarrow E$ zwei Translationen der Ebene. Dann definieren

$$S + T = S \circ T = T \circ S.$$

Das nennen wir die Summe von zwei Vektoren, d.h. Summe ist hier das gleiche wie Kompositum von Abbildungen. Dann gilt $2T = T + T$ und $(-1)T = T^{-1}$

9. Summe von Vektoren

Es seien $S, T : E \rightarrow E$ zwei Translationen der Ebene. Dann definieren

$$S + T = S \circ T = T \circ S.$$

Das nennen wir die Summe von zwei Vektoren, d.h. Summe ist hier das gleiche wie Kompositum von Abbildungen. Dann gilt $2T = T + T$ und $(-1)T = T^{-1}$

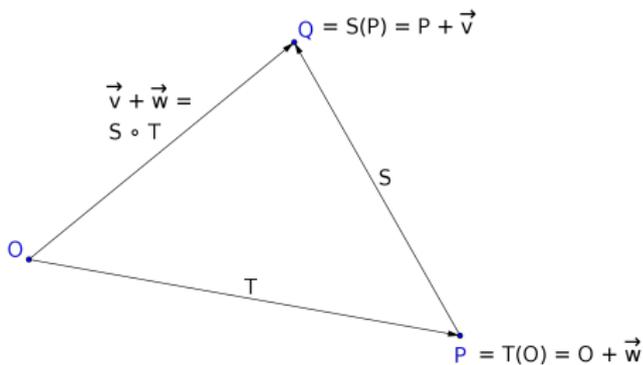
Wenn wir die additive Schreibweise $S + T$ verwenden, bezeichnen wir Vektoren wie folgt

$$S = \vec{v}, \quad T = \vec{w}.$$

Wir schreiben für $P \in E$: $S(P) = P + \vec{v}$

10. Die neue Schreibweise

$$S = \vec{v}, \quad T = \vec{w}$$



$$Q = S(T(O)) = (O + \vec{w}) + \vec{v}$$

11. Die neue Schreibweise

Die identische Abbildung $\text{id}_E : E \rightarrow E$ nennen wir den Nullvektor:

$$\vec{0} = \text{id}_E.$$

Wenn $S = \vec{v} : E \rightarrow E$ ein Vektor ist, so gilt $S^{-1} = (-1)\vec{v}$. Das nennen wir das Negative des Vektors \vec{v} .

11. Die neue Schreibweise

Die identische Abbildung $\text{id}_E : E \rightarrow E$ nennen wir den Nullvektor:

$$\vec{0} = \text{id}_E.$$

Wenn $S = \vec{v} : E \rightarrow E$ ein Vektor ist, so gilt $S^{-1} = (-1)\vec{v}$. Das nennen wir das Negative des Vektors \vec{v} .

Für drei Punkte A, B, C gilt:

$$\vec{AB} + \vec{BC} = \vec{AC} = \vec{BC} + \vec{AB}.$$

12. Strahlensatz und Distributivgesetz

Proposition

Es sei λ eine reelle Zahl. Es seien \vec{v}, \vec{w} zwei Vektoren. Dann gilt

$$\lambda(\vec{v} + \vec{w}) = \lambda\vec{v} + \lambda\vec{w}.$$

13. Distributivgesetz = Strahlensatz

Es sei $\vec{OB} = \lambda \vec{OA}$.

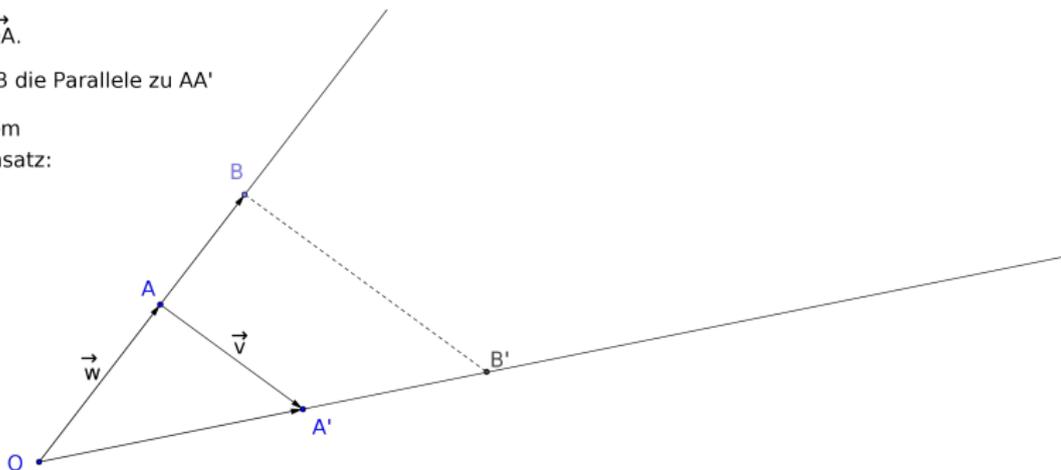
Wir legen durch B die Parallele zu AA'

Dann gilt nach dem

1. und 2. Strahlensatz:

$$\vec{OB}' = \lambda \vec{OA}'$$

$$\vec{BB}' = \lambda \vec{AA}'$$



$$\lambda \vec{v} + \lambda \vec{w} = \lambda \vec{AA}' + \lambda \vec{OA} =$$

$$\vec{BB}' + \vec{OB} = \vec{OB}' = \lambda \vec{OA}' = \lambda(\vec{v} + \vec{w}).$$

14.Rechenregeln der Vektorrechnung

$$\begin{aligned}\vec{v} + \vec{w} &= \vec{w} + \vec{v} \\ (\vec{u} + \vec{v}) + \vec{w} &= \vec{u} + (\vec{v} + \vec{w}) \\ \vec{v} + \vec{0} &= \vec{v} \\ 0 \cdot \vec{v} &= \vec{0} \\ \lambda \vec{0} &= \vec{0} \\ (\lambda + \mu)\vec{v} &= \lambda\vec{v} + \mu\vec{v} \\ \lambda(\vec{v} + \vec{w}) &= \lambda\vec{v} + \lambda\vec{w}\end{aligned}$$

Wenn $P \in E$ ein Punkt ist, so gilt

$$(P + \vec{v}) + \vec{w} = P + (\vec{v} + \vec{w})$$

15. Teilverhältnis als Gleichgewicht

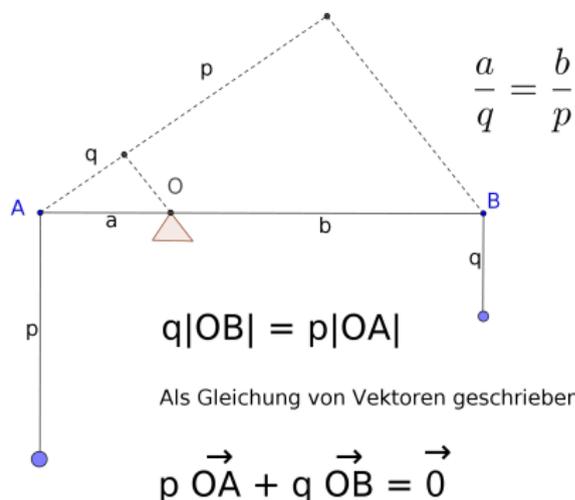
Es seien $A \neq B$ zwei Punkte. Es seien $p, q \geq 0$ reelle Zahlen, die nicht beide gleich 0 sind. Wir versehen den Punkt A mit dem Gewicht p und den Punkt B mit dem Gewicht q . Das nennen wir gewichtete Punkte (A, p) , (B, q) .

15. Teilverhältnis als Gleichgewicht

Es seien $A \neq B$ zwei Punkte. Es seien $p, q \geq 0$ reelle Zahlen, die nicht beide gleich 0 sind. Wir versehen den Punkt A mit dem Gewicht p und den Punkt B mit dem Gewicht q . Das nennen wir gewichtete Punkte (A, p) , (B, q) .

Wir fragen in welchem Punkt O man die Strecke \overline{AB} mit den Gewichten p und q unterstützen muss, damit sie sich im Gleichgewicht befindet.

16. Gleichgewicht



Die beiden Summanden sind Vektoren
der gleichen L"ange, die in entgegengesetzte Richtungen zeigen.

17. Der Schwerpunkt

Wir betrachten gewichtete Punkte (A, p) , (B, q) , wobei die Zahlen p und q auch negativ sein dürfen.

Definition

Es sei $p + q \neq 0$. Wir nennen O einen Schwerpunkt von (A, p) und (B, q) , wenn

$$p\vec{OA} + q\vec{OB} = \vec{0}.$$

18. Die Existenz von Schwerpunkten

Proposition

Es sei $p + q \neq 0$. Es seien (A, p) und (B, q) zwei gewichtete Punkte. Dann gibt es einen Schwerpunkt O . Für jeden beliebigen Punkt $M \in E$ gilt:

$$p\vec{MA} + q\vec{MB} = (p + q)\vec{MO}.$$

18. Die Existenz von Schwerpunkten

Proposition

Es sei $p + q \neq 0$. Es seien (A, p) und (B, q) zwei gewichtete Punkte. Dann gibt es einen Schwerpunkt O . Für jeden beliebigen Punkt $M \in E$ gilt:

$$p\overrightarrow{MA} + q\overrightarrow{MB} = (p + q)\overrightarrow{MO}.$$

Beweis: Es sei $M \in E$ ein beliebig gewählter Punkt. Es sei

$$\vec{v} = p\overrightarrow{MA} + q\overrightarrow{MB}.$$

19. Beweis für die Existenz von Schwerpunkten

Es sei

$$\frac{1}{p+q}v = \overrightarrow{MO}, \quad O = M + \frac{1}{p+q}v.$$

Dann gilt

$$p\overrightarrow{MA} + q\overrightarrow{MB} = (p+q)\overrightarrow{MO}.$$

Wir zeigen, dass diese Gleichung auch gilt, wenn man M durch irgendeinen anderen Punkt $N \in E$ ersetzt.

20. Beweis für die Existenz von Schwerpunkten

$$\begin{aligned} p\vec{NA} + q\vec{NB} &= p(\vec{NM} + \vec{MA}) + q(\vec{NM} + \vec{MB}) = \\ p\vec{NM} + q\vec{NM} + p\vec{MA} + q\vec{MB} &= (p + q)\vec{NM} + v = \\ (p + q)\vec{NM} + (p + q)\vec{MO} &= (p + q)\vec{NO}. \end{aligned}$$

Wenn man $N = O$ setzt, so findet man die Gleichung:

$$p\vec{OA} + q\vec{OB} = (p + q)\vec{OO} = \vec{0}.$$

21. Punkte einer Geraden als Schwerpunkte

Folgerung

Es seien $A, B \in E$ zwei verschiedene Punkte. Dann besteht die Gerade AB aus den Punkten O , die man als Schwerpunkt von zwei gewichteten Punkten (A, p) , (B, q) erhält, wobei p, q beliebige reelle Zahlen sind, so dass $p + q \neq 0$.

21. Punkte einer Geraden als Schwerpunkte

Folgerung

Es seien $A, B \in E$ zwei verschiedene Punkte. Dann besteht die Gerade AB aus den Punkten O , die man als Schwerpunkt von zwei gewichteten Punkten (A, p) , (B, q) erhält, wobei p, q beliebige reelle Zahlen sind, so dass $p + q \neq 0$.

Wenn O der Schwerpunkt der gewichteten Punkte (A, p) , (B, q) ist und wenn O auch der Schwerpunkt der gewichteten Punkte (A, p_1) , (B, q_1) ist, so gibt es eine Zahl $c \neq 0$, so dass

$$p_1 = cp, \quad q_1 = cq.$$

22. Punkte einer Geraden als Schwerpunkte

Es sei O der Schwerpunkt der gewichteten Punkte (A, p) , (B, q) :

$$p\overrightarrow{MA} + q\overrightarrow{MB} = (p + q)\overrightarrow{MO}, \quad M \in E.$$

Wir setzen $M = A$ und erhalten:

$$q\overrightarrow{AB} = (p + q)\overrightarrow{AO}.$$

Da $p + q \neq 0$, folgt $O \in AB$. Wenn $O \in AB$ ein beliebiger Punkt ist, so ist \overrightarrow{AO} eine Streckung des Vektors \overrightarrow{AB} . Deshalb erhält man O als Schwerpunkt, wie im ersten Teil der Folgerung behauptet wurde.

23. Punkte einer Geraden als Schwerpunkte

Wenn O auch noch der Schwerpunkt der gewichteten Punkte (A, p_1) , (B, q_1) ist so gilt:

$$q_1 \overrightarrow{AB} = (p_1 + q_1) \overrightarrow{AO}.$$

Zusammen mit dem letzten Blatt erhalten wir

$$\frac{q}{p+q} = \frac{q_1}{p_1+q_1} \quad \Leftrightarrow \quad qp_1 = q_1p.$$

Angenommen $q \neq 0$. Dann gilt

$$p_1 = \frac{q_1}{q}p, \quad q_1 = \frac{q_1}{q}q,$$

Dann ist $c = (q_1/q)$ die gesuchte Zahl. Wenn $q = 0$ ist $p = p + q \neq 0$ und dann ist $c = (p_1/p)$ die gesuchte Zahl.

24. Schwerpunkt von mehreren gewichteten Punkten

Proposition

Es seien (A, p) , (B, q) und (C, r) drei gewichtete Punkte in der Ebene, so dass $p + q + r \neq 0$. Dann gibt es genau einen Punkt $S \in E$, so dass für alle Punkte $M \in E$

$$p\overrightarrow{MA} + q\overrightarrow{MB} + r\overrightarrow{MC} = (p + q + r)\overrightarrow{MS}. \quad (1)$$

Man nennt S den Schwerpunkt von (A, p) , (B, q) und (C, r) .

24. Schwerpunkt von mehreren gewichteten Punkten

Proposition

Es seien (A, p) , (B, q) und (C, r) drei gewichtete Punkte in der Ebene, so dass $p + q + r \neq 0$. Dann gibt es genau einen Punkt $S \in E$, so dass für alle Punkte $M \in E$

$$p\overrightarrow{MA} + q\overrightarrow{MB} + r\overrightarrow{MC} = (p + q + r)\overrightarrow{MS}. \quad (1)$$

Man nennt S den Schwerpunkt von (A, p) , (B, q) und (C, r) .

Beweis: Wir nehmen an, dass $p + q \neq 0$. Es sei O der Schwerpunkt der gewichteten Punkte (A, p) , (B, q) . Dann gilt für alle $M \in E$:

25. Beweis zum Schwerpunkt

$$p\vec{MA} + q\vec{MB} = (p + q)\vec{MO}.$$

25. Beweis zum Schwerpunkt

$$p\vec{MA} + q\vec{MB} = (p + q)\vec{MO}.$$

Es sei S der Schwerpunkt der gewichteten Punkte $(O, p + q)$, (C, r) . Dann gilt:

$$(p + q)\vec{MO} + r\vec{MC} = (p + q + r)\vec{MS} \quad (2)$$

Mit der oberen Gleichung zusammen ergibt sich

$$p\vec{MA} + q\vec{MB} + r\vec{MC} = (p + q + r)\vec{MS}.$$

26. Die erste Folgerung über Schwerpunkte

Folgerung

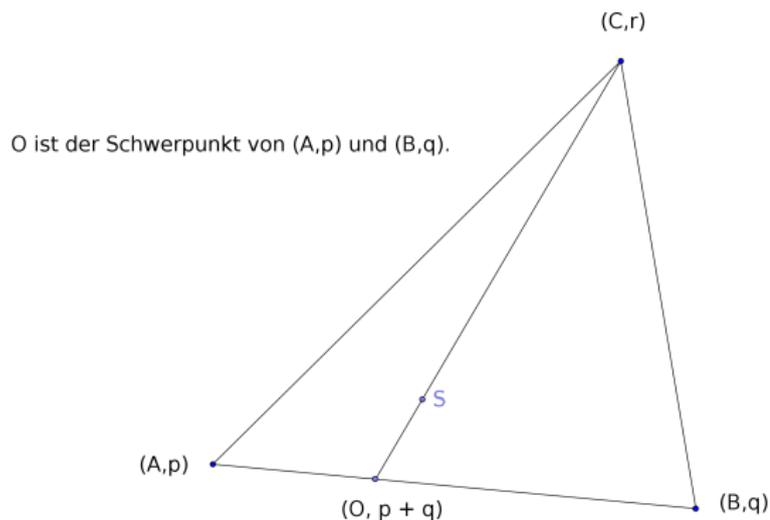
Mit den Bezeichnungen der letzten Proposition sei O der Schwerpunkt von (A, p) und (B, q) . Dann liegen die Punkte C, S, O auf einer Geraden.

Beweis: Wenn man in der Gleichung (1) auf dem letzten Blatt $M = O$ setzt, so ergibt sich

$$r\vec{OC} = (p + q + r)\vec{OS}$$

Daraus folgt die Behauptung.

Zur ersten Folgerung



S ist auch der Schwerpunkt von (C,r) und $(O,p+q)$. vergleiche (2) Blatt 25

27. Die zweite Folgerung über Schwerpunkte

Folgerung

Mit den Bezeichnungen der Proposition seien p_1, q_1, r_1 Zahlen, so dass $p_1 + q_1 + r_1 \neq 0$ und so dass S auch der Schwerpunkt der gewichteten Punkte (A, p_1) , (B, q_1) und (C, r_1) ist. Dann gibt es eine Zahl $c \neq 0$, so dass

$$p_1 = cp, \quad q_1 = cq, \quad r_1 = cr$$

Beweis: Wir machen uns das in dem Fall klar, wo $C \neq S$ und wo CS die Gerade AB schneidet. Es sei O der Schnittpunkt.

Nach dem Blatt 26 ist O sowohl der Schwerpunkt von (A, p) , (B, q) als auch von (A, p_1) , (B, q_1) . Dann gilt $p_1 = cp$ und $q_1 = cq$. Wir dürfen die Gewichte p, q, r durch cp, cq, cr ersetzen. Also dürfen wir annehmen, dass $p_1 = p$ und $q_1 = q$. Dann folgt

$$p\overrightarrow{MA} + q\overrightarrow{MB} + r_1\overrightarrow{MC} = (p + q + r_1)\overrightarrow{MS}.$$

Wir setzen $M = S$ und vergleichen das mit (1) Blatt24 für $M = S$. Dann folgt: $r\overrightarrow{SC} = r_1\overrightarrow{SC}$. Da $S \neq C$, folgt $r = r_1$.