

## §2: Euklidische Geometrie

[...]

Vorbem. 2.12 (Folgendes steckt bei der eukl. Geometrie und anderen Geometrien im Hintergrund)

- $E$  Menge, Elemente aus  $E =$  Punkte
- $\mathcal{G}$  Familie von Teilmengen von  $E$ ,  
Elemente aus  $\mathcal{G} =$  Geraden
- $\mathcal{Z} \subseteq E \times E \times E$   
 $P, Q, R \in E$   
 $(P, Q, R) \in \mathcal{Z} : \Leftrightarrow Q$  zwischen  $P$  und  $R$
- Strecken sind gegeben durch zwei Punkte  $P$  und  $Q$ , Bez.  $PQ$
- Zwei Strecken  $PQ$  und  $P'Q'$  heißen kongruent, wenn sie gleich lang sind:

$$\text{Bez. } PQ \cong P'Q'$$

- Winkel sind gegeben durch drei Punkte  $P, Q, R$ , die nicht auf einer Geraden liegen, Bez.  $\angle PQR$

- Zwei Winkel  $\angle PQR$  und  $\angle P'Q'R'$  heißen kongruent, wenn sie dasselbe Winkelmaß haben.

$$\text{Bez. } \angle PQR \cong \angle P'Q'R'$$



©

Was genau die Menge  $E$  ist, was  $\mathcal{G}$  ist, was "zwischen" bedeutet, was Strecken, deren "Längen", Winkel, deren Maße und die Kongruenz von Strecken bzw. Winkeln heißen soll, muss natürlich festgelegt werden.

Bsp. 2.13

$E := \mathbb{R}^2$ ,  $\mathcal{L} :=$  System der Teilmengen  
 $\{(x, y) \in \mathbb{R}^2 \mid ax + by + c = 0\}$ ,  $a, b, c \in \mathbb{R}$ ,  
 $a^2 + b^2 \neq 0$ .

$\mathcal{X} := \{(P, Q, R) \in \mathbb{R}^2 \mid P \neq R, \text{ es gibt ein } 0 < t < 1 \text{ mit } Q = P \oplus t \cdot (R \ominus P)\}$ ,  
(wobei  $R \ominus P := R \oplus (-1) \cdot P$  ist).

$\cong$  Äquivalenzrel. auf  $E \times E$

$$PQ \cong P'Q' \Leftrightarrow \|P \ominus Q\| = \|P' \ominus Q'\|$$

↑  
(Euklidische Norm)

$\cong$  Äquivalenzrel. auf  $\{(P, Q, R) \in E \times E \times E \mid \text{es gibt kein } g \in \mathcal{L} \text{ mit } P, Q, R \in g\}$

$$PQR \cong P'Q'R' \Leftrightarrow$$

$$\frac{\langle P \ominus Q, R \ominus Q \rangle}{\|P \ominus Q\| \cdot \|R \ominus Q\|} = \frac{\langle P' \ominus Q', R' \ominus Q' \rangle}{\|P' \ominus Q'\| \cdot \|R' \ominus Q'\|}$$

(Skalarprodukt auf  $\mathbb{R}^2$ )

[Hierbei muss man theoretisch noch nicht einmal wissen, wie Längen von Strecken und das Winkelmaß definiert sind.]

Aber so wie wir es definiert hatten, stimmt es mit unserer "Forderung" aus 2.12 überein! ]

---

### Def. 2.14

Eine euklidische Ebene ist ein 5-Tupel  $(E, \mathcal{g}, \mathcal{Z}, \cong, \simeq)$  bestehend aus einer Menge  $E$ , einer nicht-leeren Familie  $\mathcal{g}$  von Teilmengen von  $E$ , einer Teilmenge  $\mathcal{Z} \subseteq E \times E \times E$ , einer Äquivalenzrelation  $\cong$  auf  $E \times E$  und einer Äquivalenzrelation  $\simeq$  auf der Menge  $\{(P, Q, R) \in E \times E \times E \mid \text{es gibt kein } g \in \mathcal{g}, \text{ so dass } P, Q, R \in g\}$  mit folgenden Eigenschaften:

#### Inzidenzaxiome

(I1) Durch je zwei verschiedene Punkte

$P, Q \in E$  geht genau eine Gerade.

(I2) Jede Gerade enthält mindestens zwei verschiedene Punkte.

(I3) Es gibt drei Punkte, die nicht auf einer Geraden liegen.

[Insbesondere können wir also überhaupt vernünftig von der Kongruenz von Winkeln sprechen.]

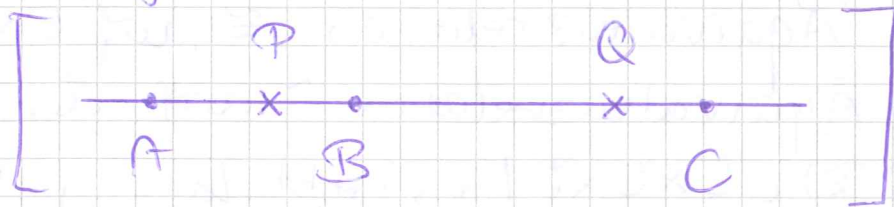
#### Lageaxiome

(L1) Liegt  $Q$  zwischen  $P$  und  $R$ , so liegen  $P, Q, R$  auf einer Geraden, sind paarweise verschieden, und  $Q$  liegt auch zwischen  $R$  und  $P$ .

[Insbesondere ist die „Zwischenrelation“ also symmetrisch.]

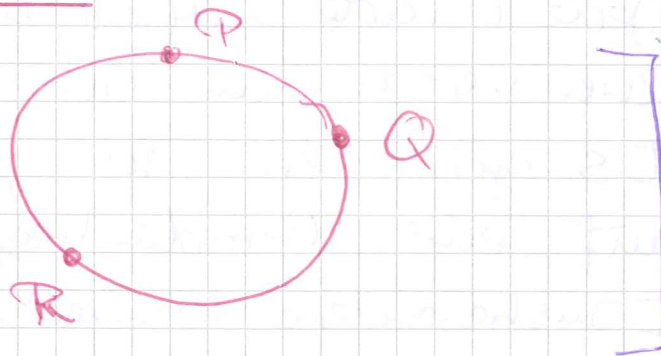
(L2) Sind  $P, Q$  zwei verschiedene Punkte und  $g$  die nach (I1) eind. best. Gerade durch  $P$  und  $Q$ , so gibt es Pkte.  $A, B, C$  mit:

- $P$  liegt zw.  $A$  und  $B$  und
- $Q$  liegt zw.  $B$  und  $C$ .



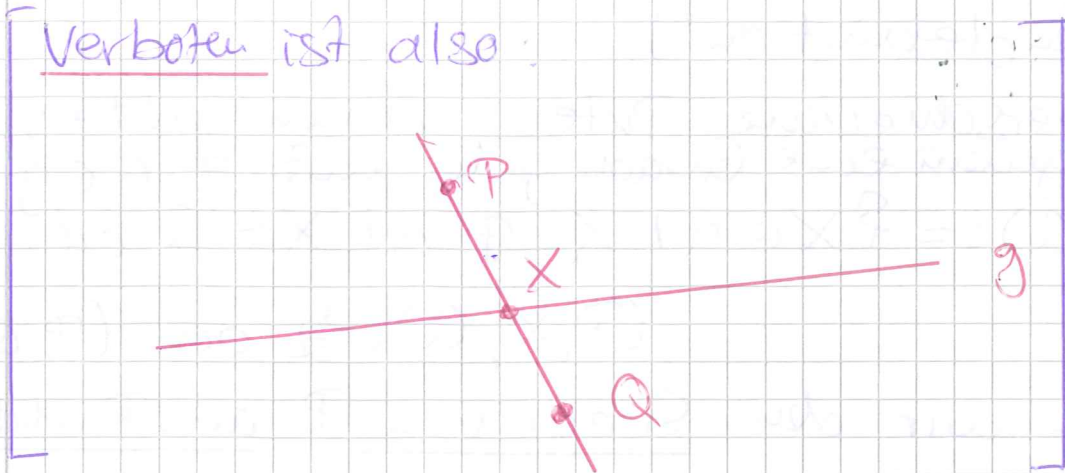
(L3) Sind  $P, Q, R$  drei verschiedene Punkte auf einer Geraden, so gibt es genau einen, der zwischen den beiden anderen liegt.

[Verboten ist also:



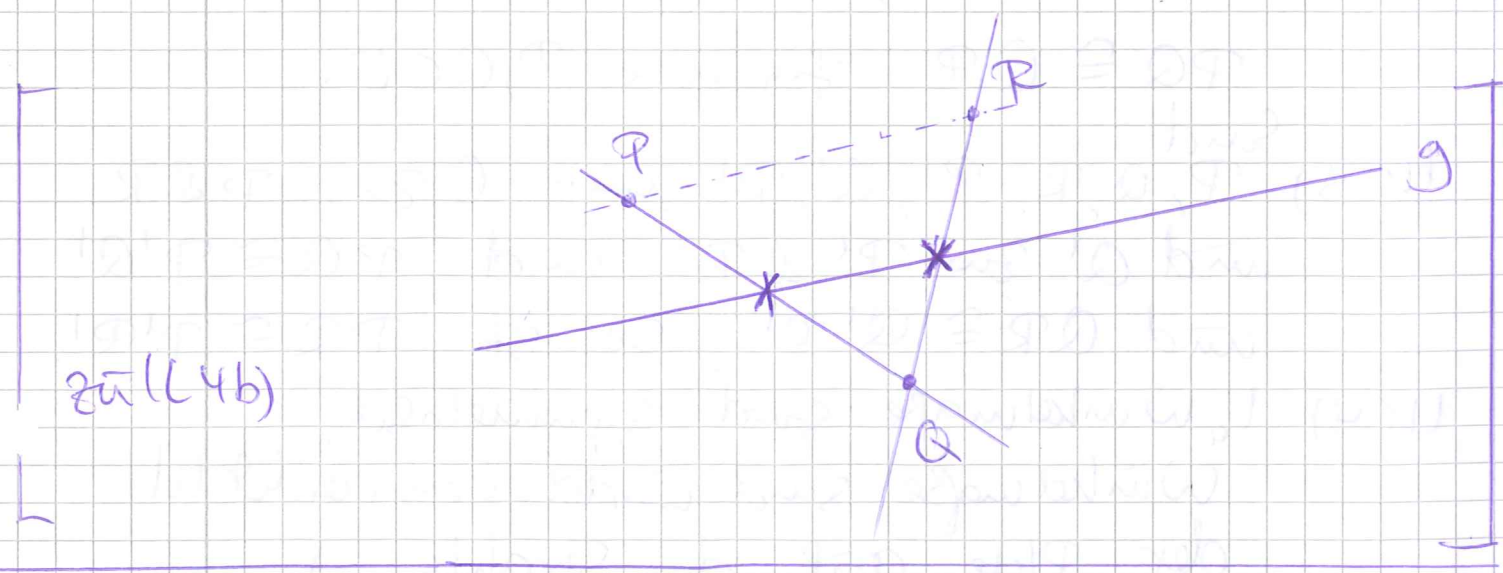
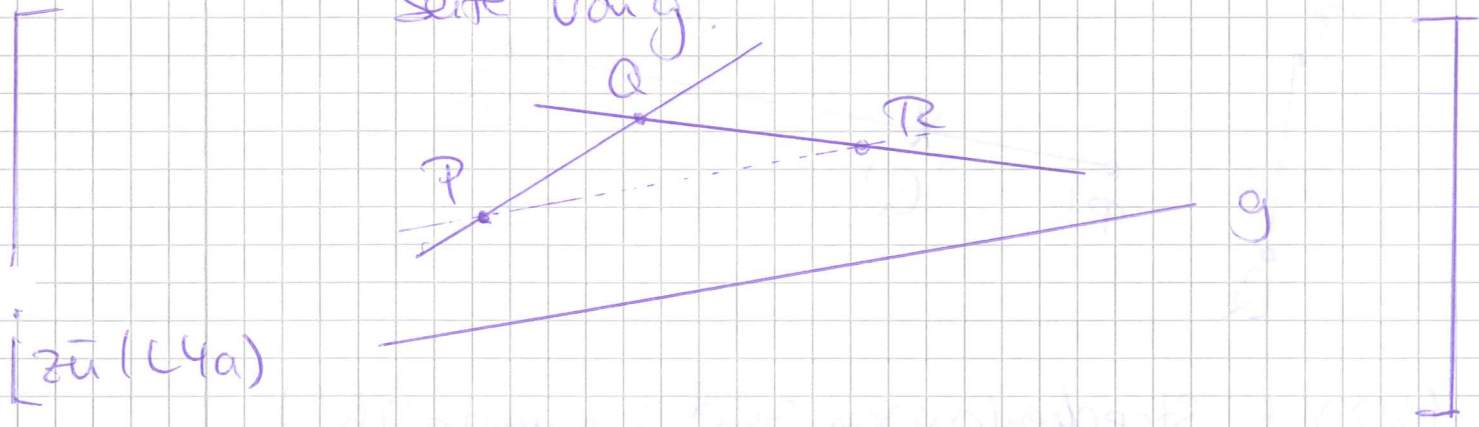
(Zwischendefinition)

Ist  $g \in \mathcal{G}$  und sind  $P, Q \in E$  mit  $P \notin g$  und  $Q \notin g$ , so sagen wir, dass  $P, Q$  auf derselben Seite von  $g$  liegen, wenn es kein  $X \in g$  gibt mit  $X$  zwischen  $P$  und  $Q$ .



(L4a) Ist  $g \in \mathcal{G}$  und <sup>liegen</sup> P und Q sowie Q und R auf derselben Seite von g, so liegen auch P und R auf derselben Seite von g.

(L4b) Ist  $g \in \mathcal{G}$  und liegen weder P und Q noch Q und R auf derselben Seite von g, so liegen P und R auf derselben Seite von g.



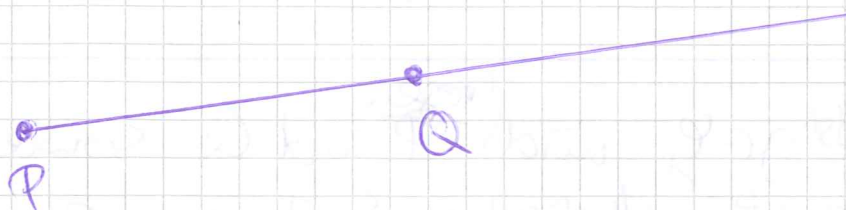
(„Zwischendefinition“)

$P, Q$  verschiedene Pkte. dann gibt es nach (I1) genau eine Gerade  $g$  mit  $P, Q \in g$ .

$S(P, Q) := \{X \in g \mid X = P \text{ od. } X = Q \text{ od.}$

$(P, X, Q) \in g \text{ oder } (P, Q, X) \in g\}$

nennen wir den Strahl von  $P$  in Richtung  $Q$ .



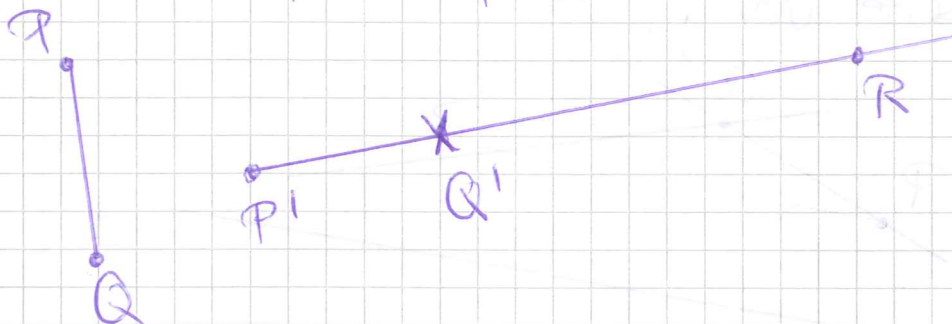
### Kongruenzaxiome

(K1) („Abtragen von Strecken“)

Sind  $P, Q, P', R$  Pkte. mit  $P' \neq R$

so gibt es genau einen Pkt.  $Q' \in S(P', R)$

mit  $PQ \cong P'Q'$ .



(K2) („Streckenlängen sind symmetrisch“)

$PQ \cong QP$  für alle  $P, Q \in E$ .

(K3) Sind  $P, Q, R, P', Q', R'$  mit  $Q$  zw.  $P$  &  $R$

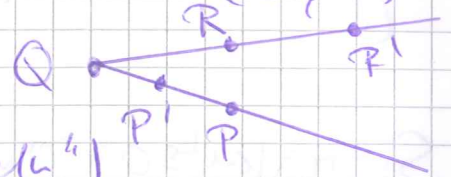
und  $Q'$  zw.  $P'$  &  $R'$  und  $PQ \cong P'Q'$

und  $QR \cong Q'R'$ , so ist  $PR \cong P'R'$ .

(K4) („Winkelmaße sind symmetrisch, Winkelmaße sind unabh. von der Wahl der Pkte. auf den Strahlen“)

Sind  $P, Q, R$  nicht auf einer Geraden, so ist  $\angle PQR \cong \angle RQP$ .

Weiterhin ist  $\angle PQR \cong \angle P'QR'$  für alle  $P' \in S(Q, P)$  und  $R' \in S(Q, R)$  mit  $P' \neq Q \neq R'$ .

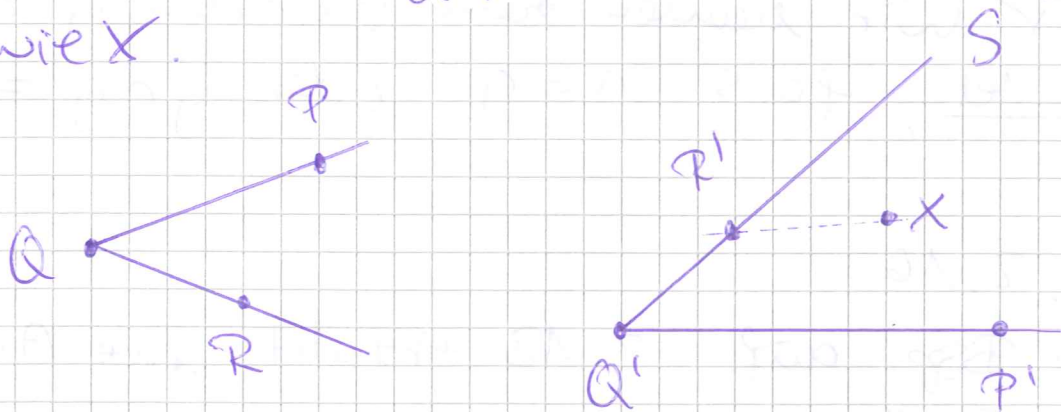


(KS) („Abtragen von Winkeln“)

Sind  $P, Q, R, X, P', Q'$  Punkte aus  $E$ , so dass  $P, Q, R$  nicht auf einer Geraden liegen und  $X$  nicht auf der Geraden durch  $P'$  und  $Q'$  liegt, so gibt es genau einen

von  $Q'$  ausgehenden Strahl  $S$ , so dass für alle  $R' \in S$  mit  $R' \neq Q'$  gilt:

$\angle PQR \cong \angle P'Q'R'$  und  $R'$  liegt auf derselben Seite der Geraden durch  $P'$  und  $Q'$  wie  $X$ .

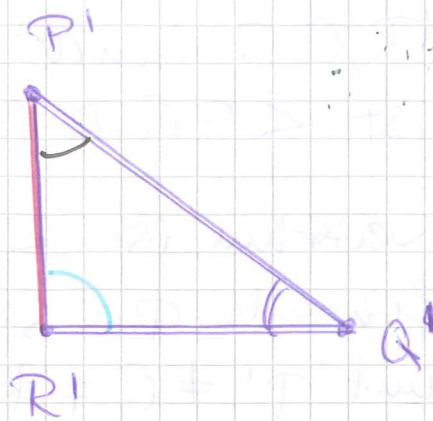
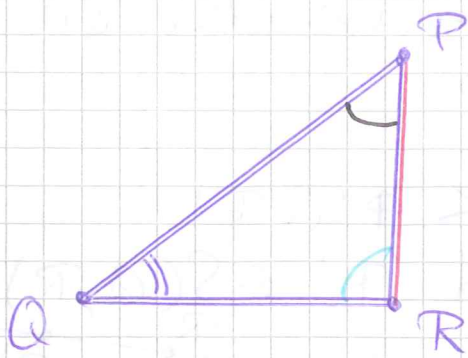


(KG) („SWS-Axiom“)

$P, Q, R, P', Q', R' \in E$ , weder  $P, Q, R$  noch  $P', Q', R'$  liegen auf derselben Geraden,  $PQ \cong P'Q'$ ,  $QR \cong Q'R'$ ,

$\angle PQR \cong \angle P'Q'R'$ .

Dann gilt auch:  $PR \cong P'R'$ ,  $\angle QPR \cong \angle Q'P'R'$  und  $\angle QRP \cong \angle Q'R'P'$ .



## Stetigkeitsaxiome

- (S1) [entspricht im Wesentlichen dem Archimedischen Axiom]
- (S2) [entspricht im Wesentlichen dem Vollständigkeitsaxiom]

## Parallelenaxiom

Ist  $g \in \mathcal{G}$  und  $P \in E$  mit  $P \notin g$   
 so gibt es genau eine Gerade  $g'$  durch  
 $P$  mit  $g \cap g' = \emptyset$ .

Def. 2.15 ( $E, \mathcal{G}$  wie oben.)  
 Wir nennen zwei Geraden  $g, g' \in \mathcal{G}$   
parallel, falls  $g = g'$  oder  $g \cap g' = \emptyset$  ist.

Bem. 2.16

Das Bsp. aus 2.13 erfüllt alle Axiome  
 aus 2.14.

[Wir werden das <sup>(jetzt)</sup> nicht nachrechnen, sondern  
 werden uns mit einem anderen Modell  
 zu, das alle Axiome aus 2.14 erfüllt  
 bis auf das Parallelenaxiom.]



### § 3: Hyperbolische Geometrie

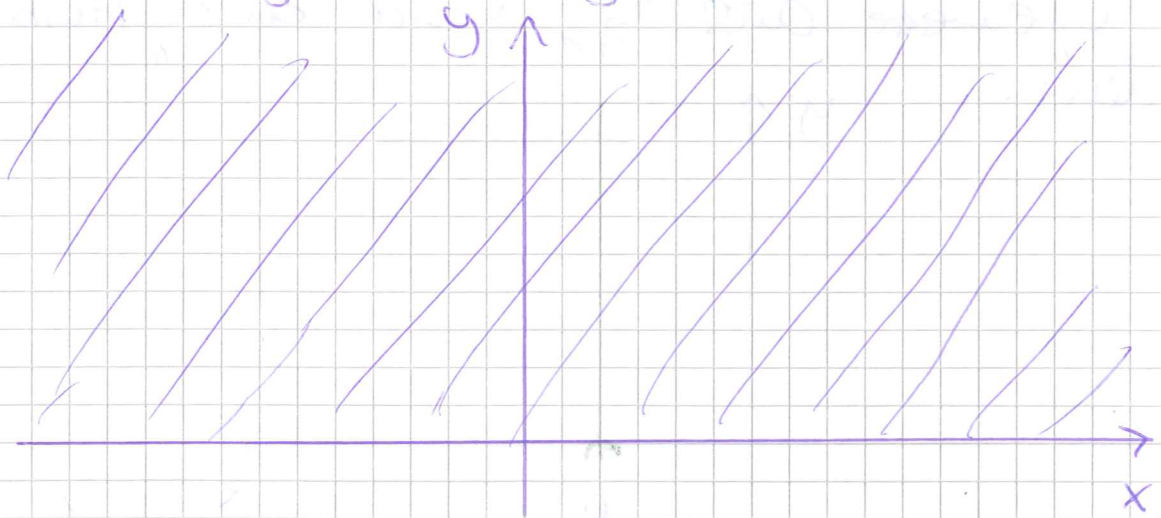
→ Das Poincaré-Modell der oberen Halbebene

- In diesem Modell gelten alle Axiome der euklidischen Ebene bis auf das Parallelenaxiom.
- Wir werden die einzelnen Axiome nachrechnen, allerdings immer nur <sup>(S. 2.12)</sup> soviel von der zugrundeliegenden Struktur definieren, wie wir für das Rechnen benötigen.

Def. 3.1

Wir beginnen mit der zugrundeliegenden Menge  $E$ :

$$E := \left\{ \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} \in \mathbb{R}^2 \mid y > 0 \right\}$$



[Das erklärt auch den Namen "der oberen Halbebene" - mal abgesehen von Poincaré, auf den dieses Modell zurückgeht ...]

Weiterhin benötigen wir Geraden.

Wir definieren zwei Sorten von Geraden wie folgt:

$$g = g_1 \cup g_2, \text{ wobei}$$

$$\mathcal{G}_1 := \{g_a \mid a \in \mathbb{R}\},$$

$$g_a := \left\{ \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} \in \mathbb{R}^2 \mid \begin{array}{l} x=a \\ y>0 \end{array} \right\} = \left\{ \begin{pmatrix} a \\ y \end{pmatrix} \mid y>0 \right\}$$

und

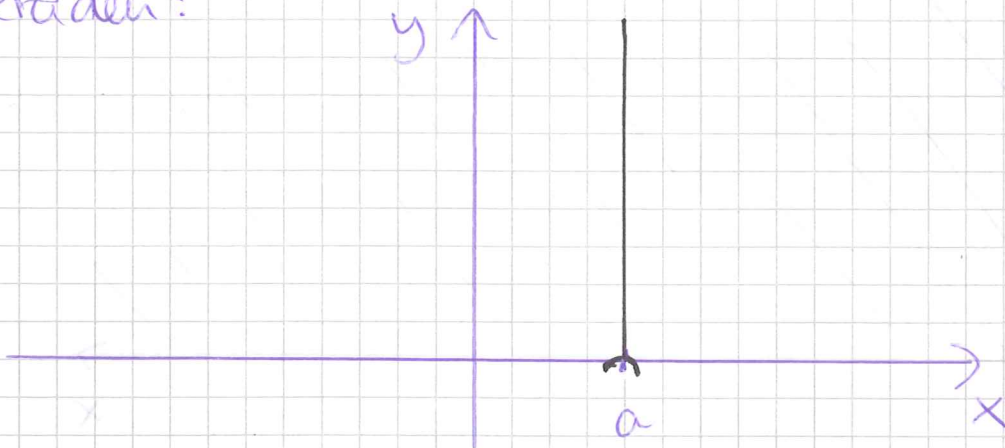
$$\mathcal{G}_2 := \{g_{a,r} \mid a \in \mathbb{R}, r>0\},$$

$$g_{a,r} := \left\{ \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} \in \mathbb{R}^2 \mid \begin{array}{l} \left\| \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} - \begin{pmatrix} a \\ 0 \end{pmatrix} \right\| = r \\ y>0 \end{array} \right\}$$

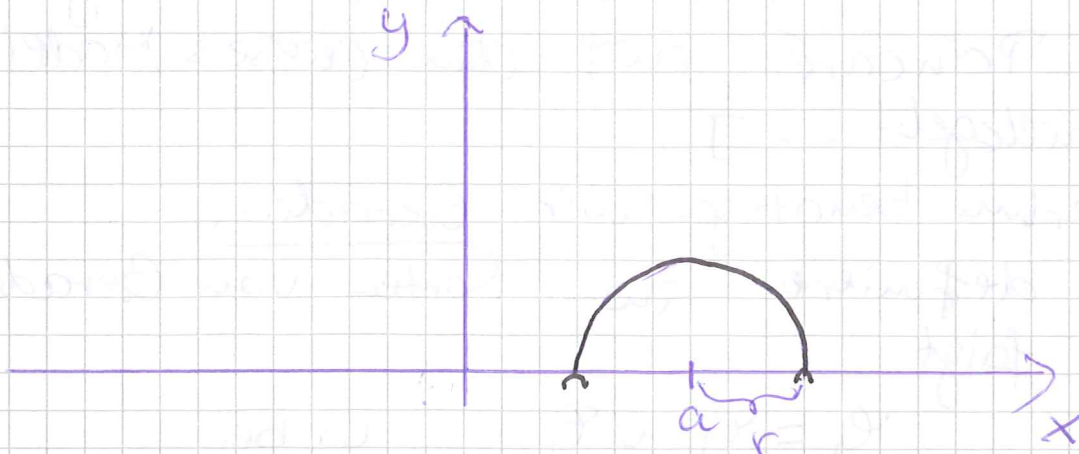
$$= \left\{ \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} \in \mathbb{R}^2 \mid \begin{array}{l} \sqrt{(x-a)^2 + y^2} = r \\ y>0 \end{array} \right\}$$

ist.

Die Elemente aus  $\mathcal{G}_1$  sind also "Halbgeraden":



die Elemente aus  $\mathcal{G}_2$  "Halbkreislinien":



t mit diesen beiden Strukturen  
 ( $E$  als zugrundeliegende Menge und  $\mathcal{G}$  als Menge der Geraden) können wir bereits nachrechnen, dass die Inzidenzaxiome gelten und das Parallelenaxiom nicht gilt.

### Satz 3.2

( $E, \mathcal{G}$ ) wie oben definiert erfüllt die Inzidenzaxiome.

#### Beweis

(I 1):

Seien  $P, Q \in E$ ,  $P = \begin{pmatrix} x_1 \\ y_1 \end{pmatrix}$ ,  $Q = \begin{pmatrix} x_2 \\ y_2 \end{pmatrix}$ .  
 (Insbes. ist  $y_1 > 0, y_2 > 0$ .)

Fall 1:

$$\boxed{x_1 = x_2}$$

- Wir zeigen zunächst: Es gibt mindestens eine Gerade, die  $P$  und  $Q$  enthält.

Beh.  $g_{x_1} \ni P, Q$ .

$$P = \begin{pmatrix} x_1 \\ y_1 \end{pmatrix} \in \left\{ \begin{pmatrix} x_1 \\ y \end{pmatrix} \mid y > 0 \right\} = g_{x_1}$$

$$Q = \begin{pmatrix} x_2 \\ y_2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} x_1 \\ y_2 \end{pmatrix} \in \left\{ \begin{pmatrix} x_1 \\ y \end{pmatrix} \mid y > 0 \right\} = g_{x_1}$$

$$\boxed{x_1 = x_2}$$

- Jetzt zeigen wir: Es gibt höchstens eine Gerade, die  $P$  und  $Q$  enthält.

\* Sei  $g_a \in \mathcal{G}_1$ ,  $a \neq x_1$ , mit  $P, Q \in g_a$ .

$$\text{Dann ist } P = \begin{pmatrix} x_1 \\ y_1 \end{pmatrix} \notin \left\{ \begin{pmatrix} a \\ y \end{pmatrix} \mid y > 0 \right\} = g_a$$

\* Sei nun  $g' = g_{a,r} \in \mathcal{G}_2$ .  
Wären  $P, Q \in g'$ , so wäre

$$P = \begin{pmatrix} x_1 \\ y_1 \end{pmatrix} \in \left\{ \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} \in \mathbb{R}^2 \mid \sqrt{(x-a)^2 + y^2} = r, y > 0 \right\} \text{ und}$$

$$Q = \begin{pmatrix} x_2 \\ y_2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} x_1 \\ y_2 \end{pmatrix} \in \left\{ \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} \in \mathbb{R}^2 \mid \sqrt{(x-a)^2 + y^2} = r, y > 0 \right\}$$

Also wäre

$$\sqrt{(x_1 - a)^2 + y_1^2} = \sqrt{(x_1 - a)^2 + y_2^2},$$

also auch

$$(x_1 - a)^2 + y_1^2 = (x_1 - a)^2 + y_2^2,$$

also

$$y_1^2 = y_2^2.$$

Da aber nach Voraussetzung  $y_1 > 0$   
und  $y_2 > 0$ , folgt:

$$y_1 = y_2 \text{ und damit}$$

$$P = Q \quad \hookrightarrow \text{(Widerspruch)}.$$

Fall 2:  $x_1 \neq x_2$

• Wir zeigen zunächst, Es gibt höchstens  
eine Gerade, die  $P$  und  $Q$  enthält.

\* Sei  $g_a \in \mathcal{G}_1$  mit  $P, Q \in g_a$ .

Dann ist

$$P = \begin{pmatrix} x_1 \\ y_1 \end{pmatrix} \in \left\{ \begin{pmatrix} a \\ y \end{pmatrix} \mid y > 0 \right\} = g_a \text{ und}$$

$$Q = \begin{pmatrix} x_2 \\ y_2 \end{pmatrix} \in \left\{ \begin{pmatrix} a \\ y \end{pmatrix} \mid y > 0 \right\}, \text{ also}$$

$$x_1 = a = x_2 \quad \downarrow \text{ (Widerspruch) }$$

[Wir können uns also auf Geraden  
in  $g_2$  beschränken]

\* Sei  $g_{a,r} \in g_2$  mit  $P, Q \in g_{a,r}$ .

Dann ist

$$P = \begin{pmatrix} x_1 \\ y_1 \end{pmatrix} \in \left\{ \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} \in \mathbb{R}^2 \mid \sqrt{(x-a)^2 + y^2} = r, y > 0 \right\}$$

und

$$Q = \begin{pmatrix} x_2 \\ y_2 \end{pmatrix} \in \left\{ \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} \in \mathbb{R}^2 \mid \sqrt{(x-a)^2 + y^2} = r, y > 0 \right\}$$

Also ist:

$$\sqrt{(x_1 - a)^2 + y_1^2} = r = \sqrt{(x_2 - a)^2 + y_2^2}, \quad (*)$$

also auch:

$$(x_1 - a)^2 + y_1^2 = r^2 = (x_2 - a)^2 + y_2^2,$$

also

$$x_1^2 - 2x_1 a + a^2 + y_1^2$$

$$x_2^2 - 2x_2 a + a^2 + y_2^2,$$

also

$$x_1^2 + y_1^2 - x_2^2 - y_2^2 = 2a \cdot (x_1 - x_2).$$

Da  $x_1 \neq x_2$  ist, können wir durch  $2 \cdot (x_1 - x_2)$  teilen und erhalten:

$$a = \frac{x_1^2 + y_1^2 - x_2^2 - y_2^2}{2(x_1 - x_2)} \quad \text{und damit}$$

$$(*) \quad r = \sqrt{(x_1 - a)^2 + y_1^2} = \sqrt{\left(x_1 - \frac{x_1^2 + y_1^2 - x_2^2 - y_2^2}{2(x_1 - x_2)}\right)^2 + y_1^2}$$

Wenn es also eine Gerade gibt, auf der Punkt Q liegen, muss es die Gerade

$g_{a,r}$  mit diesen Parametern sein. J

• Wir zeigen nun noch:

$P, Q \in g_{a,r}$  mit

$$a := \frac{x_1^2 + y_1^2 - x_2^2 - y_2^2}{2(x_1 - x_2)} \quad \text{und}$$

$$r := \sqrt{\left(x_1 - \frac{x_1^2 + y_1^2 - x_2^2 - y_2^2}{2(x_1 - x_2)}\right)^2 + y_1^2}$$

$$\left( = \sqrt{\left(x_2 - \frac{x_1^2 + y_1^2 - x_2^2 - y_2^2}{2(x_1 - x_2)}\right)^2 + y_2^2} \right)$$

Nach Voraussetzung sind  $y_1 > 0$  und  $y_2 > 0$ .

Zu festem ist also nun nur noch, ob die „Abstandsgleichungen“ erfüllt sind!

Das sieht man aber durch Einsetzen von P und Q in die definierende Gleichung  $\sqrt{(x-a)^2 + y^2} = r$  für  $g_{a,r}$ .

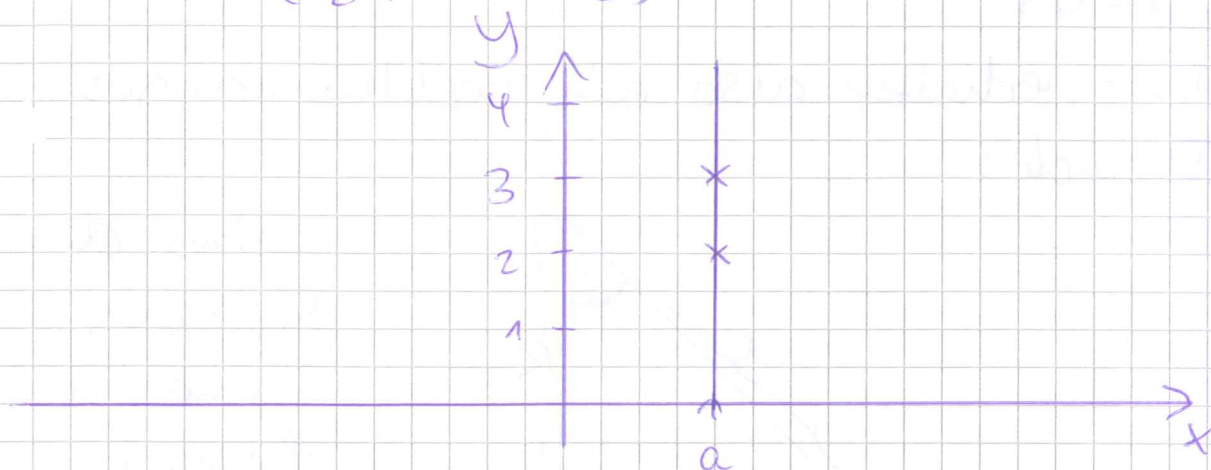
(I2):

•  $g_a \in \mathcal{G}_1$

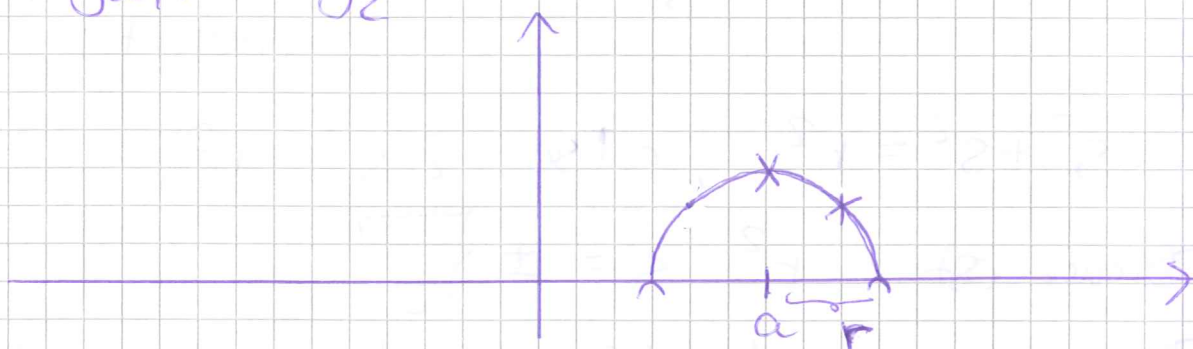
Dann ist  $\begin{pmatrix} a \\ 2 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} a \\ 3 \end{pmatrix} \in \left\{ \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} \in \mathbb{R}^2 \mid y > 0 \right\}$

und  $\begin{pmatrix} a \\ 2 \end{pmatrix} \neq \begin{pmatrix} a \\ 3 \end{pmatrix}$

$= g_a$

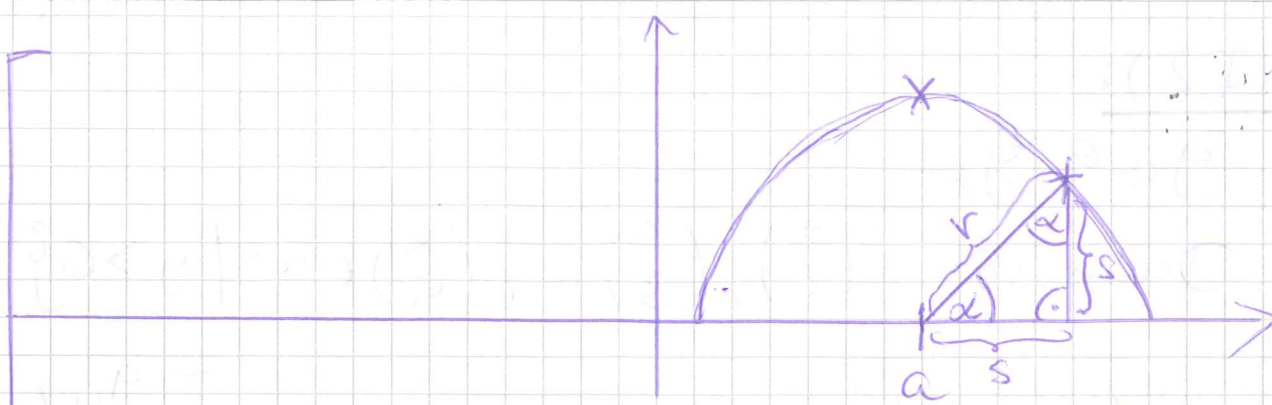


•  $g_{a,r} \in \mathcal{G}_2$



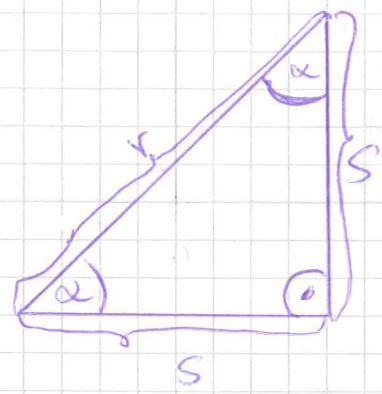
[Relativ schnell kann man sehen, dass der Punkt  $\begin{pmatrix} a \\ r \end{pmatrix}$  auf der Geraden  $g_{a,r}$  liegt, aber wir benötigen noch einen zweiten Pkt.]

[Mit Hilfe des Satzes von Pythagoras können wir geeignete Koordinaten bestimmen.]



$\alpha = 45^\circ$

Wir erhalten also ein rechtwinkliges Dreieck:



wobei der Satz des Pythagoras folgende Gleichung liefert:

$$s^2 + s^2 = r^2, \text{ also } 2s^2 = r^2,$$

Daher ist  $s = \pm \frac{r}{\sqrt{2}}$

Damit sind die Koordinaten des zweiten Kandidaten  $\left( a + \frac{r}{\sqrt{2}}, \frac{r}{\sqrt{2}} \right) = (a+s, s)$

Wir zeigen nun:

$$\begin{pmatrix} a \\ r \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} a + \frac{r}{\sqrt{2}} \\ \frac{r}{\sqrt{2}} \end{pmatrix} \in G_{a,r}$$

$\begin{pmatrix} a \\ r \end{pmatrix} \in \left\{ \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} \in \mathbb{R}^2 \mid \sqrt{(x-a)^2 + y^2} = r, y > 0 \right\} = G_{a,r}$   
denn:



$$\sqrt{(a-a)^2 + r^2} = \sqrt{r^2} = r, \text{ da } r > 0,$$

und  $r > 0$

$$\begin{pmatrix} a + \frac{r}{\sqrt{2}} \\ \frac{r}{\sqrt{2}} \end{pmatrix} \in \left\{ \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} \in \mathbb{R}^2 \mid \sqrt{(x-a)^2 + y^2} = r, y > 0 \right\}$$

$$= g_{a,r}, \text{ denn:}$$

$$\sqrt{\left(a + \frac{r}{\sqrt{2}} - a\right)^2 + \left(\frac{r}{\sqrt{2}}\right)^2} = \sqrt{\left(\frac{r}{\sqrt{2}}\right)^2 + \left(\frac{r}{\sqrt{2}}\right)^2}$$

$$= \sqrt{\frac{r^2}{2} + \frac{r^2}{2}} = \sqrt{r^2} = r, \text{ da } r > 0,$$

$$\text{und } \frac{r}{\sqrt{2}} > 0.$$

(I3):

Beh.  $\begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 \\ 2 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix}$  liegen nicht auf einer Geraden.

Aug.  $\begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 \\ 2 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix}$  liegen auf einer Geraden, dann liegen insbesondere  $\begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix}$  und  $\begin{pmatrix} 0 \\ 2 \end{pmatrix}$  auf der Geraden.

Die Gerade durch  $\begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix}$  und  $\begin{pmatrix} a \\ 2 \end{pmatrix}$  ist nach (I1) eindeutig und gegeben durch:

$$g_0 = \{(y) \mid y > 0\}$$

Aber  $\begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix} \notin g_0$ .

Also können die drei Platte nicht auf einer Geraden liegen. ▣

[Mit den Daten aus E und  $\mathcal{G}$  können wir bereits zeigen, dass das Parallelenaxiom nicht gilt:]

Satz 3.3 (E &  $\mathcal{G}$  wie oben!)

Sind  $g \in \mathcal{G}$ ,  $P \in E$  mit  $P \notin g$  so gibt es unendlich viele verschiedene  $g' \in \mathcal{G}$  mit  $P \in g'$  und  $g' \cap g = \emptyset$ .

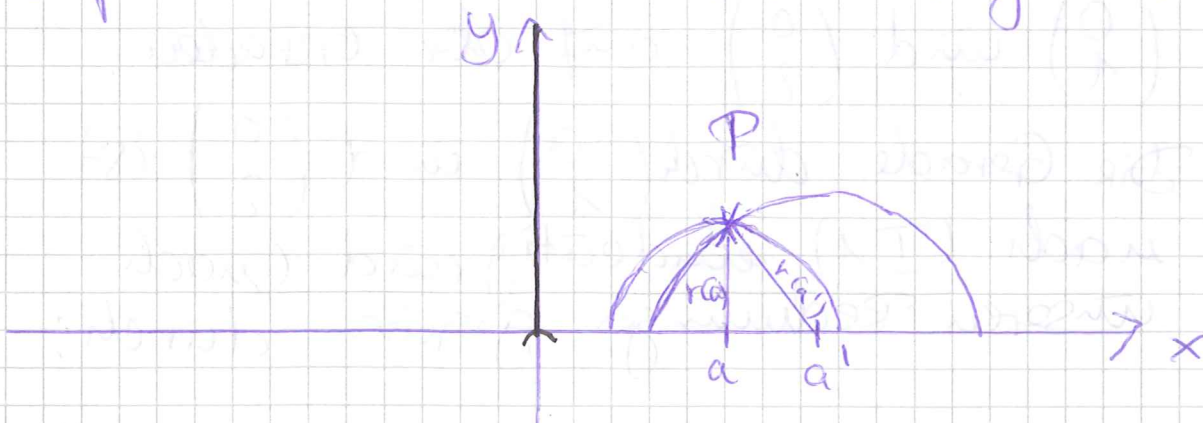
Beweis

Wir zeigen zunächst mit einem Spezialfall:

$$g = g_0 = \{(y) \mid y > 0\},$$

$$P = \begin{pmatrix} x_1 \\ y_1 \end{pmatrix} \text{ mit } x_1 > 0.$$

(Später können wir das verallgemeinern.)



Wir variieren nun die Mittelpunkte  $a$  der Halbkreislinien und wählen den Radius, in Abhängigkeit von  $a$  so, dass  $r = r(a)$

$P$  auf der Geraden  $g_{a, r(a)}$  liegt.

Wir setzen  $r(a) := \|\mathcal{P} \ominus \begin{pmatrix} a \\ 0 \end{pmatrix}\|$ .

Dann liegt  $P$  auf der Geraden

$$g_{a, r(a)} := \left\{ \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} \in \mathbb{R}^2 \mid \left\| \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} \ominus \begin{pmatrix} a \\ 0 \end{pmatrix} \right\| = r(a) \right\}, \quad y > 0$$

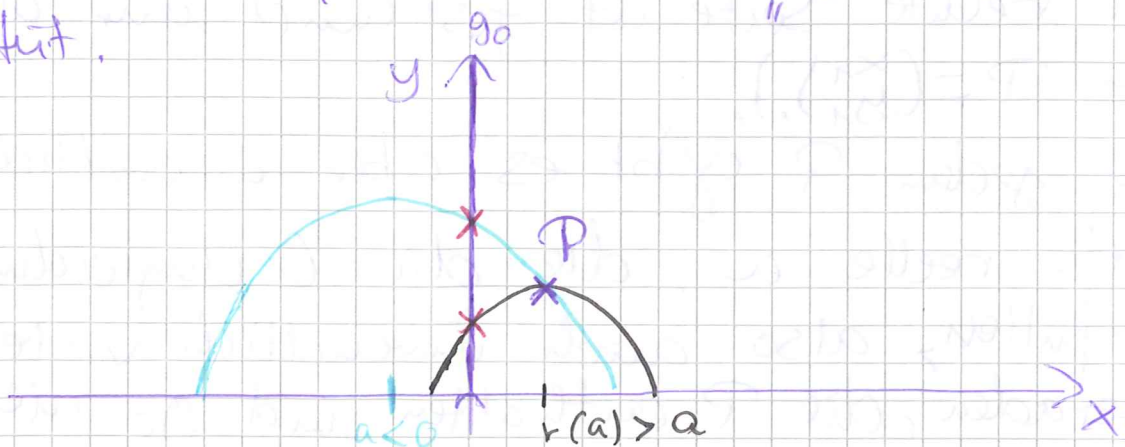
für jedes  $a \in \mathbb{R}$ .

Wir benötigen nun zwei Bedingungen, damit die Gerade  $g_{a, r(a)}$  die Gerade  $g_0$  nicht schneidet (und diese sind auch hinreichend):

1)  $a > 0$

2)  $r(a) < a$

Die erste Bedingung sichert, dass der "rechte Teil der Halbkreislinie" die Gerade  $g_0$  (=  $y$ -Achse) nicht schneidet, die zweite, dass es der "linke Teil" nicht tut.





[Wir fahren nun fort mit der Definition von „zwischen“ für die obere Halbebene]

Def. 3.4

$E$  und  $\mathcal{G}$  wie oben!

$\mathcal{A} := \mathcal{A}_1 \cup \mathcal{A}_2$ , wobei

$\mathcal{A}_1 := \left\{ \left( \begin{pmatrix} x_1 \\ y_1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} x_2 \\ y_2 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} x_3 \\ y_3 \end{pmatrix} \right) \in E \times E \times E \mid \right.$

$x_1 = x_2 = x_3, y_1 \neq y_3$ , es gibt

ein  $0 < t < 1$  mit

$$\left. \begin{pmatrix} x_2 \\ y_2 \end{pmatrix} = t \cdot \begin{pmatrix} x_1 \\ y_1 \end{pmatrix} \oplus (1-t) \cdot \begin{pmatrix} x_3 \\ y_3 \end{pmatrix} \right\}$$

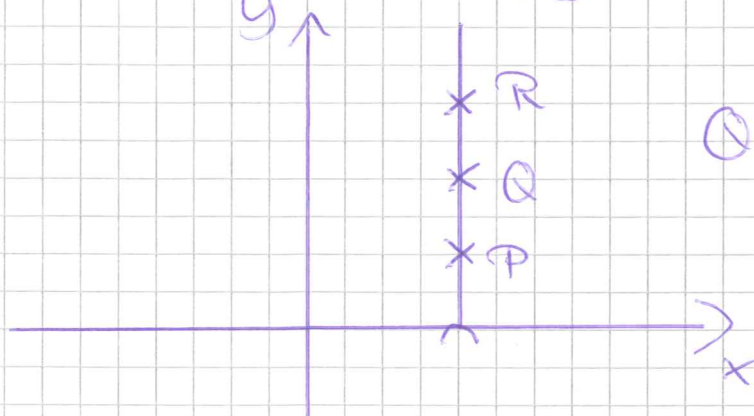
$\mathcal{A}_2 := \left\{ \left( \begin{pmatrix} x_1 \\ y_1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} x_2 \\ y_2 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} x_3 \\ y_3 \end{pmatrix} \right) \in E \times E \times E \mid \right.$

$x_1 < x_2 < x_3$  oder  $x_1 > x_2 > x_3$ ,

und es gibt  $g \in \mathcal{G}$  mit

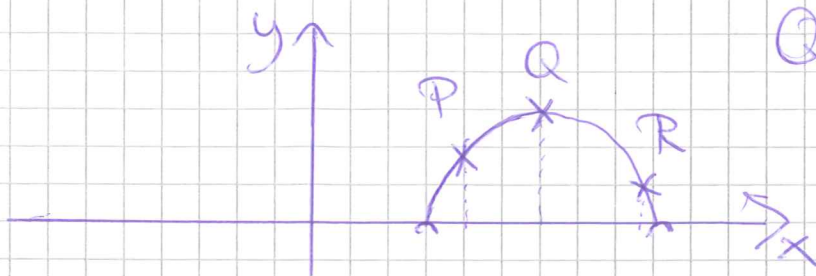
$$\left. \begin{pmatrix} x_1 \\ y_1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} x_2 \\ y_2 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} x_3 \\ y_3 \end{pmatrix} \in g \right\}$$

zu  $\mathcal{A}_1$ :



⊙ zw. P & R

zu  $\mathcal{A}_2$ :



⊙ zw. P & R