

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 Γ 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. Γ 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**.