

S 90 Nr 7

$$\text{Fig 1} \quad g: \vec{x} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} + t \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} = t \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$$

$$\text{Fig. 2} \quad g: \vec{x} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} + t \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} = t \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}$$

$$\text{Fig 3} \quad g: \vec{x} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} + t \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} = t \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}$$

S 90 Nr 8

- eine Winkelhalbierende der x_1 - und x_3 -Achse.
 - eine Winkelhalbierende der x_2 - und x_3 -Achse.
 - eine Gerade die zu allen Koordinatenebenen einen 45° Winkel bildet
-