

$\mathbb{A}^2(K) = K^2$  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															
$P \in g \Rightarrow \alpha P \in \alpha g$	<i>Automorphismengruppe <math>\mathcal{A}</math></i>														
Spezialfall:															
$g \parallel \alpha g$	<i>(Fernpunkte sind Fixpunkte)</i>														
es gilt:	$g \ni P, \alpha P \Rightarrow \alpha g = g$ <i>(Fixgerade)</i>														
daher:	$\alpha P = P, g \ni P \Rightarrow \alpha g = g$ <i>(Fixgerade)</i>														
<i>(1. Fall: kein Fixpunkt)</i>															
Translation $\tau$															
$(\forall P) \tau P \neq P$	<i>kein (eigentlicher) Fixpunkt</i>														
es gilt: $(\exists h) g = \tau g \Leftrightarrow g \parallel h$	<i>Schar von parallelen Fixgeraden</i>														
<i>(2. Fall: genau ein Fixpunkt)</i>															
Streckung (Dilatation) $\delta$															
$(\exists S) \delta S = S$	<i>Zentrum von <math>\delta</math> ein (einziger) Fixpunkt</i>														
es gilt: $g = \delta g \Leftrightarrow g \ni S$	<i>Büschel von Fixgeraden</i>														
<i>(3. Fall: mindestens zwei Fixpunkte)</i>															
Identität $\iota$															
<i>(gilt als)</i>	Translation und Streckung														
$P \neq Q, \iota P = P, \iota Q = Q$	<i>(mehr als) zwei (eigentliche) Fixpunkte</i>														
$\Rightarrow (\forall R) \iota R = R$	$\rightarrow$ 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	$S \in PQ \Rightarrow \iota(SR) = SR$														
	$\Rightarrow \iota S = \iota(PQ \cap SR) = PQ \cap SR = S$														
<table style="width: 100%; border-collapse: collapse;"> <tr> <td style="width: 50%;">Translationsgruppe <math>\mathcal{T}</math></td> <td style="text-align: right;"><i>alle Translationen</i></td> </tr> <tr> <td><i>(Untergruppe) <math>\mathcal{T}_g</math></i></td> <td style="text-align: right;"><i>Translationen mit <math>\tau g = g</math></i></td> </tr> <tr> <td>Streckungsgruppe <math>\mathcal{D}_S</math> <i>(mit Zentrum <math>S</math>)</i></td> <td style="text-align: right;"><i>Streckungen mit <math>\delta S = S</math></i></td> </tr> <tr> <td><math>S \in g</math></td> <td style="text-align: right;"><math>\mathcal{T}_g \leftrightarrow</math> additive algebraische Struktur</td> </tr> <tr> <td><math>(S \neq E \in g)</math></td> <td style="text-align: right;"><math>\mathcal{D}_S \leftrightarrow</math> multiplikative algebraische Struktur</td> </tr> <tr> <td><math>\tau_A \in \mathcal{T}_g</math> mit <math>\tau S = A</math></td> <td style="text-align: right;"><math>\leftrightarrow \tau_A X = X + A</math></td> </tr> <tr> <td><math>\delta_B \in \mathcal{D}_S</math> mit <math>\delta E = B</math></td> <td style="text-align: right;"><math>\leftrightarrow \delta_B X = B \cdot X</math></td> </tr> </table>		Translationsgruppe $\mathcal{T}$	<i>alle Translationen</i>	<i>(Untergruppe) <math>\mathcal{T}_g</math></i>	<i>Translationen mit <math>\tau g = g</math></i>	Streckungsgruppe $\mathcal{D}_S$ <i>(mit Zentrum <math>S</math>)</i>	<i>Streckungen mit <math>\delta S = S</math></i>	$S \in g$	$\mathcal{T}_g \leftrightarrow$ additive algebraische Struktur	$(S \neq E \in g)$	$\mathcal{D}_S \leftrightarrow$ multiplikative algebraische Struktur	$\tau_A \in \mathcal{T}_g$ mit $\tau S = A$	$\leftrightarrow \tau_A X = X + A$	$\delta_B \in \mathcal{D}_S$ mit $\delta E = B$	$\leftrightarrow \delta_B X = B \cdot X$
Translationsgruppe $\mathcal{T}$	<i>alle Translationen</i>														
<i>(Untergruppe) <math>\mathcal{T}_g</math></i>	<i>Translationen mit <math>\tau g = g</math></i>														
Streckungsgruppe $\mathcal{D}_S$ <i>(mit Zentrum <math>S</math>)</i>	<i>Streckungen mit <math>\delta S = S</math></i>														
$S \in g$	$\mathcal{T}_g \leftrightarrow$ additive algebraische Struktur														
$(S \neq E \in g)$	$\mathcal{D}_S \leftrightarrow$ multiplikative algebraische Struktur														
$\tau_A \in \mathcal{T}_g$ mit $\tau S = A$	$\leftrightarrow \tau_A X = X + A$														
$\delta_B \in \mathcal{D}_S$ 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  $\lambda$  linear

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

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

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