

Letztes Mal: homogene Koordinaten

• Stelle Punkte in  $\mathbb{R}^2$  als Vektoren in  $\mathbb{R}^3$  dar

•  $\begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} \mapsto \begin{pmatrix} x \\ y \\ 1 \end{pmatrix}$

• Identifiziere skalare Vielfache  $\begin{pmatrix} x \\ y \\ 1 \end{pmatrix} \sim \lambda \begin{pmatrix} x \\ y \\ 1 \end{pmatrix} \quad \lambda \neq 0$

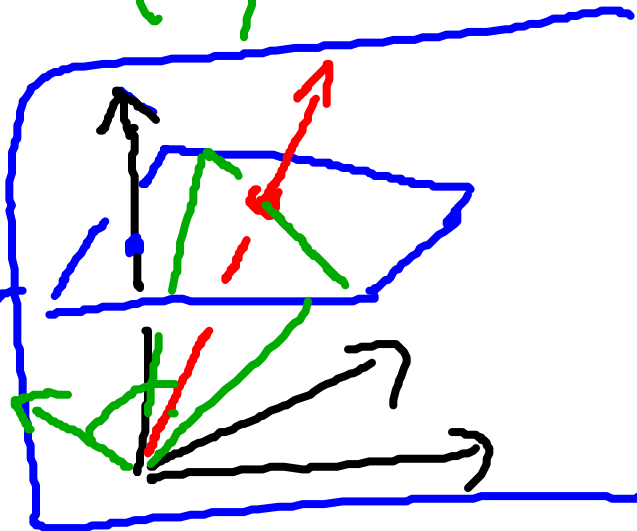
•  $\begin{pmatrix} x \\ y \\ 0 \end{pmatrix} \rightsquigarrow$  Punkte im Unendlichen

• Stelle Geraden des  $\mathbb{R}^2$  als Vektoren in  $\mathbb{R}^3$  dar

•  $\left\{ \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} \mid ax + by + c = 0 \right\} \mapsto \begin{pmatrix} a \\ b \\ c \end{pmatrix}$

• Identifiziere skalare Vielfache  $\begin{pmatrix} a \\ b \\ c \end{pmatrix} \sim \lambda \begin{pmatrix} a \\ b \\ c \end{pmatrix} \quad \lambda \neq 0$

•  $\begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} \rightsquigarrow$  Gerade im Unendlichen



Punkte:

$$\mathbb{P}_{\mathbb{R}} := \frac{\mathbb{R}^3 - \left\{ \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} \right\}}{\mathbb{R} - \{0\}}$$

Geraden:

$$\mathcal{L}_{\mathbb{R}} := \frac{\mathbb{R}^3 - \left\{ \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} \right\}}{\mathbb{R} - \{0\}}$$

---

$\mathbb{P}_{\mathbb{R}}$  = Menge von Äquivalenzklassen in  $\mathbb{R}^3 - \left\{ \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} \right\}$   
 $[v] = \left\{ \lambda v \mid \lambda \in \mathbb{R} - \{0\} \right\}$  für alle  $v \in \mathbb{R}^3 - \left\{ \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} \right\}$

---

Homogenisierung:

$$\mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{P}_{\mathbb{R}}$$

$$\begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} \mapsto \left[ \begin{pmatrix} x \\ y \\ 1 \end{pmatrix} \right]$$

Wir wenden im Folgenden  
nur Operationen betrachten  
die „stabil“ unter  
Äquivalenzklassenbildung sind

# Inzidenz von Punkt und Gerade:

Punkt  $[P]$  auf einer Geraden  $[l]$

$$[P] \overset{\uparrow}{\underset{\uparrow}{\text{„liegt auf“}}} [l] : \Leftrightarrow \langle P, l \rangle = 0$$

$\mathbb{P}_{\mathbb{R}}$   $\mathbb{L}_{\mathbb{R}}$

Satz: Die Relation „liegt auf“ ist „wohldefiniert“  
(d.h. unabhängig von der speziellen Wahl der Repräsentanten)

Bew Sei  $[P] = [P']$ ;  $[l] = [l']$   
 $\exists \lambda, \mu \in \mathbb{R} - \{0\}$  mit  $P' = \lambda P$ ;  $l' = \mu l$   
 $\langle P', l' \rangle = \langle \lambda P, \mu l \rangle = \underbrace{\lambda \cdot \mu}_{\neq 0} \langle P, l \rangle$   
 $\Rightarrow (\langle P', l' \rangle = 0 \Leftrightarrow \langle P, l \rangle = 0)$

Man nennt das Tripel

$(\mathbb{P}_{\mathbb{R}}, \mathcal{L}_{\mathbb{R}}, \mathcal{I})$  die **reelle projektive Ebene**

---

Verbindungsgerade zweier Punkte  $[p], [q] \in \mathbb{P}_{\mathbb{R}}$

Join:  $[p \times q] \in \mathcal{L}_{\mathbb{R}}$  wenn  $[p] \neq [q]$

---

Schnittpunkt zweier Geraden  $[l], [m] \in \mathcal{L}_{\mathbb{R}}$

Meet:  $[l \times m] \in \mathbb{P}_{\mathbb{R}}$  wenn  $[l] \neq [m]$

---

„Verbindung“ in identischen Punkten

$$[p] = [q] \Rightarrow p = \lambda q \quad p \times q = \lambda q \times q = \lambda(q \times q) = 0$$

↑  
Repräsentiert  
keine Gerade

# Verschiedene Fälle von Schnittpunkten

Schnitt von Geraden

$$l = \begin{bmatrix} a \\ b \\ c \end{bmatrix}, m = \begin{bmatrix} d \\ e \\ f \end{bmatrix}$$

$$ax + by + c = 0$$

$$dx + ey + f = 0$$

$$l \times m = \begin{pmatrix} | & b & e \\ | & c & f \\ - & a & d \\ | & c & f \\ | & a & d \\ | & b & e \end{pmatrix}$$

$$[l] \parallel [m] \Leftrightarrow$$

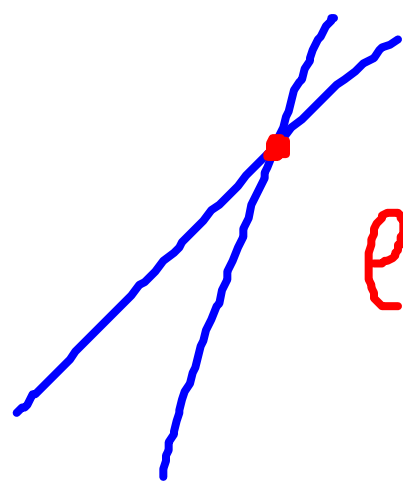
$$ae = bd$$

$$\Leftrightarrow$$

$$ae - bd = 0$$

$$\begin{vmatrix} a & d \\ b & e \end{vmatrix} = 0$$

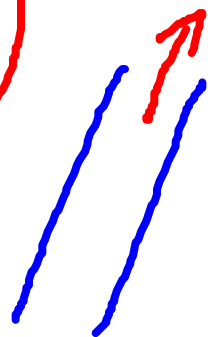
1. Fall:  $l, m$  nicht parallel



$$l \times m = \begin{pmatrix} * \\ * \\ |ad| \\ |be| \\ * \end{pmatrix}$$

Endlicher Punkt

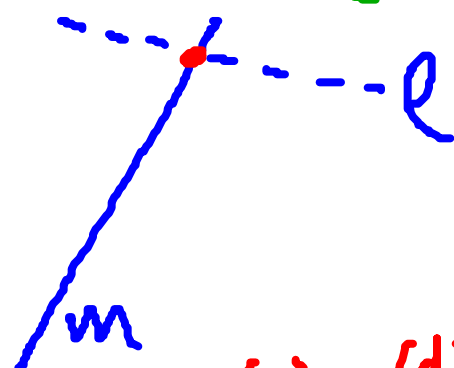
2. Fall:  $l, m$  parallel



$$l \times m = \begin{pmatrix} * \\ * \\ 0 \end{pmatrix}$$

Fernpunkt in Richtung des Parallelbüschels

3. Fall:  $l = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix}$



$$l \times m = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} \times \begin{pmatrix} d \\ e \\ f \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} * \\ * \\ 0 \end{pmatrix}$$

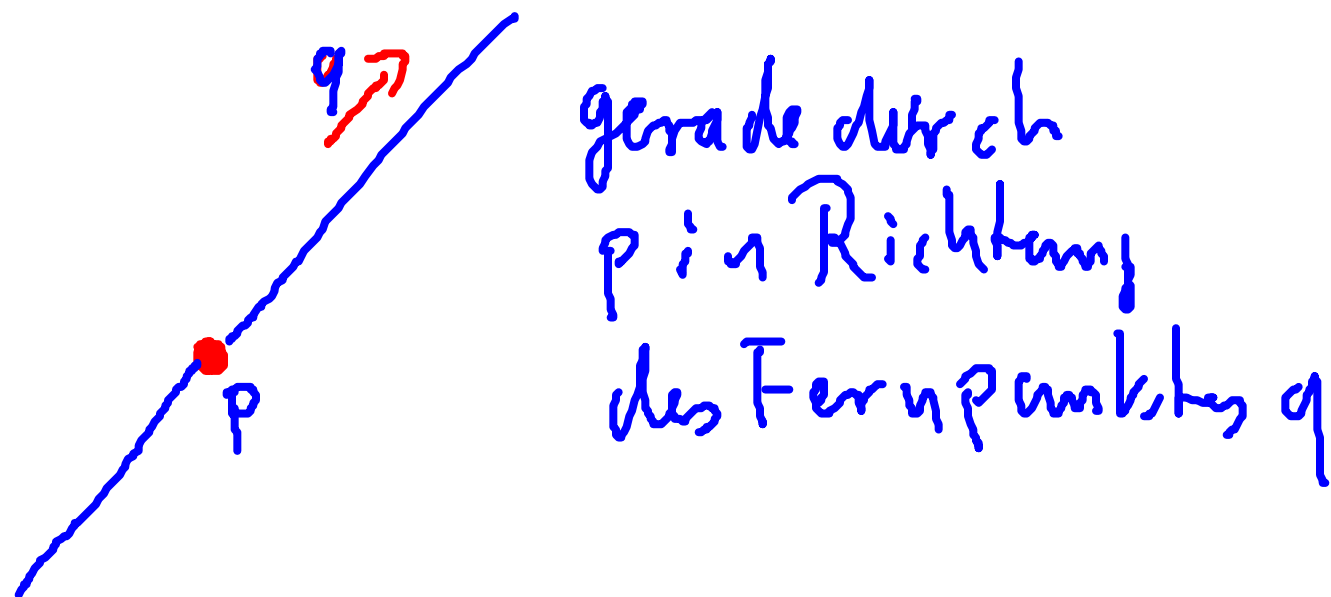
Fernpunkt auf  $l[m]$

# Verbindungsgerade:

1. Fall  $[P], [q]$  endliche Punkte



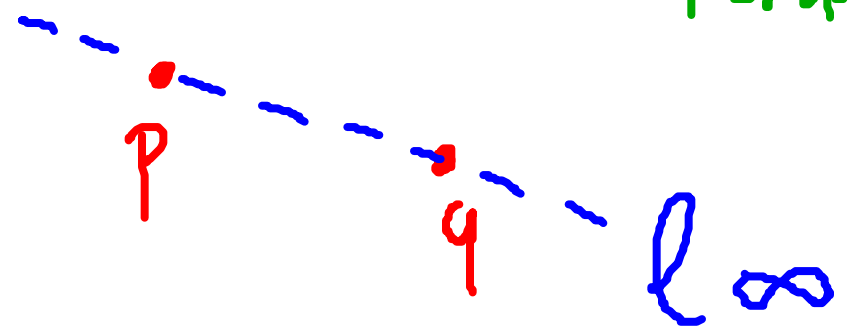
2. Fall  $[P]$  sei endlicher Punkt  
 $[q]$  ein Fernpunkt



3. Fall  $[P], [q]$  beides  
Fernpunkte

$$\begin{pmatrix} * \\ * \\ 0 \end{pmatrix} \times \begin{pmatrix} * \\ * \\ 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ * \end{pmatrix} \sim \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}$$

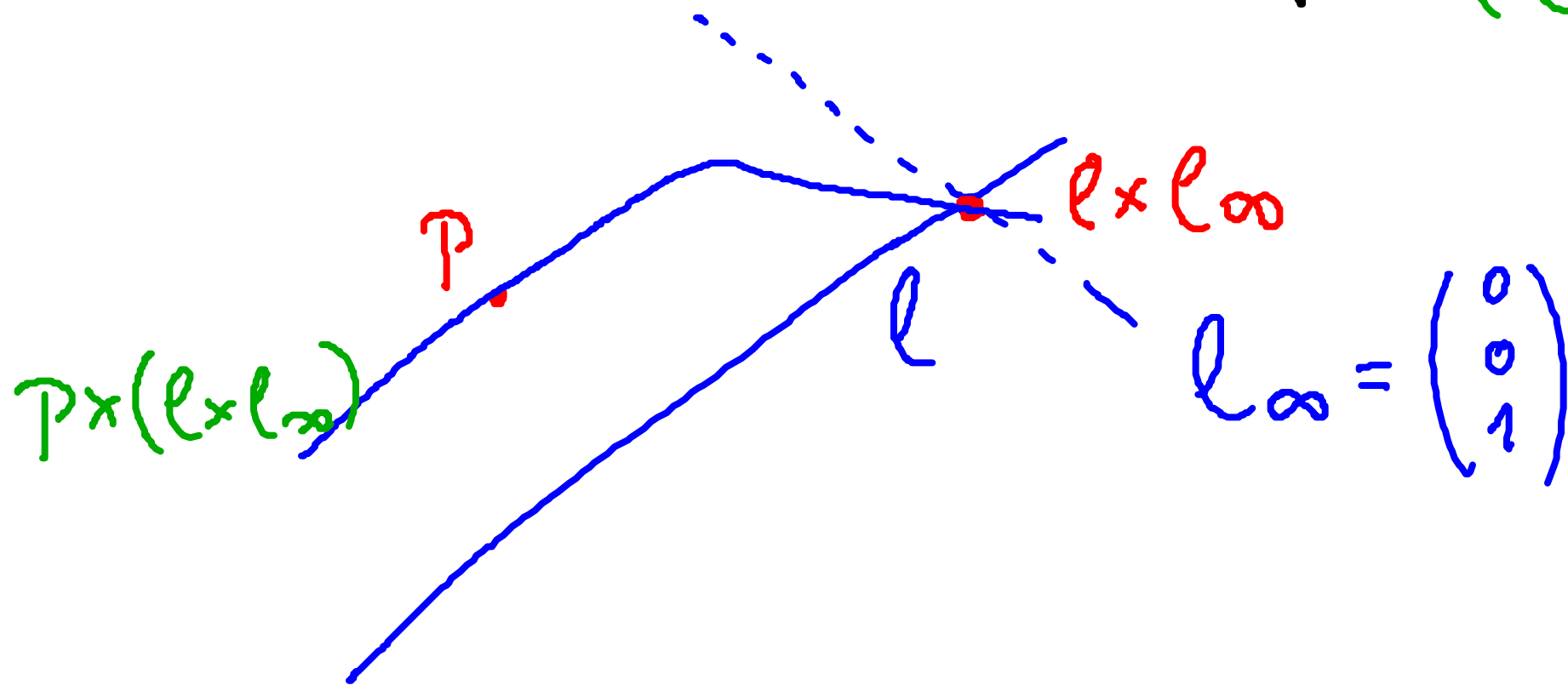
Ferngerade



## Inzidenzeigenschaften

- Jedes Paar verschiedener Punkte hat eine eindeutige Verbindungsgerade
- Jedes Paar verschiedener Geraden hat einen eindeutigen Schnittpunkt

Aufgabe: Gegeben seien Gerade  $[l]$  und ein Punkt  $[P]$ . Gesucht Parallele zu  $[l]$  durch  $[P]$ . ( $l_\infty = [ \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} ]$ )





Bisher: Repräsentationsweise

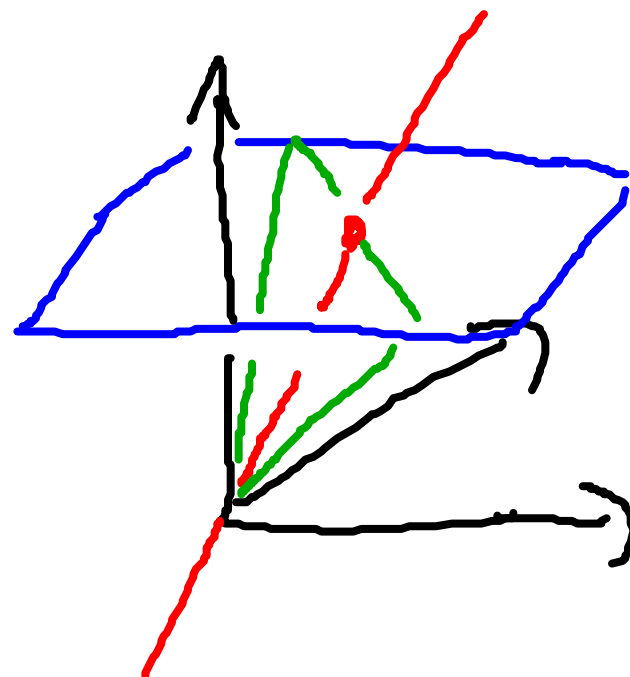
- Punkte  $\rightarrow$  Vektoren in  $\mathbb{R}^3$
- Geraden  $\rightarrow$  Vektoren in  $\mathbb{R}^3$

Teilraumweise

Punkte: die 1-dimensionalen linearen Teilräume des  $\mathbb{R}^3$

Geraden: die 2-dimensionalen linearen Teilräume des  $\mathbb{R}^3$

Inzidenz: Inzidenz der Teilräume



Sichtweise auf einer Kugel

Idee: Schneide die Teilräume mit der  
Einheitskugel  $S^2 = \left\{ \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} \mid x^2 + y^2 + z^2 = 1 \right\}$

Punkt  $\rightarrow$  Antipodales Punktepaar auf  $S^2$   
Gerade  $\rightarrow$  Großkreis auf der  $S^2$

