

# Algorithmische Geometrie

## Geometrie



# Kongruenzsätze: zurück in die Schulzeit

## Theorem

## (Kongruenzsatz SSS)

Dreiecke  $\triangle ABC$  und  $\triangle A'B'C'$  mit  $|\overline{AB}| = |\overline{A'B'}|$ ,  $|\overline{BC}| = |\overline{B'C'}|$  und  $|\overline{CA}| = |\overline{C'A'}|$  sind kongruent.

# Kongruenzsätze: zurück in die Schulzeit

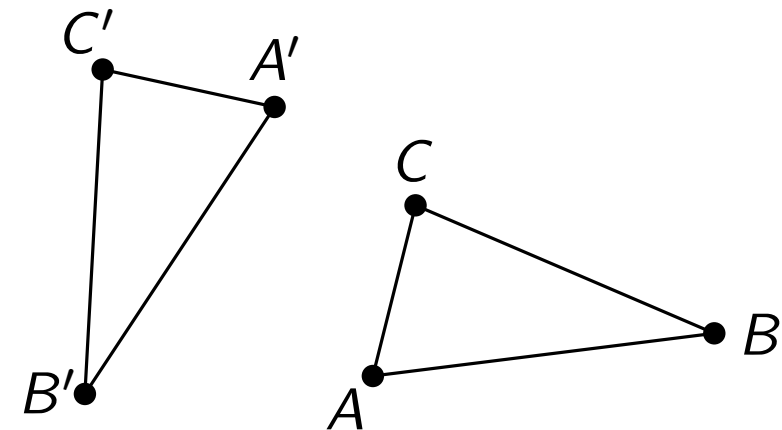
## Theorem

## (Kongruenzsatz SSS)

Dreiecke  $\triangle ABC$  und  $\triangle A'B'C'$  mit  $|\overline{AB}| = |\overline{A'B'}|$ ,  $|\overline{BC}| = |\overline{B'C'}|$  und  $|\overline{CA}| = |\overline{C'A'}|$  sind kongruent.

## Beweis

- $|\overline{AB}| = |\overline{A'B'}| \Rightarrow$  es gibt eine Bewegung  $b$ , mit  $b(A) = A'$  und  $b(B) = B'$



# Kongruenzsätze: zurück in die Schulzeit

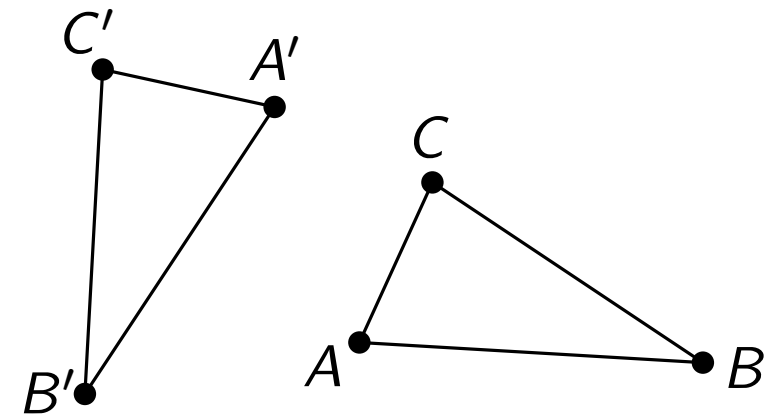
## Theorem

## (Kongruenzsatz SSS)

Dreiecke  $\triangle ABC$  und  $\triangle A'B'C'$  mit  $|\overline{AB}| = |\overline{A'B'}|$ ,  $|\overline{BC}| = |\overline{B'C'}|$  und  $|\overline{CA}| = |\overline{C'A'}|$  sind kongruent.

## Beweis

- $|\overline{AB}| = |\overline{A'B'}| \Rightarrow$  es gibt eine Bewegung  $b$ , mit  $b(A) = A'$  und  $b(B) = B'$



# Kongruenzsätze: zurück in die Schulzeit

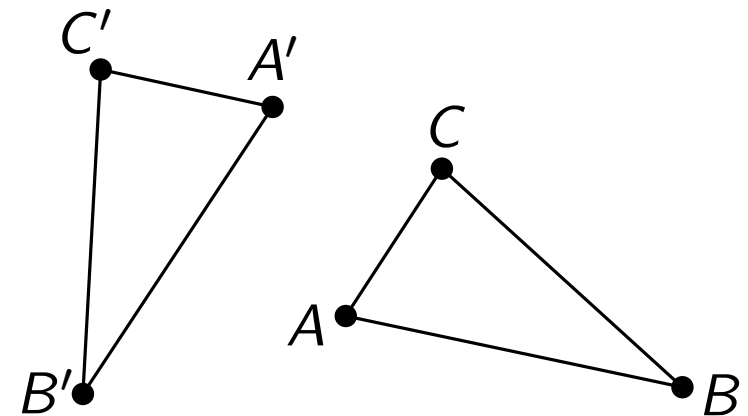
## Theorem

## (Kongruenzsatz SSS)

Dreiecke  $\triangle ABC$  und  $\triangle A'B'C'$  mit  $|\overline{AB}| = |\overline{A'B'}|$ ,  $|\overline{BC}| = |\overline{B'C'}|$  und  $|\overline{CA}| = |\overline{C'A'}|$  sind kongruent.

## Beweis

- $|\overline{AB}| = |\overline{A'B'}| \Rightarrow$  es gibt eine Bewegung  $b$ , mit  $b(A) = A'$  und  $b(B) = B'$



# Kongruenzsätze: zurück in die Schulzeit

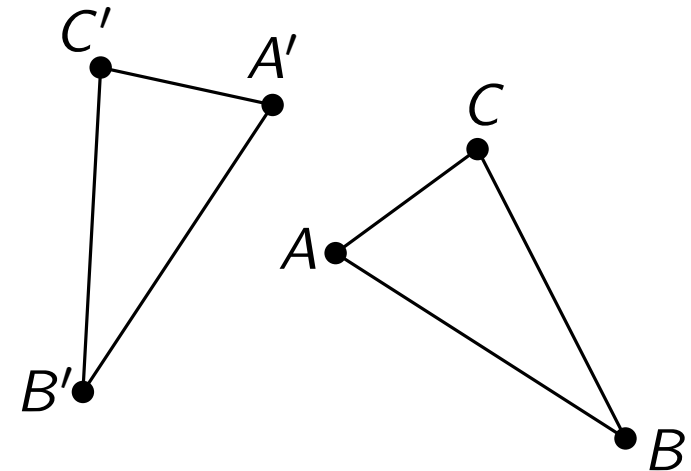
## Theorem

## (Kongruenzsatz SSS)

Dreiecke  $\triangle ABC$  und  $\triangle A'B'C'$  mit  $|\overline{AB}| = |\overline{A'B'}|$ ,  $|\overline{BC}| = |\overline{B'C'}|$  und  $|\overline{CA}| = |\overline{C'A'}|$  sind kongruent.

## Beweis

- $|\overline{AB}| = |\overline{A'B'}| \Rightarrow$  es gibt eine Bewegung  $b$ , mit  $b(A) = A'$  und  $b(B) = B'$



# Kongruenzsätze: zurück in die Schulzeit

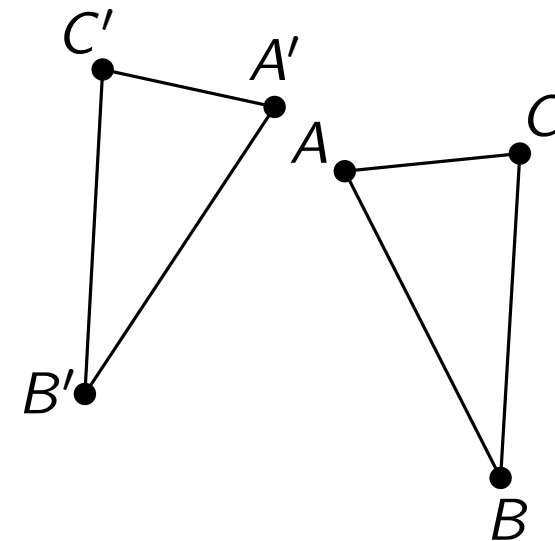
## Theorem

(Kongruenzsatz SSS)

Dreiecke  $\triangle ABC$  und  $\triangle A'B'C'$  mit  $|\overline{AB}| = |\overline{A'B'}|$ ,  $|\overline{BC}| = |\overline{B'C'}|$  und  $|\overline{CA}| = |\overline{C'A'}|$  sind kongruent.

## Beweis

- $|\overline{AB}| = |\overline{A'B'}| \Rightarrow$  es gibt eine Bewegung  $b$ , mit  $b(A) = A'$  und  $b(B) = B'$



# Kongruenzsätze: zurück in die Schulzeit

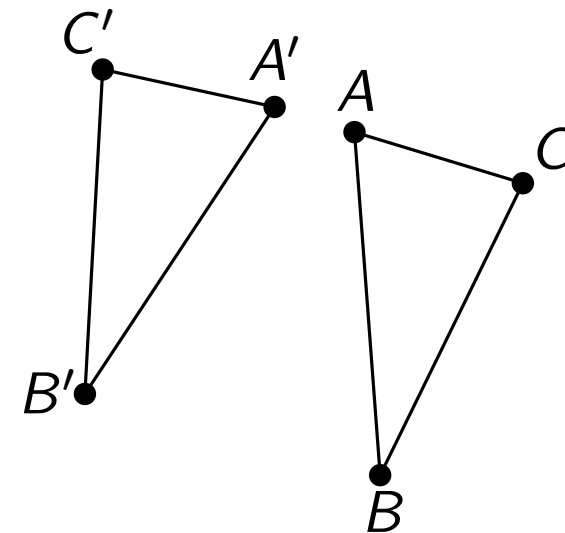
## Theorem

## (Kongruenzsatz SSS)

Dreiecke  $\triangle ABC$  und  $\triangle A'B'C'$  mit  $|\overline{AB}| = |\overline{A'B'}|$ ,  $|\overline{BC}| = |\overline{B'C'}|$  und  $|\overline{CA}| = |\overline{C'A'}|$  sind kongruent.

## Beweis

- $|\overline{AB}| = |\overline{A'B'}| \Rightarrow$  es gibt eine Bewegung  $b$ , mit  $b(A) = A'$  und  $b(B) = B'$





# Kongruenzsätze: zurück in die Schulzeit

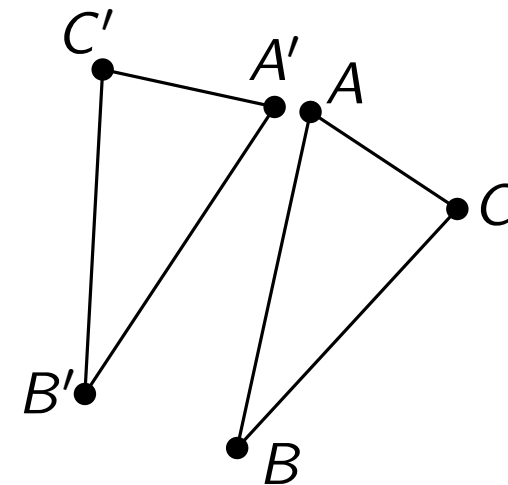
## Theorem

(Kongruenzsatz SSS)

Dreiecke  $\triangle ABC$  und  $\triangle A'B'C'$  mit  $|\overline{AB}| = |\overline{A'B'}|$ ,  $|\overline{BC}| = |\overline{B'C'}|$  und  $|\overline{CA}| = |\overline{C'A'}|$  sind kongruent.

## Beweis

- $|\overline{AB}| = |\overline{A'B'}| \Rightarrow$  es gibt eine Bewegung  $b$ , mit  $b(A) = A'$  und  $b(B) = B'$



# Kongruenzsätze: zurück in die Schulzeit

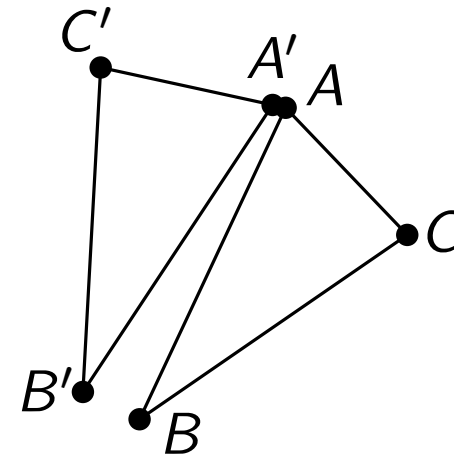
## Theorem

(Kongruenzsatz SSS)

Dreiecke  $\triangle ABC$  und  $\triangle A'B'C'$  mit  $|\overline{AB}| = |\overline{A'B'}|$ ,  $|\overline{BC}| = |\overline{B'C'}|$  und  $|\overline{CA}| = |\overline{C'A'}|$  sind kongruent.

## Beweis

- $|\overline{AB}| = |\overline{A'B'}| \Rightarrow$  es gibt eine Bewegung  $b$ , mit  $b(A) = A'$  und  $b(B) = B'$



# Kongruenzsätze: zurück in die Schulzeit

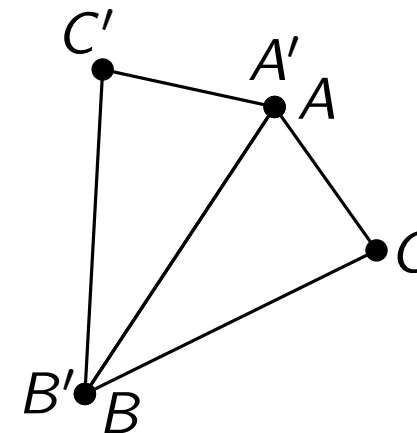
## Theorem

(Kongruenzsatz SSS)

Dreiecke  $\triangle ABC$  und  $\triangle A'B'C'$  mit  $|\overline{AB}| = |\overline{A'B'}|$ ,  $|\overline{BC}| = |\overline{B'C'}|$  und  $|\overline{CA}| = |\overline{C'A'}|$  sind kongruent.

## Beweis

- $|\overline{AB}| = |\overline{A'B'}| \Rightarrow$  es gibt eine Bewegung  $b$ , mit  $b(A) = A'$  und  $b(B) = B'$



# Kongruenzsätze: zurück in die Schulzeit

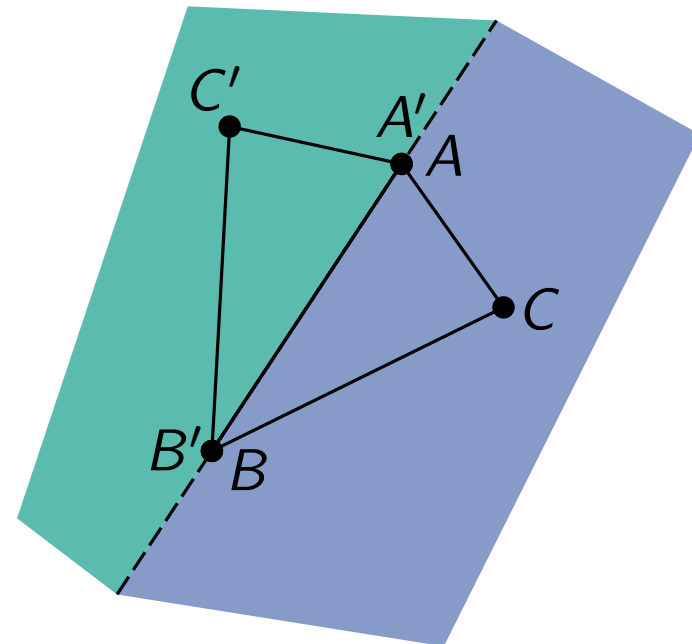
## Theorem

(Kongruenzsatz SSS)

Dreiecke  $\triangle ABC$  und  $\triangle A'B'C'$  mit  $|\overline{AB}| = |\overline{A'B'}|$ ,  $|\overline{BC}| = |\overline{B'C'}|$  und  $|\overline{CA}| = |\overline{C'A'}|$  sind kongruent.

## Beweis

- $|\overline{AB}| = |\overline{A'B'}| \Rightarrow$  es gibt eine Bewegung  $b$ , mit  $b(A) = A'$  und  $b(B) = B'$
- $A'B'$  definiert zwei Halbebenen



# Kongruenzsätze: zurück in die Schulzeit

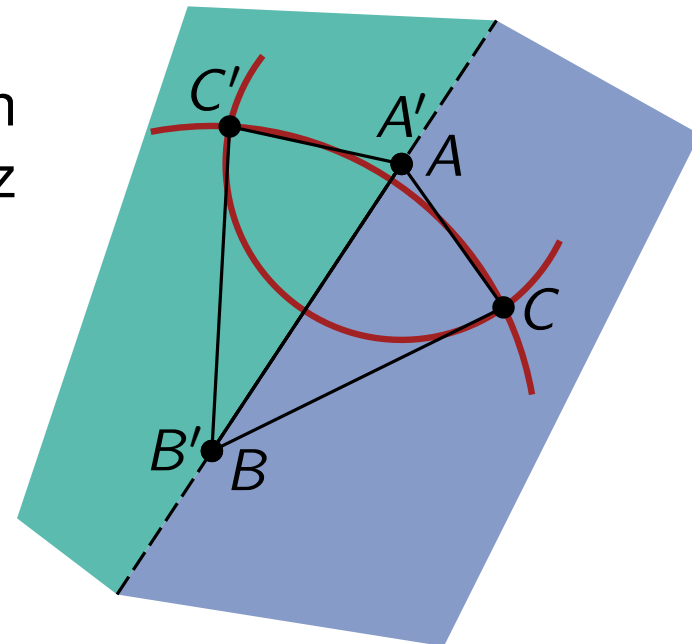
## Theorem

## (Kongruenzsatz SSS)

Dreiecke  $\triangle ABC$  und  $\triangle A'B'C'$  mit  $|\overline{AB}| = |\overline{A'B'}|$ ,  $|\overline{BC}| = |\overline{B'C'}|$  und  $|\overline{CA}| = |\overline{C'A'}|$  sind kongruent.

## Beweis

- $|\overline{AB}| = |\overline{A'B'}| \Rightarrow$  es gibt eine Bewegung  $b$ , mit  $b(A) = A'$  und  $b(B) = B'$
- $A'B'$  definiert zwei Halbebenen
- in jeder der Halbebenen gibt es nur einen Punkt mit Distanz  $|\overline{AC}|$  von  $A$  und Distanz  $|\overline{BC}|$  von  $B$



# Kongruenzsätze: zurück in die Schulzeit

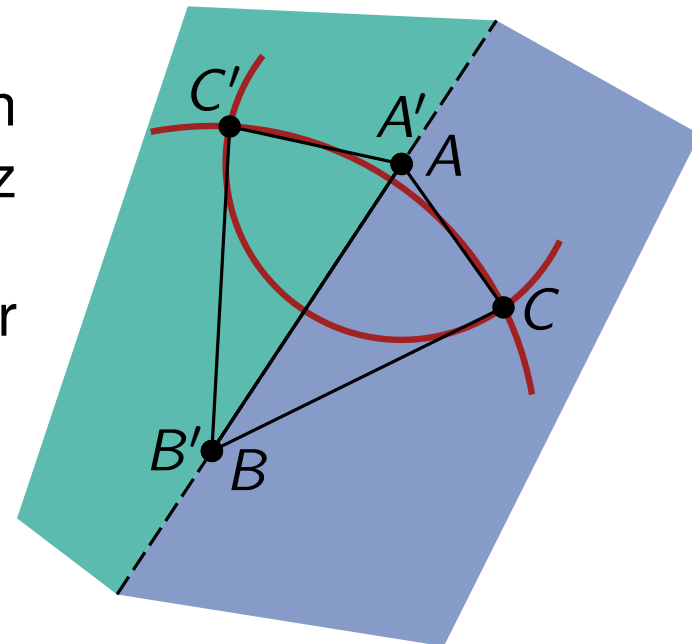
## Theorem

(Kongruenzsatz SSS)

Dreiecke  $\triangle ABC$  und  $\triangle A'B'C'$  mit  $|\overline{AB}| = |\overline{A'B'}|$ ,  $|\overline{BC}| = |\overline{B'C'}|$  und  $|\overline{CA}| = |\overline{C'A'}|$  sind kongruent.

## Beweis

- $|\overline{AB}| = |\overline{A'B'}| \Rightarrow$  es gibt eine Bewegung  $b$ , mit  $b(A) = A'$  und  $b(B) = B'$
- $A'B'$  definiert zwei Halbebenen
- in jeder der Halbebenen gibt es nur einen Punkt mit Distanz  $|\overline{AC}|$  von  $A$  und Distanz  $|\overline{BC}|$  von  $B$
- entweder  $b$  oder  $b$  zusammen mit einer Spiegelung an  $A'B'$  bildet  $C$  auf  $C'$  ab  
 $\Rightarrow$  Dreiecke sind kongruent



# Kongruenzsätze: zurück in die Schulzeit

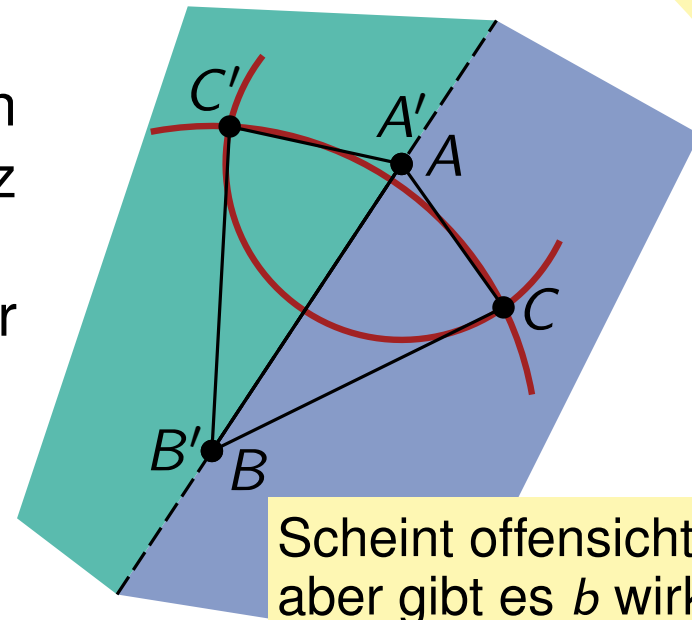
## Theorem

(Kongruenzsatz SSS)

Dreiecke  $\triangle ABC$  und  $\triangle A'B'C'$  mit  $|\overline{AB}| = |\overline{A'B'}|$ ,  $|\overline{BC}| = |\overline{B'C'}|$  und  $|\overline{CA}| = |\overline{C'A'}|$  sind kongruent.

## Beweis

- $|\overline{AB}| = |\overline{A'B'}| \Rightarrow$  es gibt eine Bewegung  $b$ , mit  $b(A) = A'$  und  $b(B) = B'$
- $A'B'$  definiert zwei Halbebenen
- in jeder der Halbebenen gibt es nur einen Punkt mit Distanz  $|\overline{AC}|$  von  $A$  und Distanz  $|\overline{BC}|$  von  $B$
- entweder  $b$  oder  $b$  zusammen mit einer Spiegelung an  $A'B'$  bildet  $C$  auf  $C'$  ab  
 $\Rightarrow$  Dreiecke sind kongruent



Scheint offensichtlich...  
aber gibt es  $b$  wirklich?

# Kongruenzsätze: zurück in die Schulzeit

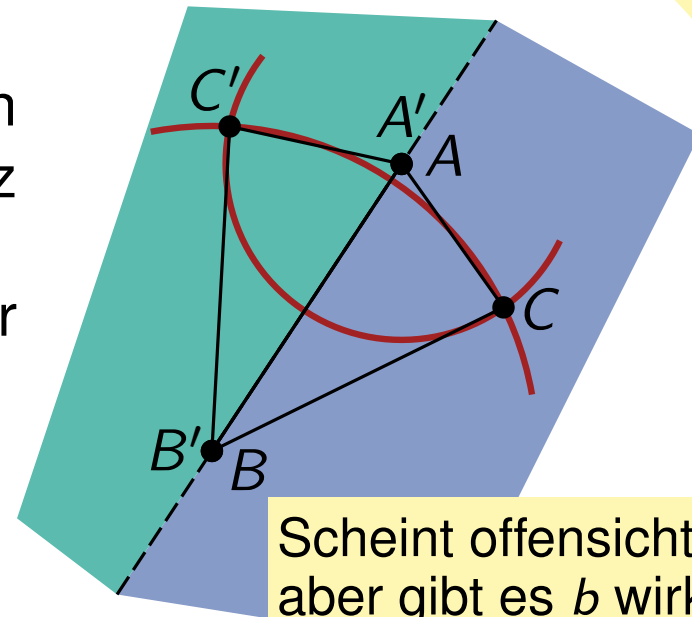
## Theorem

## (Kongruenzsatz SSS)

Dreiecke  $\triangle ABC$  und  $\triangle A'B'C'$  mit  $|\overline{AB}| = |\overline{A'B'}|$ ,  $|\overline{BC}| = |\overline{B'C'}|$  und  $|\overline{CA}| = |\overline{C'A'}|$  sind kongruent.

## Beweis

- $|\overline{AB}| = |\overline{A'B'}| \Rightarrow$  es gibt eine Bewegung  $b$ , mit  $b(A) = A'$  und  $b(B) = B'$
- $A'B'$  definiert zwei Halbebenen
- in jeder der Halbebenen gibt es nur einen Punkt mit Distanz  $|\overline{AC}|$  von  $A$  und Distanz  $|\overline{BC}|$  von  $B$
- entweder  $b$  oder  $b$  zusammen mit einer Spiegelung an  $A'B'$  bildet  $C$  auf  $C'$  ab  
 $\Rightarrow$  Dreiecke sind kongruent



Scheint offensichtlich...  
aber gibt es  $b$  wirklich?

Wer garantiert uns das?



# Kongruenzsätze: zurück in die Schulzeit

## Theorem

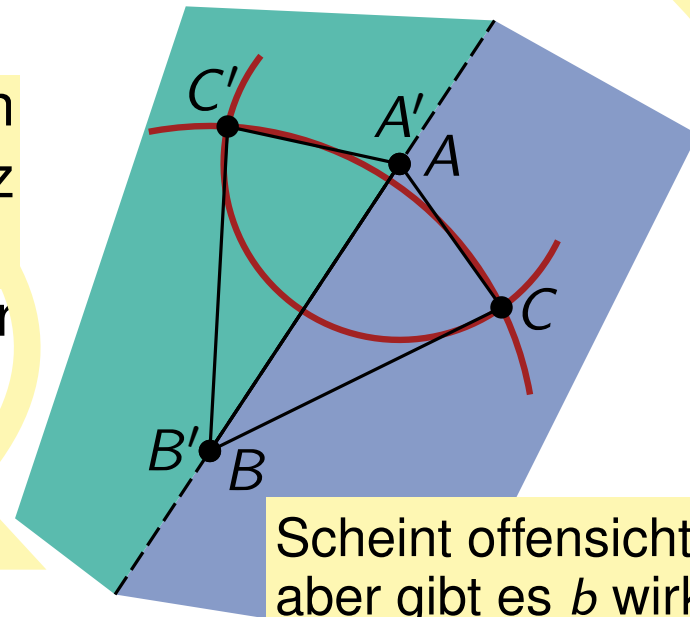
## (Kongruenzsatz SSS)

Dreiecke  $\triangle ABC$  und  $\triangle A'B'C'$  mit  $|\overline{AB}| = |\overline{A'B'}|$ ,  $|\overline{BC}| = |\overline{B'C'}|$  und  $|\overline{CA}| = |\overline{C'A'}|$  sind kongruent.

## Beweis

- $|\overline{AB}| = |\overline{A'B'}| \Rightarrow$  es gibt eine Bewegung  $b$ , mit  $b(A) = A'$  und  $b(B) = B'$
- $A'B'$  definiert zwei Halbebenen
- in jeder der Halbebenen gibt es nur einen Punkt mit Distanz  $|\overline{AC}|$  von  $A$  und Distanz  $|\overline{BC}|$  von  $B$
- entweder  $b$  oder  $b$  zusammen mit einer Spiegelung an  $A'B'$  bildet  $C$  auf  $C'$  ab  $\Rightarrow$  Dreiecke sind kongruent

Stimmt das wirklich? Wenn ja, warum?



Scheint offensichtlich...  
aber gibt es  $b$  wirklich?

Wer garantiert uns das?

# Kongruenzsätze: zurück in die Schulzeit

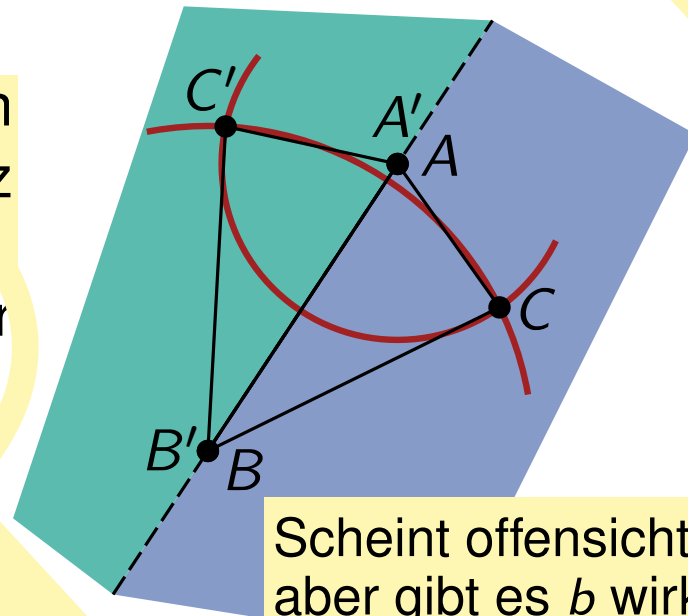
## Theorem

(Kongruenzsatz SSS)

Dreiecke  $\triangle ABC$  und  $\triangle A'B'C'$  mit  $|\overline{AB}| = |\overline{A'B'}|$ ,  $|\overline{BC}| = |\overline{B'C'}|$  und  $|\overline{CA}| = |\overline{C'A'}|$  sind kongruent.

## Beweis

- $|\overline{AB}| = |\overline{A'B'}| \Rightarrow$  es gibt eine Bewegung  $b$ , mit  $b(A) = A'$  und  $b(B) = B'$
- $A'B'$  definiert zwei Halbebenen
- in jeder der Halbebenen gibt es nur einen Punkt mit Distanz  $|\overline{AC}|$  von  $A$  und Distanz  $|\overline{BC}|$  von  $B$
- entweder  $b$  oder  $b$  zusammen mit einer Spiegelung an  $A'B'$  bildet  $C$  auf  $C'$  ab  $\Rightarrow$  Dreiecke sind kongruent



Scheint offensichtlich...  
aber gibt es  $b$  wirklich?  
Wer garantiert uns das?

Stimmt das wirklich? Wenn ja, warum?

Läuft letzten Endes auf die Dreiecksungleichung hinaus!

# Kongruenzsätze: zurück in die Schulzeit

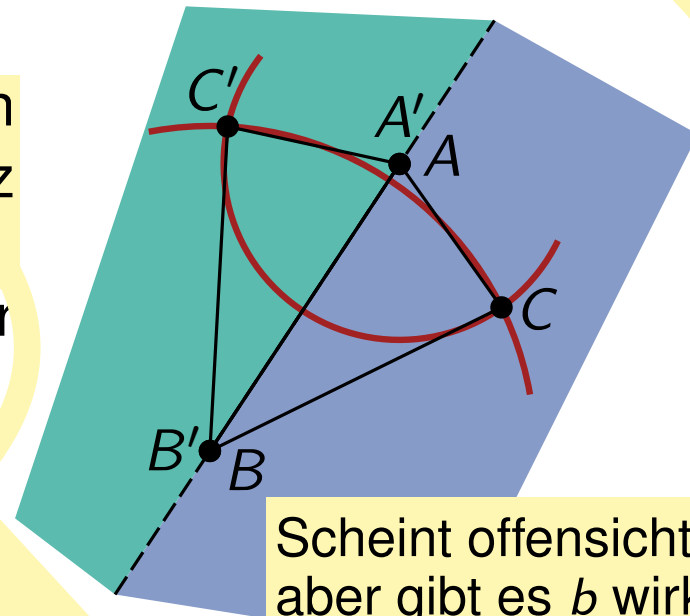
## Theorem

## (Kongruenzsatz SSS)

Dreiecke  $\triangle ABC$  und  $\triangle A'B'C'$  mit  $|\overline{AB}| = |\overline{A'B'}|$ ,  $|\overline{BC}| = |\overline{B'C'}|$  und  $|\overline{CA}| = |\overline{C'A'}|$  sind kongruent.

## Beweis

- $|\overline{AB}| = |\overline{A'B'}| \Rightarrow$  es gibt eine Bewegung  $b$ , mit  $b(A) = A'$  und  $b(B) = B'$
- $A'B'$  definiert zwei Halbebenen
- in jeder der Halbebenen gibt es nur einen Punkt mit Distanz  $|\overline{AC}|$  von  $A$  und Distanz  $|\overline{BC}|$  von  $B$
- entweder  $b$  oder  $b$  zusammen mit einer Spiegelung an  $A'B'$  bildet  $C$  auf  $C'$  ab  $\Rightarrow$  Dreiecke sind kongruent



Scheint offensichtlich...  
aber gibt es  $b$  wirklich?

Wer garantiert uns das?

Stimmt das wirklich? Wenn ja, warum?

Läuft letzten Endes auf die Dreiecksungleichung hinaus!

Und wie beweisen wir die Dreiecksungleichung?

# Axiomatische Sichtweise nach Euklid

## Euklid (um 300 v. Chr.)

- formulierte gewisse Grundwahrheiten (Postulate und Axiome)
- alles weitere sollte ohne Benutzung der Anschauung folgen

# Axiomatische Sichtweise nach Euklid

## Euklid (um 300 v. Chr.)

- formulierte gewisse Grundwahrheiten (Postulate und Axiome)
- alles weitere sollte ohne Benutzung der Anschauung folgen

## Die fünf Axiome

- Was demselben gleich ist, ist auch untereinander gleich.
- Wird Gleiches zu Gleichem hinzugefügt, erhält man Gleiches.
- Wird Gleiches von Gleichem weggenommen, bleibt Gleiches übrig.
- Was sich deckt, ist gleich.
- Das Ganze ist größer als der Teil.

# Axiomatische Sichtweise nach Euklid

## Euklid (um 300 v. Chr.)

- formulierte gewisse Grundwahrheiten (Postulate und Axiome)
- alles weitere sollte ohne Benutzung der Anschauung folgen

### Die fünf Axiome

- Was demselben gleich ist, ist auch untereinander gleich.
- Wird Gleiches zu Gleichem hinzugefügt, erhält man Gleiches.
- Wird Gleiches von Gleichem weggenommen, bleibt Gleiches übrig.
- Was sich deckt, ist gleich.
- Das Ganze ist größer als der Teil.

### Die fünf Postulate fordern, dass

- man von jedem Punkt zu jedem anderen eine Strecke ziehen kann;

# Axiomatische Sichtweise nach Euklid

## Euklid (um 300 v. Chr.)

- formulierte gewisse Grundwahrheiten (Postulate und Axiome)
- alles weitere sollte ohne Benutzung der Anschauung folgen

### Die fünf Axiome

- Was demselben gleich ist, ist auch untereinander gleich.
- Wird Gleiches zu Gleichem hinzugefügt, erhält man Gleiches.
- Wird Gleiches von Gleichem weggenommen, bleibt Gleiches übrig.
- Was sich deckt, ist gleich.
- Das Ganze ist größer als der Teil.

### Die fünf Postulate fordern, dass

- man von jedem Punkt zu jedem anderen eine Strecke ziehen kann;
- man jede Strecke zu einer Geraden verlängern kann;

# Axiomatische Sichtweise nach Euklid

## Euklid (um 300 v. Chr.)

- formulierte gewisse Grundwahrheiten (Postulate und Axiome)
- alles weitere sollte ohne Benutzung der Anschauung folgen

### Die fünf Axiome

- Was demselben gleich ist, ist auch untereinander gleich.
- Wird Gleiches zu Gleichem hinzugefügt, erhält man Gleiches.
- Wird Gleiches von Gleichem weggenommen, bleibt Gleiches übrig.
- Was sich deckt, ist gleich.
- Das Ganze ist größer als der Teil.

### Die fünf Postulate fordern, dass

- man von jedem Punkt zu jedem anderen eine Strecke ziehen kann;
- man jede Strecke zu einer Geraden verlängern kann;
- man zu jedem Mittelpunkt und Radius einen Kreis zeichnen kann;



# Axiomatische Sichtweise nach Euklid

## Euklid (um 300 v. Chr.)

- formulierte gewisse Grundwahrheiten (Postulate und Axiome)
- alles weitere sollte ohne Benutzung der Anschauung folgen

### Die fünf Axiome

- Was demselben gleich ist, ist auch untereinander gleich.
- Wird Gleiches zu Gleichem hinzugefügt, erhält man Gleiches.
- Wird Gleiches von Gleichem weggenommen, bleibt Gleiches übrig.
- Was sich deckt, ist gleich.
- Das Ganze ist größer als der Teil.

### Die fünf Postulate fordern, dass

- man von jedem Punkt zu jedem anderen eine Strecke ziehen kann;
- man jede Strecke zu einer Geraden verlängern kann;
- man zu jedem Mittelpunkt und Radius einen Kreis zeichnen kann;
- alle rechten Winkel gleich sind;

# Axiomatische Sichtweise nach Euklid

## Euklid (um 300 v. Chr.)

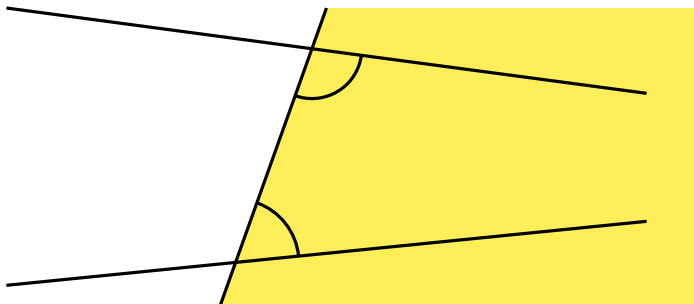
- formulierte gewisse Grundwahrheiten (Postulate und Axiome)
- alles weitere sollte ohne Benutzung der Anschauung folgen

### Die fünf Axiome

- Was demselben gleich ist, ist auch untereinander gleich.
- Wird Gleiches zu Gleichem hinzugefügt, erhält man Gleiches.
- Wird Gleiches von Gleichem weggenommen, bleibt Gleiches übrig.
- Was sich deckt, ist gleich.
- Das Ganze ist größer als der Teil.

### Die fünf Postulate fordern, dass

- man von jedem Punkt zu jedem anderen eine Strecke ziehen kann;
- man jede Strecke zu einer Geraden verlängern kann;
- man zu jedem Mittelpunkt und Radius einen Kreis zeichnen kann;
- alle rechten Winkel gleich sind;
- sich zwei Geraden, die von einer dritten so geschnitten werden, dass zwei innere Winkel auf derselben Seite zusammen kleiner als zwei rechte Winkel sind, bei Verlängerung ins unendliche auf ebendieser Seite schneiden.



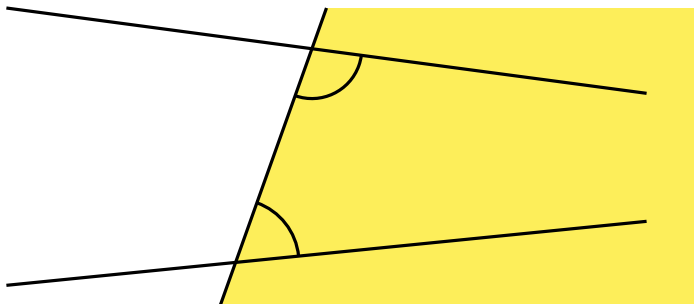
# Axiomatische Sichtweise nach Euklid

## Euklid (um 300 v. Chr.)

- formulierte gewisse Grundwahrheiten (Postulate und Axiome)
- alles weitere sollte ohne Benutzung der Anschauung folgen

### Die fünf Axiome

- Was demselben gleich ist, ist auch untereinander gleich.
- Wird Gleiches zu Gleichem hinzugefügt, erhält man Gleiches.
- Wird Gleiches von Gleichem weggenommen, bleibt Gleiches übrig.
- Was sich deckt, ist gleich.
- Das Ganze ist größer als der Teil.



### Die fünf Postulate fordern, dass

- man von jedem Punkt zu jedem anderen eine Strecke ziehen kann;
- man jede Strecke zu einer Geraden verlängern kann;
- man zu jedem Mittelpunkt und Radius einen Kreis zeichnen kann;
- alle rechten Winkel gleich sind;
- sich zwei Geraden, die von einer dritten so geschnitten werden, dass zwei innere Winkel auf derselben Seite zusammen kleiner als zwei rechte Winkel sind, bei Verlängerung ins unendliche auf ebendieser Seite schneiden.

das letzte Postulat heißt **Parallelaxiom**

# Trivia

## **Euklids Elemente (um 300 v. Chr.)**

- eine Reihe von Büchern über den damaligen Stand der Mathematik mit halbwegs einheitlicher Sprache
- verfolgt den eben genannten deduktiven Ansatz (basierend auf Axiomen)

# Trivia

## Euklids Elemente (um 300 v. Chr.)

- eine Reihe von Büchern über den damaligen Stand der Mathematik mit halbwegs einheitlicher Sprache
- verfolgt den eben genannten deduktiven Ansatz (basierend auf Axiomen)
- enthält: Satz des Pythagoras, Winkelsumme im Dreieck, erste Binomische Formel, Satz des Thales, erster Strahlensatz, Ähnlichkeitssätze für Dreiecke, Euklidischer Algorithmus (ggT), unendlich viele Primzahlen, ...

# Trivia

## Euklids Elemente (um 300 v. Chr.)

- eine Reihe von Büchern über den damaligen Stand der Mathematik mit halbwegs einheitlicher Sprache
- verfolgt den eben genannten deduktiven Ansatz (basierend auf Axiomen)
- enthält: Satz des Pythagoras, Winkelsumme im Dreieck, erste Binomische Formel, Satz des Thales, erster Strahlensatz, Ähnlichkeitssätze für Dreiecke, Euklidischer Algorithmus (ggT), unendlich viele Primzahlen, ...
- nach der Bibel das häufigst editierte, kommentierte und übersetzte Werk

# Trivia

## Euklids Elemente (um 300 v. Chr.)

- eine Reihe von Büchern über den damaligen Stand der Mathematik mit halbwegs einheitlicher Sprache
- verfolgt den eben genannten deduktiven Ansatz (basierend auf Axiomen)
- enthält: Satz des Pythagoras, Winkelsumme im Dreieck, erste Binomische Formel, Satz des Thales, erster Strahlensatz, Ähnlichkeitssätze für Dreiecke, Euklidischer Algorithmus (ggT), unendlich viele Primzahlen, ...
- nach der Bibel das häufigst editierte, kommentierte und übersetzte Werk

## Parallelenaxiom

- wurde über Jahrhunderte hinweg versucht aus den anderen herzuleiten
- ist aber notwendig (werden wir später noch etwas konkreter sehen)

# Trivia

## Euklids Elemente (um 300 v. Chr.)

- eine Reihe von Büchern über den damaligen Stand der Mathematik mit halbwegs einheitlicher Sprache
- verfolgt den eben genannten deduktiven Ansatz (basierend auf Axiomen)
- enthält: Satz des Pythagoras, Winkelsumme im Dreieck, erste Binomische Formel, Satz des Thales, erster Strahlensatz, Ähnlichkeitssätze für Dreiecke, Euklidischer Algorithmus (ggT), unendlich viele Primzahlen, ...
- nach der Bibel das häufigst editierte, kommentierte und übersetzte Werk

## Parallelenaxiom

- wurde über Jahrhunderte hinweg versucht aus den anderen herzuleiten
- ist aber notwendig (werden wir später noch etwas konkreter sehen)

## Moderne Sichtweise

- die Anschauung konnte Euklid nicht immer komplett vermeiden
- Definitionen wie: Punkt ist, was ohne Teile ist; Linie ist Länge ohne Breite



# Trivia

## Euklids Elemente (um 300 v. Chr.)

- eine Reihe von Büchern über den damaligen Stand der Mathematik mit halbwegs einheitlicher Sprache
- verfolgt den eben genannten deduktiven Ansatz (basierend auf Axiomen)
- enthält: Satz des Pythagoras, Winkelsumme im Dreieck, erste Binomische Formel, Satz des Thales, erster Strahlensatz, Ähnlichkeitssätze für Dreiecke, Euklidischer Algorithmus (ggT), unendlich viele Primzahlen, ...
- nach der Bibel das häufigst editierte, kommentierte und übersetzte Werk

## Parallelenaxiom

- wurde über Jahrhunderte hinweg versucht aus den anderen herzuleiten
- ist aber notwendig (werden wir später noch etwas konkreter sehen)

## Moderne Sichtweise

- die Anschauung konnte Euklid nicht immer komplett vermeiden
- Definitionen wie: Punkt ist, was ohne Teile ist; Linie ist Länge ohne Breite
- Hilbert setzt deduktive Methode konsequent um (*Grundlagen der Geometrie*, 1899)

# Trivia

## Euklids Elemente (um 300 v. Chr.)

- eine Reihe von Büchern über den damaligen Stand der Mathematik mit halbwegs einheitlicher Sprache
- verfolgt den eben genannten deduktiven Ansatz (basierend auf Axiomen)
- enthält: Satz des Pythagoras, Winkelsumme im Dreieck, erste Binomische Formel, Satz des Thales, erster Strahlensatz, Ähnlichkeitssätze für Dreiecke, Euklidischer Algorithmus (ggT), unendlich viele Primzahlen, ...
- nach der Bibel das häufigst editierte, kommentierte und übersetzte Werk

## Parallelenaxiom

- wurde über Jahrhunderte hinweg versucht aus den anderen herzuleiten
- ist aber notwendig (werden wir später noch etwas konkreter sehen)

## Moderne Sichtweise

- die Anschauung konnte Euklid nicht immer komplett vermeiden
- Definitionen wie: Punkt ist, was ohne Teile ist; Linie ist Länge ohne Breite
- Hilbert setzt deduktive Methode konsequent um (*Grundlagen der Geometrie*, 1899)
- Hilbert (1891): »Man muss jederzeit an Stelle von „Punkte, Geraden, Ebenen“ „Tische, Stühle, Bierseidel“ sagen können.«

# Modernere Axiomatische Sichtweise

## Grundbestandteile

- zunächst inhaltsleere **Grundbegriffe**

(„Punkt“ und „Tisch“ austauschbar)

# Modernere Axiomatische Sichtweise

## Grundbestandteile

- zunächst inhaltsleere **Grundbegriffe** („Punkt“ und „Tisch“ austauschbar)
- die Grundbegriffe werden von **Axiomen** mit Inhalt gefüllt  
(gewissermaßen sind das nur Eigenschaften, die wir uns für die Grundbegriffe wünschen)

# Modernere Axiomatische Sichtweise

## Grundbestandteile

- zunächst inhaltsleere **Grundbegriffe** („Punkt“ und „Tisch“ austauschbar)
- die Grundbegriffe werden von **Axiomen** mit Inhalt gefüllt  
(gewissermaßen sind das nur Eigenschaften, die wir uns für die Grundbegriffe wünschen)
- **Sätze**, die ausschließlich aus den Axiomen hergeleitet werden

# Modernere Axiomatische Sichtweise

## Grundbestandteile

- zunächst inhaltsleere **Grundbegriffe** („Punkt“ und „Tisch“ austauschbar)
- die Grundbegriffe werden von **Axiomen** mit Inhalt gefüllt  
(gewissermaßen sind das nur Eigenschaften, die wir uns für die Grundbegriffe wünschen)
- **Sätze**, die ausschließlich aus den Axiomen hergeleitet werden
- **Definitionen** sind nur Abkürzungen um die Notation zu vereinfachen

# Modernere Axiomatische Sichtweise

## Grundbestandteile

- zunächst inhaltsleere **Grundbegriffe** („Punkt“ und „Tisch“ austauschbar)
- die Grundbegriffe werden von **Axiomen** mit Inhalt gefüllt  
(gewissermaßen sind das nur Eigenschaften, die wir uns für die Grundbegriffe wünschen)
- **Sätze**, die ausschließlich aus den Axiomen hergeleitet werden
- **Definitionen** sind nur Abkürzungen um die Notation zu vereinfachen

## Wünschenswerte Eigenschaften eines Axiomensystem

- Widerspruchsfreiheit

# Modernere Axiomatische Sichtweise

## Grundbestandteile

- zunächst inhaltsleere **Grundbegriffe** („Punkt“ und „Tisch“ austauschbar)
- die Grundbegriffe werden von **Axiomen** mit Inhalt gefüllt  
(gewissermaßen sind das nur Eigenschaften, die wir uns für die Grundbegriffe wünschen)
- **Sätze**, die ausschließlich aus den Axiomen hergeleitet werden
- **Definitionen** sind nur Abkürzungen um die Notation zu vereinfachen

## Wünschenswerte Eigenschaften eines Axiomensystem

- Widerspruchsfreiheit
- Unabhängigkeit (keines der Axiome lässt sich aus einem anderen herleiten)



# Modernere Axiomatische Sichtweise

## Grundbestandteile

- zunächst inhaltsleere **Grundbegriffe** („Punkt“ und „Tisch“ austauschbar)
- die Grundbegriffe werden von **Axiomen** mit Inhalt gefüllt  
(gewissermaßen sind das nur Eigenschaften, die wir uns für die Grundbegriffe wünschen)
- **Sätze**, die ausschließlich aus den Axiomen hergeleitet werden
- **Definitionen** sind nur Abkürzungen um die Notation zu vereinfachen

## Wünschenswerte Eigenschaften eines Axiomensystem

- Widerspruchsfreiheit
- Unabhängigkeit (keines der Axiome lässt sich aus einem anderen herleiten)
- Vollständigkeit (jede im System formulierbare Aussage ist beweis- oder widerlegbar)

# Modernere Axiomatische Sichtweise

## Grundbestandteile

- zunächst inhaltsleere **Grundbegriffe** („Punkt“ und „Tisch“ austauschbar)
- die Grundbegriffe werden von **Axiomen** mit Inhalt gefüllt  
(gewissermaßen sind das nur Eigenschaften, die wir uns für die Grundbegriffe wünschen)
- **Sätze**, die ausschließlich aus den Axiomen hergeleitet werden
- **Definitionen** sind nur Abkürzungen um die Notation zu vereinfachen

## Wünschenswerte Eigenschaften eines Axiomensystem

- Widerspruchsfreiheit
- Unabhängigkeit (keines der Axiome lässt sich aus einem anderen herleiten)
- Vollständigkeit (jede im System formulierbare Aussage ist beweis- oder widerlegbar)
- man bekommt nicht immer, was man sich wünscht. . .  
(siehe Gödelscher Unvollständigkeitssatz)

# Modernere Axiomatische Sichtweise

## Grundbestandteile

- zunächst inhaltsleere **Grundbegriffe** („Punkt“ und „Tisch“ austauschbar)
- die Grundbegriffe werden von **Axiomen** mit Inhalt gefüllt  
(gewissermaßen sind das nur Eigenschaften, die wir uns für die Grundbegriffe wünschen)
- **Sätze**, die ausschließlich aus den Axiomen hergeleitet werden
- **Definitionen** sind nur Abkürzungen um die Notation zu vereinfachen

## Wünschenswerte Eigenschaften eines Axiomensystem

- Widerspruchsfreiheit
- Unabhängigkeit (keines der Axiome lässt sich aus einem anderen herleiten)
- Vollständigkeit (jede im System formulierbare Aussage ist beweis- oder widerlegbar)
- man bekommt nicht immer, was man sich wünscht. . .  
(siehe Gödelscher Unvollständigkeitssatz)

## Vorgehen im Folgenden

- Axiomatischer Aufbau der Geometrie (mit fünf Axiomgruppen I–V)
- Axiomensystem nach Kolmogorov (1977) (äquivalent zu Hilberts System)

# Modernere Axiomatische Sichtweise

## Grundbestandteile

- zunächst inhaltsleere **Grundbegriffe** („Punkt“ und „Tisch“ austauschbar)
- die Grundbegriffe werden von **Axiomen** mit Inhalt gefüllt  
(gewissermaßen sind das nur Eigenschaften, die wir uns für die Grundbegriffe wünschen)
- **Sätze**, die ausschließlich aus den Axiomen hergeleitet werden
- **Definitionen** sind nur Abkürzungen um die Notation zu vereinfachen

## Wünschenswerte Eigenschaften eines Axiomensystem

- Widerspruchsfreiheit
- Unabhängigkeit (keines der Axiome lässt sich aus einem anderen herleiten)
- Vollständigkeit (jede im System formulierbare Aussage ist beweis- oder widerlegbar)
- man bekommt nicht immer, was man sich wünscht. . .  
(siehe Gödelscher Unvollständigkeitssatz)

## Vorgehen im Folgenden

- Axiomatischer Aufbau der Geometrie (mit fünf Axiomgruppen I–V)
- Axiomensystem nach Kolmogorov (1977) (äquivalent zu Hilberts System)
- wir gehen davon aus, dass wir grundlegende Dinge wie Zahlen (Peano) und wie Mengenlehre (ZFC) schon zur Verfügung haben

# Erste Grundbegriffe: Punkte und Geraden

## Definition

Seien  $\mathcal{P}$  und  $\mathcal{B}$  disjunkte Mengen. Ihre Elemente nennen wir **Punkte** bzw. **Blöcke**. Sei weiter  $I \subseteq \mathcal{P} \times \mathcal{B}$ . Dann heißt  $(\mathcal{P}, \mathcal{B}, I)$  **Inzidenzstruktur**. Wenn  $(P, b) \in I$ , dann sagen wir, dass  $P$  und  $b$  **inzident** sind.

# Erste Grundbegriffe: Punkte und Geraden

## Definition

Seien  $\mathcal{P}$  und  $\mathcal{B}$  disjunkte Mengen. Ihre Elemente nennen wir **Punkte** bzw. **Blöcke**. Sei weiter  $I \subseteq \mathcal{P} \times \mathcal{B}$ . Dann heißt  $(\mathcal{P}, \mathcal{B}, I)$  **Inzidenzstruktur**. Wenn  $(P, b) \in I$ , dann sagen wir, dass  $P$  und  $b$  **inzident** sind.

## Beispiel

- $\mathcal{P}$  ist die Menge der Stühle,  $\mathcal{B}$  die Menge der Tische in einem Restaurant
- $(P, b) \in I$ , wenn Stuhl  $P$  an Tisch  $b$  steht

# Erste Grundbegriffe: Punkte und Geraden

## Definition

Seien  $\mathcal{P}$  und  $\mathcal{B}$  disjunkte Mengen. Ihre Elemente nennen wir **Punkte** bzw. **Blöcke**. Sei weiter  $I \subseteq \mathcal{P} \times \mathcal{B}$ . Dann heißt  $(\mathcal{P}, \mathcal{B}, I)$  **Inzidenzstruktur**. Wenn  $(P, b) \in I$ , dann sagen wir, dass  $P$  und  $b$  **inzident** sind.

## Beispiel

- $\mathcal{P}$  ist die Menge der Stühle,  $\mathcal{B}$  die Menge der Tische in einem Restaurant
- $(P, b) \in I$ , wenn Stuhl  $P$  an Tisch  $b$  steht

## Definition

Eine Inzidenzstruktur heißt **einfach** bzw. **Geometrie**, wenn keine zwei Blöcke zu den selben Punkten inzident sind. Die Blöcke heißen **Geraden**.

# Erste Grundbegriffe: Punkte und Geraden

## Definition

Seien  $\mathcal{P}$  und  $\mathcal{B}$  disjunkte Mengen. Ihre Elemente nennen wir **Punkte** bzw. **Blöcke**. Sei weiter  $I \subseteq \mathcal{P} \times \mathcal{B}$ . Dann heißt  $(\mathcal{P}, \mathcal{B}, I)$  **Inzidenzstruktur**. Wenn  $(P, b) \in I$ , dann sagen wir, dass  $P$  und  $b$  **inzident** sind.

## Beispiel

- $\mathcal{P}$  ist die Menge der Stühle,  $\mathcal{B}$  die Menge der Tische in einem Restaurant
- $(P, b) \in I$ , wenn Stuhl  $P$  an Tisch  $b$  steht

## Definition

Eine Inzidenzstruktur heißt **einfach** bzw. **Geometrie**, wenn keine zwei Blöcke zu den selben Punkten inzident sind. Die Blöcke heißen **Geraden**.

## Beispiel

- $\mathcal{B} \subseteq 2^{\mathcal{P}}$  und  $(P, b) \in I \Leftrightarrow P \in b$



# Erste Grundbegriffe: Punkte und Geraden

## Definition

Seien  $\mathcal{P}$  und  $\mathcal{B}$  disjunkte Mengen. Ihre Elemente nennen wir **Punkte** bzw. **Blöcke**. Sei weiter  $I \subseteq \mathcal{P} \times \mathcal{B}$ . Dann heißt  $(\mathcal{P}, \mathcal{B}, I)$  **Inzidenzstruktur**. Wenn  $(P, b) \in I$ , dann sagen wir, dass  $P$  und  $b$  **inzident** sind.

## Beispiel

- $\mathcal{P}$  ist die Menge der Stühle,  $\mathcal{B}$  die Menge der Tische in einem Restaurant
- $(P, b) \in I$ , wenn Stuhl  $P$  an Tisch  $b$  steht

## Definition

Eine Inzidenzstruktur heißt **einfach** bzw. **Geometrie**, wenn keine zwei Blöcke zu den selben Punkten inzident sind. Die Blöcke heißen **Geraden**.

## Beispiel

- $\mathcal{B} \subseteq 2^{\mathcal{P}}$  und  $(P, b) \in I \Leftrightarrow P \in b$
- bezeichne eine solche Inzidenzstruktur mit  $(\mathcal{P}, \mathcal{G}, \in)$

# Erste Grundbegriffe: Punkte und Geraden

## Definition

Seien  $\mathcal{P}$  und  $\mathcal{B}$  disjunkte Mengen. Ihre Elemente nennen wir **Punkte** bzw. **Blöcke**. Sei weiter  $I \subseteq \mathcal{P} \times \mathcal{B}$ . Dann heißt  $(\mathcal{P}, \mathcal{B}, I)$  **Inzidenzstruktur**. Wenn  $(P, b) \in I$ , dann sagen wir, dass  $P$  und  $b$  **inzident** sind.

## Beispiel

- $\mathcal{P}$  ist die Menge der Stühle,  $\mathcal{B}$  die Menge der Tische in einem Restaurant
- $(P, b) \in I$ , wenn Stuhl  $P$  an Tisch  $b$  steht

## Definition

Eine Inzidenzstruktur heißt **einfach** bzw. **Geometrie**, wenn keine zwei Blöcke zu den selben Punkten inzident sind. Die Blöcke heißen **Geraden**.

## Beispiel

- $\mathcal{B} \subseteq 2^{\mathcal{P}}$  und  $(P, b) \in I \Leftrightarrow P \in b$
- bezeichne eine solche Inzidenzstruktur mit  $(\mathcal{P}, \mathcal{G}, \in)$
- man kann leicht zeigen: jede Geometrie ist isomorph zu  $(\mathcal{P}, \mathcal{G}, \in)$   
(für die naheliegende Definition von *isomorph*)

## Definition

Eine Inzidenzstruktur  $(\mathcal{P}, \mathcal{G}, \in)$  mit einer Abbildung  $d: \mathcal{P} \times \mathcal{P} \rightarrow \mathbb{R}$ , die Axiomgruppen I–IV genügt, heißt **absolute Ebene**. Genügt sie Axiomgruppen I–V, so heißt sie **Euklidische Ebene**. Für  $A, B \in \mathcal{P}$  ist  $d(A, B)$  der **Abstand** von  $A$  und  $B$ .

## Definition

Eine Inzidenzstruktur  $(\mathcal{P}, \mathcal{G}, \in)$  mit einer Abbildung  $d: \mathcal{P} \times \mathcal{P} \rightarrow \mathbb{R}$ , die Axiomgruppen I–IV genügt, heißt **absolute Ebene**. Genügt sie Axiomgruppen I–V, so heißt sie **Euklidische Ebene**. Für  $A, B \in \mathcal{P}$  ist  $d(A, B)$  der **Abstand** von  $A$  und  $B$ .

## Axiomgruppe I: Inzidenzaxiome

- (1) Zu zwei Punkten  $A \neq B$  gibt es genau eine Gerade  $g$  mit  $A \in g$  und  $B \in g$ .  
(Bezeichnung:  $g = AB$ )
- (2) Jede Gerade enthält mindestens zwei Punkte.
- (3) Es gibt drei Punkte, die nicht derselben Gerade angehören.

## Definition

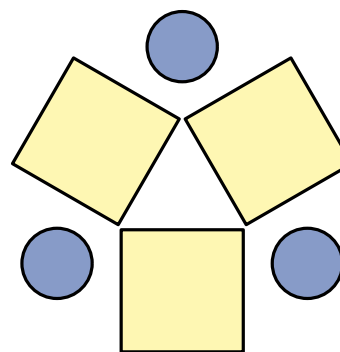
Eine Inzidenzstruktur  $(\mathcal{P}, \mathcal{G}, \in)$  mit einer Abbildung  $d: \mathcal{P} \times \mathcal{P} \rightarrow \mathbb{R}$ , die Axiomgruppen I–IV genügt, heißt **absolute Ebene**. Genügt sie Axiomgruppen I–V, so heißt sie **Euklidische Ebene**. Für  $A, B \in \mathcal{P}$  ist  $d(A, B)$  der **Abstand** von  $A$  und  $B$ .

## Axiomgruppe I: Inzidenzaxiome

- (1) Zu zwei Punkten  $A \neq B$  gibt es genau eine Gerade  $g$  mit  $A \in g$  und  $B \in g$ .  
(Bezeichnung:  $g = AB$ )
- (2) Jede Gerade enthält mindestens zwei Punkte.
- (3) Es gibt drei Punkte, die nicht derselben Gerade angehören.

## Beispiel

- Hocker sind Punkte
- Tische sind Geraden
- ein Hocker ist inzident zu einem Tisch, wenn er an ihm dran steht



Erfüllt diese Inzidenzstruktur Axiomgruppe I?

## Definition

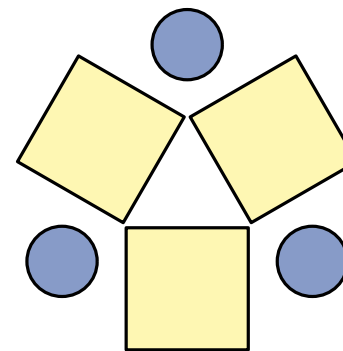
Eine Inzidenzstruktur  $(\mathcal{P}, \mathcal{G}, \in)$  mit einer Abbildung  $d: \mathcal{P} \times \mathcal{P} \rightarrow \mathbb{R}$ , die Axiomgruppen I–IV genügt, heißt **absolute Ebene**. Genügt sie Axiomgruppen I–V, so heißt sie **Euklidische Ebene**. Für  $A, B \in \mathcal{P}$  ist  $d(A, B)$  der **Abstand** von  $A$  und  $B$ .

## Axiomgruppe I: Inzidenzaxiome

- (1) Zu zwei Punkten  $A \neq B$  gibt es genau eine Gerade  $g$  mit  $A \in g$  und  $B \in g$ .  
(Bezeichnung:  $g = AB$ )
- (2) Jede Gerade enthält mindestens zwei Punkte.
- (3) Es gibt drei Punkte, die nicht derselben Gerade angehören.

## Beispiel

- **Hocker** sind Punkte
- **Tische** sind Geraden
- ein Hocker ist inzident zu einem Tisch, wenn er an ihm dran steht



Erfüllt diese Inzidenzstruktur Axiomgruppe I?

**Satz** Zwei versch. Geraden haben höchstens einen Punkt gemeinsam.

# Abstandsaxiome

## Definition

Punkte die auf derselben Geraden liegen heißen **kollinear**.

# Abstandsaxiome

## Definition

Punkte die auf derselben Geraden liegen heißen **kollinear**.

## Axiomgruppe II: Abstandsaxiome

- (1) Für alle Punkte  $A, B$  gilt:  $d(A, B) \geq 0$  und  $d(A, B) = 0 \Leftrightarrow A = B$ .
- (2) Für alle Punkte  $A, B$  gilt:  $d(A, B) = d(B, A)$ .
- (3) Für alle Punkte  $A, B, C$  gilt  $d(A, B) + d(B, C) \geq d(A, C)$ . Außerdem sind  $A, B, C$  genau dann kollinear, wenn eine der folgenden Gleichungen gilt:

$$d(A, B) + d(B, C) = d(A, C)$$

$$d(A, C) + d(C, B) = d(A, B)$$

$$d(B, A) + d(A, C) = d(B, C)$$



# Abstandsaxiome

## Definition

Punkte die auf derselben Geraden liegen heißen **kollinear**.

## Axiomgruppe II: Abstandsaxiome

- (1) Für alle Punkte  $A, B$  gilt:  $d(A, B) \geq 0$  und  $d(A, B) = 0 \Leftrightarrow A = B$ .
- (2) Für alle Punkte  $A, B$  gilt:  $d(A, B) = d(B, A)$ .
- (3) Für alle Punkte  $A, B, C$  gilt  $d(A, B) + d(B, C) \geq d(A, C)$ . Außerdem sind  $A, B, C$  genau dann kollinear, wenn eine der folgenden Gleichungen gilt:

$$d(A, B) + d(B, C) = d(A, C)$$

$$d(A, C) + d(C, B) = d(A, B)$$

$$d(B, A) + d(A, C) = d(B, C)$$

## Bemerkung

- Axiomgruppe II macht aus der Punktmenge einen metrischen Raum

# Abstandsaxiome

## Definition

Punkte die auf derselben Geraden liegen heißen **kollinear**.

## Axiomgruppe II: Abstandsaxiome

- (1) Für alle Punkte  $A, B$  gilt:  $d(A, B) \geq 0$  und  $d(A, B) = 0 \Leftrightarrow A = B$ .
- (2) Für alle Punkte  $A, B$  gilt:  $d(A, B) = d(B, A)$ .
- (3) Für alle Punkte  $A, B, C$  gilt  $d(A, B) + d(B, C) \geq d(A, C)$ . Außerdem sind  $A, B, C$  genau dann kollinear, wenn eine der folgenden Gleichungen gilt:

$$d(A, B) + d(B, C) = d(A, C)$$

$$d(A, C) + d(C, B) = d(A, B)$$

$$d(B, A) + d(A, C) = d(B, C)$$

## Bemerkung

- Axiomgruppe II macht aus der Punktmenge einen metrischen Raum
- Eigenschaft von Geraden: drei Punkte liegen auf einer Geraden  $\Leftrightarrow$  Einer stellt auf dem Weg zwischen den Anderen keinen Umweg dar

# Abstandsaxiome

## Definition

Punkte die auf derselben Geraden liegen heißen **kollinear**.

## Axiomgruppe II: Abstandsaxiome

- (1) Für alle Punkte  $A, B$  gilt:  $d(A, B) \geq 0$  und  $d(A, B) = 0 \Leftrightarrow A = B$ .
- (2) Für alle Punkte  $A, B$  gilt:  $d(A, B) = d(B, A)$ .
- (3) Für alle Punkte  $A, B, C$  gilt  $d(A, B) + d(B, C) \geq d(A, C)$ . Außerdem sind  $A, B, C$  genau dann kollinear, wenn eine der folgenden Gleichungen gilt:

$$d(A, B) + d(B, C) = d(A, C)$$

$$d(A, C) + d(C, B) = d(A, B)$$

$$d(B, A) + d(A, C) = d(B, C)$$

## Bemerkung

- Axiomgruppe II macht aus der Punktmenge einen metrischen Raum
- Eigenschaft von Geraden: drei Punkte liegen auf einer Geraden  $\Leftrightarrow$  Einer stellt auf dem Weg zwischen den Anderen keinen Umweg dar
- dem Einen geben wir gleich einen Namen: er liegt **zwischen** den Anderen

# Strecken, Strahlen und Konvexität

## Definition

$B$  ist **zwischen**  $A$  und  $C$ , wenn  $d(A, B) + d(B, C) = d(A, C)$  und  $B \notin \{A, C\}$ .

# Strecken, Strahlen und Konvexität

## Definition

$B$  ist **zwischen**  $A$  und  $C$ , wenn  $d(A, B) + d(B, C) = d(A, C)$  und  $B \notin \{A, C\}$ .

## Definition

Für  $A, B \in \mathcal{P}$  mit  $A \neq B$  heißt  $(AB) = \{P \in \mathcal{P} \mid P \text{ liegt zwischen } A \text{ und } B\}$  die **offene Strecke** und  $\overline{AB} = (AB) \cup \{A, B\}$  die **Strecke** zwischen  $A$  und  $B$ .  $A$  und  $B$  sind die **Endpunkte** und  $d(A, B)$  ist die **Länge** der Strecke.

# Strecken, Strahlen und Konvexität

## Definition

$B$  ist **zwischen**  $A$  und  $C$ , wenn  $d(A, B) + d(B, C) = d(A, C)$  und  $B \notin \{A, C\}$ .

## Definition

Für  $A, B \in \mathcal{P}$  mit  $A \neq B$  heißt  $(AB) = \{P \in \mathcal{P} \mid P \text{ liegt zwischen } A \text{ und } B\}$  die **offene Strecke** und  $\overline{AB} = (AB) \cup \{A, B\}$  die **Strecke** zwischen  $A$  und  $B$ .  $A$  und  $B$  sind die **Endpunkte** und  $d(A, B)$  ist die **Länge** der Strecke.

## Definition

Seien  $A, B \in \mathcal{P}$  mit  $A \neq B$ . Bezeichne mit  $AB^+$  die Menge der Punkte  $P$  mit  $P \in \overline{AB}$  oder  $B \in \overline{AP}$ . Bezeichne mit  $AB^-$  die Menge der Punkte  $P$  mit  $A \in \overline{PB}$ . Die Mengen  $AB^+$  und  $AB^-$  heißen **Strahlen** mit Anfangspunkt  $A$ .

# Strecken, Strahlen und Konvexität

## Definition

$B$  ist **zwischen**  $A$  und  $C$ , wenn  $d(A, B) + d(B, C) = d(A, C)$  und  $B \notin \{A, C\}$ .

## Definition

Für  $A, B \in \mathcal{P}$  mit  $A \neq B$  heißt  $(AB) = \{P \in \mathcal{P} \mid P \text{ liegt zwischen } A \text{ und } B\}$  die **offene Strecke** und  $\overline{AB} = (AB) \cup \{A, B\}$  die **Strecke** zwischen  $A$  und  $B$ .  $A$  und  $B$  sind die **Endpunkte** und  $d(A, B)$  ist die **Länge** der Strecke.

## Definition

Seien  $A, B \in \mathcal{P}$  mit  $A \neq B$ . Bezeichne mit  $AB^+$  die Menge der Punkte  $P$  mit  $P \in \overline{AB}$  oder  $B \in \overline{AP}$ . Bezeichne mit  $AB^-$  die Menge der Punkte  $P$  mit  $A \in \overline{PB}$ . Die Mengen  $AB^+$  und  $AB^-$  heißen **Strahlen** mit Anfangspunkt  $A$ .

## Definition

Eine Menge  $M \subseteq \mathcal{P}$  heißt **konvex**, wenn  $\overline{AB} \subseteq M$  für alle  $A, B \in M$ .

# Anordnungsaxiome und Halbebenen

## Axiomgruppe III: Anordnungsaxiome

- (1) Für jeden Punkt  $A$  und jede Zahl  $a \in \mathbb{R}$  gibt es auf jedem Strahl mit Anfangspunkt  $A$  genau einen Punkt  $B$  mit  $d(A, B) = a$ .
- (2) Jede Gerade  $g$  zerlegt die Menge  $\mathcal{P} \setminus g$  in zwei nichtleere Teilmengen, sodass:
  - (a) Die Strecke zwischen zwei Punkten, die nicht in derselben Teilmenge liegen, schneidet  $g$ .
  - (b) Die Strecke zwischen zwei Punkten, die in derselben Teilmenge liegen, schneidet  $g$  nicht.



# Anordnungsaxiome und Halbebenen

## Axiomgruppe III: Anordnungsaxiome

- (1) Für jeden Punkt  $A$  und jede Zahl  $a \in \mathbb{R}$  gibt es auf jedem Strahl mit Anfangspunkt  $A$  genau einen Punkt  $B$  mit  $d(A, B) = a$ .
- (2) Jede Gerade  $g$  zerlegt die Menge  $\mathcal{P} \setminus g$  in zwei nichtleere Teilmengen, sodass:
  - (a) Die Strecke zwischen zwei Punkten, die nicht in derselben Teilmenge liegen, schneidet  $g$ .
  - (b) Die Strecke zwischen zwei Punkten, die in derselben Teilmenge liegen, schneidet  $g$  nicht.

## Definition

Die beiden Mengen heißen **offene Halbebenen** mit **Randgerade**  $g$ . Nimmt man  $g$  hinzu, so erhält man eine **Halbebene**. Die Halbebene mit Randgerade  $g = AB$ , die den Punkt  $C \notin g$  enthält, bezeichnen wir mit  $ABC^+$ . Die andere mit  $ABC^-$ .

# Anordnungsaxiome und Halbebenen

## Axiomgruppe III: Anordnungsaxiome

- (1) Für jeden Punkt  $A$  und jede Zahl  $a \in \mathbb{R}$  gibt es auf jedem Strahl mit Anfangspunkt  $A$  genau einen Punkt  $B$  mit  $d(A, B) = a$ .
- (2) Jede Gerade  $g$  zerlegt die Menge  $\mathcal{P} \setminus g$  in zwei nichtleere Teilmengen, sodass:
  - (a) Die Strecke zwischen zwei Punkten, die nicht in derselben Teilmenge liegen, schneidet  $g$ .
  - (b) Die Strecke zwischen zwei Punkten, die in derselben Teilmenge liegen, schneidet  $g$  nicht.

## Definition

Die beiden Mengen heißen **offene Halbebenen** mit **Randgerade**  $g$ . Nimmt man  $g$  hinzu, so erhält man eine **Halbebene**. Die Halbebene mit Randgerade  $g = AB$ , die den Punkt  $C \notin g$  enthält, bezeichnen wir mit  $ABC^+$ . Die andere mit  $ABC^-$ .

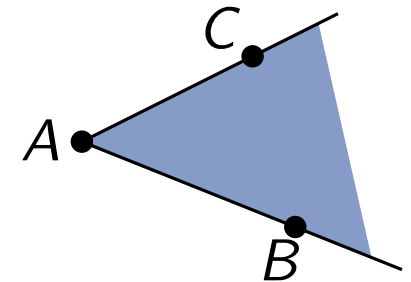
## Bemerkung

- (1) sorgt dafür, dass es unendlich viele Punkte gibt
- (2) besagt insbesondere, dass Halbebenen konvex sind

# Winkel und Bewegungen

## Definition

Die Vereinigung zweier Strahlen heißt **Winkel**  $\angle BAC = AB^+ \cup AC^+$ , mit **Schenkeln**  $AB^+$  und  $AC^+$ . Er ist **gestreckt**, wenn  $\angle BAC = AB$  und der **Nullwinkel**, wenn  $AB^+ = AC^+$ .  $ABC^+ \cap ACB^+$  ist das **Innere** des Winkels.



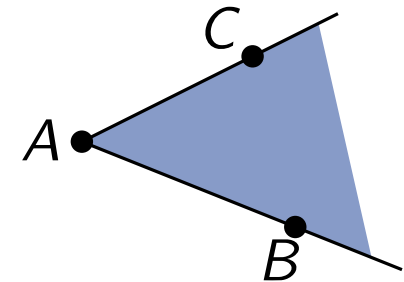
# Winkel und Bewegungen

## Definition

Die Vereinigung zweier Strahlen heißt **Winkel**  $\angle BAC = AB^+ \cup AC^+$ , mit **Schenkeln**  $AB^+$  und  $AC^+$ . Er ist **gestreckt**, wenn  $\angle BAC = AB$  und der **Nullwinkel**, wenn  $AB^+ = AC^+$ .  $ABC^+ \cap ACB^+$  ist das **Innere** des Winkels.

## Definition

Eine surjektive Abbildung  $b: \mathcal{P} \rightarrow \mathcal{P}$  ist eine **Bewegung**, wenn sie alle Abstände unverändert lässt.



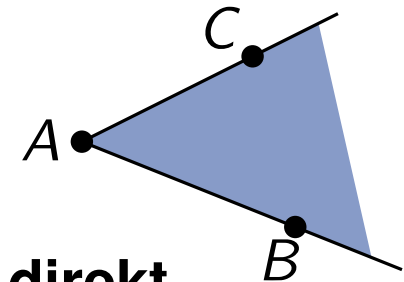
# Winkel und Bewegungen

## Definition

Die Vereinigung zweier Strahlen heißt **Winkel**  $\angle BAC = AB^+ \cup AC^+$ , mit **Schenkeln**  $AB^+$  und  $AC^+$ . Er ist **gestreckt**, wenn  $\angle BAC = AB$  und der **Nullwinkel**, wenn  $AB^+ = AC^+$ .  $ABC^+ \cap ACB^+$  ist das **Innere** des Winkels.

## Definition

Eine surjektive Abbildung  $b: \mathcal{P} \rightarrow \mathcal{P}$  ist eine **Bewegung**, wenn sie alle Abstände unverändert lässt.



**Folgende Eigenschaften erhält man mehr oder weniger direkt**

- eine Bewegung ist auch injektiv, da  $d(A, B) = 0 \Leftrightarrow A = B$

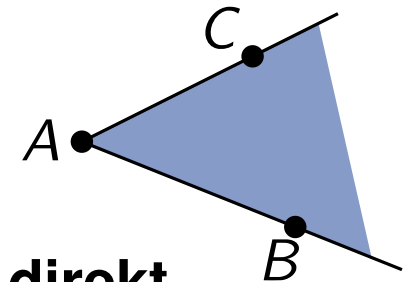
# Winkel und Bewegungen

## Definition

Die Vereinigung zweier Strahlen heißt **Winkel**  $\angle BAC = AB^+ \cup AC^+$ , mit **Schenkeln**  $AB^+$  und  $AC^+$ . Er ist **gestreckt**, wenn  $\angle BAC = AB$  und der **Nullwinkel**, wenn  $AB^+ = AC^+$ .  $ABC^+ \cap ACB^+$  ist das **Innere** des Winkels.

## Definition

Eine surjektive Abbildung  $b: \mathcal{P} \rightarrow \mathcal{P}$  ist eine **Bewegung**, wenn sie alle Abstände unverändert lässt.



## Folgende Eigenschaften erhält man mehr oder weniger direkt

- eine Bewegung ist auch injektiv, da  $d(A, B) = 0 \Leftrightarrow A = B$
- Bewegungen erhalten die Zwischenbeziehung, Strecken, Geraden, Halbgeraden, Halbebenen, Winkel, etc.

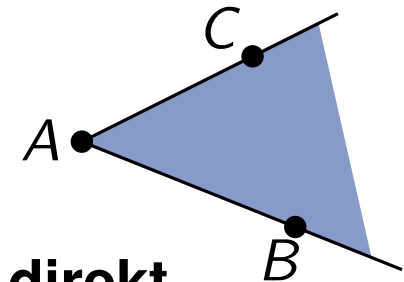
# Winkel und Bewegungen

## Definition

Die Vereinigung zweier Strahlen heißt **Winkel**  $\angle BAC = AB^+ \cup AC^+$ , mit **Schenkeln**  $AB^+$  und  $AC^+$ . Er ist **gestreckt**, wenn  $\angle BAC = AB$  und der **Nullwinkel**, wenn  $AB^+ = AC^+$ .  $ABC^+ \cap ACB^+$  ist das **Innere** des Winkels.

## Definition

Eine surjektive Abbildung  $b: \mathcal{P} \rightarrow \mathcal{P}$  ist eine **Bewegung**, wenn sie alle Abstände unverändert lässt.



## Folgende Eigenschaften erhält man mehr oder weniger direkt

- eine Bewegung ist auch injektiv, da  $d(A, B) = 0 \Leftrightarrow A = B$
- Bewegungen erhalten die Zwischenbeziehung, Strecken, Geraden, Halbgeraden, Halbebenen, Winkel, etc.
- für  $d(A, B) = d(A', B') > 0$  gibt es höchstens zwei Bewegungen, die  $A$  auf  $A'$  und  $B$  auf  $B'$  abbilden

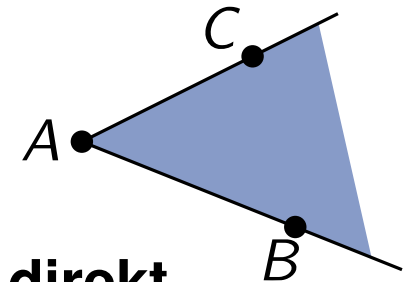
# Winkel und Bewegungen

## Definition

Die Vereinigung zweier Strahlen heißt **Winkel**  $\angle BAC = AB^+ \cup AC^+$ , mit **Schenkeln**  $AB^+$  und  $AC^+$ . Er ist **gestreckt**, wenn  $\angle BAC = AB$  und der **Nullwinkel**, wenn  $AB^+ = AC^+$ .  $ABC^+ \cap ACB^+$  ist das **Innere** des Winkels.

## Definition

Eine surjektive Abbildung  $b: \mathcal{P} \rightarrow \mathcal{P}$  ist eine **Bewegung**, wenn sie alle Abstände unverändert lässt.



## Folgende Eigenschaften erhält man mehr oder weniger direkt

- eine Bewegung ist auch injektiv, da  $d(A, B) = 0 \Leftrightarrow A = B$
- Bewegungen erhalten die Zwischenbeziehung, Strecken, Geraden, Halbgeraden, Halbebenen, Winkel, etc.
- für  $d(A, B) = d(A', B') > 0$  gibt es höchstens zwei Bewegungen, die  $A$  auf  $A'$  und  $B$  auf  $B'$  abbilden

## Axiomgruppe IV: Bewegungsaxiom

Für  $d(A, B) = d(A', B') > 0$  gibt es mindestens zwei Bewegungen, die  $A$  auf  $A'$  und  $B$  auf  $B'$  abbilden.



# Das Parallelenaxiom

## Definition

Zwei Geraden, die sich nicht schneiden, heißen **parallel**.

# Das Parallelenaxiom

## Definition

Zwei Geraden, die sich nicht schneiden, heißen **parallel**.

## Axiomgruppe V: Euklidisches Parallelenaxiom

Zu jeder Geraden  $g$  und jedem Punkt  $P \notin g$  gibt es höchstens eine Gerade, die  $P$  enthält und zu  $g$  parallel ist.

# Das Parallelenaxiom

## Definition

Zwei Geraden, die sich nicht schneiden, heißen **parallel**.

## Axiomgruppe V: Euklidisches Parallelenaxiom

Zu jeder Geraden  $g$  und jedem Punkt  $P \notin g$  gibt es höchstens eine Gerade, die  $P$  enthält und zu  $g$  parallel ist.

## Erinnerung

### Axiomgruppe I: Inzidenzaxiome

zwei Punkte definieren eine Gerade; jede Gerade enthält zwei Punkte; es gibt drei nicht kollineare Punkte

### Axiomgruppe II: Abstandsaxiome

Distanz ist eine Metrik; Gleichheit bei Dreiecksungleichung genau dann, wenn kollinear

### Axiomgruppe III: Anordnungsaxiome

in jede Richtung mit jedem Abstand gibt es einen Punkt; Geraden zerlegen Ebene in zwei Halbebenen

### Axiomgruppe IV: Bewegungsaxiome

es gibt zwei Bewegungen die gleich lange Strecken aufeinander abbilden (orientierungserhaltend)

## Definition

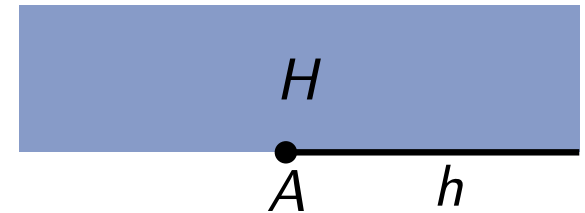
Eine Inzidenzstruktur  $(\mathcal{P}, \mathcal{G}, \in)$  mit einer Abbildung  $d: \mathcal{P} \times \mathcal{P} \rightarrow \mathbb{R}$ , die Axiomgruppen I–IV genügt, heißt **absolute Ebene**. Genügt sie Axiomgruppen I–V, so heißt sie **Euklidische Ebene**. Für  $A, B \in \mathcal{P}$  ist  $d(A, B)$  der **Abstand** von  $A$  und  $B$ .

# Aussagen über die absolute Ebene

## Fahmensatz und spezielle Bewegungen

### Definition

Sei  $h = AB^+$  ein Strahl und  $H$  eine Halbebene mit Randgerade  $AB$ . Das Tripel  $(A, h, H)$  heißt **Fahne**.

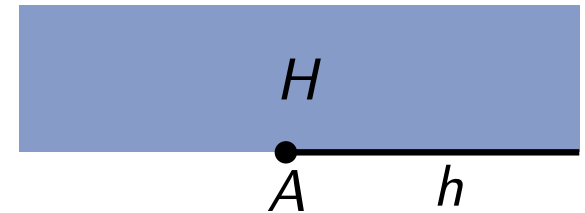


# Aussagen über die absolute Ebene

## Fahnenatz und spezielle Bewegungen

### Definition

Sei  $h = AB^+$  ein Strahl und  $H$  eine Halbebene mit Randgerade  $AB$ . Das Tripel  $(A, h, H)$  heißt **Fahne**.



### Theorem

Für zwei Fahnen  $(A, h, H)$  und  $(A', h', H')$  gibt es genau eine Bewegung, die  $(A, h, H)$  auf  $(A', h', H')$  abbildet (also  $b(A) = A'$ ,  $b(h) = h'$ ,  $b(H) = H'$ ).

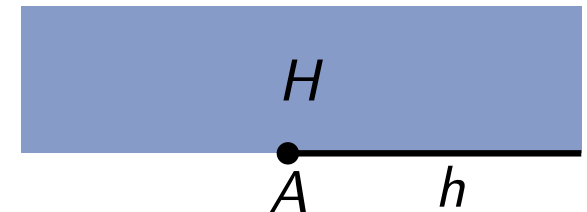
**(Fahnenatz)**

# Aussagen über die absolute Ebene

## Fahmensatz und spezielle Bewegungen

### Definition

Sei  $h = AB^+$  ein Strahl und  $H$  eine Halbebene mit Randgerade  $AB$ . Das Tripel  $(A, h, H)$  heißt **Fahne**.



### Theorem

Für zwei Fahnen  $(A, h, H)$  und  $(A', h', H')$  gibt es genau eine Bewegung, die  $(A, h, H)$  auf  $(A', h', H')$  abbildet (also  $b(A) = A'$ ,  $b(h) = h'$ ,  $b(H) = H'$ ).

**(Fahmensatz)**

### Definition

Die Bewegung, die  $(A, h, H)$  auf  $(A', h', H')$  abbildet heißt **Translation**, wenn  $A \neq A'$ ,  $h' \subseteq h$  und  $H = H'$ . Ähnlich kann man **Geraden-**, **Punktspiegelung** und **Drehung** definieren.

# Aussagen über die absolute Ebene

## Dreiecke und Kongruenz

### Definition

Seien  $A, B, C$  nicht kollineare Punkte. Dann ist  $\Delta ABC = \overline{AB} \cup \overline{BC} \cup \overline{CA}$  das **Dreieck** mit den **Seiten**  $\overline{AB}$ ,  $\overline{BC}$  und  $\overline{CA}$ .

# Aussagen über die absolute Ebene

## Dreiecke und Kongruenz

### Definition

Seien  $A, B, C$  nicht kollineare Punkte. Dann ist  $\Delta ABC = \overline{AB} \cup \overline{BC} \cup \overline{CA}$  das **Dreieck** mit den **Seiten**  $\overline{AB}$ ,  $\overline{BC}$  und  $\overline{CA}$ .

### Definition

Zwei Punktemengen  $M$  und  $M'$  sind **Kongruent** ( $M \cong M'$ ), wenn es eine Bewegung  $b$  gibt mit  $b(M) = M'$ .



# Aussagen über die absolute Ebene

## Dreiecke und Kongruenz

### Definition

Seien  $A, B, C$  nicht kollineare Punkte. Dann ist  $\Delta ABC = \overline{AB} \cup \overline{BC} \cup \overline{CA}$  das **Dreieck** mit den **Seiten**  $\overline{AB}$ ,  $\overline{BC}$  und  $\overline{CA}$ .

### Definition

Zwei Punktemengen  $M$  und  $M'$  sind **Kongruent** ( $M \cong M'$ ), wenn es eine Bewegung  $b$  gibt mit  $b(M) = M'$ .

### Theorem

**(Kongruenzsatz SSS)**

Dreiecke  $\Delta ABC$  und  $\Delta A'B'C'$  mit  $\overline{AB} \cong \overline{A'B'}$ ,  $\overline{BC} \cong \overline{B'C'}$  und  $\overline{CA} \cong \overline{C'A'}$  sind kongruent.

# Aussagen über die absolute Ebene

## Dreiecke und Kongruenz

### Definition

Seien  $A, B, C$  nicht kollineare Punkte. Dann ist  $\Delta ABC = \overline{AB} \cup \overline{BC} \cup \overline{CA}$  das **Dreieck** mit den **Seiten**  $\overline{AB}$ ,  $\overline{BC}$  und  $\overline{CA}$ .

### Definition

Zwei Punktemengen  $M$  und  $M'$  sind **Kongruent** ( $M \cong M'$ ), wenn es eine Bewegung  $b$  gibt mit  $b(M) = M'$ .

### Theorem

**(Kongruenzsatz SSS)**

Dreiecke  $\Delta ABC$  und  $\Delta A'B'C'$  mit  $\overline{AB} \cong \overline{A'B'}$ ,  $\overline{BC} \cong \overline{B'C'}$  und  $\overline{CA} \cong \overline{C'A'}$  sind kongruent.

### Theorem

**(Kongruenzsatz SWS)**

Dreiecke  $\Delta ABC$  und  $\Delta A'B'C'$  mit  $\overline{AB} \cong \overline{A'B'}$ ,  $\overline{AC} \cong \overline{A'C'}$  und  $\angle BAC \cong \angle B'A'C'$  sind kongruent.

### Theorem

**(Kongruenzsatz WSW)**

Dreiecke  $\Delta ABC$  und  $\Delta A'B'C'$  mit  $\overline{AB} \cong \overline{A'B'}$ ,  $\angle BAC \cong \angle B'A'C'$  und  $\angle ABC \cong \angle A'B'C'$  sind kongruent.

# Aussagen über die absolute Ebene

## Verschiedenes

### Disclaimer

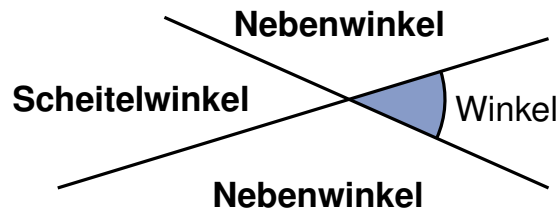
- wir benutzen im Folgenden Begriffe, die wir nicht formal definiert haben
- das sind bekannte Begriffe, von denen ihr vermutlich eine Vorstellung habt
- eine Definition (unter Weglassung der Intuition) ist meist kanonisch

# Aussagen über die absolute Ebene

## Verschiedenes

### Disclaimer

- wir benutzen im Folgenden Begriffe, die wir nicht formal definiert haben
- das sind bekannte Begriffe, von denen ihr vermutlich eine Vorstellung habt
- eine Definition (unter Weglassung der Intuition) ist meist kanonisch

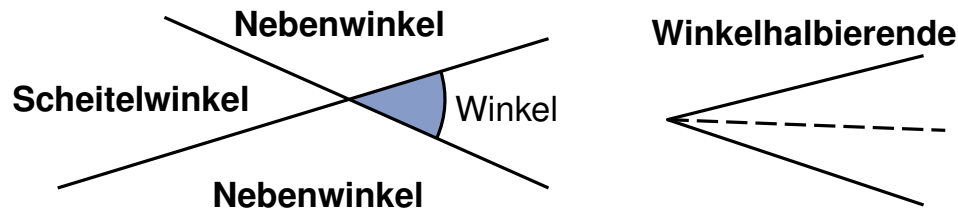


# Aussagen über die absolute Ebene

## Verschiedenes

### Disclaimer

- wir benutzen im Folgenden Begriffe, die wir nicht formal definiert haben
- das sind bekannte Begriffe, von denen ihr vermutlich eine Vorstellung habt
- eine Definition (unter Weglassung der Intuition) ist meist kanonisch

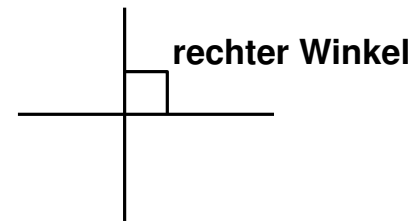
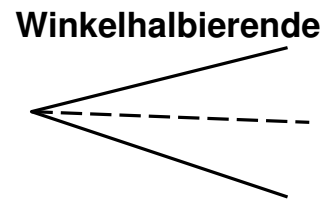
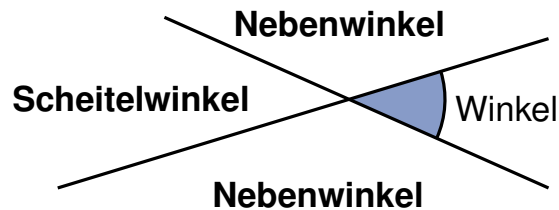


# Aussagen über die absolute Ebene

## Verschiedenes

### Disclaimer

- wir benutzen im Folgenden Begriffe, die wir nicht formal definiert haben
- das sind bekannte Begriffe, von denen ihr vermutlich eine Vorstellung habt
- eine Definition (unter Weglassung der Intuition) ist meist kanonisch

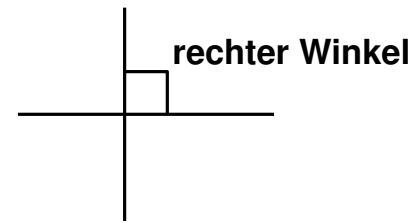
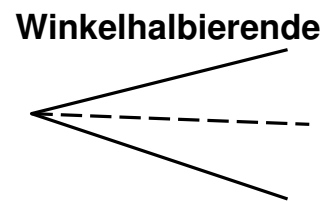
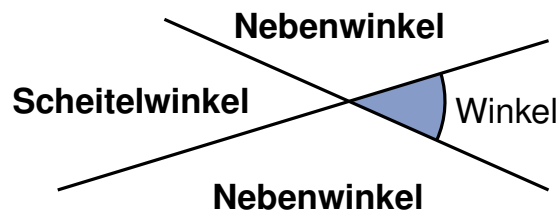


# Aussagen über die absolute Ebene

## Verschiedenes

### Disclaimer

- wir benutzen im Folgenden Begriffe, die wir nicht formal definiert haben
- das sind bekannte Begriffe, von denen ihr vermutlich eine Vorstellung habt
- eine Definition (unter Weglassung der Intuition) ist meist kanonisch

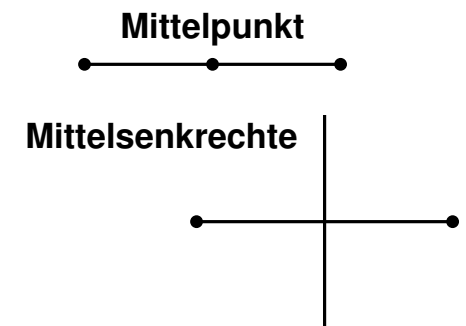
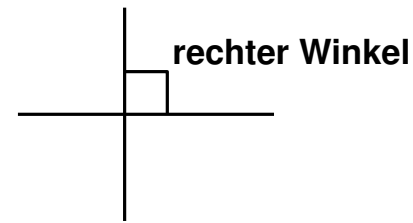
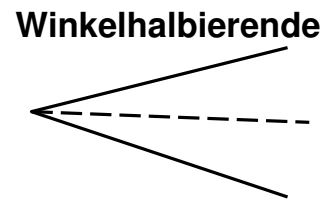
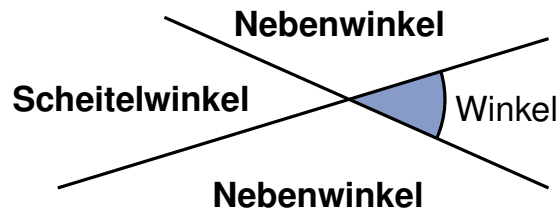


# Aussagen über die absolute Ebene

## Verschiedenes

### Disclaimer

- wir benutzen im Folgenden Begriffe, die wir nicht formal definiert haben
- das sind bekannte Begriffe, von denen ihr vermutlich eine Vorstellung habt
- eine Definition (unter Weglassung der Intuition) ist meist kanonisch



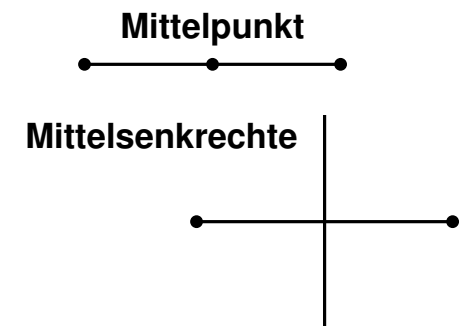
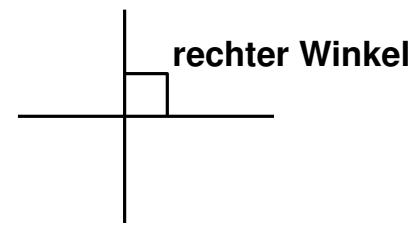
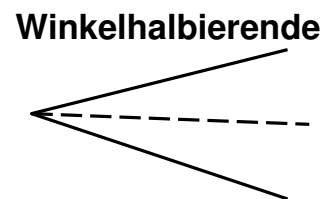
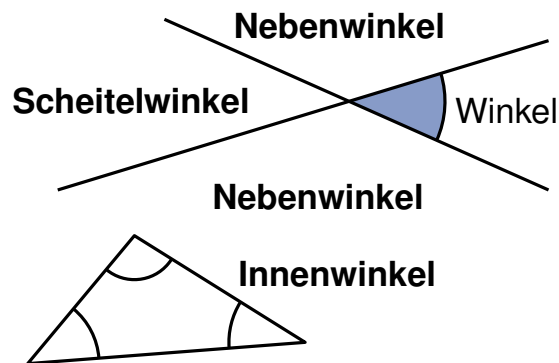


# Aussagen über die absolute Ebene

## Verschiedenes

### Disclaimer

- wir benutzen im Folgenden Begriffe, die wir nicht formal definiert haben
- das sind bekannte Begriffe, von denen ihr vermutlich eine Vorstellung habt
- eine Definition (unter Weglassung der Intuition) ist meist kanonisch

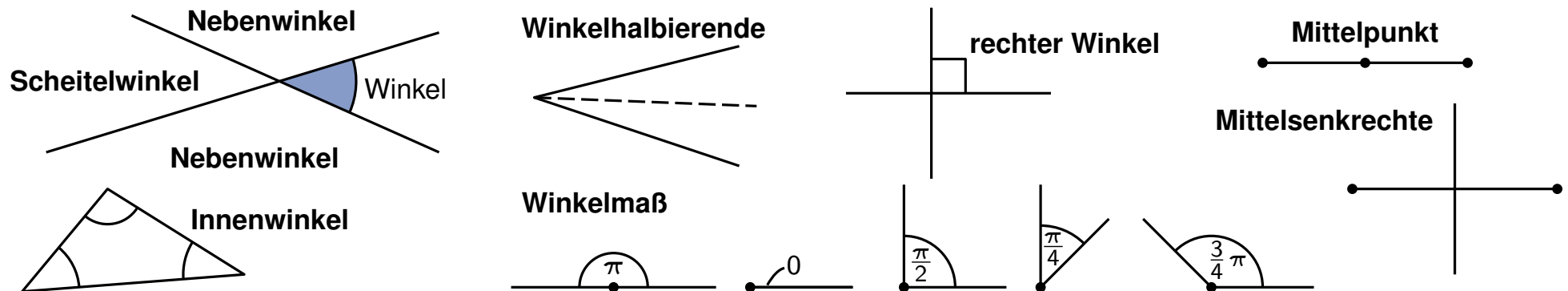


# Aussagen über die absolute Ebene

## Verschiedenes

### Disclaimer

- wir benutzen im Folgenden Begriffe, die wir nicht formal definiert haben
- das sind bekannte Begriffe, von denen ihr vermutlich eine Vorstellung habt
- eine Definition (unter Weglassung der Intuition) ist meist kanonisch

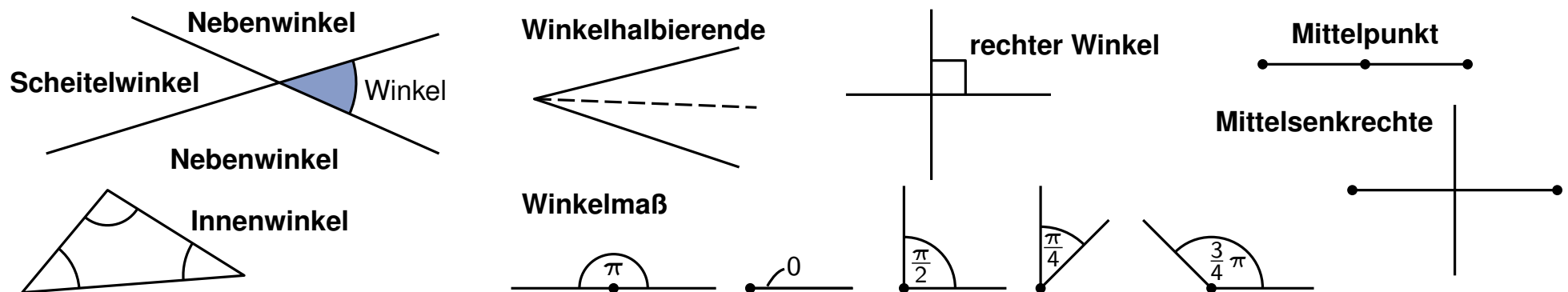


# Aussagen über die absolute Ebene

## Verschiedenes

### Disclaimer

- wir benutzen im Folgenden Begriffe, die wir nicht formal definiert haben
- das sind bekannte Begriffe, von denen ihr vermutlich eine Vorstellung habt
- eine Definition (unter Weglassung der Intuition) ist meist kanonisch



### Theoreme

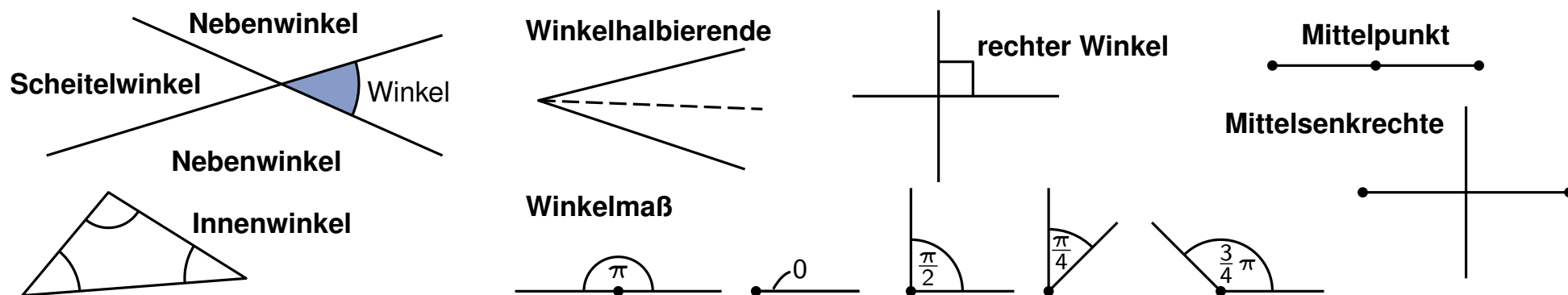
- jeder Winkel ist zu seinem Scheitelwinkel kongruent

# Aussagen über die absolute Ebene

## Verschiedenes

### Disclaimer

- wir benutzen im Folgenden Begriffe, die wir nicht formal definiert haben
- das sind bekannte Begriffe, von denen ihr vermutlich eine Vorstellung habt
- eine Definition (unter Weglassung der Intuition) ist meist kanonisch



### Theoreme

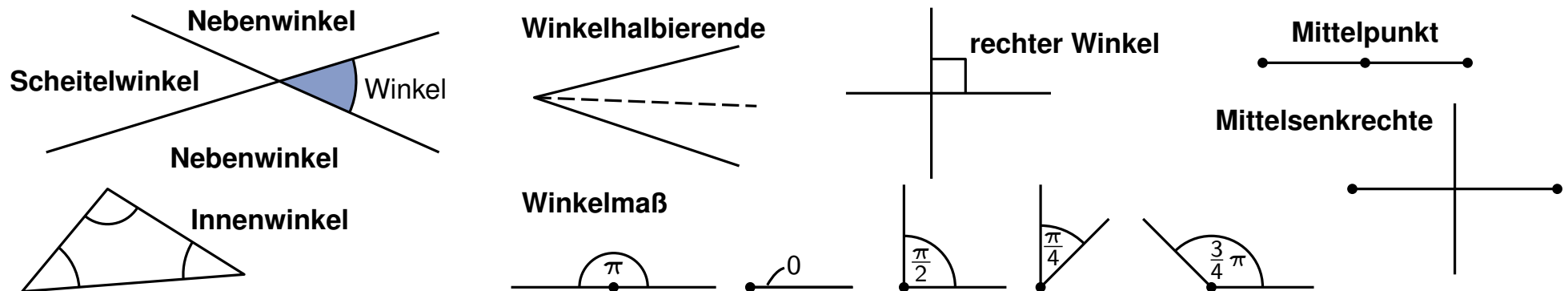
- jeder Winkel ist zu seinem Scheitelwinkel kongruent
- die Winkelhalbierende eines Winkels, der Mittelpunkt einer Strecke und die Mittelsenkrechte einer Strecke sind eindeutig

# Aussagen über die absolute Ebene

## Verschiedenes

### Disclaimer

- wir benutzen im Folgenden Begriffe, die wir nicht formal definiert haben
- das sind bekannte Begriffe, von denen ihr vermutlich eine Vorstellung habt
- eine Definition (unter Weglassung der Intuition) ist meist kanonisch



### Theoreme

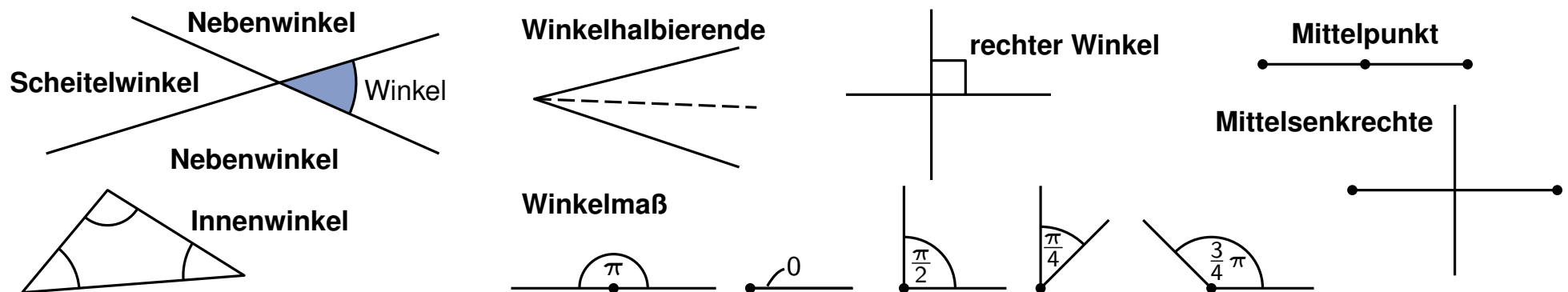
- jeder Winkel ist zu seinem Scheitelwinkel kongruent
- die Winkelhalbierende eines Winkels, der Mittelpunkt einer Strecke und die Mittelsenkrechte einer Strecke sind eindeutig
- Mittelsenkrechte von  $\overline{AB} =$  Menge aller Punkte  $C$  mit  $d(A, C) = d(B, C)$

# Aussagen über die absolute Ebene

## Verschiedenes

### Disclaimer

- wir benutzen im Folgenden Begriffe, die wir nicht formal definiert haben
- das sind bekannte Begriffe, von denen ihr vermutlich eine Vorstellung habt
- eine Definition (unter Weglassung der Intuition) ist meist kanonisch



### Theoreme

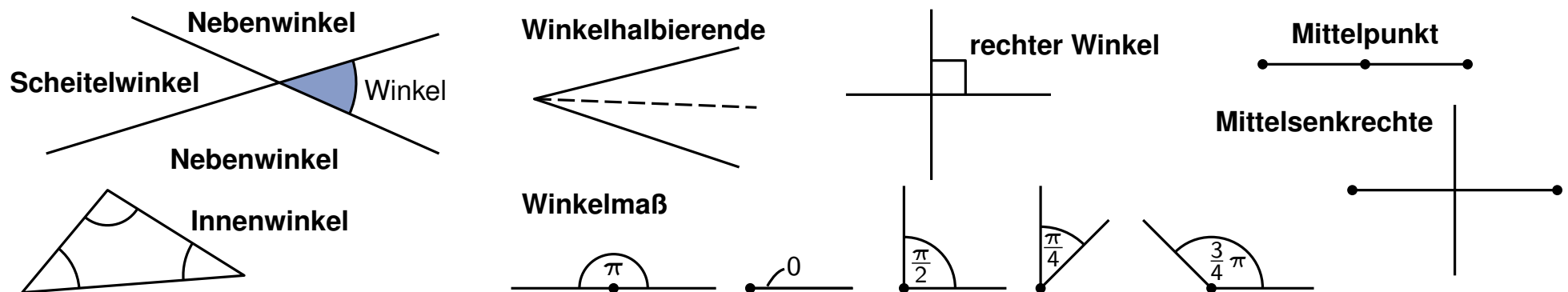
- jeder Winkel ist zu seinem Scheitelwinkel kongruent
- die Winkelhalbierende eines Winkels, der Mittelpunkt einer Strecke und die Mittelsenkrechte einer Strecke sind eindeutig
- Mittelsenkrechte von  $\overline{AB} =$  Menge aller Punkte  $C$  mit  $d(A, C) = d(B, C)$
- die Summe der Innenwinkel(maße) ist maximal  $\pi$

# Aussagen über die absolute Ebene

## Verschiedenes

### Disclaimer

- wir benutzen im Folgenden Begriffe, die wir nicht formal definiert haben
- das sind bekannte Begriffe, von denen ihr vermutlich eine Vorstellung habt
- eine Definition (unter Weglassung der Intuition) ist meist kanonisch



### Theoreme

- jeder Winkel ist zu seinem Scheitelwinkel kongruent
- die Winkelhalbierende eines Winkels, der Mittelpunkt einer Strecke und die Mittelsenkrechte einer Strecke sind eindeutig
- Mittelsenkrechte von  $\overline{AB} =$  Menge aller Punkte  $C$  mit  $d(A, C) = d(B, C)$
- die Summe der Innenwinkel(maße) ist maximal  $\pi$
- gibt es ein Dreieck mit Innenwinkelsumme  $\pi$ , so hat jedes Dreieck IWS  $\pi$

# Zwischenstand

## Definition

Eine Inzidenzstruktur  $(\mathcal{P}, \mathcal{G}, \in)$  mit  $d: \mathcal{P} \times \mathcal{P} \rightarrow \mathbb{R}$ , die Axiomgruppen I–IV genügt, heißt **absolute Ebene**. Genügt sie Axiomgruppen I–V, so heißt sie **Euklidische Ebene**.

## Axiomgruppe II: Abstandsaxiome

Distanz ist eine Metrik; Gleichheit bei Dreiecksungleichung genau dann, wenn kollinear

## Axiomgruppe IV: Bewegungsaxiome

es gibt zwei Bewegungen die gleich lange Strecken aufeinander abbilden (orientierungserhaltend)

## Axiomgruppe I: Inzidenzaxiome

zwei Punkte definieren eine Gerade; jede Gerade enthält zwei Punkte; es gibt drei nicht kollineare Punkte

## Axiomgruppe III: Anordnungsaxiome

in jede Richtung mit jedem Abstand gibt es einen Punkt; Geraden zerlegen Ebene in zwei Halbebenen

## Axiomgruppe V: Euklidisches Parallelenaxiom

Gerade  $g$  und Punkt  $P \notin g \Rightarrow$  höchstens eine Gerade parallel zu  $g$  durch  $P$



# Zwischenstand

## Definition

Eine Inzidenzstruktur  $(\mathcal{P}, \mathcal{G}, \in)$  mit  $d: \mathcal{P} \times \mathcal{P} \rightarrow \mathbb{R}$ , die Axiomgruppen I–IV genügt, heißt **absolute Ebene**. Genügt sie Axiomgruppen I–V, so heißt sie **Euklidische Ebene**.

## Axiomgruppe II: Abstandsaxiome

Distanz ist eine Metrik; Gleichheit bei Dreiecksungleichung genau dann, wenn kollinear

## Axiomgruppe IV: Bewegungsaxiome

es gibt zwei Bewegungen die gleich lange Strecken aufeinander abbilden (orientierungserhaltend)

## Axiomgruppe I: Inzidenzaxiome

zwei Punkte definieren eine Gerade; jede Gerade enthält zwei Punkte; es gibt drei nicht kollineare Punkte

## Axiomgruppe III: Anordnungsaxiome

in jede Richtung mit jedem Abstand gibt es einen Punkt; Geraden zerlegen Ebene in zwei Halbebenen

## Axiomgruppe V: Euklidisches Parallelenaxiom

Gerade  $g$  und Punkt  $P \notin g \Rightarrow$  höchstens eine Gerade parallel zu  $g$  durch  $P$

## Was passiert, wenn wir das Parallelenaxiom negieren?

# Zwischenstand

## Definition

Eine Inzidenzstruktur  $(\mathcal{P}, \mathcal{G}, \in)$  mit  $d: \mathcal{P} \times \mathcal{P} \rightarrow \mathbb{R}$ , die Axiomgruppen I–IV genügt, heißt **absolute Ebene**. Genügt sie Axiomgruppen I–V, so heißt sie **Euklidische Ebene**.

## Axiomgruppe II: Abstandsaxiome

Distanz ist eine Metrik; Gleichheit bei Dreiecksungleichung genau dann, wenn kollinear

## Axiomgruppe IV: Bewegungsaxiome

es gibt zwei Bewegungen die gleich lange Strecken aufeinander abbilden (orientierungserhaltend)

## Axiomgruppe I: Inzidenzaxiome

zwei Punkte definieren eine Gerade; jede Gerade enthält zwei Punkte; es gibt drei nicht kollineare Punkte

## Axiomgruppe III: Anordnungsaxiome

in jede Richtung mit jedem Abstand gibt es einen Punkt; Geraden zerlegen Ebene in zwei Halbebenen

## Axiomgruppe V: Euklidisches Parallelenaxiom

Gerade  $g$  und Punkt  $P \notin g \Rightarrow$  höchstens eine Gerade parallel zu  $g$  durch  $P$

## Was passiert, wenn wir das Parallelenaxiom negieren?

### Axiomgruppe V': hyperbolisches Parallelenaxiom

Es gibt eine Gerade und einen Punkt  $P \notin g$ , sodass es zwei Geraden gibt, die  $P$  enthalten und zu  $g$  parallel sind.

# Zwischenstand

## Definition

Eine Inzidenzstruktur  $(\mathcal{P}, \mathcal{G}, \in)$  mit  $d: \mathcal{P} \times \mathcal{P} \rightarrow \mathbb{R}$ , die Axiomgruppen I–IV genügt, heißt **absolute Ebene**. Genügt sie Axiomgruppen I–V, so heißt sie **Euklidische Ebene**.

## Axiomgruppe I: Inzidenzaxiome

zwei Punkte definieren eine Gerade; jede Gerade enthält zwei Punkte; es gibt drei nicht kollineare Punkte

## Axiomgruppe II: Abstandsaxiome

Distanz ist eine Metrik; Gleichheit bei Dreiecksungleichung genau dann, wenn kollinear

## Axiomgruppe III: Anordnungsaxiome

in jede Richtung mit jedem Abstand gibt es einen Punkt; Geraden zerlegen Ebene in zwei Halbebenen

## Axiomgruppe IV: Bewegungsaxiome

es gibt zwei Bewegungen die gleich lange Strecken aufeinander abbilden (orientierungserhaltend)

## Axiomgruppe V: Euklidisches Parallelenaxiom

Gerade  $g$  und Punkt  $P \notin g \Rightarrow$  höchstens eine Gerade parallel zu  $g$  durch  $P$

# Was passiert, wenn wir das Parallelenaxiom negieren?

## Axiomgruppe V': hyperbolisches Parallelenaxiom

Es gibt eine Gerade und einen Punkt  $P \notin g$ , sodass es zwei Geraden gibt, die  $P$  enthalten und zu  $g$  parallel sind.

## Definition

Eine Inzidenzstruktur  $(\mathcal{P}, \mathcal{G}, \in)$  mit einer Abbildung  $d: \mathcal{P} \times \mathcal{P} \rightarrow \mathbb{R}$ , die Axiomgruppen I–IV, sowie V' genügt, heißt **hyperbolische Ebene**.

# Die Hyperbolische Ebene

## Was passiert, wenn wir das Parallelenaxiom negieren?

- die Axiome bleiben konsistent
- man erhält mit der hyperbolischen Ebene neben der Euklidischen Ebene ein zweites Modell, das den Axiomen der absoluten Ebene genügt
- alle Sätze der absoluten Ebene gelten auch für die hyperbolische Ebene

# Die Hyperbolische Ebene

## Was passiert, wenn wir das Parallelenaxiom negieren?

- die Axiome bleiben konsistent
- man erhält mit der hyperbolischen Ebene neben der Euklidischen Ebene ein zweites Modell, das den Axiomen der absoluten Ebene genügt
- alle Sätze der absoluten Ebene gelten auch für die hyperbolische Ebene

### Theorem

In der hyperbolischen Ebene gibt es für jede Gerade  $g$  und jeden Punkt  $P \notin g$  unendlich viele Geraden durch  $P$ , die zu  $g$  parallel sind.

# Die Hyperbolische Ebene

## Was passiert, wenn wir das Parallelenaxiom negieren?

- die Axiome bleiben konsistent
- man erhält mit der hyperbolischen Ebene neben der Euklidischen Ebene ein zweites Modell, das den Axiomen der absoluten Ebene genügt
- alle Sätze der absoluten Ebene gelten auch für die hyperbolische Ebene

### Theorem

In der hyperbolischen Ebene gibt es für jede Gerade  $g$  und jeden Punkt  $P \notin g$  unendlich viele Geraden durch  $P$ , die zu  $g$  parallel sind.

### Theorem

Hyperbolischen Ebene: Die Innenwinkelsumme in Dreiecken ist kleiner  $\pi$ .

# Die Hyperbolische Ebene

## Was passiert, wenn wir das Parallelenaxiom negieren?

- die Axiome bleiben konsistent
- man erhält mit der hyperbolischen Ebene neben der Euklidischen Ebene ein zweites Modell, das den Axiomen der absoluten Ebene genügt
- alle Sätze der absoluten Ebene gelten auch für die hyperbolische Ebene

### Theorem

In der hyperbolischen Ebene gibt es für jede Gerade  $g$  und jeden Punkt  $P \notin g$  unendlich viele Geraden durch  $P$ , die zu  $g$  parallel sind.

### Theorem

Hyperbolischen Ebene: Die Innenwinkelsumme in Dreiecken ist kleiner  $\pi$ .

## Irgendwie ist das alles komisch

# Die Hyperbolische Ebene

## Was passiert, wenn wir das Parallelenaxiom negieren?

- die Axiome bleiben konsistent
- man erhält mit der hyperbolischen Ebene neben der Euklidischen Ebene ein zweites Modell, das den Axiomen der absoluten Ebene genügt
- alle Sätze der absoluten Ebene gelten auch für die hyperbolische Ebene

### Theorem

In der hyperbolischen Ebene gibt es für jede Gerade  $g$  und jeden Punkt  $P \notin g$  unendlich viele Geraden durch  $P$ , die zu  $g$  parallel sind.

### Theorem

Hyperbolischen Ebene: Die Innenwinkelsumme in Dreiecken ist kleiner  $\pi$ .

## Irgendwie ist das alles komisch

- bisher gesehen: Betrachtung der Euklidischen Ebene ohne Intuition
- daraus ergibt sich recht natürlich die hyperbolische Ebene



# Die Hyperbolische Ebene

## Was passiert, wenn wir das Parallelenaxiom negieren?

- die Axiome bleiben konsistent
- man erhält mit der hyperbolischen Ebene neben der Euklidischen Ebene ein zweites Modell, das den Axiomen der absoluten Ebene genügt
- alle Sätze der absoluten Ebene gelten auch für die hyperbolische Ebene

### Theorem

In der hyperbolischen Ebene gibt es für jede Gerade  $g$  und jeden Punkt  $P \notin g$  unendlich viele Geraden durch  $P$ , die zu  $g$  parallel sind.

### Theorem

Hyperbolischen Ebene: Die Innenwinkelsumme in Dreiecken ist kleiner  $\pi$ .

## Irgendwie ist das alles komisch

- bisher gesehen: Betrachtung der Euklidischen Ebene ohne Intuition
- daraus ergibt sich recht natürlich die hyperbolische Ebene
- uns fehlt aber irgendwie noch die Intuition für die hyperbolische Ebene

# Die Hyperbolische Ebene

## Was passiert, wenn wir das Parallelenaxiom negieren?

- die Axiome bleiben konsistent
- man erhält mit der hyperbolischen Ebene neben der Euklidischen Ebene ein zweites Modell, das den Axiomen der absoluten Ebene genügt
- alle Sätze der absoluten Ebene gelten auch für die hyperbolische Ebene

### Theorem

In der hyperbolischen Ebene gibt es für jede Gerade  $g$  und jeden Punkt  $P \notin g$  unendlich viele Geraden durch  $P$ , die zu  $g$  parallel sind.

### Theorem

Hyperbolischen Ebene: Die Innenwinkelsumme in Dreiecken ist kleiner  $\pi$ .

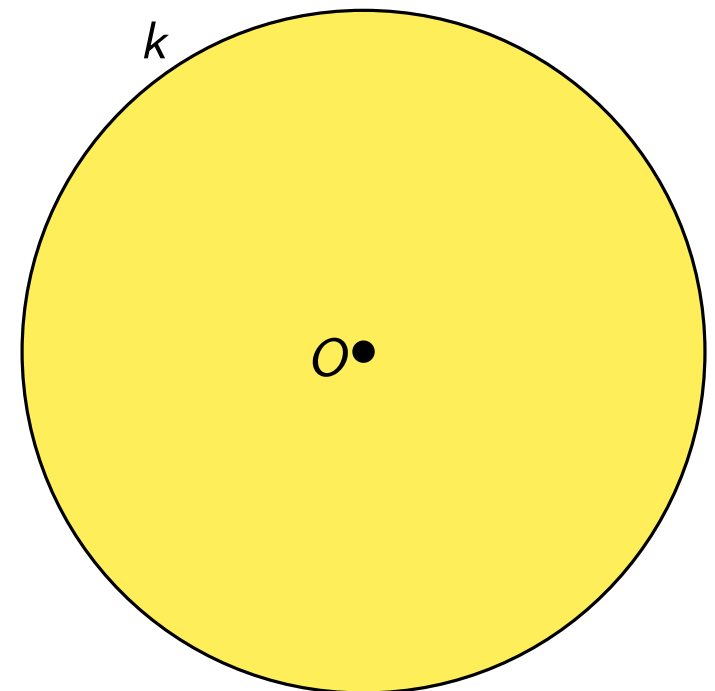
## Irgendwie ist das alles komisch

- bisher gesehen: Betrachtung der Euklidischen Ebene ohne Intuition
- daraus ergibt sich recht natürlich die hyperbolische Ebene
- uns fehlt aber irgendwie noch die Intuition für die hyperbolische Ebene
- hilfreich: Modelle als Repräsentation der hyperbolische Ebene

# Poincarésches Kreisscheibenmodell (Poincaré disk model)

## Punkte

- betrachte einen (Euklidischen) Kreis  $k$  mit Radius 1 um den Punkt  $O$
- sei  $\mathcal{P}$  die Menge der Punkte im Inneren des Kreises



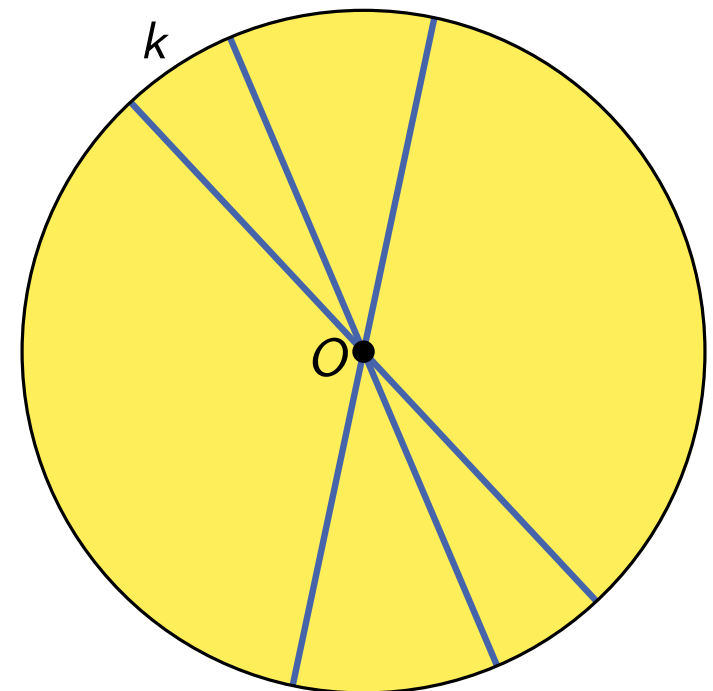
# Poincarésches Kreisscheibenmodell (Poincaré disk model)

## Punkte

- betrachte einen (Euklidischen) Kreis  $k$  mit Radius 1 um den Punkt  $O$
- sei  $\mathcal{P}$  die Menge der Punkte im Inneren des Kreises

## Geraden

- sei  $\mathcal{G}$  die Vereinigung von:
  - Menge der offenen Strecken durch  $O$  mit Endpunkten auf  $k$



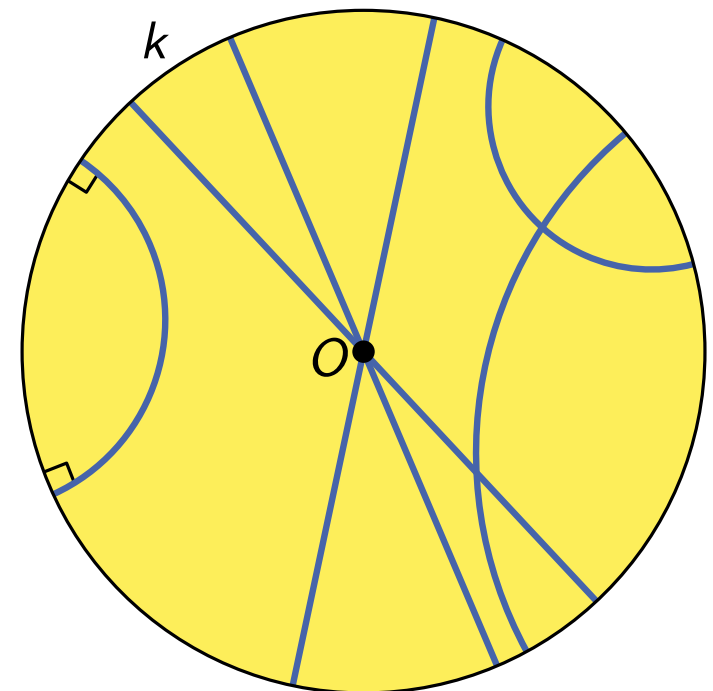
# Poincarésches Kreisscheibenmodell (Poincaré disk model)

## Punkte

- betrachte einen (Euklidischen) Kreis  $k$  mit Radius 1 um den Punkt  $O$
- sei  $\mathcal{P}$  die Menge der Punkte im Inneren des Kreises

## Geraden

- sei  $\mathcal{G}$  die Vereinigung von:
  - Menge der offenen Strecken durch  $O$  mit Endpunkten auf  $k$
  - Menge der offenen Kreisbögen in  $k$ , die senkrecht auf  $k$  stehen



# Kurze Pause

## Sind die Axiome erfüllt?

### Punkte

- betrachte einen (Euklidischen) Kreis  $k$  mit Radius 1 um den Punkt  $O$
- sei  $\mathcal{P}$  die Menge der Punkte im Inneren des Kreises

### Geraden

- sei  $\mathcal{G}$  die Vereinigung von:
  - Menge der offenen Strecken durch  $O$  mit Endpunkten auf  $k$
  - Menge der offenen Kreisbögen in  $k$ , die senkrecht auf  $k$  stehen

#### Axiomgruppe I: Inzidenzaxiome

zwei Punkte definieren eine Gerade; jede Gerade enthält zwei Punkte; es gibt drei nicht kollineare Punkte

#### Axiomgruppe II: Abstandsaxiome

Distanz ist eine Metrik; Gleichheit bei Dreiecksungleichung genau dann, wenn kollinear

#### Axiomgruppe III: Anordnungsaxiome

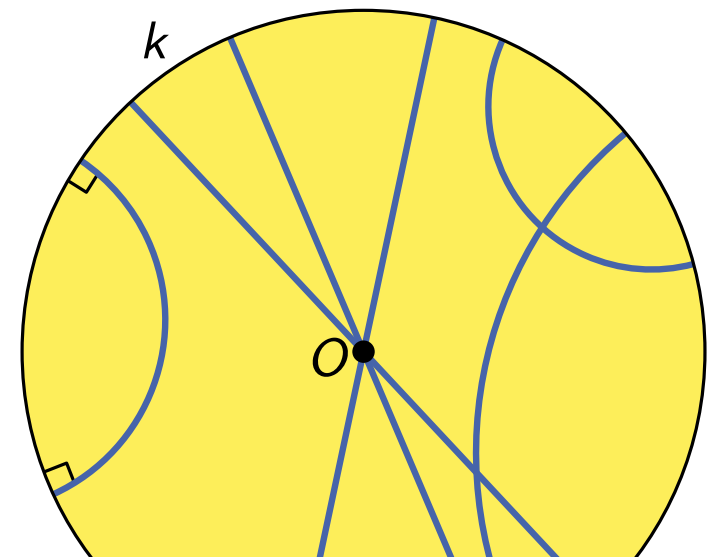
in jede Richtung mit jedem Abstand gibt es einen Punkt; Geraden zerlegen Ebene in zwei Halbebenen

#### Axiomgruppe IV: Bewegungsaxiome

es gibt zwei Bewegungen die gleich lange Strecken aufeinander abbilden (orientierungserhaltend)

#### Axiomgruppe V': hyperbolisches Parallelenaxiom

es gibt Gerade  $g$  und Punkt  $P \notin g$ , sodass zwei Geraden durch  $P$  parallel zu  $g$  sind



# Poincarésches Kreisscheibenmodell (Poincaré disk model)

## Punkte

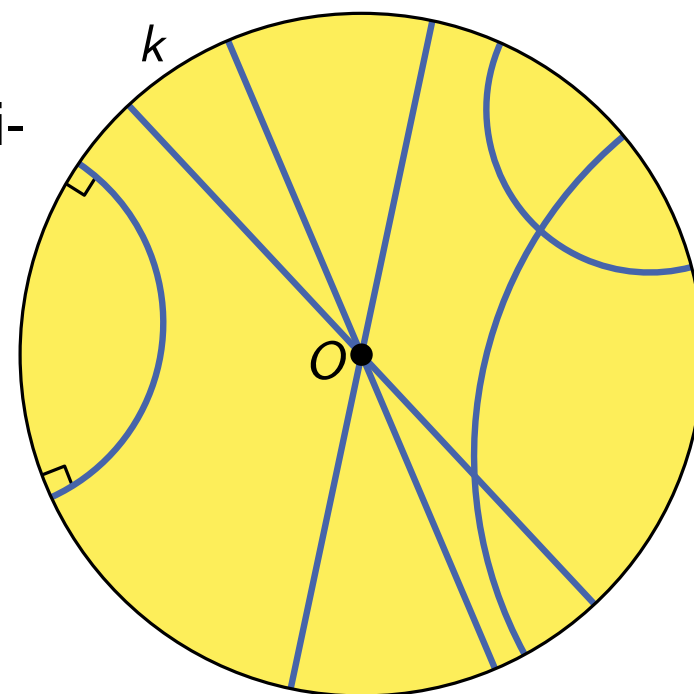
- betrachte einen (Euklidischen) Kreis  $k$  mit Radius 1 um den Punkt  $O$
- sei  $\mathcal{P}$  die Menge der Punkte im Inneren des Kreises

## Geraden

- sei  $\mathcal{G}$  die Vereinigung von:
  - Menge der offenen Strecken durch  $O$  mit Endpunkten auf  $k$
  - Menge der offenen Kreisbögen in  $k$ , die senkrecht auf  $k$  stehen

## Es gilt

- $(\mathcal{P}, \mathcal{G}, \epsilon)$  zusammen mit einer geeigneten Distanzfunktion erfüllt die Axiome I–IV und V'



# Poincarésches Kreisscheibenmodell (Poincaré disk model)

## Punkte

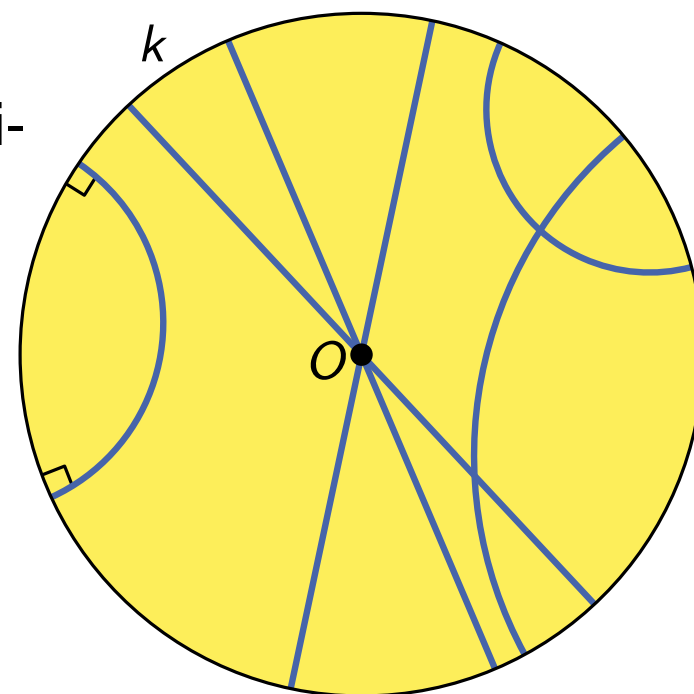
- betrachte einen (Euklidischen) Kreis  $k$  mit Radius 1 um den Punkt  $O$
- sei  $\mathcal{P}$  die Menge der Punkte im Inneren des Kreises

## Geraden

- sei  $\mathcal{G}$  die Vereinigung von:
  - Menge der offenen Strecken durch  $O$  mit Endpunkten auf  $k$
  - Menge der offenen Kreisbögen in  $k$ , die senkrecht auf  $k$  stehen

## Es gilt

- $(\mathcal{P}, \mathcal{G}, \epsilon)$  zusammen mit einer geeigneten Distanzfunktion erfüllt die Axiome I–IV und V'
- das Modell ist winkelerhaltend





# Poincarésches Kreisscheibenmodell (Poincaré disk model)

## Punkte

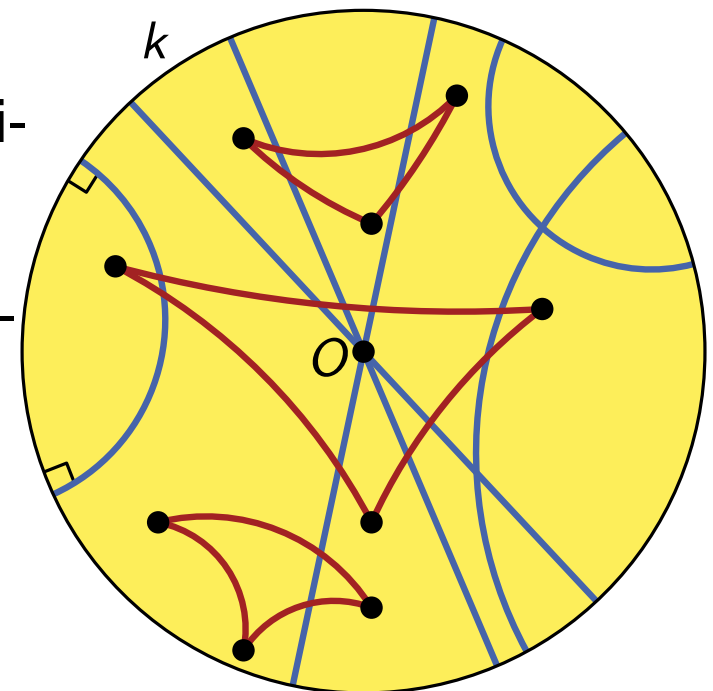
- betrachte einen (Euklidischen) Kreis  $k$  mit Radius 1 um den Punkt  $O$
- sei  $\mathcal{P}$  die Menge der Punkte im Inneren des Kreises

## Geraden

- sei  $\mathcal{G}$  die Vereinigung von:
  - Menge der offenen Strecken durch  $O$  mit Endpunkten auf  $k$
  - Menge der offenen Kreisbögen in  $k$ , die senkrecht auf  $k$  stehen

## Es gilt

- $(\mathcal{P}, \mathcal{G}, \epsilon)$  zusammen mit einer geeigneten Distanzfunktion erfüllt die Axiome I–IV und V'
- das Modell ist winkelerhaltend
- damit wird „intuitiv offensichtlich“, dass die Innenwinkelsumme eines Dreiecks kleiner  $\pi$  ist



# Poincarésches Kreisscheibenmodell (Poincaré disk model)

## Punkte

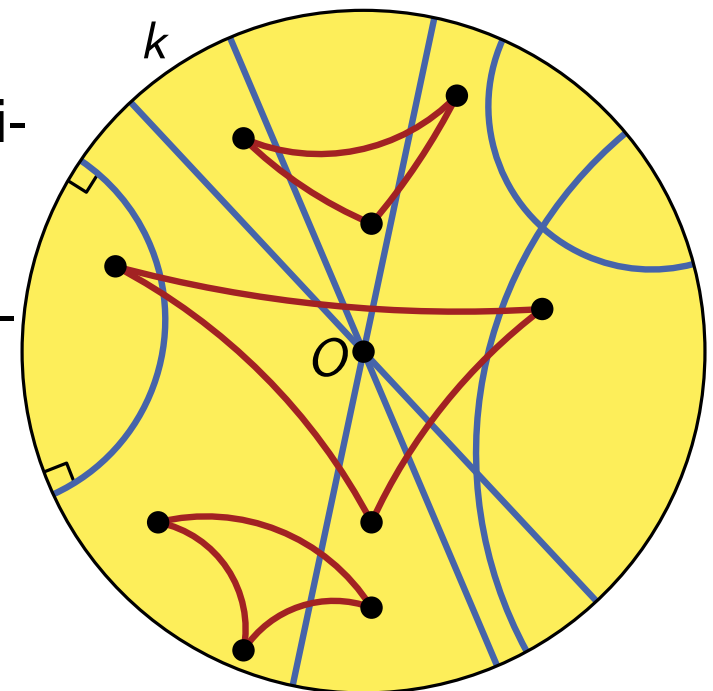
- betrachte einen (Euklidischen) Kreis  $k$  mit Radius 1 um den Punkt  $O$
- sei  $\mathcal{P}$  die Menge der Punkte im Inneren des Kreises

## Geraden

- sei  $\mathcal{G}$  die Vereinigung von:
  - Menge der offenen Strecken durch  $O$  mit Endpunkten auf  $k$
  - Menge der offenen Kreisbögen in  $k$ , die senkrecht auf  $k$  stehen

## Es gilt

- $(\mathcal{P}, \mathcal{G}, \epsilon)$  zusammen mit einer geeigneten Distanzfunktion erfüllt die Axiome I–IV und V'
- das Modell ist winkelerhaltend
- damit wird „intuitiv offensichtlich“, dass die Innenwinkelsumme eines Dreiecks kleiner  $\pi$  ist
- Distanzen sind stark verzerrt dargestellt



# Poincarésches Kreisscheibenmodell (Poincaré disk model)

## Punkte

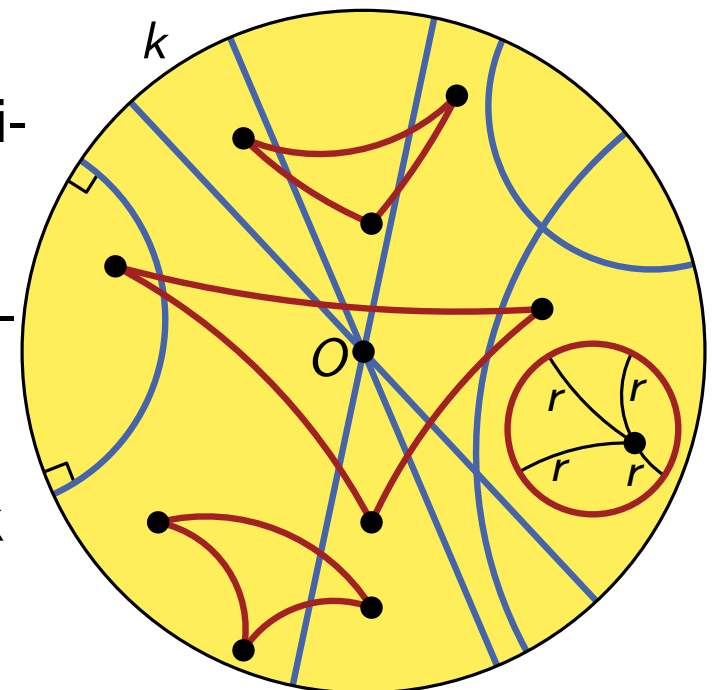
- betrachte einen (Euklidischen) Kreis  $k$  mit Radius 1 um den Punkt  $O$
- sei  $\mathcal{P}$  die Menge der Punkte im Inneren des Kreises

## Geraden

- sei  $\mathcal{G}$  die Vereinigung von:
  - Menge der offenen Strecken durch  $O$  mit Endpunkten auf  $k$
  - Menge der offenen Kreisbögen in  $k$ , die senkrecht auf  $k$  stehen

## Es gilt

- $(\mathcal{P}, \mathcal{G}, \epsilon)$  zusammen mit einer geeigneten Distanzfunktion erfüllt die Axiome I–IV und V'
- das Modell ist winkelerhaltend
- damit wird „intuitiv offensichtlich“, dass die Innenwinkelsumme eines Dreiecks kleiner  $\pi$  ist
- Distanzen sind stark verzerrt dargestellt
- hyperbolische Kreise sind in der Poincaré Disk Kreise (aber mit anderem Zentrum)



# Poincarésches Kreisscheibenmodell (Poincaré disk model)

## Punkte

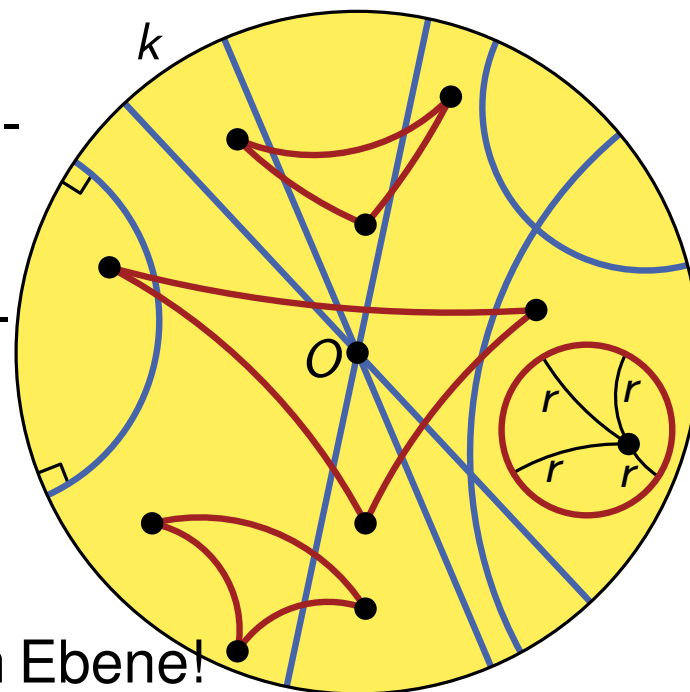
- betrachte einen (Euklidischen) Kreis  $k$  mit Radius 1 um den Punkt  $O$
- sei  $\mathcal{P}$  die Menge der Punkte im Inneren des Kreises

## Geraden

- sei  $\mathcal{G}$  die Vereinigung von:
  - Menge der offenen Strecken durch  $O$  mit Endpunkten auf  $k$
  - Menge der offenen Kreisbögen in  $k$ , die senkrecht auf  $k$  stehen

## Es gilt

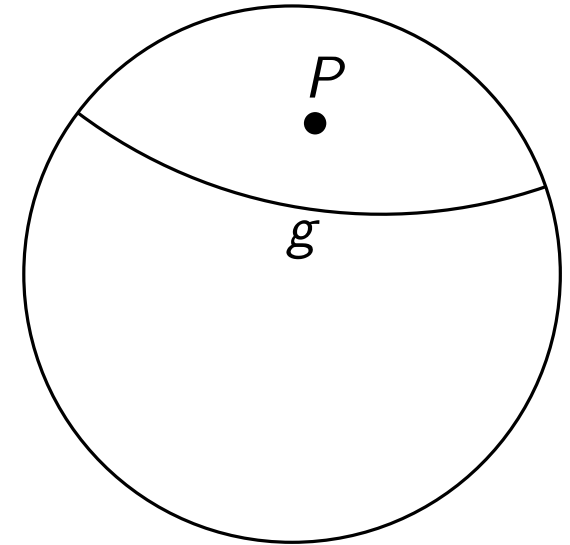
- $(\mathcal{P}, \mathcal{G}, \epsilon)$  zusammen mit einer geeigneten Distanzfunktion erfüllt die Axiome I–IV und V'
- das Modell ist winkelerhaltend
- damit wird „intuitiv offensichtlich“, dass die Innenwinkelsumme eines Dreiecks kleiner  $\pi$  ist
- Distanzen sind stark verzerrt dargestellt
- hyperbolische Kreise sind in der Poincaré Disk Kreise (aber mit anderem Zentrum)
- Punkte auf  $k$  gehören nicht zur Hyperbolischen Ebene!



# Poincarésches Kreisscheibenmodell

## Parallele Geraden und ideale Punkte

### Parallele Geraden durch einen Punkt

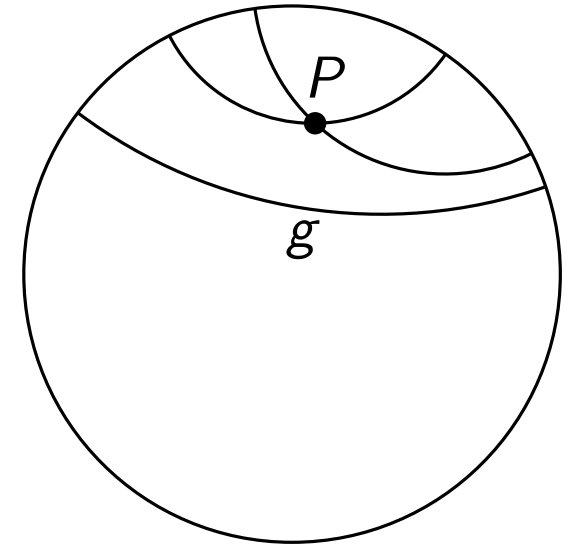


# Poincarésches Kreisscheibenmodell

## Parallele Geraden und ideale Punkte

### Parallele Geraden durch einen Punkt

- man kann leicht mehrere zu  $g$  parallele Geraden durch  $P$  finden

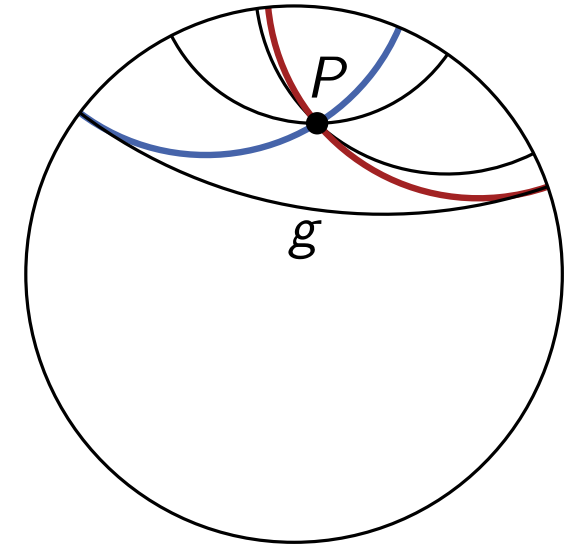


# Poincarésches Kreisscheibenmodell

## Parallele Geraden und ideale Punkte

### Parallele Geraden durch einen Punkt

- man kann leicht mehrere zu  $g$  parallele Geraden durch  $P$  finden
- zwei Geraden sind gerade so noch parallel
  - diese „schneiden“  $g$  auf dem Rand der Poincaré Disk
  - sie sind die **Grenzparallelen** zu  $g$  durch  $P$

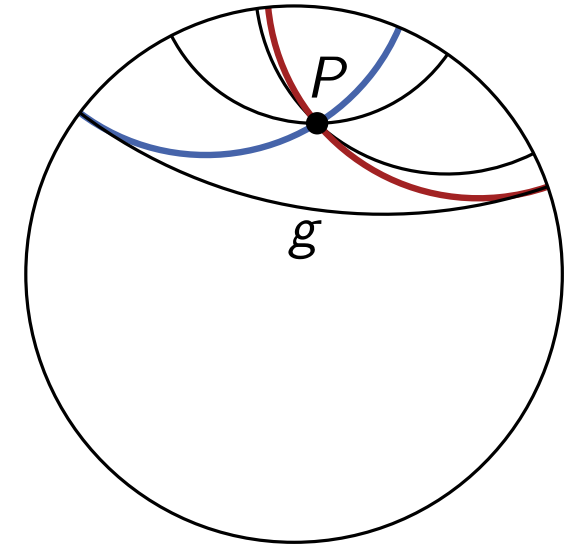


# Poincarésches Kreisscheibenmodell

## Parallele Geraden und ideale Punkte

### Parallele Geraden durch einen Punkt

- man kann leicht mehrere zu  $g$  parallele Geraden durch  $P$  finden
- zwei Geraden sind gerade so noch parallel
  - diese „schneiden“  $g$  auf dem Rand der Poincaré Disk
  - sie sind die **Grenzparallelen** zu  $g$  durch  $P$



### Halbebenen

- es gibt beliebig viele disjunkte Halbebenen (die alle kongruent sind)

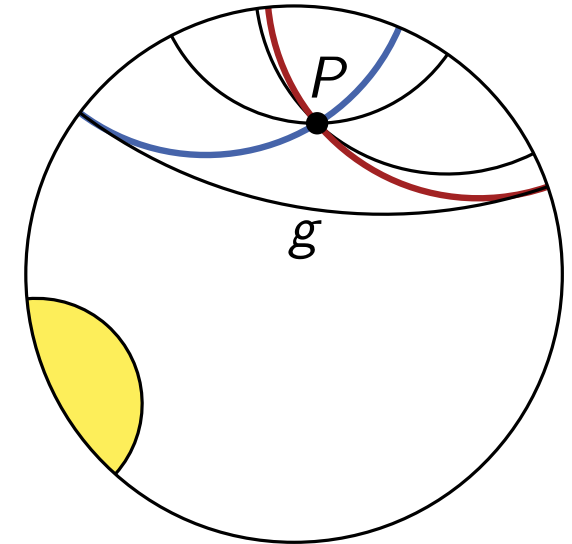


# Poincarésches Kreisscheibenmodell

## Parallele Geraden und ideale Punkte

### Parallele Geraden durch einen Punkt

- man kann leicht mehrere zu  $g$  parallele Geraden durch  $P$  finden
- zwei Geraden sind gerade so noch parallel
  - diese „schneiden“  $g$  auf dem Rand der Poincaré Disk
  - sie sind die **Grenzparallelen** zu  $g$  durch  $P$



### Halbebenen

- es gibt beliebig viele disjunkte Halbebenen (die alle kongruent sind)

# Poincarésches Kreisscheibenmodell

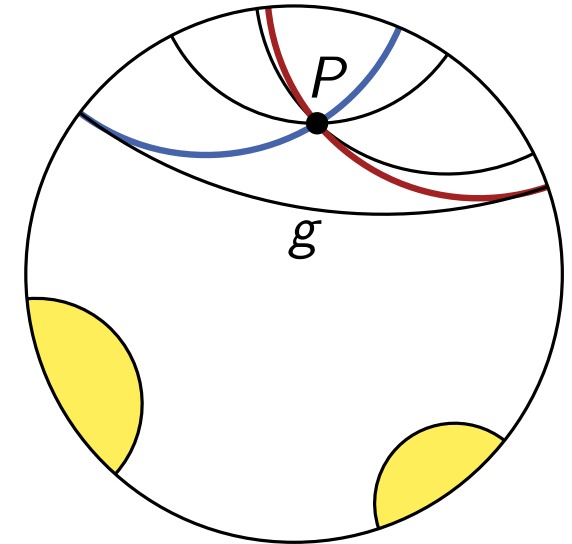
## Parallele Geraden und ideale Punkte

### Parallele Geraden durch einen Punkt

- man kann leicht mehrere zu  $g$  parallele Geraden durch  $P$  finden
- zwei Geraden sind gerade so noch parallel
  - diese „schneiden“  $g$  auf dem Rand der Poincaré Disk
  - sie sind die **Grenzparallelen** zu  $g$  durch  $P$

### Halbebenen

- es gibt beliebig viele disjunkte Halbebenen (die alle kongruent sind)



# Poincarésches Kreisscheibenmodell

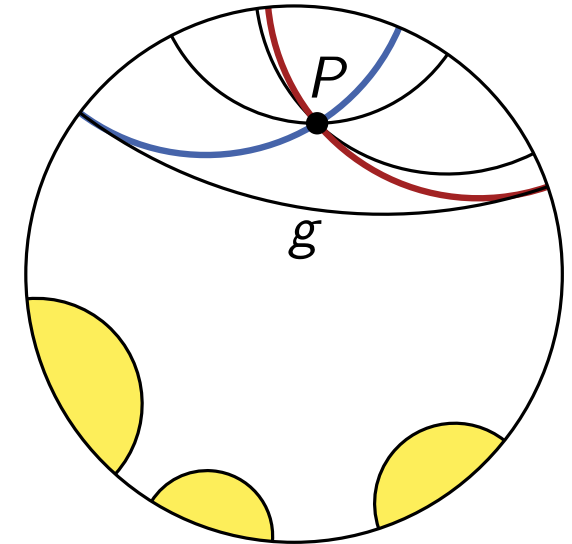
## Parallele Geraden und ideale Punkte

### Parallele Geraden durch einen Punkt

- man kann leicht mehrere zu  $g$  parallele Geraden durch  $P$  finden
- zwei Geraden sind gerade so noch parallel
  - diese „schneiden“  $g$  auf dem Rand der Poincaré Disk
  - sie sind die **Grenzparallelen** zu  $g$  durch  $P$

### Halbebenen

- es gibt beliebig viele disjunkte Halbebenen (die alle kongruent sind)



# Poincarésches Kreisscheibenmodell

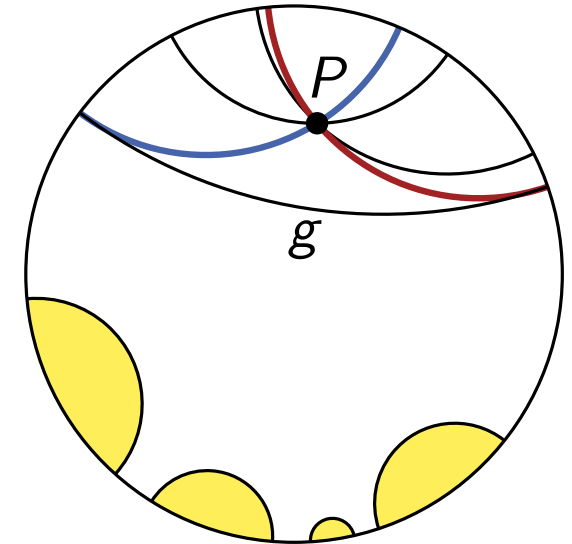
## Parallele Geraden und ideale Punkte

### Parallele Geraden durch einen Punkt

- man kann leicht mehrere zu  $g$  parallele Geraden durch  $P$  finden
- zwei Geraden sind gerade so noch parallel
  - diese „schneiden“  $g$  auf dem Rand der Poincaré Disk
  - sie sind die **Grenzparallelen** zu  $g$  durch  $P$

### Halbebenen

- es gibt beliebig viele disjunkte Halbebenen (die alle kongruent sind)

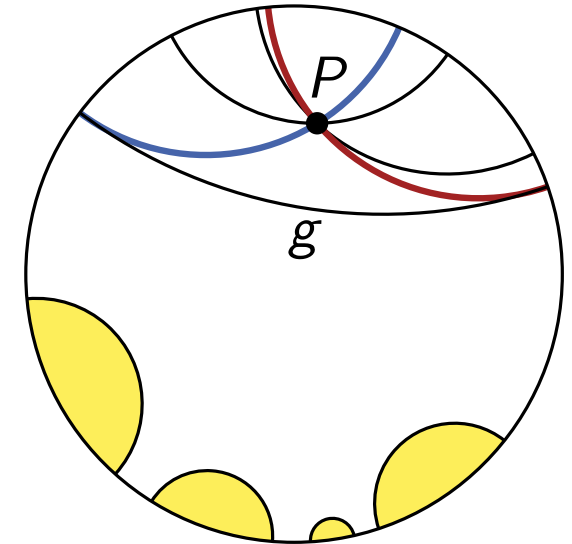


# Poincarésches Kreisscheibenmodell

## Parallele Geraden und ideale Punkte

### Parallele Geraden durch einen Punkt

- man kann leicht mehrere zu  $g$  parallele Geraden durch  $P$  finden
- zwei Geraden sind gerade so noch parallel
  - diese „schneiden“  $g$  auf dem Rand der Poincaré Disk
  - sie sind die **Grenzparallelen** zu  $g$  durch  $P$



### Halbebenen

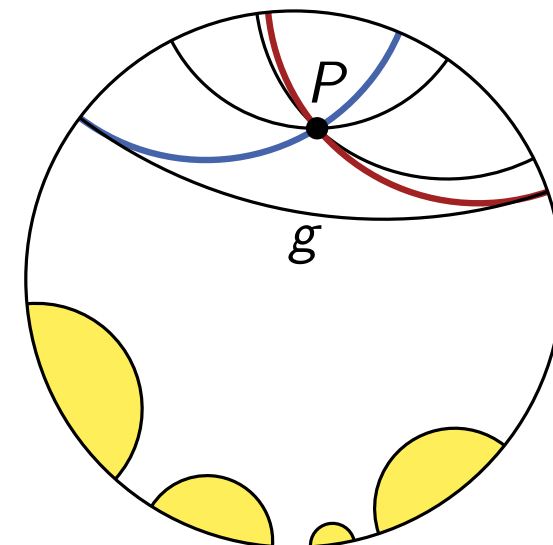
- es gibt beliebig viele disjunkte Halbebenen (die alle kongruent sind)
- damit gibt es im hyperbolischen irgendwie mehr Platz als im Euklidischen

# Poincarésches Kreisscheibenmodell

## Parallele Geraden und ideale Punkte

### Parallele Geraden durch einen Punkt

- man kann leicht mehrere zu  $g$  parallele Geraden durch  $P$  finden
- zwei Geraden sind gerade so noch parallel
  - diese „schneiden“  $g$  auf dem Rand der Poincaré Disk
  - sie sind die **Grenzparallelen** zu  $g$  durch  $P$

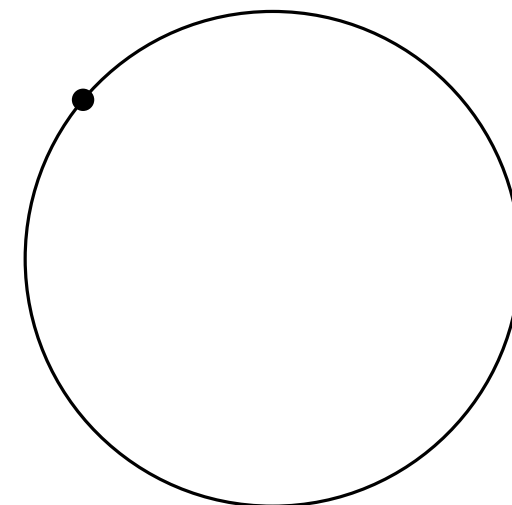


### Halbebenen

- es gibt beliebig viele disjunkte Halbebenen (die alle kongruent sind)
- damit gibt es im hyperbolischen irgendwie mehr Platz als im Euklidischen

### Ideale Punkte

- die Punkte auf dem Kreis heißen ideale Punkte
- Sind selbst nicht Teil der hyperbolischen Ebene!

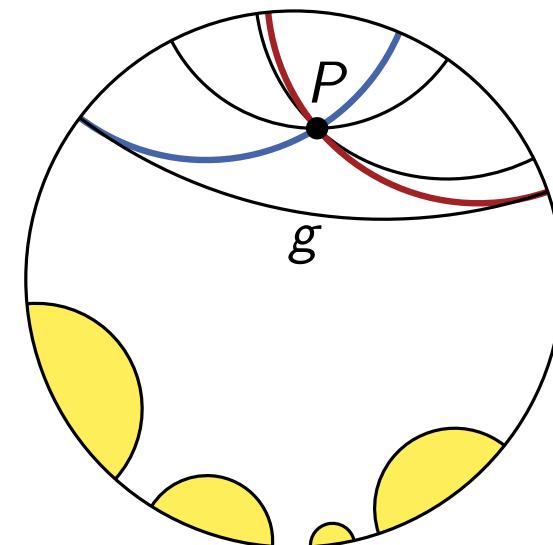


# Poincarésches Kreisscheibenmodell

## Parallele Geraden und ideale Punkte

### Parallele Geraden durch einen Punkt

- man kann leicht mehrere zu  $g$  parallele Geraden durch  $P$  finden
- zwei Geraden sind gerade so noch parallel
  - diese „schneiden“  $g$  auf dem Rand der Poincaré Disk
  - sie sind die **Grenzparallelen** zu  $g$  durch  $P$

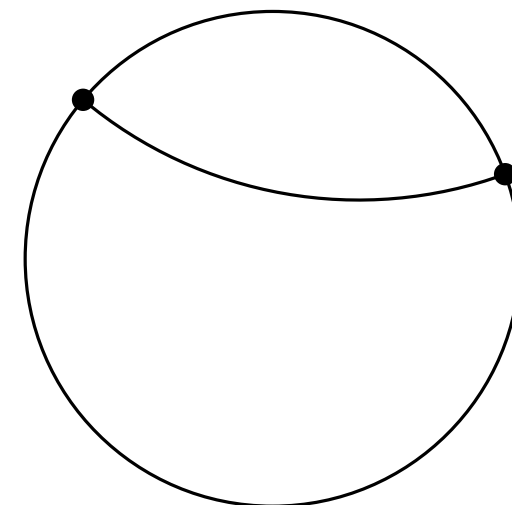


### Halbebenen

- es gibt beliebig viele disjunkte Halbebenen (die alle kongruent sind)
- damit gibt es im hyperbolischen irgendwie mehr Platz als im Euklidischen

### Ideale Punkte

- die Punkte auf dem Kreis heißen ideale Punkte
- Sind selbst nicht Teil der hyperbolischen Ebene!
- jede Gerade „endet“ in zwei idealen Punkten

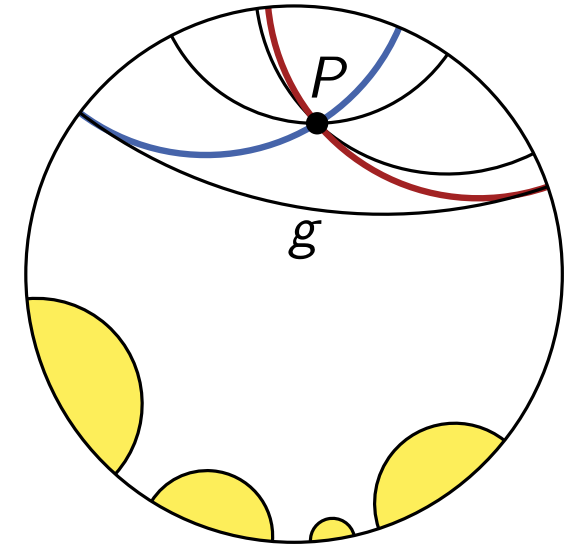


# Poincarésches Kreisscheibenmodell

## Parallele Geraden und ideale Punkte

### Parallele Geraden durch einen Punkt

- man kann leicht mehrere zu  $g$  parallele Geraden durch  $P$  finden
- zwei Geraden sind gerade so noch parallel
  - diese „schneiden“  $g$  auf dem Rand der Poincaré Disk
  - sie sind die **Grenzparallelen** zu  $g$  durch  $P$

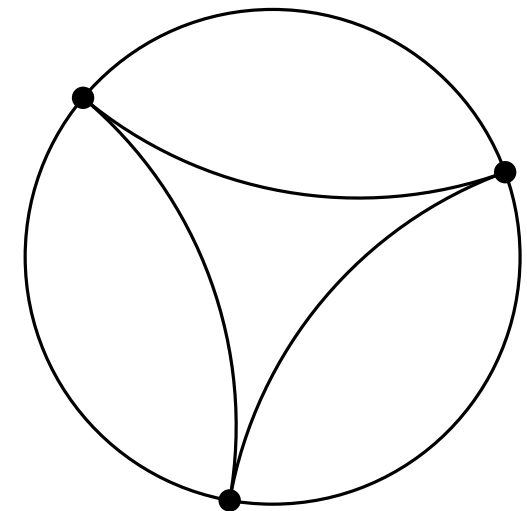


### Halbebenen

- es gibt beliebig viele disjunkte Halbebenen (die alle kongruent sind)
- damit gibt es im hyperbolischen irgendwie mehr Platz als im Euklidischen

### Ideale Punkte

- die Punkte auf dem Kreis heißen ideale Punkte
- Sind selbst nicht Teil der hyperbolischen Ebene!
- jede Gerade „endet“ in zwei idealen Punkten
- ideales Dreieck: drei Geraden, die drei ideale Punkte „verbinden“
- Verallgemeinerung: ideale  $n$ -Ecke



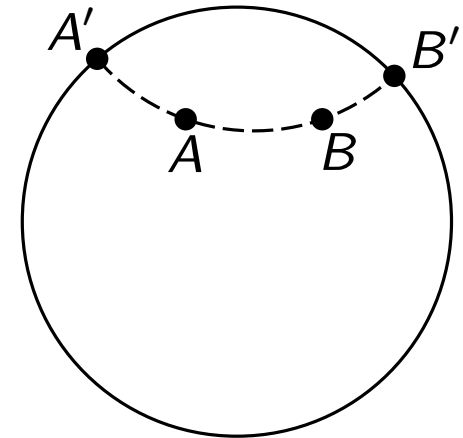


# Poincarésches Kreisscheibenmodell

## Distanzen

### Distanzen

- $A$  und  $B$ : zwei Punkte in der Poincaré Disk
- $A'$  und  $B'$ : idealen Punkte der Gerade  $AB$  (wie im Bild)



# Poincarésches Kreisscheibenmodell

## Distanzen

### Distanzen

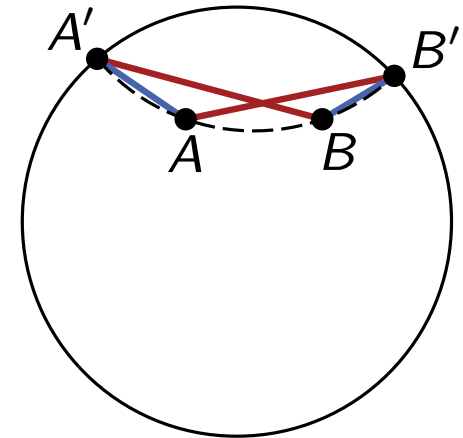
- $A$  und  $B$ : zwei Punkte in der Poincaré Disk
- $A'$  und  $B'$ : idealen Punkte der Gerade  $AB$  (wie im Bild)

■ dann gilt:

$$d_H(A, B) = \log \frac{d_E(A, B') \cdot d_E(A', B)}{d_E(A, A') \cdot d_E(B, B')}$$

hyperbolische Distanz

Euklidische Distanz  
(in der Poincaré Disk)



# Poincarésches Kreisscheibenmodell

## Distanzen

### Distanzen

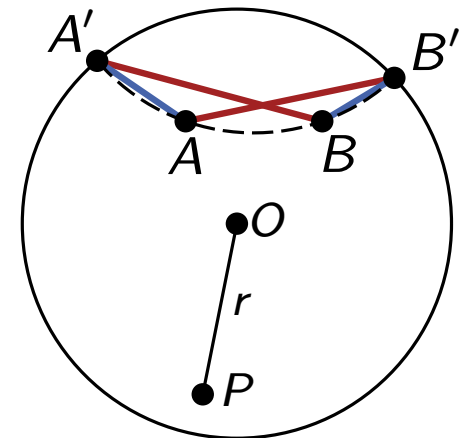
- $A$  und  $B$ : zwei Punkte in der Poincaré Disk
- $A'$  und  $B'$ : idealen Punkte der Gerade  $AB$  (wie im Bild)

■ dann gilt:

$$d_H(A, B) = \log \frac{d_E(A, B') \cdot d_E(A', B)}{d_E(A, A') \cdot d_E(B, B')}$$

hyperbolische Distanz

Euklidische Distanz (in der Poincaré Disk)

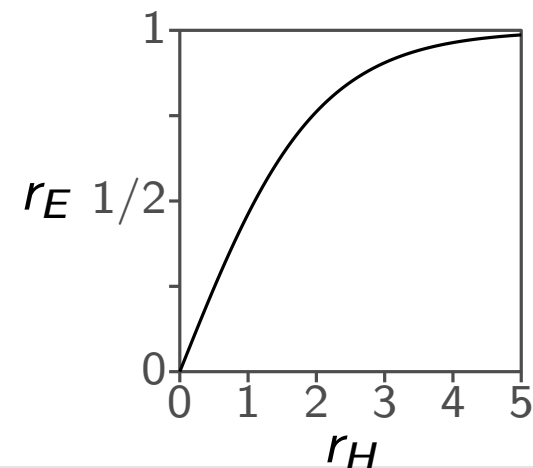
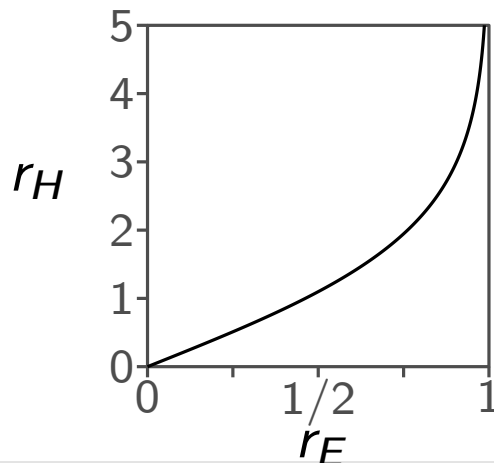


### Distanzen zum Ursprung

- sei  $O$  der Ursprung und  $P$  ein Punkt mit  $r_E = d_E(O, P)$  und  $r_H = d_H(O, P)$

■ dann gilt:

$$r_H = \log \frac{1 + r_E}{1 - r_E} \quad \text{und} \quad r_E = \frac{e^{r_H} - 1}{e^{r_H} + 1}$$



# Poincarésches Kreisscheibenmodell

## Distanzen

### Distanzen

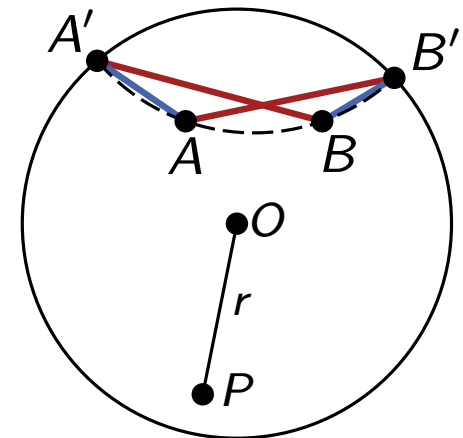
- $A$  und  $B$ : zwei Punkte in der Poincaré Disk
- $A'$  und  $B'$ : idealen Punkte der Gerade  $AB$  (wie im Bild)

■ dann gilt:

$$d_H(A, B) = \log \frac{d_E(A, B') \cdot d_E(A', B)}{d_E(A, A') \cdot d_E(B, B')}$$

hyperbolische Distanz

Euklidische Distanz (in der Poincaré Disk)

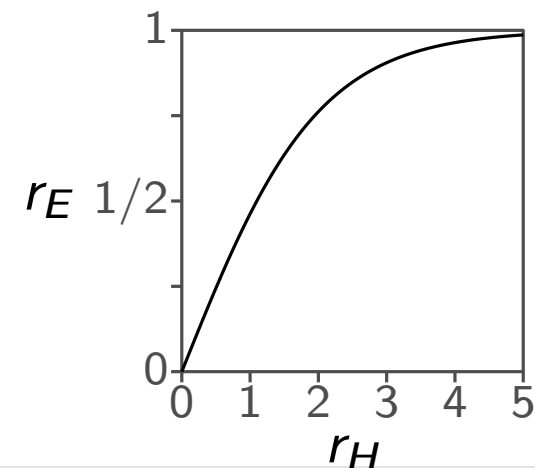
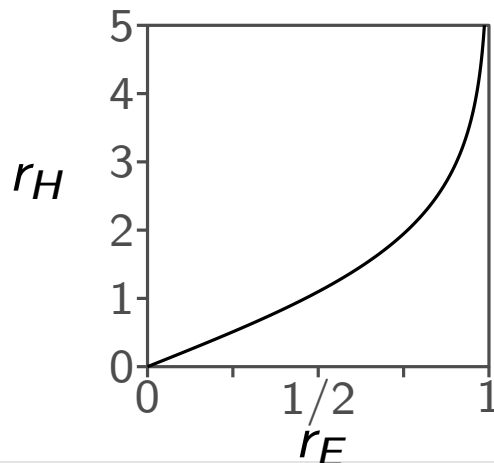


### Distanzen zum Ursprung

- sei  $O$  der Ursprung und  $P$  ein Punkt mit  $r_E = d_E(O, P)$  und  $r_H = d_H(O, P)$

■ dann gilt:

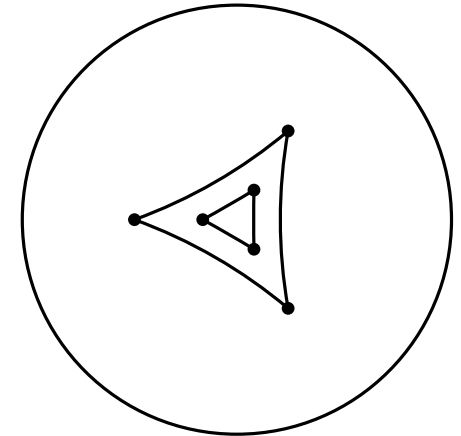
$$r_H = \log \frac{1 + r_E}{1 - r_E} = 2 \operatorname{arctanh}(r_E) \quad \text{und} \quad r_E = \frac{e^{r_H} - 1}{e^{r_H} + 1} = \tanh\left(\frac{r_H}{2}\right)$$



# Fläche in der hyperbolischen Ebene

## Fläche eines Dreiecks

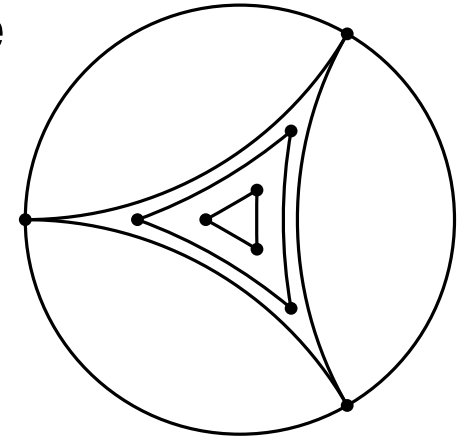
- Flächeninhalt eines Dreiecks ist  $\pi - \text{Innenwinkelsumme}$
- alle Dreiecke haben Flächeninhalt echt kleiner  $\pi$



# Fläche in der hyperbolischen Ebene

## Fläche eines Dreiecks

- Flächeninhalt eines Dreiecks ist  $\pi - \text{Innenwinkelsumme}$
- alle Dreiecke haben Flächeninhalt echt kleiner  $\pi$
- ein ideales Dreieck hat Flächeninhalt  $\pi$



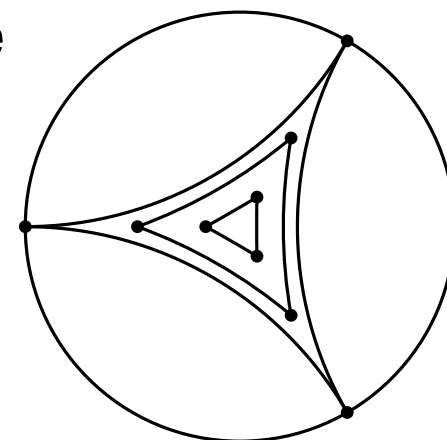
# Fläche in der hyperbolischen Ebene

## Fläche eines Dreiecks

- Flächeninhalt eines Dreiecks ist  $\pi - \text{Innenwinkelsumme}$
- alle Dreiecke haben Flächeninhalt echt kleiner  $\pi$
- ein ideales Dreieck hat Flächeninhalt  $\pi$

## Kreis mit (hyperbolischem) Radius $r$

- Umfang:  $2\pi \sinh(r)$
- Flächeninhalt:  $4\pi \sinh^2(r/2) = 2\pi(\cosh(r) - 1)$



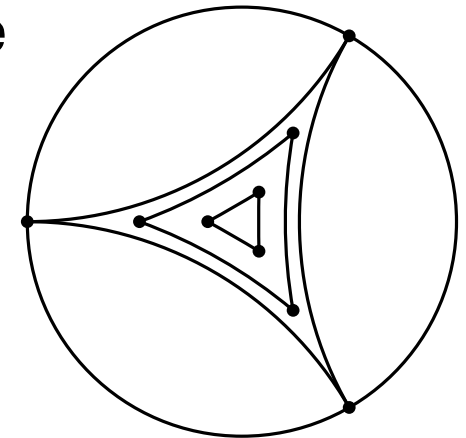
# Fläche in der hyperbolischen Ebene

## Fläche eines Dreiecks

- Flächeninhalt eines Dreiecks ist  $\pi - \text{Innenwinkelsumme}$
- alle Dreiecke haben Flächeninhalt echt kleiner  $\pi$
- ein ideales Dreieck hat Flächeninhalt  $\pi$

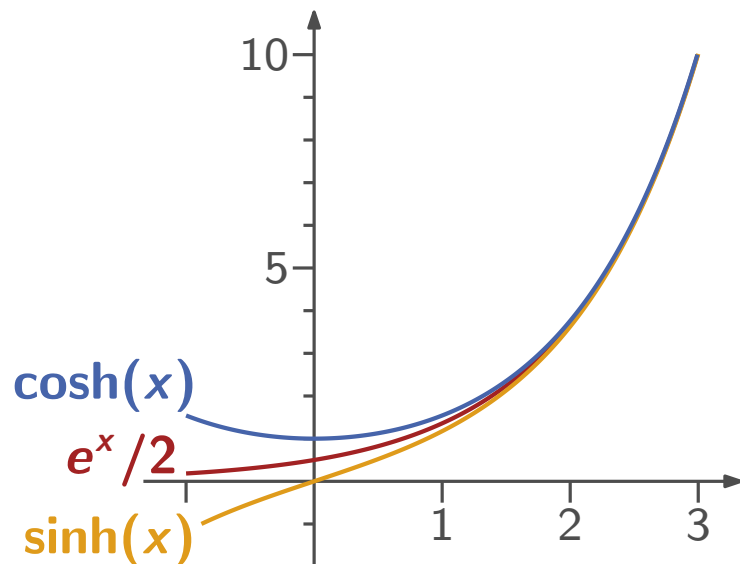
## Kreis mit (hyperbolischem) Radius $r$

- Umfang:  $2\pi \sinh(r)$
- Flächeninhalt:  $4\pi \sinh^2(r/2) = 2\pi(\cosh(r) - 1)$



$$\sinh(x) = \frac{e^x - e^{-x}}{2}$$

$$\cosh(x) = \frac{e^x + e^{-x}}{2}$$





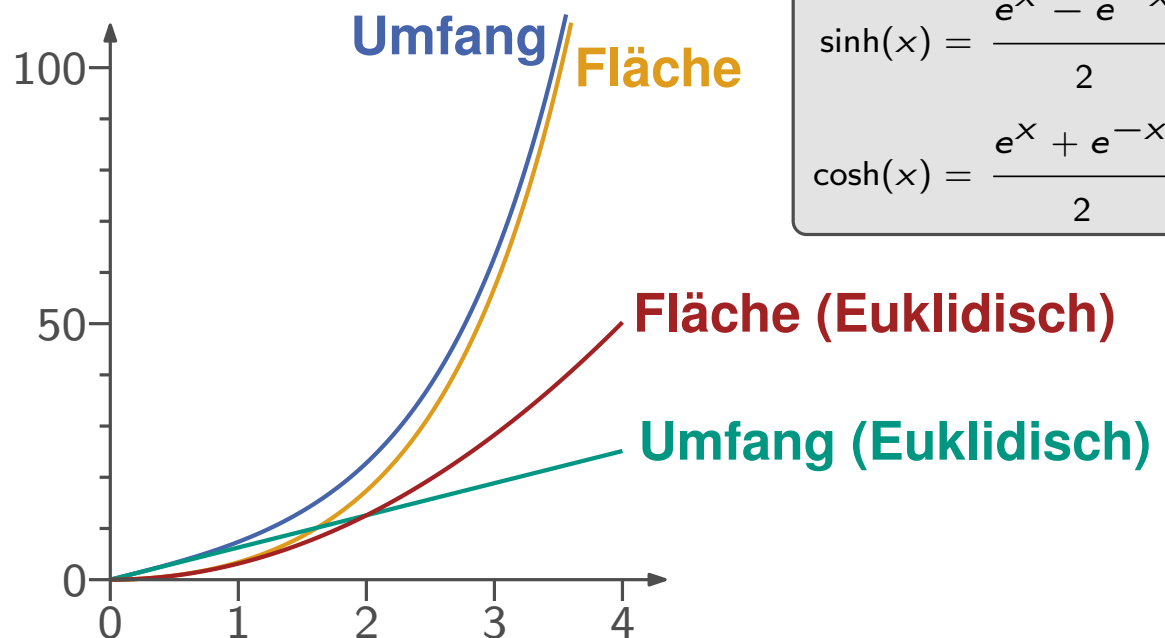
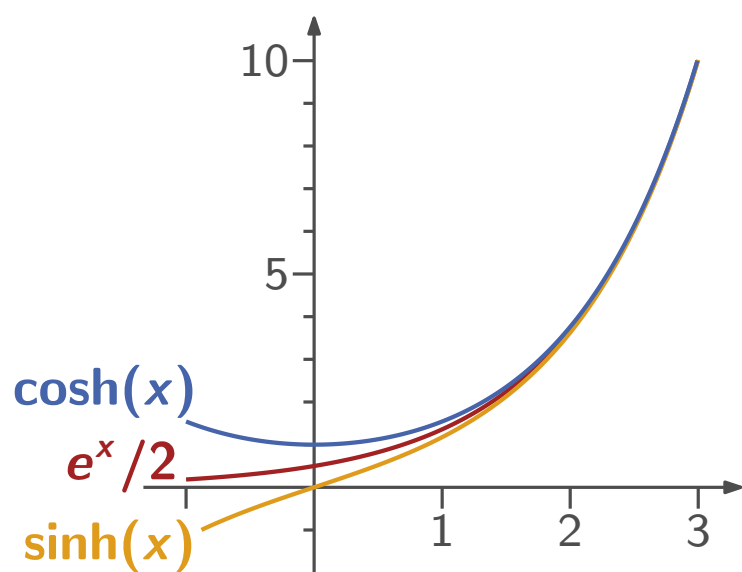
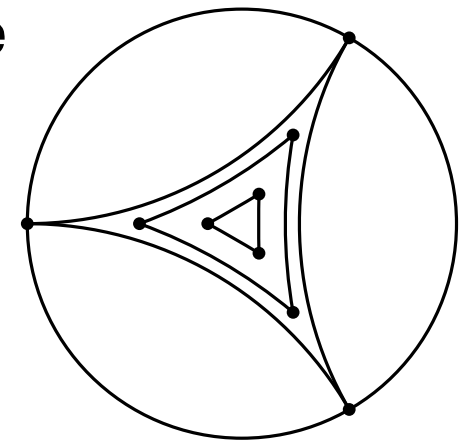
# Fläche in der hyperbolischen Ebene

## Fläche eines Dreiecks

- Flächeninhalt eines Dreiecks ist  $\pi - \text{Innenwinkelsumme}$
- alle Dreiecke haben Flächeninhalt echt kleiner  $\pi$
- ein ideales Dreieck hat Flächeninhalt  $\pi$

## Kreis mit (hyperbolischem) Radius $r$

- Umfang:  $2\pi \sinh(r)$
- Flächeninhalt:  $4\pi \sinh^2(r/2) = 2\pi(\cosh(r) - 1)$



$$\sinh(x) = \frac{e^x - e^{-x}}{2}$$

$$\cosh(x) = \frac{e^x + e^{-x}}{2}$$

# (Native) Polarkoordinaten

## Polarkoordinaten

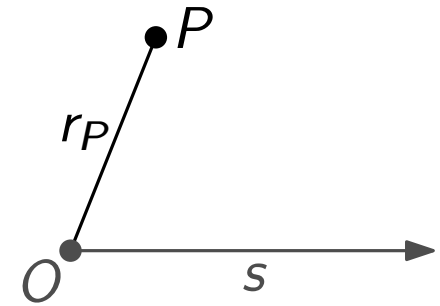
- Referenz: Ursprung  $O$ , Strahl  $s$  mit Anfangspunkt  $O$



# (Native) Polarkoordinaten

## Polarkoordinaten

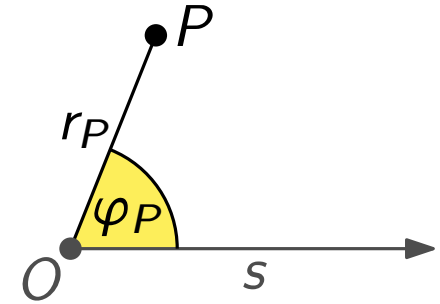
- Referenz: Ursprung  $O$ , Strahl  $s$  mit Anfangspunkt  $O$
- **Radius**  $r_P$  von  $P$ :  $d(O, P)$



# (Native) Polarkoordinaten

## Polarkoordinaten

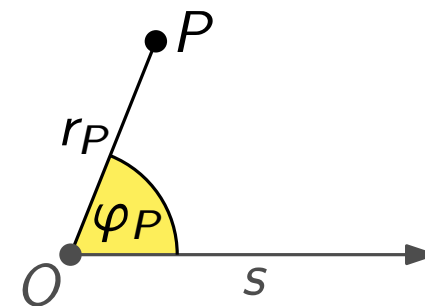
- Referenz: Ursprung  $O$ , Strahl  $s$  mit Anfangspunkt  $O$
- **Radius**  $r_P$  von  $P$ :  $d(O, P)$
- **Winkel**  $\varphi_P$  von  $P$ : Winkel zwischen  $s$  und  $OP$



# (Native) Polarkoordinaten

## Polarkoordinaten

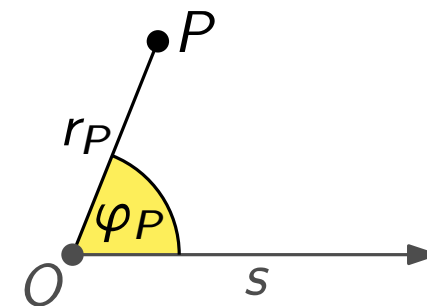
- Referenz: Ursprung  $O$ , Strahl  $s$  mit Anfangspunkt  $O$
- **Radius**  $r_P$  von  $P$ :  $d(O, P)$
- **Winkel**  $\varphi_P$  von  $P$ : Winkel zwischen  $s$  und  $OP$
- $(r_P, \varphi_P)$  sind die **Polarkoordinaten** von  $P$



# (Native) Polarkoordinaten

## Polarkoordinaten

- Referenz: Ursprung  $O$ , Strahl  $s$  mit Anfangspunkt  $O$
- **Radius**  $r_P$  von  $P$ :  $d(O, P)$
- **Winkel**  $\varphi_P$  von  $P$ : Winkel zwischen  $s$  und  $OP$
- $(r_P, \varphi_P)$  sind die **Polarkoordinaten** von  $P$



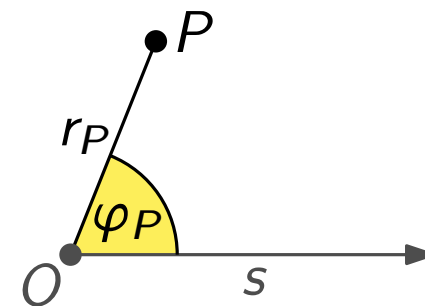
## Native Polarkoordinaten

- $d$  ist die hyperbolische Distanz

# (Native) Polarkoordinaten

## Polarkoordinaten

- Referenz: Ursprung  $O$ , Strahl  $s$  mit Anfangspunkt  $O$
- **Radius**  $r_P$  von  $P$ :  $d(O, P)$
- **Winkel**  $\varphi_P$  von  $P$ : Winkel zwischen  $s$  und  $OP$
- $(r_P, \varphi_P)$  sind die **Polarkoordinaten** von  $P$



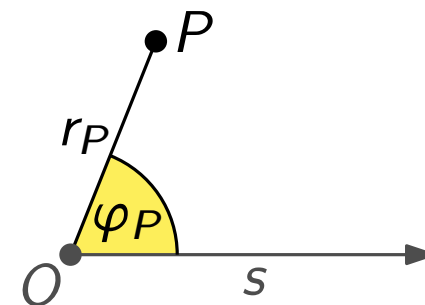
## Native Polarkoordinaten

- $d$  ist die hyperbolische Distanz
- insbesondere ist  $d$  **nicht** die Euklidische Distanz in der Poincaré Disk

# (Native) Polarkoordinaten

## Polarkoordinaten

- Referenz: Ursprung  $O$ , Strahl  $s$  mit Anfangspunkt  $O$
- **Radius**  $r_P$  von  $P$ :  $d(O, P)$
- **Winkel**  $\varphi_P$  von  $P$ : Winkel zwischen  $s$  und  $OP$
- $(r_P, \varphi_P)$  sind die **Polarkoordinaten** von  $P$



## Native Polarkoordinaten

- $d$  ist die hyperbolische Distanz
- insbesondere ist  $d$  **nicht** die Euklidische Distanz in der Poincaré Disk

## Distanz zwischen Punkten in Polarkoordinaten

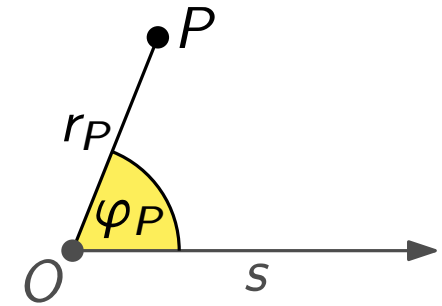
- betrachte zwei Punkte (in nativen Polarkoordinaten)  
 $A = (r_A, \varphi_A)$  und  $B = (r_B, \varphi_B)$



# (Native) Polarkoordinaten

## Polarkoordinaten

- Referenz: Ursprung  $O$ , Strahl  $s$  mit Anfangspunkt  $O$
- **Radius**  $r_P$  von  $P$ :  $d(O, P)$
- **Winkel**  $\varphi_P$  von  $P$ : Winkel zwischen  $s$  und  $OP$
- $(r_P, \varphi_P)$  sind die **Polarkoordinaten** von  $P$



## Native Polarkoordinaten

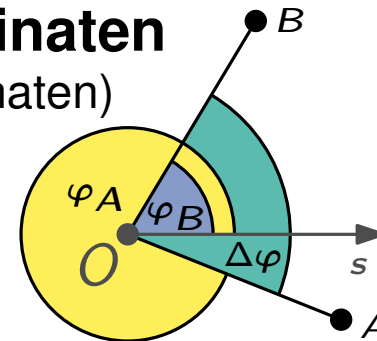
- $d$  ist die hyperbolische Distanz
- insbesondere ist  $d$  **nicht** die Euklidische Distanz in der Poincaré Disk

## Distanz zwischen Punkten in Polarkoordinaten

- betrachte zwei Punkte (in nativen Polarkoordinaten)  
 $A = (r_A, \varphi_A)$  und  $B = (r_B, \varphi_B)$

- sei  $\Delta\varphi$  ihre Winkeldistanz:

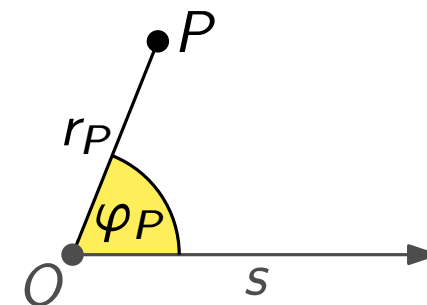
$$\Delta\varphi = \min\{|\varphi_A - \varphi_B|, 2\pi - |\varphi_A - \varphi_B|\}$$



# (Native) Polarkoordinaten

## Polarkoordinaten

- Referenz: Ursprung  $O$ , Strahl  $s$  mit Anfangspunkt  $O$
- **Radius**  $r_P$  von  $P$ :  $d(O, P)$
- **Winkel**  $\varphi_P$  von  $P$ : Winkel zwischen  $s$  und  $OP$
- $(r_P, \varphi_P)$  sind die **Polarkoordinaten** von  $P$

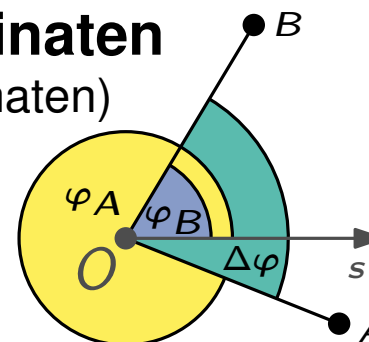


## Native Polarkoordinaten

- $d$  ist die hyperbolische Distanz
- insbesondere ist  $d$  **nicht** die Euklidische Distanz in der Poincaré Disk

## Distanz zwischen Punkten in Polarkoordinaten

- betrachte zwei Punkte (in nativen Polarkoordinaten)  
 $A = (r_A, \varphi_A)$  und  $B = (r_B, \varphi_B)$
- sei  $\Delta\varphi$  ihre Winkeldistanz:  
 $\Delta\varphi = \min\{|\varphi_A - \varphi_B|, 2\pi - |\varphi_A - \varphi_B|\}$
- dann:  $d(A, B) = \operatorname{arcosh} [\cosh(r_A) \cosh(r_B) - \sinh(r_A) \sinh(r_B) \cos(\Delta\varphi)]$



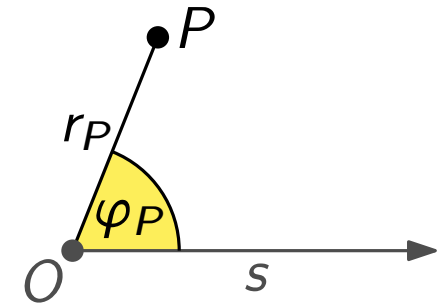
$$\sinh(x) = \frac{e^x - e^{-x}}{2}$$

$$\cosh(x) = \frac{e^x + e^{-x}}{2}$$

# (Native) Polarkoordinaten

## Polarkoordinaten

- Referenz: Ursprung  $O$ , Strahl  $s$  mit Anfangspunkt  $O$
- **Radius**  $r_P$  von  $P$ :  $d(O, P)$
- **Winkel**  $\varphi_P$  von  $P$ : Winkel zwischen  $s$  und  $OP$
- $(r_P, \varphi_P)$  sind die **Polarkoordinaten** von  $P$



## Native Polarkoordinaten

- $d$  ist die hyperbolische Distanz
- insbesondere ist  $d$  **nicht** die Euklidische Distanz in der Poincaré Disk

## Distanz zwischen Punkten in Polarkoordinaten

- betrachte zwei Punkte (in nativen Polarkoordinaten)

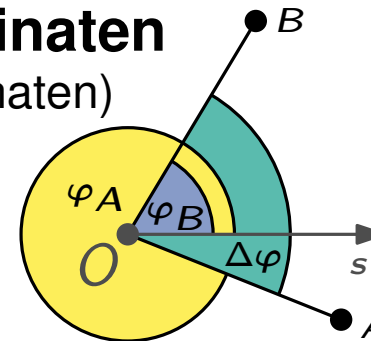
$$A = (r_A, \varphi_A) \text{ und } B = (r_B, \varphi_B)$$

- sei  $\Delta\varphi$  ihre Winkeldistanz:

$$\Delta\varphi = \min\{|\varphi_A - \varphi_B|, 2\pi - |\varphi_A - \varphi_B|\}$$

- dann:  $d(A, B) = \operatorname{arcosh} [\cosh(r_A) \cosh(r_B) - \sinh(r_A) \sinh(r_B) \cos(\Delta\varphi)]$

$$\approx \log [2 \cdot (e^{r_A} / 2 \cdot e^{r_B} / 2 - e^{r_A} / 2 \cdot e^{r_B} / 2 \cdot \cos(\Delta\varphi))] ]$$



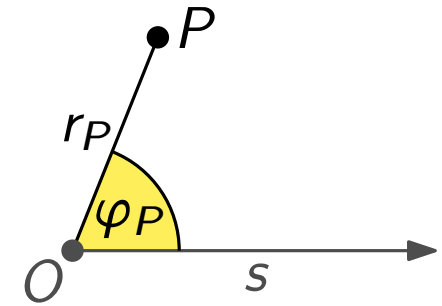
$$\sinh(x) = \frac{e^x - e^{-x}}{2}$$

$$\cosh(x) = \frac{e^x + e^{-x}}{2}$$

# (Native) Polarkoordinaten

## Polarkoordinaten

- Referenz: Ursprung  $O$ , Strahl  $s$  mit Anfangspunkt  $O$
- **Radius**  $r_P$  von  $P$ :  $d(O, P)$
- **Winkel**  $\varphi_P$  von  $P$ : Winkel zwischen  $s$  und  $OP$
- $(r_P, \varphi_P)$  sind die **Polarkoordinaten** von  $P$



## Native Polarkoordinaten

- $d$  ist die hyperbolische Distanz
- insbesondere ist  $d$  **nicht** die Euklidische Distanz in der Poincaré Disk

## Distanz zwischen Punkten in Polarkoordinaten

- betrachte zwei Punkte (in nativen Polarkoordinaten)

$$A = (r_A, \varphi_A) \text{ und } B = (r_B, \varphi_B)$$

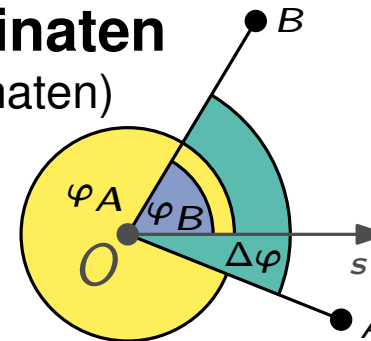
- sei  $\Delta\varphi$  ihre Winkeldistanz:

$$\Delta\varphi = \min\{|\varphi_A - \varphi_B|, 2\pi - |\varphi_A - \varphi_B|\}$$

- dann:  $d(A, B) = \operatorname{arcosh} [\cosh(r_A) \cosh(r_B) - \sinh(r_A) \sinh(r_B) \cos(\Delta\varphi)]$

$$\approx \log [2 \cdot (e^{r_A} / 2 \cdot e^{r_B} / 2 - e^{r_A} / 2 \cdot e^{r_B} / 2 \cdot \cos(\Delta\varphi))]$$

$$= \log [e^{r_A+r_B} \cdot (1 - \cos(\Delta\varphi)) / 2]$$



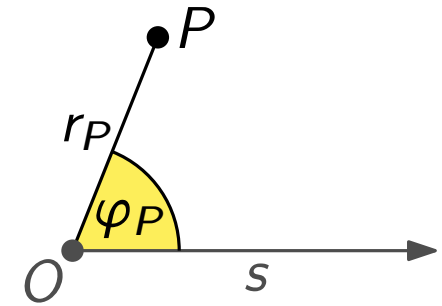
$$\sinh(x) = \frac{e^x - e^{-x}}{2}$$

$$\cosh(x) = \frac{e^x + e^{-x}}{2}$$

# (Native) Polarkoordinaten

## Polarkoordinaten

- Referenz: Ursprung  $O$ , Strahl  $s$  mit Anfangspunkt  $O$
- **Radius**  $r_P$  von  $P$ :  $d(O, P)$
- **Winkel**  $\varphi_P$  von  $P$ : Winkel zwischen  $s$  und  $OP$
- $(r_P, \varphi_P)$  sind die **Polarkoordinaten** von  $P$



## Native Polarkoordinaten

- $d$  ist die hyperbolische Distanz
- insbesondere ist  $d$  **nicht** die Euklidische Distanz in der Poincaré Disk

## Distanz zwischen Punkten in Polarkoordinaten

- betrachte zwei Punkte (in nativen Polarkoordinaten)  
 $A = (r_A, \varphi_A)$  und  $B = (r_B, \varphi_B)$

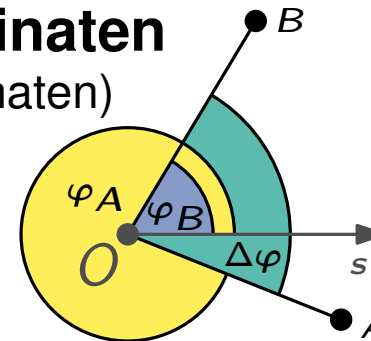
- sei  $\Delta\varphi$  ihre Winkeldistanz:

$$\Delta\varphi = \min\{|\varphi_A - \varphi_B|, 2\pi - |\varphi_A - \varphi_B|\}$$

- dann:  $d(A, B) = \operatorname{arcosh} [\cosh(r_A) \cosh(r_B) - \sinh(r_A) \sinh(r_B) \cos(\Delta\varphi)]$

$$\approx \log [2 \cdot (e^{r_A} / 2 \cdot e^{r_B} / 2 - e^{r_A} / 2 \cdot e^{r_B} / 2 \cdot \cos(\Delta\varphi))] ]$$

$$= \log [e^{r_A+r_B} \cdot (1 - \cos(\Delta\varphi)) / 2] = r_A + r_B - \log \left[ \frac{2}{1 - \cos(\Delta\varphi)} \right]$$



$$\sinh(x) = \frac{e^x - e^{-x}}{2}$$

$$\cosh(x) = \frac{e^x + e^{-x}}{2}$$

# Das native Modell

## Natives Modell

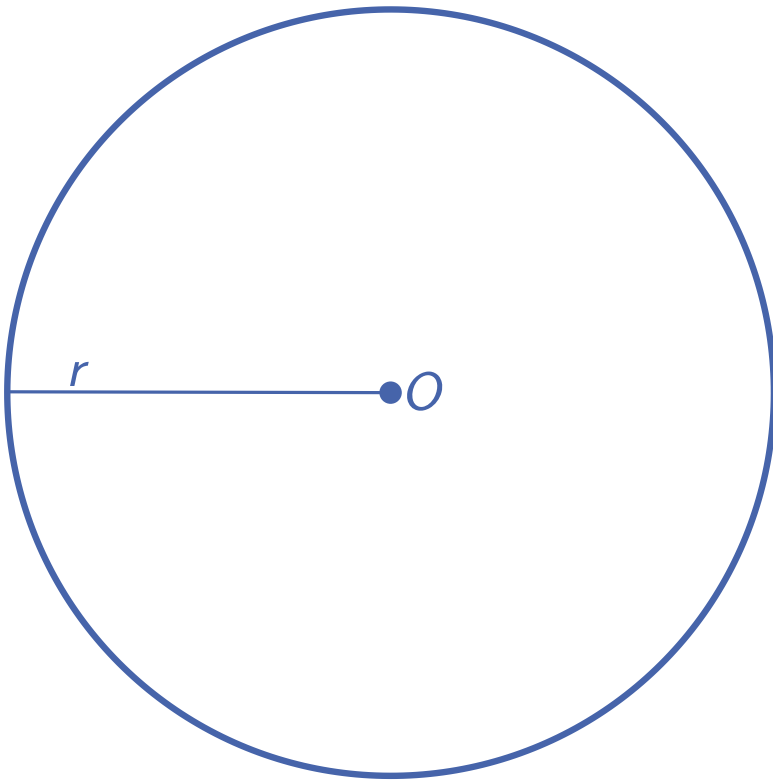
- nutze nativen Polarkoordinaten für jeden Punkt der hyperbolischen Ebene
- tu so, als wären das ganz normale Euklidische Polarkoordinaten

$$d(A, B) \approx r_A + r_B - \log \left[ \frac{2}{1 - \cos(\Delta\varphi)} \right]$$

# Das native Modell

## Natives Modell

- nutze nativen Polarkoordinaten für jeden Punkt der hyperbolischen Ebene
- tu so, als wären das ganz normale Euklidische Polarkoordinaten
- **Kreise um den Ursprung** sind Kreise



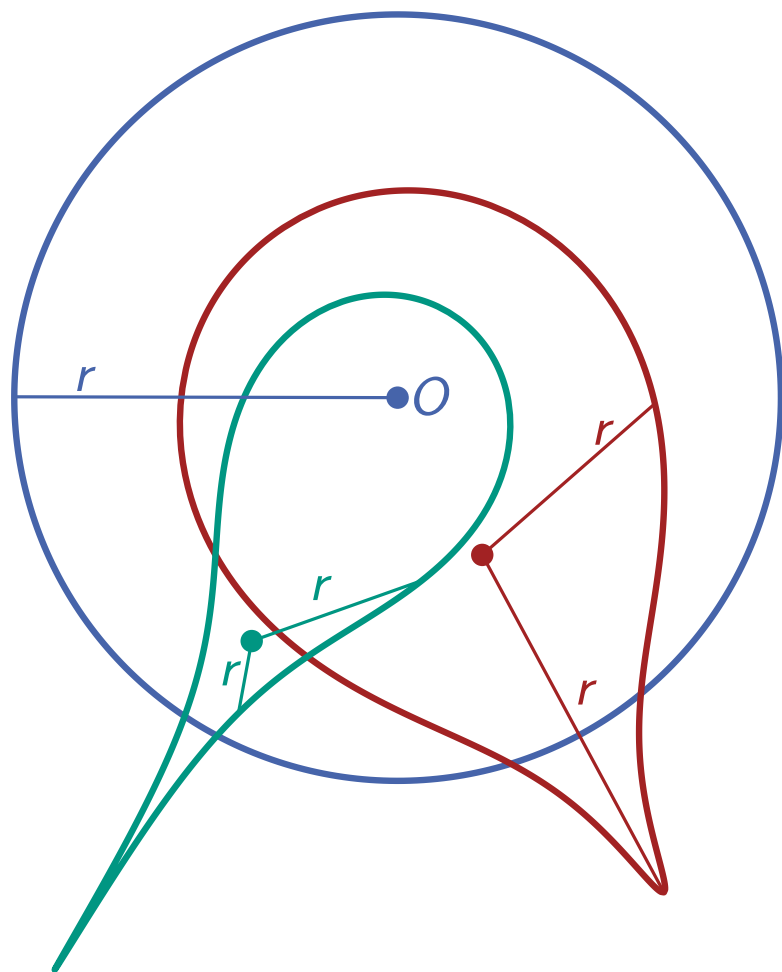
$$d(A, B) \approx r_A + r_B - \log \left[ \frac{2}{1 - \cos(\Delta\varphi)} \right]$$

# Das native Modell

## Natives Modell

- nutze nativen Polarkoordinaten für jeden Punkt der hyperbolischen Ebene
- tu so, als wären das ganz normale Euklidische Polarkoordinaten

- Kreise um den Ursprung sind Kreise
- Kreise mit anderen Mittelpunkten sehen Tränenförmig aus



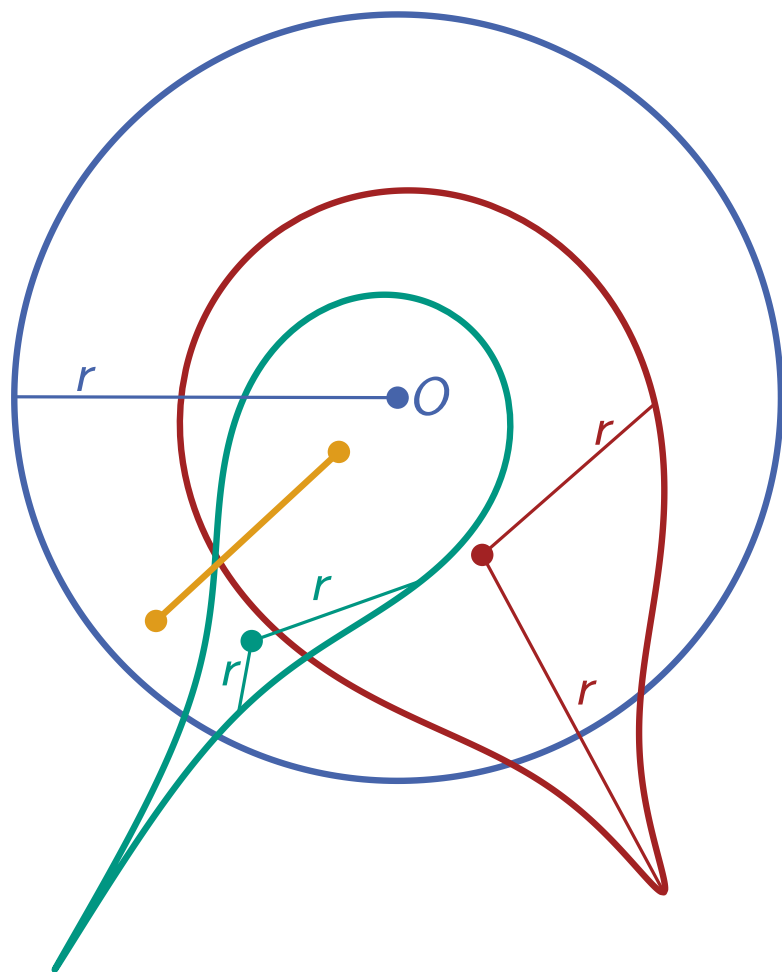
$$d(A, B) \approx r_A + r_B - \log \left[ \frac{2}{1 - \cos(\Delta\varphi)} \right]$$



# Das native Modell

## Natives Modell

- nutze nativen Polarkoordinaten für jeden Punkt der hyperbolischen Ebene
- tu so, als wären das ganz normale Euklidische Polarkoordinaten



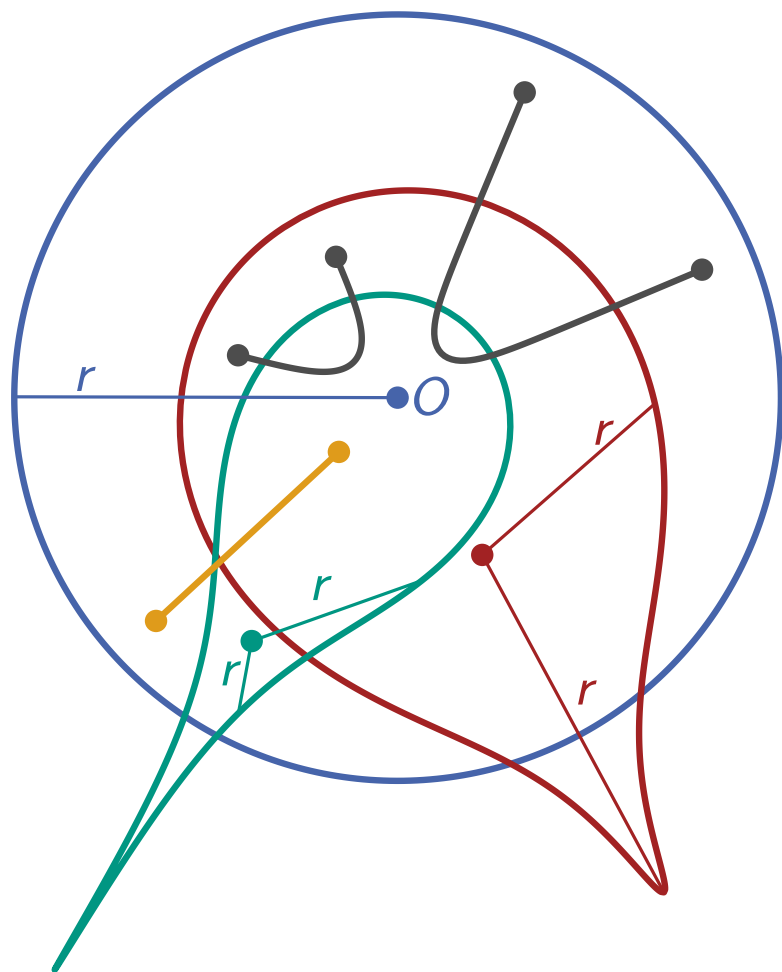
- Kreise um den Ursprung sind Kreise
- Kreise mit anderen Mittelpunkten sehen tränenförmig aus
- Strecken auf Ursprungsger. sind Strecken
- ihre zu sehende Länge ist die korrekte hyperbolische Länge

$$d(A, B) \approx r_A + r_B - \log \left[ \frac{2}{1 - \cos(\Delta\varphi)} \right]$$

# Das native Modell

## Natives Modell

- nutze nativen Polarkoordinaten für jeden Punkt der hyperbolischen Ebene
- tu so, als wären das ganz normale Euklidische Polarkoordinaten



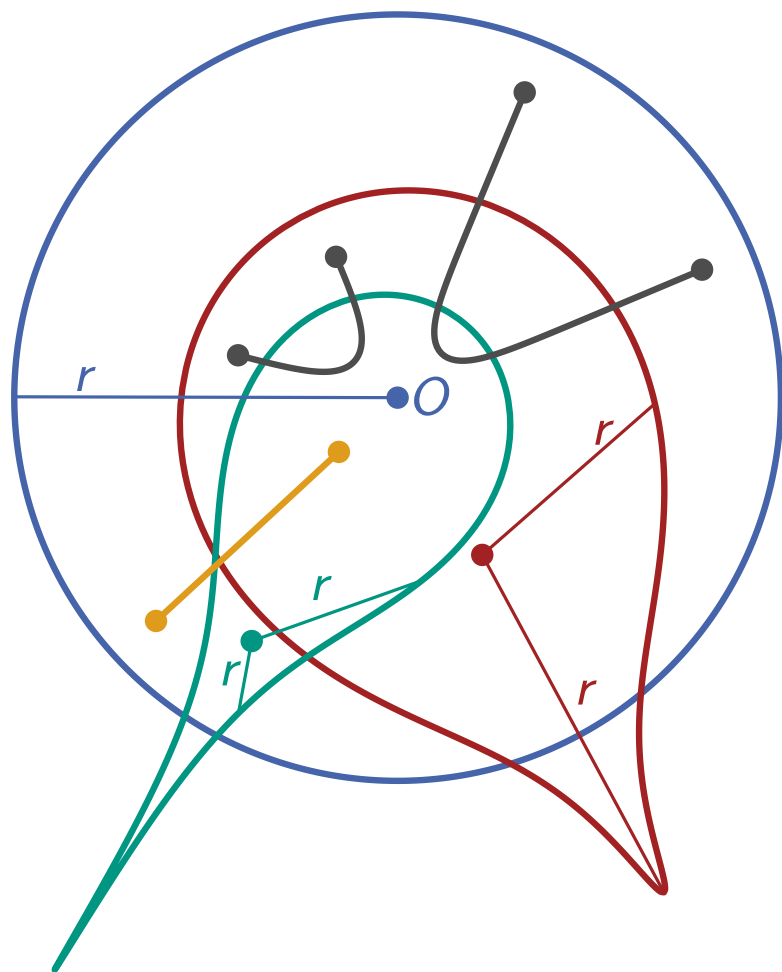
- Kreise um den Ursprung sind Kreise
- Kreise mit anderen Mittelpunkten sehen Tränenförmig aus
- Strecken auf Ursprungsger. sind Strecken
- ihre zu sehende Länge ist die korrekte hyperbolische Länge
- andere Strecken sind Richtung Ursprung gekrümmt

$$d(A, B) \approx r_A + r_B - \log \left[ \frac{2}{1 - \cos(\Delta\varphi)} \right]$$

# Das native Modell

## Natives Modell

- nutze nativen Polarkoordinaten für jeden Punkt der hyperbolischen Ebene
- tu so, als wären das ganz normale Euklidische Polarkoordinaten



- Kreise um den Ursprung sind Kreise
- Kreise mit anderen Mittelpunkten sehen Tränenförmig aus
- Strecken auf Ursprungsger. sind Strecken
- ihre zu sehende Länge ist die korrekte hyperbolische Länge
- andere Strecken sind Richtung Ursprung gekrümmt
- Darstellung ist **nicht** Winkelerhaltend

$$d(A, B) \approx r_A + r_B - \log \left[ \frac{2}{1 - \cos(\Delta\varphi)} \right]$$

# Poincaré vs. nativ

## Vorteile der Poincaré Disk

- Darstellung ist Winkelerhaltend
- Geraden sind Euklidische Kreisbögen, Kreise sind Euklidische Kreise  
→ das sind uns vertraute Objekten

# Poincaré vs. nativ

## Vorteile der Poincaré Disk

- Darstellung ist Winkelerhaltend
- Geraden sind Euklidische Kreisbögen, Kreise sind Euklidische Kreise  
→ das sind uns vertraute Objekten
- wir können unsere Euklidische Intuition bemühen, um Einsichten über die hyperbolische Ebene zu zeigen

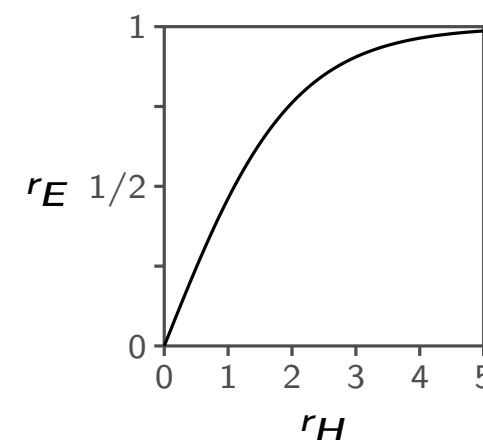
# Poincaré vs. nativ

## Vorteile der Poincaré Disk

- Darstellung ist Winkelerhaltend
- Geraden sind Euklidische Kreisbögen, Kreise sind Euklidische Kreise  
→ das sind uns vertraute Objekten
- wir können unsere Euklidische Intuition bemühen, um Einsichten über die hyperbolische Ebene zu zeigen

## Nachteile der Poincaré Disk

- die (euklidische) Distanz vom Ursprung geht sehr schnell gegen 1 für wachsende hyperbolische Distanz



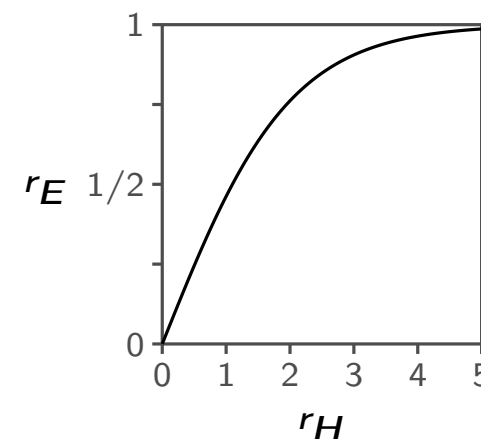
# Poincaré vs. nativ

## Vorteile der Poincaré Disk

- Darstellung ist Winkelerhaltend
- Geraden sind Euklidische Kreisbögen, Kreise sind Euklidische Kreise  
→ das sind uns vertraute Objekten
- wir können unsere Euklidische Intuition bemühen, um Einsichten über die hyperbolische Ebene zu zeigen

## Nachteile der Poincaré Disk

- die (euklidische) Distanz vom Ursprung geht sehr schnell gegen 1 für wachsende hyperbolische Distanz
- möchte man etwas hyperbolisches anschauen, das nicht sehr nah am Ursprung liegt, so liegt alles auf dem Rand der Disk und man sieht nichts mehr



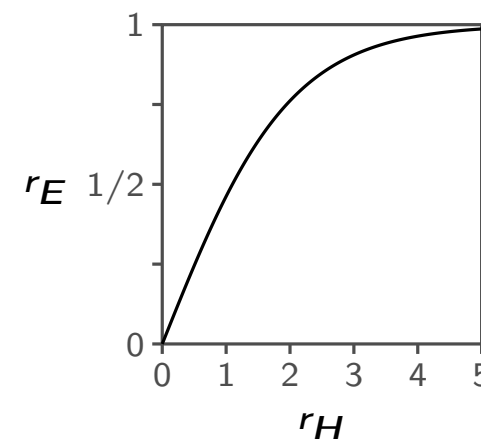
# Poincaré vs. nativ

## Vorteile der Poincaré Disk

- Darstellung ist Winkelerhaltend
- Geraden sind Euklidische Kreisbögen, Kreise sind Euklidische Kreise  
→ das sind uns vertraute Objekten
- wir können unsere Euklidische Intuition bemühen, um Einsichten über die hyperbolische Ebene zu zeigen

## Nachteile der Poincaré Disk

- die (euklidische) Distanz vom Ursprung geht sehr schnell gegen 1 für wachsende hyperbolische Distanz
- möchte man etwas hyperbolisches anschauen, das nicht sehr nah am Ursprung liegt, so liegt alles auf dem Rand der Disk und man sieht nichts mehr
- anfälliger für numerische Probleme





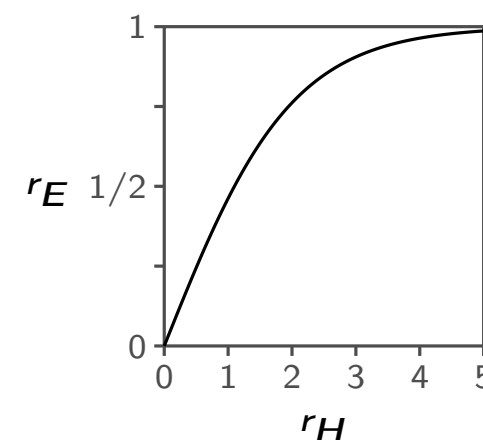
# Poincaré vs. nativ

## Vorteile der Poincaré Disk

- Darstellung ist Winkelerhaltend
- Geraden sind Euklidische Kreisbögen, Kreise sind Euklidische Kreise  
→ das sind uns vertraute Objekten
- wir können unsere Euklidische Intuition bemühen, um Einsichten über die hyperbolische Ebene zu zeigen

## Nachteile der Poincaré Disk

- die (euklidische) Distanz vom Ursprung geht sehr schnell gegen 1 für wachsende hyperbolische Distanz
- möchte man etwas hyperbolisches anschauen, das nicht sehr nah am Ursprung liegt, so liegt alles auf dem Rand der Disk und man sieht nichts mehr
- anfälliger für numerische Probleme



## Heuristik zur Wahl des Modells

- visuelle Darstellung von hyperbolischen Daten → natives Modell
- Berechnungen auf den Koordinaten → natives Modell
- Verständnisfragen/Beweise → Poincaré Disk

# Zusammenfassung

## Heute gesehen

- axiomatischer Aufbau der Geometrie: definieren und beweisen ohne die Anschauung zu bemühen

# Zusammenfassung

## Heute gesehen

- axiomatischer Aufbau der Geometrie: definieren und beweisen ohne die Anschauung zu bemühen
- das Parallelenaxiom und die hyperbolische Ebene

# Zusammenfassung

## Heute gesehen

- axiomatischer Aufbau der Geometrie: definieren und beweisen ohne die Anschauung zu bemühen
- das Parallelenaxiom und die hyperbolische Ebene
- grundlegende Gemeinsamkeiten und Unterschiede zwischen der Euklidischen und der hyperbolischen Ebene

# Zusammenfassung

## Heute gesehen

- axiomatischer Aufbau der Geometrie: definieren und beweisen ohne die Anschauung zu bemühen
- das Parallelenaxiom und die hyperbolische Ebene
- grundlegende Gemeinsamkeiten und Unterschiede zwischen der Euklidischen und der hyperbolischen Ebene
- die Poincaré Disk und das native Modell

# Zusammenfassung

## Heute gesehen

- axiomatischer Aufbau der Geometrie: definieren und beweisen ohne die Anschauung zu bemühen
- das Parallelenaxiom und die hyperbolische Ebene
- grundlegende Gemeinsamkeiten und Unterschiede zwischen der Euklidischen und der hyperbolischen Ebene
- die Poincaré Disk und das native Modell

## Was gibt es sonst noch?

- diverse andere Modelle: obere Halbebene (Poincaré Halbebene), Hyperboloidmodell, Beltrami-Klein-Modell, ...
- andere Koordinatensysteme

# Zusammenfassung

## Heute gesehen

- axiomatischer Aufbau der Geometrie: definieren und beweisen ohne die Anschauung zu bemühen
- das Parallelenaxiom und die hyperbolische Ebene
- grundlegende Gemeinsamkeiten und Unterschiede zwischen der Euklidischen und der hyperbolischen Ebene
- die Poincaré Disk und das native Modell

## Was gibt es sonst noch?

- diverse andere Modelle: obere Halbebene (Poincaré Halbebene), Hyperboloidmodell, Beltrami-Klein-Modell, ...
- andere Koordinatensysteme
- verschiedene Anwendungen in der hyperbolischen Ebene

# Nützliche Ressourcen zur hyperbolischen Ebene

## „gelbe Seiten“

<http://www.maths.gla.ac.uk/wws/cabripages/hyperbolic/hyperbolic0.html>

- viele nützliche Infos und Formeln zur hyperbolischen Geometrie

## Ipelet

<https://git.thms.info/thobl/ipe/src/branch/master/ipelets/poincare>

- Poincaré Modell

## Hipe

<https://github.com/maxkatzmman/Hipe>

- hyperbolisches Ipe
- natives Modell

## Hydra

<https://github.com/maxkatzmman/hydra>

- Programmiersprache zum Erzeugen hyperbolischer Zeichnungen
- natives Modell

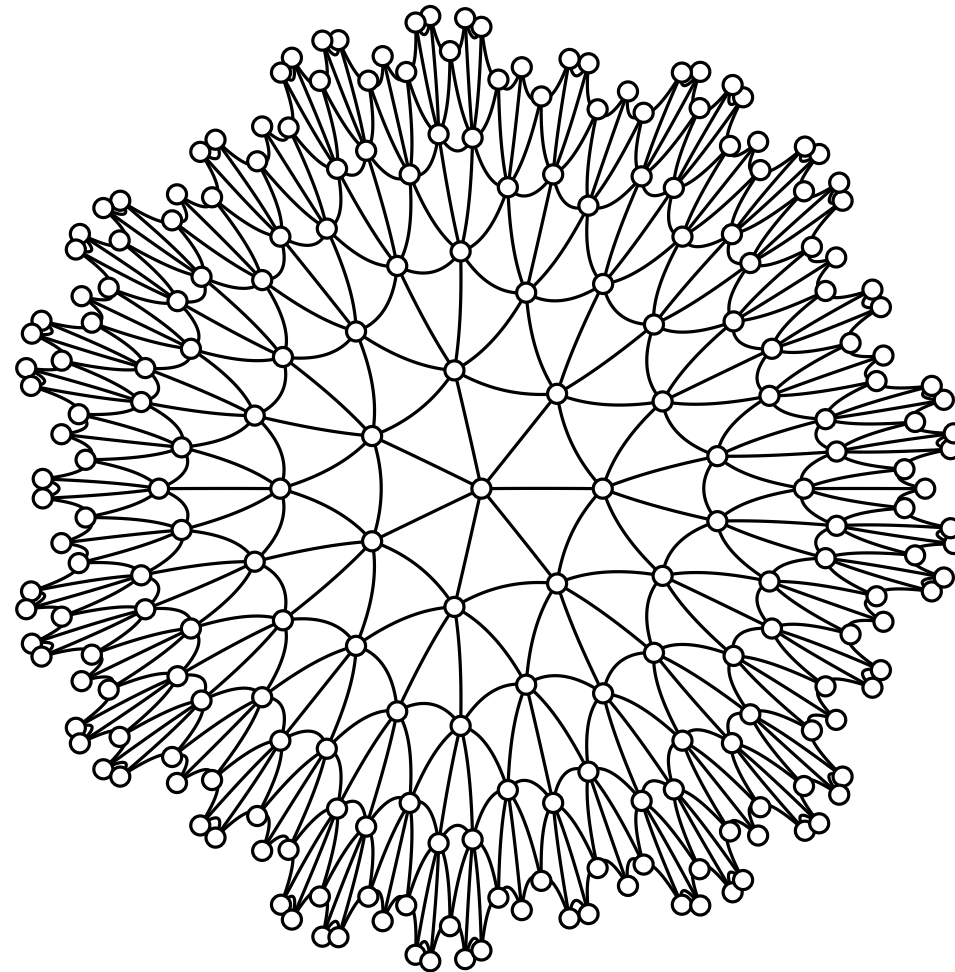
## Poincaré Disk in c++

<https://github.com/dcoeurjo/PoincareDisk>

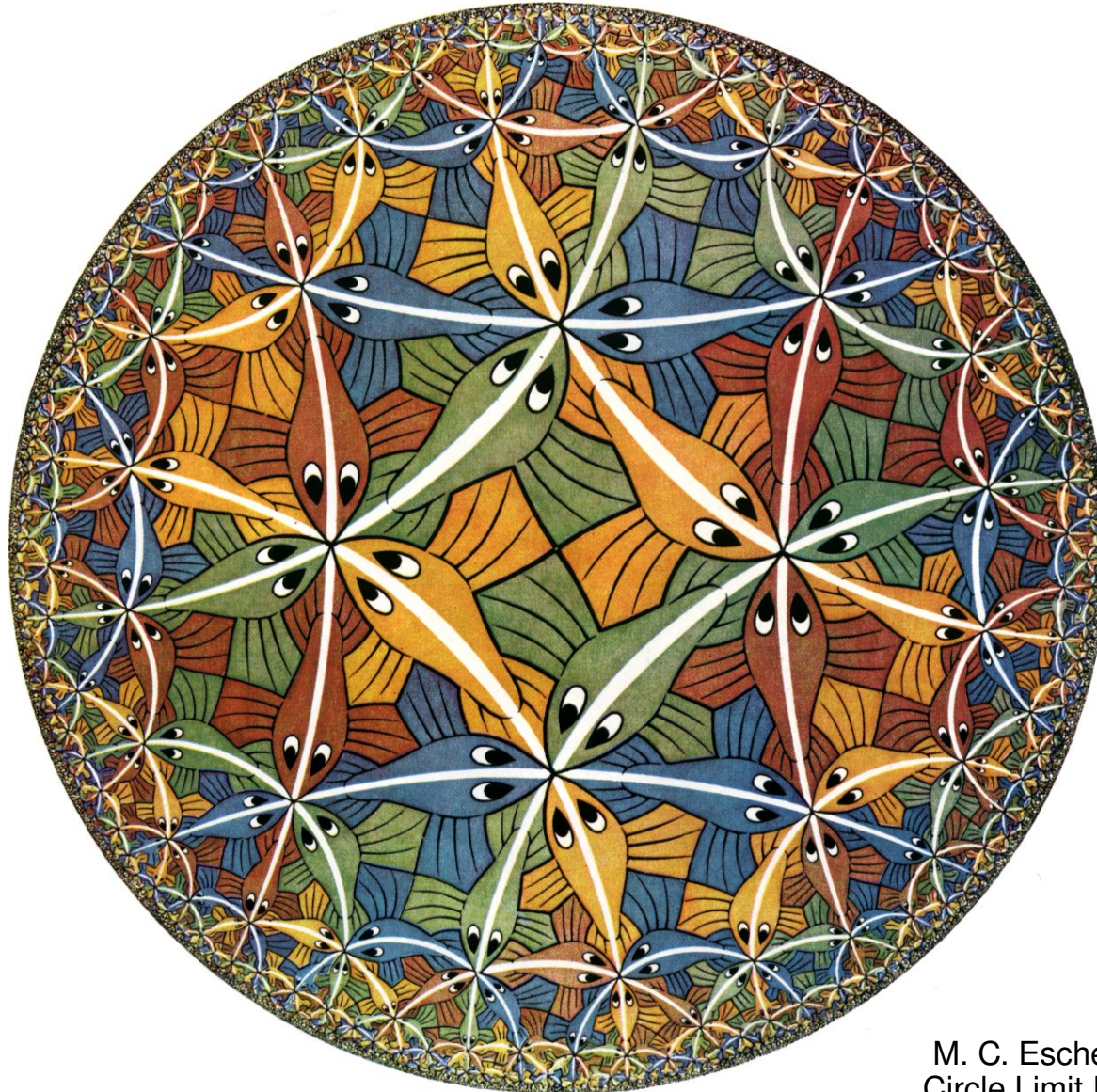
- c++ Bibliothek zum Erzeugen hyperbolischer Zeichnungen
- Poincaré Modell



# Bonus: hyperbolisches Gitter natives Modell



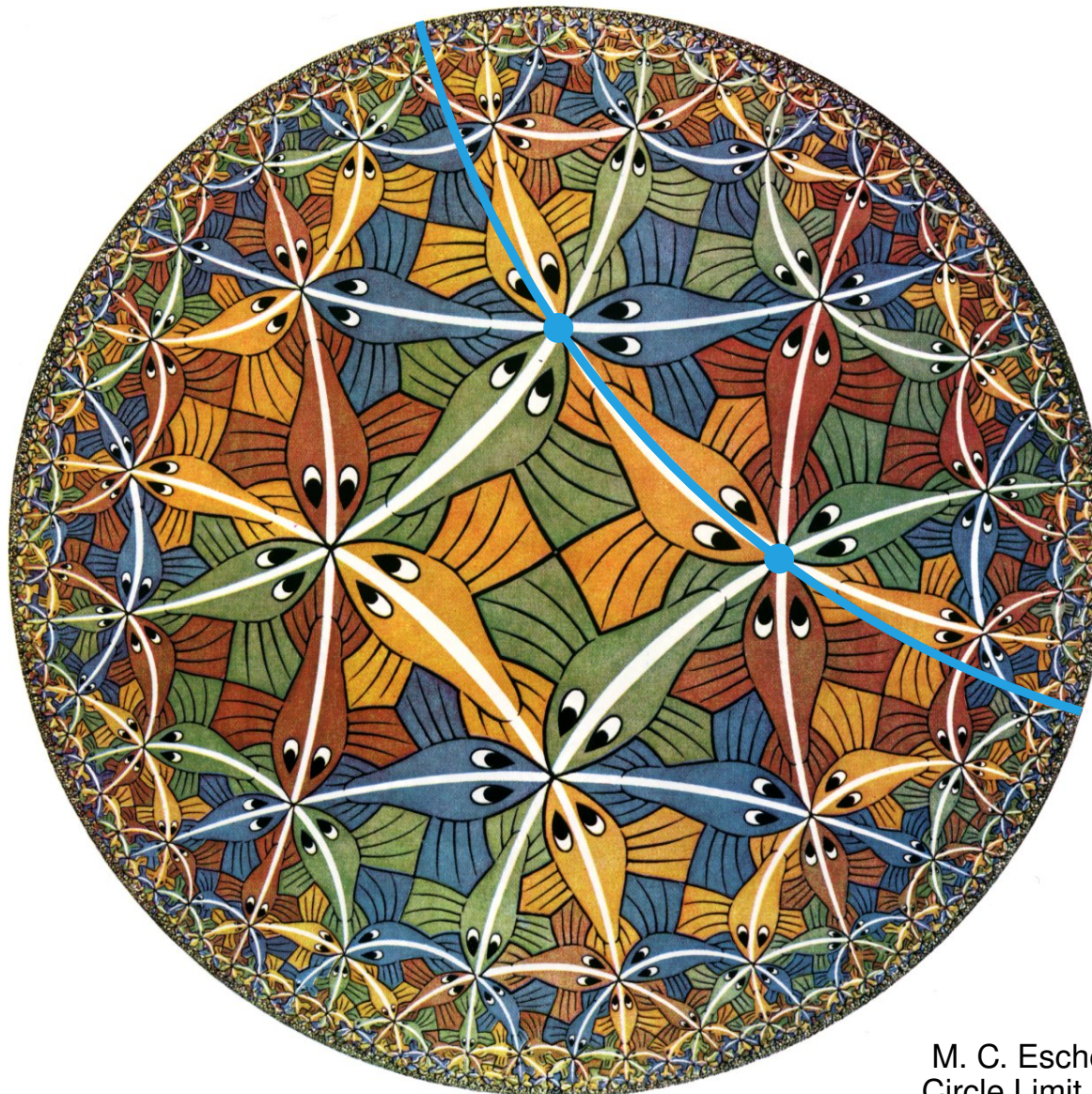
# Bonus: hyperbolische Fische Poincaré disk (mehr oder weniger)



M. C. Escher  
Circle Limit III

# Bonus: hyperbolische Fische

## Poincaré disk (mehr oder weniger)



M. C. Escher  
Circle Limit III

# Bonus: hyperbolischer Thomas Poincaré disk

