

# Elementare Geometrie

Mitschrieb, gehört bei Prof. Leuzinger im WS17/18

Jens Ochsenmeier



# Inhaltsverzeichnis

- 1 Einstieg — Metrische Räume • 5
  - 1.1 Vorbemerkungen • 5
  - 1.2 Definitionen zu metrischen Räumen • 5
  - 1.3 Beispiele zu metrischen Räumen • 6



# 1

## Einstieg — Metrische Räume

### 1.1 Vorbemerkungen

Inhalt dieser Vorlesung wird sowohl *Stetigkeitsgeometrie* (Topologie) als auch *metrische Geometrie* sein. Die seitlich abgebildeten Objekte sind im Sinne der Stetigkeitsgeometrie "topologisch äquivalent", im Sinne der metrischen Geometrie sind diese allerdings verschieden.

**Bemerkung 1** (Kartographieproblem). Ein zentrales Problem der Kartographie ist die *längentreue* Abbildung einer Fläche auf der Weltkugel auf eine Fläche auf Papier. Mithilfe der Differentialgeometrie und der Gauß-Krümmung lässt sich zeigen, dass das nicht möglich ist.

### 1.2 Definitionen zu metrischen Räumen

**Definition 1.1** (Metrik). Sei  $X$  eine Menge. Eine Funktion  $d : X \times X \rightarrow \mathbb{R}_{\geq 0}$  ist eine **Metrik** (Abstandsfunktion), falls  $\forall x, y, z \in X$  gilt:

1. **Positivität:**  $d(x, y) = 0 \Leftrightarrow x = y$
2. **Symmetrie:**  $d(x, y) = d(y, x)$
3. **Dreiecksungleichung:**  $d(x, z) \leq d(x, y) + d(y, z)$

**Definition 1.2** (Metrischer Raum). Ein **metrischer Raum** ist ein Paar  $(X, d)$  aus einer Menge und einer **Metrik** auf dieser.

**Definition 1.3** (Pseudometrik). Eine **Pseudometrik** erfüllt die gleichen Bedingungen wie eine **Metrik**, außer  $d(x, y) = 0 \Rightarrow x = y$  — die Umkehrung gilt.

**Definition 1.4** (Abgeschlossener  $r$ -Ball um  $x$ ). Eine Teilmenge

$$\overline{B_r(x)} := \{y \in X : d(x, y) \leq r\}$$

heißt **abgeschlossener  $r$ -Ball um  $x$** .

**Definition 1.5** (Abstandserhaltende Abbildung). Sind  $(X, d_X)$  und  $(Y, d_Y)$  **metrische Räume**, so heißt eine Abbildung  $f : X \rightarrow Y$  **abstandserhaltend**, falls

$$\forall x, y \in X : d_Y(f(x), f(y)) = d_X(x, y).$$

**Definition 1.6** (Isometrie). Eine **Isometrie** ist eine bijektive, abstandserhaltende Abbildung. Falls eine Isometrie

$$f : (X, d_X) \rightarrow (Y, d_Y)$$

existiert, so heißen  $X$  und  $Y$  *isometrisch*.

### 1.3 Beispiele zu metrischen Räumen

**Beispiel 1.7** (Triviale Metrik). Menge  $X$ ,

$$d(x, y) := \begin{cases} 0, & x = y \\ 1, & x \neq y \end{cases},$$

also lässt mithilfe der **trivialen Metrik** jede Menge zu einem **metrischen Raum** verwursten.

**Beispiel 1.8** (Simple **Metriken**). Sei  $X = \mathbb{R}$ .<sup>1</sup>

---

<sup>1</sup> **Anmerkung:** Wenn  $d(x, y)$  eine **Metrik** ist, so ist auch  $\tilde{d}(x, y) := \lambda d(x, y)$  mit  $\lambda \in \mathbb{R}_{>0}$  eine Metrik.

- $d_1(s, t) := |s - t|$  ist Metrik.
- $d_2(s, t) := \log(|s - t| + 1)$  ist Metrik.

**Beispiel 1.9** (Euklidische Standardmetrik).  $X = \mathbb{R}^n$ ,

$$d_e(x, y) := \sqrt{\sum_{i=1}^n (x_i - y_i)^2} = \|x - y\|$$

ist die (**euklidische**) **Standardmetrik** auf dem  $\mathbb{R}^n$ . Die Dreiecksungleichung folgt aus der Cauchy-Schwarz-Ungleichung<sup>2</sup>.

**Bemerkung 2** (aus LA II). **Isometrien** von  $(\mathbb{R}^n, d_e)$  sind Translationen, Rotationen und Spiegelungen.

**Beispiel 1.10** (Maximumsmetrik).  $X = \mathbb{R}$ ,

$$d(x, y) := \max_{1 \leq i \leq n} |x_i - y_i|$$

ist **Metrik**.

**Beispiel 1.11** (**Standardmetrik** und **Maximumsmetrik** allgemein: Norm).  $V$  sei  $\mathbb{R}$ -Vektorraum. Eine **Norm** auf  $V$  ist eine Abbildung

$$\|\cdot\| : V \rightarrow \mathbb{R}_{>0},$$

so dass  $\forall v, w \in V, \lambda \in \mathbb{R}$ :

1. **Definitheit**:  $\|v\| = 0 \Leftrightarrow v = 0$
2. **absolute Homogenität**:  $\|\lambda v\| = |\lambda| * \|v\|$
3. **Dreiecksungleichung**:  $\|v + w\| \leq \|v\| + \|w\|$

Eine Norm definiert eine **Metrik** durch  $d(v, w) := \|v - w\|$ .

**Beispiel 1.12** (Einheitssphäre).

$$S_1^n := \{x \in \mathbb{R}^{n+1} : \|x\| = 1\}$$

---

<sup>2</sup> **Cauchy-Schwarz-Ungleichung**:  $\langle x, y \rangle \leq \|x\| * \|y\| \quad (x, y \in \mathbb{R})$

ist die  $n$ -te **Einheitssphäre**.

Auf dieser ist mit

$$d_W(x, y) := \arccos(\langle x, y \rangle)$$

die **Winkel-Metrik** definiert.

**Beispiel 1.13.** (Hamming-Metrik) Es ist  $\mathbb{F}_2$  der Körper mit zwei Elementen  $\{0, 1\}$ ,

$$X := \mathbb{F}_2^n = \{(f_1, \dots, f_n) : f_i = 0 \vee f_i = 1 \ (i \in 1, \dots, n)\}$$

die Menge der binären Zahlenfolgen der Länge  $n$ . Die **Hamming-Metrik** ist definiert als

$$d_H : X \times X \rightarrow \mathbb{R}_{>0}, \quad d_H(u, v) = |\{i : u_i \neq v_i\}|.$$