

Probl. 1 $\vec{OP}_1 = \begin{pmatrix} \alpha \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}$, $\vec{OP}_2 = \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 4 \end{pmatrix}$, $\vec{OP}_3 = \begin{pmatrix} 2 \\ 1 \\ 4 \end{pmatrix}$, $\vec{OP}_4 = \begin{pmatrix} 1 \\ 4 \\ 2 \end{pmatrix}$, $\vec{OP}_5 = \begin{pmatrix} 6 \\ 6 \\ 6 \end{pmatrix}$

Berechne α , wenn das Volumen der Figur P_1, P_2, P_3, P_4, P_5 gleich 20 ist.

- Calculer α , si le Volume de la figure P_1, P_2, P_3, P_4, P_5 est 20.

Probl. 2 Q erhält man durch Translation von P_2 um \vec{OP}_3 . Spiegele Q an der yz -Ebene ($\rightsquigarrow Q'$), Q' dann an der xz -Ebene ($\rightsquigarrow Q''$), Q'' dann an der xy -Ebene ($\rightsquigarrow Q'''$). Berechne das Volumen der entstehenden Figur $QQ'Q''Q'''$.

- On obtient Q par translation de P_2 par \vec{OP}_3 . Réflécter Q au plan yz ($\rightsquigarrow Q'$), Q' ensuite au plan xz ($\rightsquigarrow Q''$), Q'' ensuite au plan xy ($\rightsquigarrow Q'''$). Calculer le volume de la figure obtenue $QQ'Q''Q'''$.

Probl. 3 $\vec{OP}_1 \cdot \vec{x} = \beta$, $\vec{OP}_2 \cdot \vec{x} = \gamma$, $\vec{OP}_3 \cdot \vec{x} = \delta$, $\vec{x} = \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix}$

Welche Bedingung muss für β gelten, damit $x = z$ gilt?. Gibt es einen Wert für β , für den das System keine Lösung hat?

- Quelle condition doit être satisfaite pour β de façon que l'équation $x = z$ n'ait pas de solution? Est-ce qu'il y a une valeur pour β , pour laquelle le système n'a pas de solution?

Probl. 4 \vec{OP}_3 wird um 20° um die z -Achse in Richtung von $+y$ nach $+x$ gedreht $\rightsquigarrow \vec{OQ}_1$. \vec{OQ}_1 wird anschliessend um 40° um die y -Achse in Richtung von $+z$ nach $+x$ gedreht $\rightsquigarrow \vec{OS}_1$. Berechne die Distanz zwischen P_3 und S_1 .

- On pivote \vec{OP}_3 de 20° autour de l'axe z en direction de $+y$ vers $+x$ $\rightsquigarrow \vec{OQ}_1$. Ensuite on pivote \vec{OQ}_1 de 40° autour de l'axe y en direction de $+z$ vers $+x$ $\rightsquigarrow \vec{OS}_1$. Calculer la distance entre P_3 et S_1 .