

$\mathbb{A}^2(K) = K^2$ affine Ebene über Grundkörper K
 (allgemeine) affine (Inzidenz-)Ebene A_2
 Basispunkte der Standard-Koordinaten:
 $o = (0, 0), e_1 = (1, 0), e_2 = (0, 1)$ Koordinatenachsen k_1, k_2
 Basispunkte eines (allgemeinen) Koordinatensystems:
 O, E_1, E_2 3 Punkte in allgemeiner Lage O, E_1, E_2
 Achsen $k_1 = OE_1$ und $k_2 = OE_2$

Hilbertsche Streckenrechnung

gegeben: X, Y auf k ($k := k_1$)
 $a : A \in a \parallel k$ ($a \neq k$) Hilfslinie parallel k oBdA. $A = E_2$
 $b : Y \in b \parallel OA \rightarrow B := b \cap a$ Parallelogramm $OYBA$
 $c : B \in c \parallel XA \rightarrow C := c \cap k$ Parallelogramm $XCBA$
 C : Summe von X und Y
 $X = (0, x), Y = (0, y) \rightarrow C = (0, x + y)$
 (Längen:) $XC = AB = OY \rightarrow OC = OX + XC = OX + OY$

$a : O \in a$ ($a \neq k$) Hilfslinie durch O oBdA. $a = k_2$
 $A : A \in a$ ($A \neq O$) Hilfspunkt auf a oBdA. $A = E_2$
 $b : Y \in b \parallel E_1A \rightarrow B := b \cap a$ Dreieck OE_1A ähnlich OYB
 $c : B \in c \parallel XA \rightarrow C := c \cap k$ Dreieck OXA ähnlich OCB
 C : Produkt von X und Y
 $X = (0, x), Y = (0, y) \rightarrow C = (0, xy)$
 (Längen:) $OE_1 : OY = OA : OB = OX : OC$

gegeben: P
 $a : P \in a \parallel k_2 \rightarrow A := a \cap k_1$ Projektion parallel k_2
 $b : P \in b \parallel k_1 \rightarrow B := b \cap k_2$ Projektion parallel k_1
 $c : B \in c \parallel E_1E_2 \rightarrow C := c \cap k_1$ Dreieck OCB ähnlich OE_1E_2
 $P = (A, C)$ Koordinaten von P
 $P = (x, y) \rightarrow A = (0, x), C = (0, y)$ (bezüglich O, E_1, E_2)

Konstruktionen unabhängig von der Wahl der Hilfspunkte und -linien
 affine Abbildungen $O, E_1, E_2 \rightarrow O', E'_1, E'_2$ sind Isomorphismen

Kollineation

$$P \in g \Rightarrow \alpha P \in \alpha g$$

Automorphismengruppe \mathcal{A}

Spezialfall:

$$g \parallel \alpha g$$

(Fernpunkte sind Fixpunkte)

es gilt:

$$g \ni P, \alpha P \Rightarrow \alpha g = g$$

(Fixgerade)

daher:

$$\alpha P = P, g \ni P \Rightarrow \alpha g = g$$

(Fixgerade)

(1. Fall: kein Fixpunkt)

Translation τ

$$(\forall P) \tau P \neq P$$

kein (eigentlicher) Fixpunkt

$$\text{es gilt: } (\exists h) g = \tau g \Leftrightarrow g \parallel h$$

Schar von parallelen Fixgeraden

(2. Fall: genau ein Fixpunkt)

Streckung (Dilatation) δ

$$(\exists S) \delta S = S$$

Zentrum von δ

ein (einziger) Fixpunkt

$$\text{es gilt: } g = \delta g \Leftrightarrow g \ni S$$

Büschel von Fixgeraden

(3. Fall: mindestens zwei Fixpunkte)

Identität ι

(gilt als)

Translation und Streckung

$$P \neq Q, \iota P = P, \iota Q = Q$$

(mehr als) zwei (eigentliche) Fixpunkte

$$\Rightarrow (\forall R) \iota R = R$$

→ jeder Punkt ist Fixpunkt

denn:

$$R \notin PQ \Rightarrow \iota(PR) = PR, \iota(QR) = QR$$

$$\Rightarrow \iota R = \iota(PR \cap QR) = PR \cap QR = R$$

und

$$S \in PQ \Rightarrow \iota(SR) = SR$$

$$\Rightarrow \iota S = \iota(PQ \cap SR) = PQ \cap SR = S$$

Translationsgruppe \mathcal{T}

alle Translationen

(Untergruppe) \mathcal{T}_g Translationen mit $\tau g = g$ Streckungsgruppe \mathcal{D}_S (mit Zentrum S)Streckungen mit $\delta S = S$ $S \in g$ $\mathcal{T}_g \leftrightarrow$ additive algebraische Struktur $(S \neq E \in g)$ $\mathcal{D}_S \leftrightarrow$ multiplikative algebraische Struktur

$$\tau_A \in \mathcal{T}_g \text{ mit } \tau S = A$$

 \leftrightarrow

$$\tau_A X = X + A$$

$$\delta_B \in \mathcal{D}_S \text{ mit } \delta E = B$$

 \leftrightarrow

$$\delta_B X = B \cdot X$$

Hilfsmittel:

geometrisch *algebraisch-geometrisch* *algebraisch*

Automorphismen(gruppen)

Schließungssätze Koordinaten(struktur)

allgemeine affine Ebene Ternärkörper

Basis O, E_1, E_2 ternäre Operation $T(X, Y, Z)$

(Streckenrechnung) $= X \cdot Y + Z$

$T(X, Y, Z) := (X \cdot Y) + Z$ mit $X \cdot Y := T(X, Y, O)$

und $X + Y := T(X, E_1, Y)$

viele Zwischenschritte: Loop, Doppelloop,
kartesische Gruppe, etc.

(p) kleiner Pappus *Streckenaddition + kommutativ*

(d) kleiner Desargues *(Veblen-Wedderburn-System)*

Translationsebene:

T transitiv: zu P und Q gibt es $\tau P = Q$

(D) Desargues Streckungen linear transitiv Schiefkörper

zu P und Q und $S \in PQ$ gibt es $\delta P = Q$ ($\delta \in \mathcal{D}_S$)

Achsenaffinitäten linear transitiv

Affinitäten transitiv auf Dreiecken

(P) Pappus-Pascal Körper

Streckenmultiplikation · kommutativ

(Satz) \Leftarrow *(Satz von Wedderburn)*

Jede endliche desarguessche Ebene Jeder endliche Schiefkörper

ist pappussch. ist kommutativ, d.h. Körper

Achsenaffinität: *Gerade von Fixpunkten* (Achse)

Affinität: Produkt von Achsenaffinitäten

(für Koordinatenschiefkörper:)

Affinitäten: $\alpha X = \lambda X + P$ mit λ linear

Kollineationen: $\alpha X = \lambda X + P$ mit λ semilinear

$\phi : V \rightarrow V'$ semilinear $\Leftrightarrow \phi(v + w) = \phi(v) + \phi(w)$

(wobei ϱ Isomorphismus des Grundkörpers) $\phi(\lambda v) = \varrho(\lambda)\phi(v)$