

**Definition:**

Seien  $\vec{a}$  und  $\vec{b}$  Vektoren im  $\mathbb{R}^3$  mit den Komponenten  $a_k \in \mathbb{R}$  und  $b_k \in \mathbb{R}$ . Das Vektorprodukt  $\vec{a} \times \vec{b}$  ist gegeben durch

$$\vec{a} \times \vec{b} = \begin{pmatrix} a_1 \\ a_2 \\ a_3 \end{pmatrix} \times \begin{pmatrix} b_1 \\ b_2 \\ b_3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} a_2 b_3 - b_2 a_3 \\ a_3 b_1 - a_1 b_3 \\ a_1 b_2 - a_2 b_1 \end{pmatrix} \quad (1)$$

**Satz:**

Der Vektor  $\vec{a} \times \vec{b}$  steht sowohl auf  $\vec{a}$  als auch auf  $\vec{b}$  senkrecht.

**Beweis:**

$$\begin{pmatrix} a_2 b_3 - b_2 a_3 \\ a_3 b_1 - a_1 b_3 \\ a_1 b_2 - a_2 b_1 \end{pmatrix} \circ \begin{pmatrix} a_1 \\ a_2 \\ a_3 \end{pmatrix} = a_1 a_2 b_3 - a_1 a_3 b_2 + a_2 a_3 b_1 - a_1 a_2 b_3 + a_1 a_3 b_2 - a_2 a_3 b_1 = 0$$

offenbar steht  $\vec{a} \times \vec{b}$  senkrecht auf  $\vec{a}$

$$\begin{pmatrix} a_2 b_3 - b_2 a_3 \\ a_3 b_1 - a_1 b_3 \\ a_1 b_2 - a_2 b_1 \end{pmatrix} \circ \begin{pmatrix} b_1 \\ b_2 \\ b_3 \end{pmatrix} = a_2 b_1 b_3 - b_1 b_2 a_3 + a_3 b_1 b_2 - a_1 b_2 b_3 + a_1 b_2 b_3 - a_2 b_1 b_3 = 0$$

und  $\vec{a} \times \vec{b}$  senkrecht auf  $\vec{b}$  □

**Weitere Eigenschaften des Vektorprodukts:**

Für den Betrag  $|\vec{a} \times \vec{b}|$  des Vektorprodukts gilt

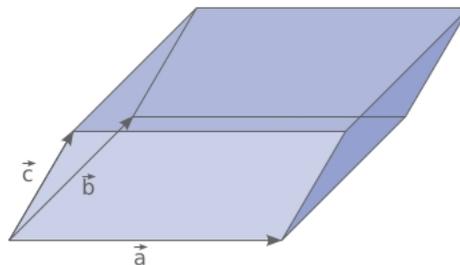
$$|\vec{a} \times \vec{b}| = |\vec{a}| |\vec{b}| \sin \varphi$$

dabei ist  $\varphi$  der Winkel zwischen den Vektoren  $\vec{a}$  und  $\vec{b}$ . Insbesondere ist durch  $|\vec{a} \times \vec{b}|$  der **Flächeninhalt** des von  $\vec{a}$  und  $\vec{b}$  aufgespannten Parallelogramms gegeben.

**Spatprodukt:**

Seien  $\vec{a}$ ,  $\vec{b}$  und  $\vec{c}$  Vektoren im  $\mathbb{R}^3$ . Das Spatprodukt der Vektoren ist definiert als  $(\vec{a} \times \vec{b}) \circ \vec{c}$ .

Wenn  $\vec{a}$ ,  $\vec{b}$  und  $\vec{c}$  linear unabhängig sind, so spannen die Vektoren ein Parallelepiped (Spat) auf:



Der Betrag des Spatproduktes gibt das Volumen des Spats an:

$$V = \left| (\vec{a} \times \vec{b}) \circ \vec{c} \right|$$

Normalenvektor über ein Gleichungssystem berechnen:

Seien  $\vec{a}$  und  $\vec{b}$  Vektoren im  $\mathbb{R}^3$  mit den Komponenten  $a_k \in \mathbb{R}$  und  $b_k \in \mathbb{R}$ . Gesucht ist ein Vektor  $\vec{n}$ , der senkrecht auf  $\vec{a}$  und  $\vec{b}$  steht. Sei  $\vec{n} = (x \mid y \mid z)^\top$  dann muss offenbar  $\vec{a} \circ \vec{n} = 0$  und  $\vec{b} \circ \vec{n} = 0$  gelten, also:

$$\begin{aligned} a_1x + a_2y + a_3z &= 0 \\ b_1x + b_2y + b_3z &= 0 \end{aligned} \quad (2)$$

Wenn man  $x$  eliminieren will ergibt sich durch geeignete Multiplikation

$$\begin{aligned} a_1b_1x + a_2b_1y + a_3b_1z &= 0 \\ a_1b_1x + a_1b_2y + a_1b_3z &= 0 \end{aligned}$$

und damit

$$(a_2b_1 - a_1b_2)y + (a_3b_1 - a_1b_3)z = 0.$$

Für  $y$  erhält man

$$y = -\frac{a_3b_1 - a_1b_3}{a_2b_1 - a_1b_2}z = \frac{a_3b_1 - a_1b_3}{a_1b_2 - a_2b_1}z$$

Bei zwei Gleichungen mit drei Variablen darf eine Variable gewählt werden. Wähle

$$z = a_1b_2 - a_2b_1 \quad (3)$$

oder  $z = (a_1b_2 - a_2b_1)t$  mit  $t \in \mathbb{R}$ . Dadurch wird

$$y = a_3b_1 - a_1b_3$$

und es fehlt nur noch die  $x$ -Komponente. Wir beginnen wieder oben bei (2), aber eliminieren jetzt die  $y$ -Koordinate:

$$\begin{aligned} a_1b_2x + a_2b_2y + a_3b_2z &= 0 \\ a_2b_1x + a_2b_2y + a_2b_3z &= 0 \end{aligned}$$

es ergibt sich

$$(a_1b_2 - a_2b_1)x + (a_3b_2 - a_2b_3)z = 0$$

und damit

$$x = -\frac{a_3b_2 - a_2b_3}{a_1b_2 - a_2b_1}z = \frac{a_2b_3 - a_3b_2}{a_1b_2 - a_2b_1}z \stackrel{(3)}{=} a_2b_3 - a_3b_2.$$

Der Normalenvektor  $\vec{n}$  ist also

$$\vec{n} = \begin{pmatrix} a_2b_3 - a_3b_2 \\ a_3b_1 - a_1b_3 \\ a_1b_2 - a_2b_1 \end{pmatrix}$$