

# Geometrie II

Blatt 1

SoS 2007 — H. Kiechle

## Präsenzaufgabe

- Es sei  $(E, \mathfrak{G}, \equiv)$  eine Ebenen mit Kongruenz in der das folgende Axiom gilt:  
(WF) Seien  $a, b, x \in E$  nicht kollinear, dann gibt es ein  $c \in \overline{a, x}$  mit  $(a, b) \equiv (a, c)$ .  
(a) Für alle  $a, b \in E$  und  $c \in G \in \mathfrak{G}$  existiert ein  $d \in G$  mit  $(a, b) \equiv (c, d)$ .  
(b) In der euklidischen Ableitung  $(E, \mathfrak{G}, \equiv)$  von  $(\mathbb{Q}(i), \mathbb{Q})$  gilt (WF) nicht.

## Hausaufgaben

- Sei  $(V, K)$  ein Vektorraum. In der affinen Koordinatenebene  $AG(V, K)$  seien drei verschiedenen kollineare Punkte  $a, b, c$  gegeben und es sei  $\lambda := \text{Tv}(a, b, c)$ . Dann gilt

$$\begin{aligned} \text{Tv}(a, c, b) &= \lambda^{-1} & \text{Tv}(b, a, c) &= 1 - \lambda & \text{Tv}(b, c, a) &= (1 - \lambda)^{-1} \\ \text{Tv}(c, a, b) &= 1 - \lambda^{-1} & \text{Tv}(c, b, a) &= (1 - \lambda^{-1})^{-1} = \lambda(\lambda - 1)^{-1}. \end{aligned}$$

Einige dieser Aussagen gelten auch für  $b = c$ . Welche?

- Seien  $(V, K)$  ein Vektorraum und  $a_1, a_2, a_3$  drei nicht kollineare Punkte in  $AG(V, K)$ . Weiter seien für  $\{i, j, k\} = \{1, 2, 3\}$  die Punkte  $b_i \in \overline{a_j, a_k} \setminus \{a_j, a_k\}$  gegeben („ $a_1, a_2, a_3$  bilden die Ecken eines Dreiecks und die  $b_i$  liegen auf den Dreiecksseiten, aber nicht in den Ecken“).
  - Satz von Menelaos*: Die Punkte  $b_1, b_2, b_3$  liegen kollinear genau dann, wenn  $\text{Tv}(b_3, a_1, a_2) \cdot \text{Tv}(b_2, a_3, a_1) \cdot \text{Tv}(b_1, a_2, a_3) = 1$ .
  - Satz von Ceva*: Die Geraden  $\overline{a_1, b_1}, \overline{a_2, b_2}, \overline{a_3, b_3}$  schneiden sich in einem Punkt, oder sind parallel genau dann, wenn  $\text{Tv}(b_3, a_1, a_2) \cdot \text{Tv}(b_2, a_3, a_1) \cdot \text{Tv}(b_1, a_2, a_3) = -1$ .
- Sei  $K$  ein kommutativer Körper und  $\iota : AG(2, K) \rightarrow PG(2, K)$  die kanonische Einbettung. Für vier verschiedene, kollineare Punkte  $a, b, c, d \in K^2$  zeige:

$$DV(\iota(a), \iota(b), \iota(c), \iota(d)) = \frac{\text{Tv}(c, a, b)}{\text{Tv}(d, a, b)}.$$