

# ANALYTISCHE GEOMETRIE

## Gerade

$\vec{v} = \begin{pmatrix} x_v \\ y_v \end{pmatrix}$		<b>Punkt-Richtungs-Form</b> = Parameterdarstellung $\overrightarrow{OP} = \overrightarrow{OP_0} + \lambda * \vec{v}$ $\begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 3 \end{pmatrix} + \lambda * \begin{pmatrix} -2 \\ 3 \end{pmatrix}$
$P_0 = (x_0; y_0)$		<b>Normalenform</b> = Koordinatengleichung $\vec{n} * \overrightarrow{P_0 P} = 0$ $x_n x + y_n y = x_n x_0 + y_n y_0$ $g: 3x + 2y = 6$

## Gegenseite Lage

	Schnittpunkt	Identisch	Windschief $\vec{v} \neq \lambda * \vec{w}$	Parallel $\vec{v} = \lambda * \vec{w}$
Schnittpunkte	1	$\infty$		0
Lösung LGIs	$x = 3$	$0 = 0$		$3 = 4$

## Ebene

	<b>Kreuzprodukt</b> $\vec{n} = \vec{v}_1 \times \vec{v}_2$	<b>Parameterdarstellung</b> $\overrightarrow{OP} = \overrightarrow{OP_0} + \lambda * \vec{v}_1 + \mu * \vec{v}_2$ $\begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 3 \\ -7 \\ 16 \end{pmatrix} + \lambda \begin{pmatrix} -1 \\ 4 \\ 5 \end{pmatrix} + \mu \begin{pmatrix} -2 \\ 8 \\ 9 \end{pmatrix}$	<b>3 Punkte wählen</b> $P_1 = (0; 0; z)$ $P_2 = (0; y; 0)$ $P_3 = (x; 0; 0)$
	<b>Gleichungssystem</b> $x = \dots + \lambda \dots + \mu \dots$ $y = \dots + \lambda \dots + \mu \dots$ $z = \dots + \lambda \dots + \mu \dots$ <b>Parameter entfernen</b> $ x + y + z = \dots $	<b>Normalenform = Koordinatengleichung</b> $\vec{n} * \overrightarrow{P_0 P} = 0$ $x_n x + y_n y + z_n z = x_n x_0 + y_n y_0 + z_n z_0$ $g: \dots x + \dots y + \dots z = 6$	<b>Parameterdarst.</b> $P_1 + \lambda(P_1 P_2) + \mu(P_1 P_3)$

## Kugel

2D	$x^2 + y^2 = R^2$	Kugel um 0-Punkt mit Radius R	$(x - x_0)^2 + (y - y_0)^2 = R^2$
3D	$x^2 + y^2 + z^2 = R^2$		$(x - x_0)^2 + (y - y_0)^2 + (z - z_0)^2 = R^2$

## Spatprodukt / Determinante

Spatprodukt (3-teilige Determinante) (für Volumenberechnung)	Determinante	
	2-reihig	3-reihig
 $[\vec{a} \vec{b} \vec{c}] = \vec{a}(\vec{b} \times \vec{c}) =  \vec{a}  *  \vec{b} \times \vec{c}  * \cos \varphi$	$[\vec{a} \vec{b}] = \begin{vmatrix} a_x & b_x \\ a_y & b_y \end{vmatrix}$	$[\vec{a} \vec{b} \vec{c}] = \begin{vmatrix} a_x & b_x & c_x \\ a_y & b_y & c_y \\ a_z & b_z & c_z \end{vmatrix}$
	$[\vec{a} \vec{b}] = \begin{vmatrix} a_x & b_x \\ a_y & b_y \end{vmatrix}$	<b>Handregel von Sarrus</b> $[\vec{a} \vec{b} \vec{c}] = \begin{vmatrix} a_x & b_x & c_x & a_x & b_x \\ a_y & b_y & c_y & a_y & b_y \\ a_z & b_z & c_z & a_z & b_z \end{vmatrix}$
	$V = a_x b_y - b_x a_y$	$V = a_x b_y c_z + b_x c_y a_z + c_x a_y b_z - c_x b_y a_z - a_x c_y b_z - b_x a_y c_z$

## Reihenfolge

zyklisches Vertauschen (drehen des Koordinatensystems)	$[\vec{a} \vec{b} \vec{c}] = [\vec{b} \vec{c} \vec{a}] = [\vec{c} \vec{a} \vec{b}]$
Ansonsten Vorzeichen wechselt (spiegeln des Koordinatensystems)	$[\vec{a} \vec{b} \vec{c}] = -[\vec{a} \vec{c} \vec{b}]$