

3.7 Das Vektorprodukt

Während das **Skalarprodukt** $\vec{a} \circ \vec{b}$ zwei Vektoren \vec{a}, \vec{b} eine **reelle Zahl** zuordnet, ergibt das **Vektorprodukt** $\vec{a} \times \vec{b}$ zweier Vektoren \vec{a}, \vec{b} einen **Vektor** \vec{c} . Es wurde festgelegt, dass \vec{c} zu \vec{a} und \vec{b} orthogonal ist. Für $\vec{c} = \vec{a} \times \vec{b}$ gilt daher:

$$\vec{a} \circ \vec{c} = 0 \wedge \vec{b} \circ \vec{c} = 0. \text{ Ein Vektor, der diese Bedingung erfüllt, ist } \vec{c} = \begin{pmatrix} a_2 \cdot b_3 - a_3 \cdot b_2 \\ -(a_1 \cdot b_3 - a_3 \cdot b_1) \\ a_1 \cdot b_2 - a_2 \cdot b_1 \end{pmatrix}.$$

Definition: Für Vektoren $\vec{a} = \begin{pmatrix} a_1 \\ a_2 \\ a_3 \end{pmatrix}$ und $\vec{b} = \begin{pmatrix} b_1 \\ b_2 \\ b_3 \end{pmatrix}$ nennt man $\vec{a} \times \vec{b}$ das **Vektorprodukt** (Kreuzprodukt) von \vec{a} und \vec{b} .

Für den Vektor $\vec{a} \times \vec{b}$ gilt dabei: $\vec{a} \times \vec{b} = \begin{pmatrix} a_1 \\ a_2 \\ a_3 \end{pmatrix} \times \begin{pmatrix} b_1 \\ b_2 \\ b_3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} a_2 \cdot b_3 - a_3 \cdot b_2 \\ -(a_1 \cdot b_3 - a_3 \cdot b_1) \\ a_1 \cdot b_2 - a_2 \cdot b_1 \end{pmatrix}$

Für Vektoren \vec{a}, \vec{b} und \vec{c} mit $\vec{c} = \vec{a} \times \vec{b}$ im \mathbb{R}^3 gilt:

- (a) \vec{c} ist zu \vec{a} und zu \vec{b} orthogonal.
- (b) \vec{a}, \vec{b} und \vec{c} bilden ein Rechtssystem (vgl. „Rechte-Hand-Regeln“ in der Physik).
- (c) Für den Betrag von \vec{c} gilt: $|\vec{c}| = |\vec{a} \times \vec{b}| = |\vec{a}| \cdot |\vec{b}| \cdot \sin \varphi$ mit $\varphi = \sphericalangle(\vec{a}, \vec{b})$

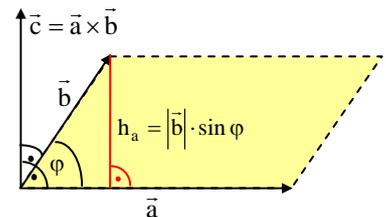
Geometrische Bedeutung von (c)

Der Betrag von \vec{c} ist gleich dem Flächeninhalt des von \vec{a} und \vec{b} aufgespannten Parallelogramms.

Begründung: Flächeninhalt des Parallelogramms: $A_P = |\vec{a}| \cdot h_a$

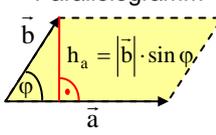
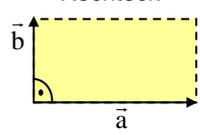
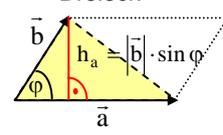
Mit $h_a = |\vec{b}| \cdot \sin \varphi$ folgt: $A_P = |\vec{a}| \cdot |\vec{b}| \cdot \sin \varphi$

Also gilt nach (c): $A_P = |\vec{a} \times \vec{b}|$



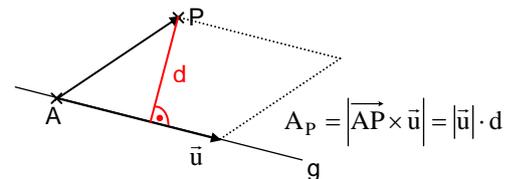
Anwendungen des Vektorprodukts

1. Flächenberechnungen:

	Parallelogramm	Rechteck	Dreieck
			
Geometrische Grundformel	$A_P = \vec{a} \cdot h_a$	$A_R = \vec{a} \cdot \vec{b} $	$A_D = \frac{1}{2} \cdot \vec{a} \cdot h_a$
mit Vektorprodukt	$A_P = \vec{a} \times \vec{b} $	$A_R = \vec{a} \times \vec{b} $	$A_D = \frac{1}{2} \cdot \vec{a} \times \vec{b} $

2. Lineare Abhängigkeit zweier Vektoren: \vec{a}, \vec{b} linear abhängig $\Leftrightarrow \vec{a} \times \vec{b} = 0$

3. Abstand eines Punktes P von einer Geraden g: $d(P;g) = \frac{|\vec{AP} \times \vec{u}|}{|\vec{u}|}$



wichtige Rechenregeln

- 1) $(r \cdot \vec{a}) \times (s \cdot \vec{b}) = r \cdot s \cdot (\vec{a} \times \vec{b})$ mit $r, s \in \mathbb{R}$
- 2) $\vec{a} \times \vec{b} = -\vec{b} \times \vec{a}$ *Kommutativgesetz gilt nicht!*
- 3) $\vec{a} \times (\vec{b} + \vec{c}) = (\vec{a} \times \vec{b}) + (\vec{a} \times \vec{c})$ *Distributivgesetz gilt!*
- 4) $(\vec{a} \times \vec{b}) \circ \vec{c} = \det(\vec{a}; \vec{b}; \vec{c})$ Verknüpfung von Vektorprodukt und Skalarprodukt