

**Definition 1.13a** (*Kollinear*)

Seien  $A, B, C \in \Gamma$ . Gibt es eine Gerade  $g \subset \Gamma$  mit  $A, B, C \in g$ , so heißen  $A, B, C$  *kollinear*.

Die Definition überträgt sich in "natürlicher" Weise auf mehr als drei Punkte.

**Definition 1.13b** (*Norm, Metrik*)

Es seien  $\Gamma := \mathbb{R}^2$  und  $P := (x, y) \in \mathbb{R}^2$ .

Die Abbildung  $\| \cdot \|_e : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$  mit  $P \rightarrow \| P \|_e := \sqrt{x^2 + y^2}$   
heißt *euklidische Norm*.

Die Abbildung  $\| \cdot \|_m : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$  mit  $P \rightarrow \| P \|_m := \max(|x|, |y|)$   
heißt *Maximumsnorm*.

Die Abbildung  $\| \cdot \|_b : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$  mit  $P \rightarrow \| P \|_b := |x| + |y|$   
heißt *Summennorm*.

Analog zur Definition 2.11 (Seite 116) werden zu diesen Normen die entsprechenden *Metriken* definiert;  
etwa mit  $P := (x, y)$  und  $Q := (u, v)$

$$|P, Q|_b := |x - u| + |y - v|.$$

**Bemerkung 1.13c**

Wie sieht bzgl. dieser Metrik der Kreis mit Radius 1 aus?

## Definition 1.18 (*Winkel*)

Seien  $S, A, B \in \Gamma$  mit  $S \notin \{A, B\}$  und  $g = \lfloor SA$ ,  $h = \lfloor SB$  zwei Halbgeraden mit Anfangspunkt  $S$ .

$S$  heißt in diesem Zusammenhang *Scheitelpunkt* des Winkels und die Halbgeraden werden *Schenkel* des Winkels genannt.

Fall 1:

Seien  $A, B, S$  kollinear; d.h. es gibt eine Gerade  $g \subset \Gamma$  mit  $A, B, S \in g$ .

Es sei  $H$  eine der beiden abgeschlossenen Halbebenen, in die  $\Gamma$  durch  $g$  zerlegt wird.

Wenn  $A < S < B$  oder  $B < S < A$ , dann heißt  $H$  ein *gestreckter Winkel*.

( $A$  und  $B$  "liegen auf verschiedenen Seiten" von  $S$ .)

Wenn  $S < A < B$  oder  $S < B < A$  oder  $B < A < S$  oder  $A < B < S$ ,

dann heißt die jeweilige Halbgerade mit Anfangspunkt  $S$  ein *Nullwinkel*.

( $A$  und  $B$  "liegen auf der gleichen Seite" von  $S$ .)

Fall 2:

Seien  $A, B, S$  nicht kollinear.

Es bezeichne  $\bar{g} := \overline{SA}$  bzw.  $\bar{h} := \overline{SB}$  die zu  $g$  bzw.  $h$  gehörenden Geraden.

Es sei nun  $H_{gB}$  die Menge aller Punkte  $P \in \Gamma$ , die auf der selben Seite wie  $B$  bezüglich  $g$  liegen; also die offene Halbebene mit Rand  $\bar{g}$ , in der  $B$  liegt.

Analog sei  $H_{hA}$  die offene Halbebene mit Rand  $\bar{h}$  in der  $A$  liegt.

Dann heißt  $\langle g, h \rangle := H_{gB} \cap H_{hA}$  ein *Innenwinkelbereich*

und  $\llbracket (g, h) := (H_{gB} \cap H_{hA}) \cup (g \cup h)$  ein *Innenwinkel*.

Das Komplement bzgl.  $\Gamma$  des Innenwinkelbereichs  $\langle g, h \rangle$  heißt *Außenwinkel* und wird mit  $\rangle(g, h)$  bezeichnet.

*Winkel* sind Nullwinkel, gestreckte Winkel sowie Innen- und Außenwinkel.

**Bemerkung 1.19a**

Nach dieser Definition haben Winkel keine Orientierung: D.h. es gilt z.B.  $\langle(g, h) = \langle(h, g)$ , in Konsistenz mit dem gleich folgenden **Axiom 11**.