

Vektoren im Mathematikunterricht der Sekundarstufe II

Fanny Jeschek und Stefan Jedrzejak

24. November 2010

Gliederung

- Einführung
- Vektorbegriff
- Geraden- und Ebenengleichungen in \mathbb{R}^3
- Computer im Geometrieunterricht

Analytische Geometrie im Rahmenlehrplan

- ebene Flächen und Körper im räumlichen Koordinatensystem und in Schrägbilddarstellung auch aus Anwendungskontexten
- Abstände von Punkten im Raum
- Darstellungen von Geraden, Ebenen, Strecken, ebenen Flächen und Körpern im Raum mithilfe von Koordinaten und Vektoren
- Ebenengleichungen (Parameter-, Koordinaten-, und Normalenform)
- Addition und Vervielfachung von Vektoren (als vereinfachende Schreibweise und in anschaulicher Darstellung)
- relative Lage von Gerade und Gerade, Gerade und Ebene, Ebene und Ebene

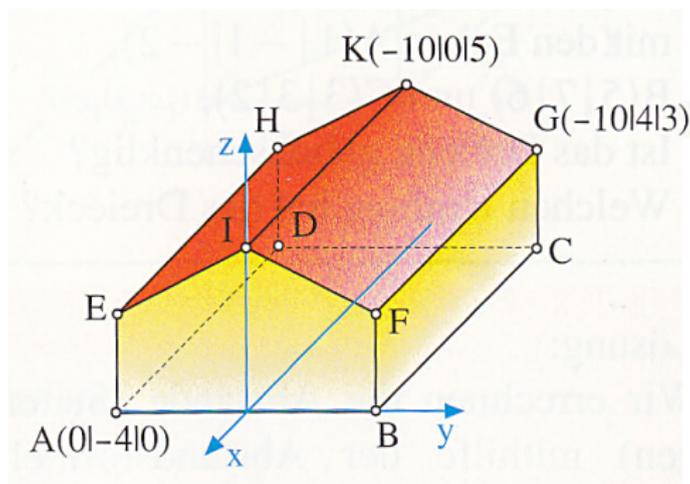
Leistungskurs - Erweiterung und Vernetzung

- lineare Abhängigkeit und Unabhängigkeit, Vektorraum, Basis und Dimension
- vektorielle Beschreibung von Kreisen in der Ebene und deren Lagebeziehungen zu Geraden
- Kugeln im Raum und deren Lagebeziehungen zu Geraden und Ebenen

Voraussetzungen

- Geometrische Objekte im 2- und 3-Dimensionalen
- Zeichnen eines 3-dimensionalen Koordinatensystems und 3-dimensionaler Objekte (Verkürzungsfaktor)
- Punkte und Objekte im 3-dimensionalen Koordinatensystem einordnen

Standardbeispiel



- Bestimmen von Koordinaten der übrigen Punkte
- Frage nach Streckenlängen
- Flächen- und Volumenberechnung

Aspekte des Vektorbegriffs

- Was ist ein Vektor?
- Wie wurde bei euch in der Schule der Vektorbegriff eingeführt?
- Welche geometrischen und arithmetischen Aspekte des Vektorbegriffs fallen euch ein?
- Partnerarbeit: Wie würdet ihr den Vektorbegriff einführen? Warum?

Was ist ein Vektor?

- arithmetisch: n -Tupel
- geometrisch: unendlich viele Pfeile
- gleiche Richtung, gleiche Länge
- ein Pfeil = ein Repräsentant eines n -Tupels

Pfeilklassen

- geometrisch: Parallelverschiebung
- Segelboote im Wind: Richtung und zurückgelegte Strecke gleich
- Tapetenmuster, Ornamente

Parallelverschiebungen



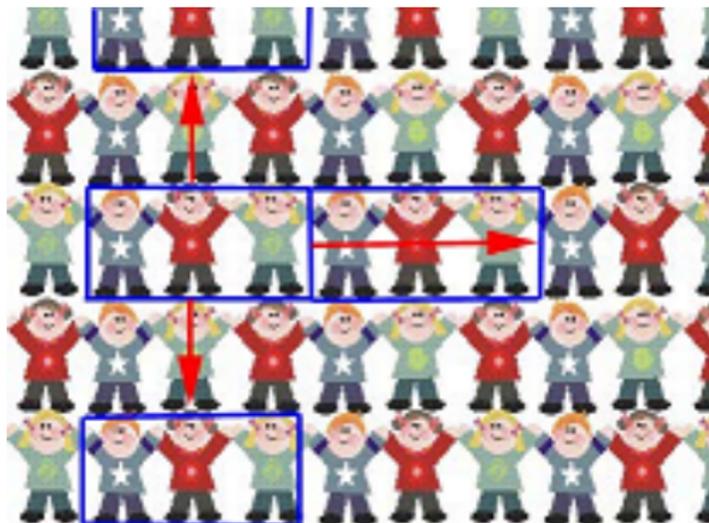
Parallelverschiebungen



Parallelverschiebungen



Parallelverschiebungen



Schreibweise

- Symbolische Darstellung durch Kleinbuchstaben mit Pfeil: $\vec{a}, \vec{b}, \vec{c}, \vec{u}, \vec{v}$
- Identifikation mit Anfangs- und Endpunkt *eines* Repräsentanten: $\overrightarrow{AB}, \overrightarrow{PQ}$
- Darstellung als Spaltenvektor: $\begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix}$

Geometrische Bedeutung

- Verschiebung entlang der Achsen

- $\begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix}$: x, y und $z =$ jeweiliger

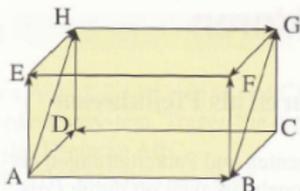
Verschiebungsanteil entlang der drei Achsen

- Identifikation eines Vektors \overrightarrow{PQ} über seinen Anfangspunkt P und seinen Endpunkt Q erlaubt einfaches „Ablesen“ der Spaltenvektordarstellung
- Berechnen der Koordinatendifferenzen von Q und P
- Bsp.: $P = (5, 3)$, $Q = (1, 7) \Rightarrow \overrightarrow{PQ} = \begin{pmatrix} -4 \\ 4 \end{pmatrix}$

Übungsaufgaben

- Darstellung von Kanten geometrischer Objekte als Spaltenvektoren
- Berechnen von Spaltenvektoren aus zwei Punkten

Beispiele:

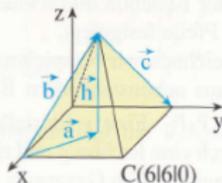


Der dargestellte Quader habe die Maße $6 \times 4 \times 3$. Der Koordinatenursprung liege im Punkt D. Die Koordinatenachsen seien parallel zu den Quaderkanten.

Stellen Sie die Vektoren als Spaltenvektoren dar.

Bestimmen Sie die Koordinaten von \overrightarrow{PQ} .

- | | |
|------------------------------|---------------------------------|
| a) $P(2 1)$
$Q(6 4)$ | b) $P(2 -3)$
$Q(-2 1)$ |
| c) $P(1 2 -3)$
$Q(5 6 1)$ | d) $P(-4 -3 5)$
$Q(2 3 -1)$ |
| e) $P(3 4 7)$
$Q(2 6 2)$ | f) $P(1 4 a)$
$Q(a -3 2a+1)$ |



Dargestellt ist eine regelmäßige Pyramide mit der Höhe 6. Stellen Sie die eingezeichneten Vektoren in Spaltenform dar.

Eine dreiseitige Pyramide hat die Grundfläche ABC mit $A(1|-1|-2)$, $B(5|3|-2)$, $C(-1|6|-2)$ und die Spitze $S(2|3|4)$.

- Zeichnen Sie die Pyramide.
- Bestimmen Sie die Spaltenvektoren der Seitenkanten \overline{AB} , \overline{AC} und \overline{AS} .
- M sei der Mittelpunkt der Kante \overline{AB} . Wie lautet der Vektor \overline{AM} ?

Länge eines Vektors

- Zurückgreifen auf Bekanntes: Satz des Pythagoras

- Länge eines Vektors $\begin{pmatrix} a \\ b \\ c \end{pmatrix}$ gegeben durch:

$$\sqrt{a^2 + b^2 + c^2}$$

- Bezeichnung: Betrag, Achtung: Übergeneralisierung!

- Schreibweise: $\left| \begin{pmatrix} a \\ b \\ c \end{pmatrix} \right|$

Mögliche Übungsaufgaben

- Bestimmen von Punkt D , wenn A , B und C gegeben sind und \overrightarrow{AB} zum selben Vektor gehören soll wie \overrightarrow{CD}
- gegebener Vektor verschiebt P nach Q , jeweils P oder Q angegeben, der andere Punkt herauszufinden
- Übungen zur Bestimmung von Beträgen 2- und 3-dimensionaler Vektoren (vorwärts und rückwärts)

Addition

- zunächst arithmetisch, komponentenweise addieren
- geometrisch: „Anlegen“ eines Vektors an den anderen
- Wahl des Repräsentanten für ersten Vektor frei, für zweiten durch den ersten festgelegt
- Schülerinnen und Schüler kennen Verschiebungen und Verkettungen von Verschiebungen bereits aus der Sek I

Addition

- Kommutativgesetz: arithmetisch klar
- auch geometrisch anschaulich
- „Parallelogrammregel“
- Assoziativgesetz der Addition

Skalarmultiplikation

- arithmetisch: komponentenweise
- geometrisch anschaulich als Streckung bzw. Stauchung
- bereits bekannt aus Sek I
- Skalar mit negativem Vorzeichen zeigt Orientierungswechsel an

Skalarmultiplikation

- geometrisch wichtig: Parallelität von $\begin{pmatrix} a \\ b \end{pmatrix}$ und

$$s \cdot \begin{pmatrix} a \\ b \end{pmatrix}$$

- beide Distributivgesetze
- Übungen: Termvereinfachungen, Gleichungssysteme

Lineare Abhängigkeit

- heutige Schulbücher: Fokus auf Abhängigkeit, unterschieden nach 2- und 3-dimensional (*kollinear* und *komplanar*)
- Darstellbarkeit von Vektoren durch Linearkombinationen von anderen
- Übungen: Prüfen von Vektorpaaren und -drillingen auf Kollinearität, Komplanarität

Einführung der Geradengleichung

- Was ist ein Ortsvektor?
- Welche Funktion hat er?
- Welche Schwierigkeiten könnten auftreten? Wie kann man sie lösen?

Ortsvektor

- Vektor = Pfeilkategorie, also Ortsvektor unendlich viele Pfeile
- für Positionierung von Geraden und Ebenen wird *ein* Repräsentant gewählt
- Repräsentant = Pfeil vom Ursprung zum Punkt mit Koordinaten des Vektors
- Verständnisproblemen vorbeugen mit Betonung auf arithmetischem Aspekt

Affiner Raum

- Ortsvektor verbindet Pfeilklassen mit Punkten
- Affiner Raum: Möglichkeit der Darstellung von Punkten, Geraden und Ebenen
- Skript von Herrn Grassmann, LAAG I – S. 57ff, II – S. 54

Affiner Raum

Sei A eine Menge, V ein Vektorraum. Das Paar (A, V) heißt **affiner Raum**, wenn eine Operation $+ : A \times V \rightarrow A$ gegeben ist, die dem Paar (P, v) mit $P \in A, v \in V$ das Element $P + v$ so zuordnet, dass

- 1 $(P + v) + w = P + (v + w) \quad \forall P \in A, v, w \in V$ gilt und
- 2 zu beliebigen $P, Q \in A$ ein eindeutig bestimmter Vektor v existiert, sodass $Q = P + v$ ist. Dieser Vektor heißt **Verbindungsvektor** von P und Q und wird mit \overrightarrow{PQ} bezeichnet.

Einführung der Geradengleichung

- Gerade durch Position und Richtung vollständig bestimmt
- Betonung des Gleichungsaspekts
- Einsetzen liefert Punkte der Geraden

Aufgabeninseln

- Parameterform Geraden- und Ebenengleichungen
- Berechnen von Schnittgebilden durch LGS
- Normalenvektoren, Abstandsbestimmungen (Punkt-Gerade, Punkt-Ebene, Gerade-Gerade)
- Aufgabenbereiche auf wenige Musteraufgaben zurückführbar → halb-algorithmischer Charakter

Einführung der Geradengleichung

- Internationaler Vergleich (TIMSS): deutsche Schüler/innen weisen Defizite auf
- Forderung: angemessenes Gleichgewicht zwischen Routine und Problemorientiertheit
- Lösungsstrategien: „Öffnen“ von Aufgaben, „sinnlose“ Zusatzinformationen

Diskussion

- Ist die Einbettung in Vektorräume in der Schule sinnvoll?

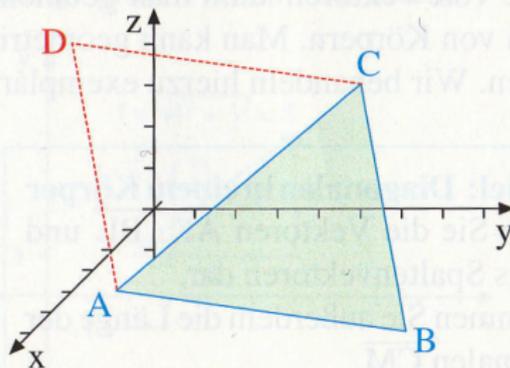
- Ist die Einbettung in Vektorräume in der Schule sinnvoll?
- Kann man auf Vektoren im Unterricht ganz verzichten und welche anderen Möglichkeiten gibt es?

Nutzen der Vektorrechnung

Beispiel: Dreieck/Parallelogramm

Gegeben ist das Dreieck ABC mit den Eckpunkten $A(6|2|1)$, $B(4|8|-2)$ und $C(0|5|3)$ (siehe Abb.).

- Zeigen Sie, dass das Dreieck gleichschenkelig ist, aber nicht gleichseitig.
- Der Punkt D ergänzt das Dreieck zu einem Parallelogramm. Bestimmen Sie die Koordinaten von D.



Nutzen der Vektorrechnung

- Vektoren oft einfacher zu handhaben
- Weniger umständliches Lösen von Aufgaben möglich

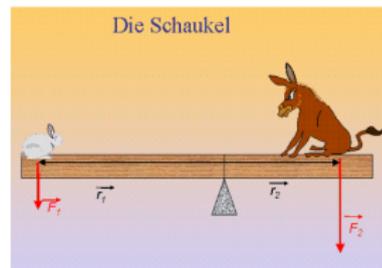
Praxisnutzen

Praxisnutzen

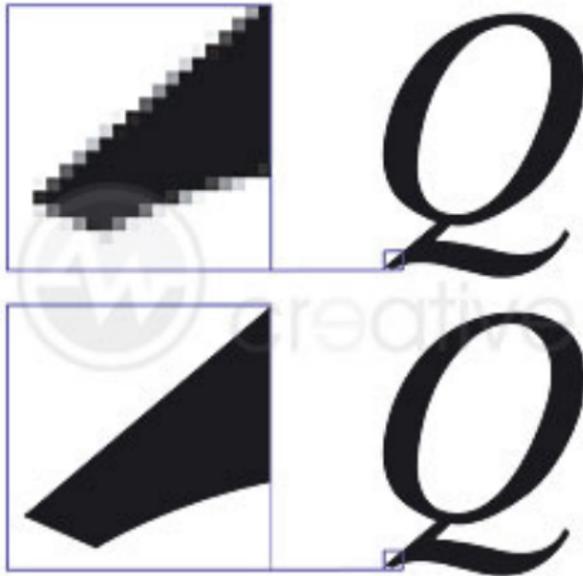
- Statik, Mechanik
- Physik – den Schülerinnen und Schülern bereits bekannt:

Praxisnutzen

- Statik, Mechanik
- Physik – den Schülerinnen und Schülern bereits bekannt: Geschwindigkeit, Kraft



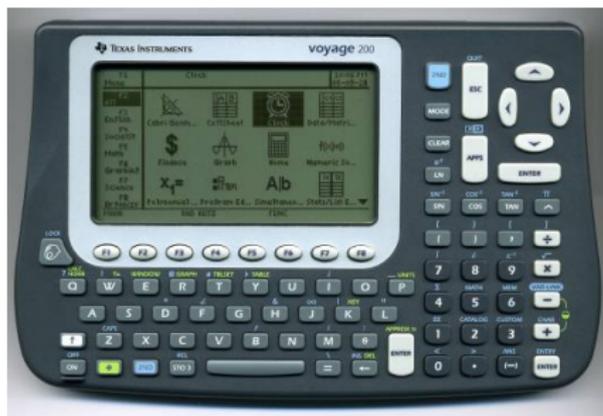
- Computergraphik: Pixelgraphik vs. Vektorgraphik (glatter, sauberer \rightarrow qualitativ hochwertiger)
- Computerspiele: Projektion von Computer-3-D-Graphik auf 2-D-Bildschirm beruht auf Vektorgeometrie



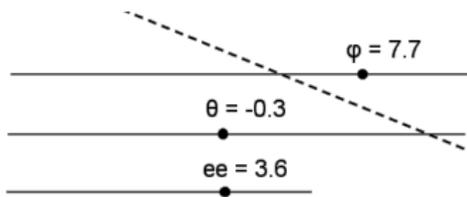
- Pixelgrafik: Paint, Adobe Photoshop, Corel Draw
- Vektorgrafik: Adobe Illustrator

CAS, DGS, POV-Ray

- TI Voyage 200
- GeoGebra
- POV-Ray



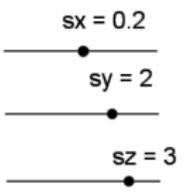
- mächtiges Werkzeug für den Geometrieunterricht in 2D
- Bedienbarkeit durch Schüler
- Visualisierung geometrischer Sachverhalte in 2D und 3D
- 3D eingeschränkt



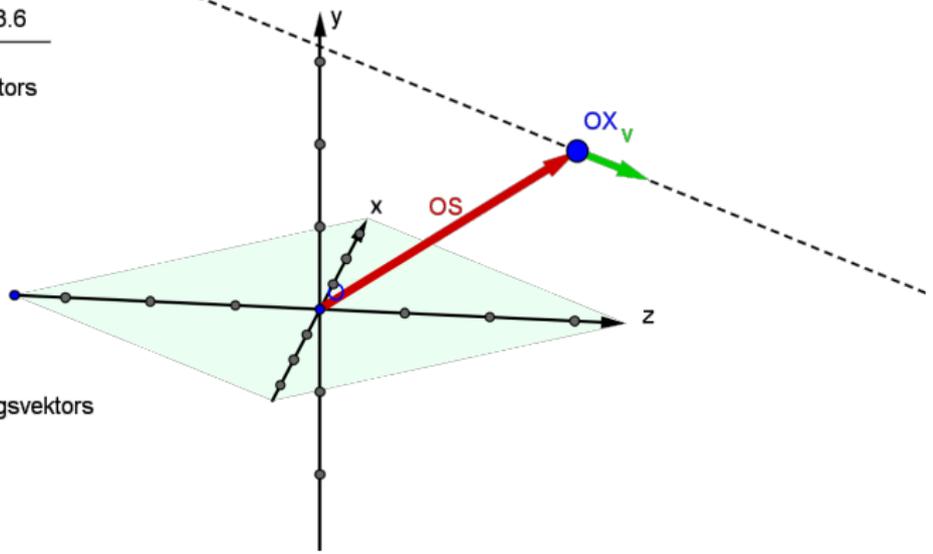
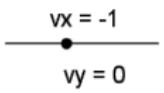
Geradengleichung: $\vec{g}: \vec{OX} = \vec{OS} + t \cdot \vec{v}$

Parameter $t = 0$

Koordinaten des Stützvektors



Koordinaten des Richtungsvektors



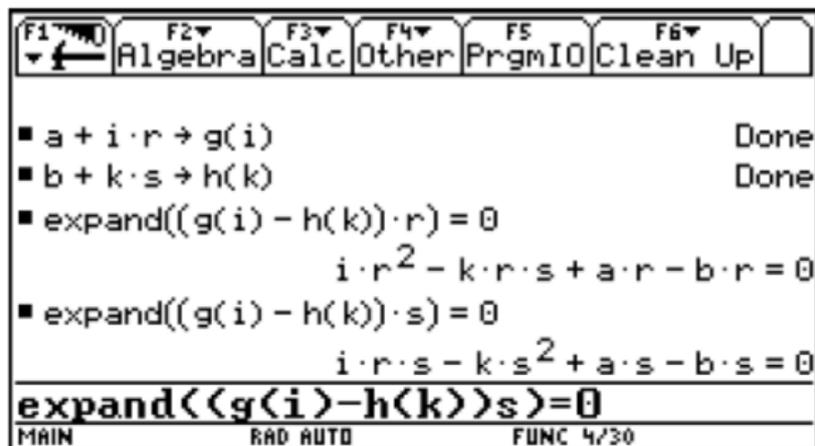
Einführung der Ebenengleichung

Aufgabe: Bildet Gruppen und überlegt, wie ihr die Ebenengleichung in der Schule einführen würdet. Geht dabei auf die folgenden Aspekte ein:

- Richtungsvektoren
- Stützvektor
- Parameter
- kollineare Richtungsvektoren

TI Voyage 200

- Computeralgebrasystem von Texas Instruments
- Graphen zeichnen
- Gleichungen lösen
- Integralrechnung und Differentialrechnung
- DGS integriert



Aufgabe

Bestimmen Sie den Abstand zwischen der Geraden g und dem Punkt P !

$$g : \vec{x} = \begin{pmatrix} 2 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} + r \cdot \begin{pmatrix} -4 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}$$

$$P = \begin{pmatrix} 0 \\ 5 \\ 6 \end{pmatrix}$$

Bestimmen Sie den Abstand von g und P !

$$g : \vec{x} = \begin{pmatrix} 2 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} + r \cdot \begin{pmatrix} -4 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} \quad P = \begin{pmatrix} 0 \\ 5 \\ 6 \end{pmatrix}$$

Partnerarbeit: Versucht die Aufgabe auf mehrere Arten zu lösen.

Tragt dazu die Lösungsidee auf eine Folie auf.

Hinweis: Eine geometrische Lösung ist nicht notwendig.

Bestimmen Sie den Abstand von g und P !

$$g : \vec{x} = \begin{pmatrix} 2 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} + r \cdot \begin{pmatrix} -4 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} \quad P = \begin{pmatrix} 0 \\ 5 \\ 6 \end{pmatrix}$$

Partnerarbeit: Versucht die Aufgabe auf mehrere Arten zu lösen.

Tragt dazu die Lösungsidee auf eine Folie auf.

Hinweis: Eine geometrische Lösung ist nicht notwendig.

Lösungsplan(Analytische Geometrie):

- Lotfußpunktverfahren

Bestimmen Sie den Abstand von g und P !

$$g : \vec{x} = \begin{pmatrix} 2 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} + r \cdot \begin{pmatrix} -4 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} \quad P = \begin{pmatrix} 0 \\ 5 \\ 6 \end{pmatrix}$$

Partnerarbeit: Versucht die Aufgabe auf mehrere Arten zu lösen.

Tragt dazu die Lösungsidee auf eine Folie auf.

Hinweis: Eine geometrische Lösung ist nicht notwendig.

Lösungsplan(Analytische Geometrie):

- Lotfußpunktverfahren

Lösungsplan(Analysis):

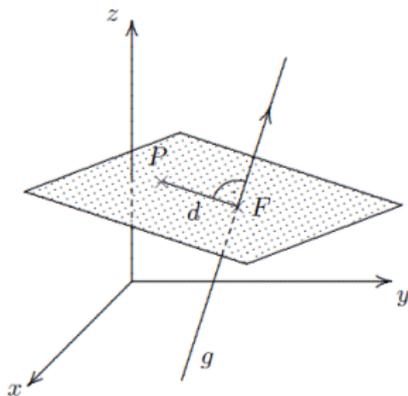
- Abstandsfunktion bestimmen und Minimum berechnen

Lösung mit analytischer Geometrie

Wir legen zunächst eine Ebene durch P , die senkrecht auf g steht. Als Stützvektor nehmen wir \vec{OP} , als Normalenvektor den Richtungsvektor der Geraden g .

Dann berechnen wir den Schnittpunkt F dieser Ebene mit g .

Der gesuchte Abstand d wird dann mit $d = |\vec{FP}|$ bestimmt.



Lösung mit Analysis

Wir bestimmen die Funktion, die den Abstand von P und g in Abhängigkeit von r beschreibt und bestimmen das Minimum.

The image shows a TI-84 Plus calculator screen with the following content:

- Top menu bar: F1 Algebra, F2 Calc, F3 Other, F4 PrgmIO, F5 Clean Up, F1 Algebra, F2 Calc, F3 Other, F4 PrgmIO, F5 Clean Up.
- Left column:
 - Define $gg(r) = \begin{bmatrix} 2 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix} + r \cdot \begin{bmatrix} -4 \\ 1 \\ 1 \end{bmatrix}$
 - Define $pa = \begin{bmatrix} 0 \\ 5 \\ 6 \end{bmatrix}$
- Right column:
 - abstand($2 - 4 \cdot r, 0, r, 5, 1 + r, 6$) $\rightarrow d(r)$ Done
 - solve($0 = \frac{d}{dr}(d(r)), r$) $r = 1$
 - $\frac{d^2}{dr^2}(d(r)) | r = 1$ Done 3
 - $d(1)$ 6
- Bottom status bar: MAIN RAD AUTO FUNC 6/6 | MAIN RAD AUTO FUNC 6/30

POV-Ray

- vielseitiges Werkzeug in 3D
- Bedienbarkeit durch Lehrer
- Visualisierung komplizierter geometrischer Sachverhalte
- Videoerstellung

Geschlechterspezifische Differenzierung

- Muss man bei der Frage, inwieweit Computereinsatz im Geometrieunterricht sinnvoll ist, zwischen Männern und Frauen unterscheiden?
- Umfrage: Wie gut ist das räumliche Vorstellungsvermögen dieses Kurses?

Vielen Dank für eure
Aufmerksamkeit und Mitarbeit!