

18 8

T a g u n g s b e r i c h t
Grundlagen der Geometrie
30. Mai bis 4. Juni 1966

Unter der Leitung der Herren Professoren F. Bachmann (Kiel), H. Freudenthal (Utrecht) und E. Sperner (Hamburg) fand die traditionelle Pfingsttagung über "Grundlagen der Geometrie" in der Woche vom 30. 5. bis 4. 6. 1966 im Mathematischen Forschungsinstitut Oberwolfach statt. Das Interesse an dieser Tagung äußerte sich in diesem Jahr an der hohen Teilnehmerzahl (41) und in dem sehr umfangreichen Vortragsprogramm (28 Vorträge). Erfreulicherweise nahm auch eine größere Anzahl ausländischer Gäste teil.

Neben dem mathematischen Programm, das durch Diskussionen und persönliche Gespräche bereichert wurde, kam der gesellschaftliche Teil nicht zu kurz. Ein gemeinsamer Ausflug führte alle Teilnehmer nach Alpirsbach.

Teilnehmer:

- Aczél, J., Prof. Dr. (Giessen)
- Arnold, H. J., Dr. (Bochum)
- Bachmann, F., Prof. Dr. (Kiel)
- Benz, W., Prof. Dr. (Frankfurt)
- Biallas, D., Dr. (Hamburg)
- Bollow, B. (Darmstadt)
- Breitsprecher, S. (Giessen)
- Bröcker, L. (Kiel)
- Chen, Yi (Frankfurt)
- Coxeter, H. S. M., Prof. Dr. (Amsterdam)
- Dicuonzo, V., Dr. (Rom)
- Ewald, G., Prof. Dr. (Bochum)
- Friedlein, H. R. (Bochum)
- Freudenthal, H., Prof. Dr. (Utrecht)
- Götzky, M., Dr. (Kiel)
- Goldenbaum, D. (Darmstadt)

F 301

Tagung über
Grundlagen der Geometrie
30. Mai bis 4. Juni 1986

Unter der Leitung der Herren Prof. Dr. E. Bachmann (Kiel),
H. Wenzel (Hamburg) und E. Sparrer (Hamburg) fand die traditionell-
in Oberwolfach durchgeführte Tagung "Grundlagen der Geometrie" in der Woche vom
30. Mai bis 4. Juni 1986 im Mathematischen Forschungsinstitut Oberwolfach
statt. Im Rahmen dieser Tagung wurden in diesem Jahr an
den beiden Teilnehmertagen (M1) und in der Reihe anschließender Vortrags-
abende (M2-Vorträge) inhaltlich verwandte Themen auch eine größere
Anzahl unabhängiger Gäste teil.

Zu den mathematischen Programmen, die durch Diskussionen und
persönliche Gespräche besprochen wurden, kann der gesellschaftliche
Teil nicht zu kurz kommen. Ein besonderer Ausflug führte alle Teilnehmer
nach Alpirsbach.

Teilnehmer:

- Andri, H., Prof. Dr. (Kiel)
- Arnold, H. F., Dr. (Hamburg)
- Bachmann, E., Prof. Dr. (Hamburg)
- Bass, W., Prof. Dr. (Frankfurt)
- Bellard, E., Dr. (Hamburg)
- Bellard, E., Dr. (Hamburg)
- Bröckner, H., (Kiel)
- Chang, M. (Frankfurt)
- Demeyer, H. G. M., Prof. Dr. (Aachen)
- Deuring, G., Prof. Dr. (Hamburg)
- Drach, G., Prof. Dr. (Kiel)
- Edwards, R. M. (Hamburg)
- Feferman, S., Prof. Dr. (Hamburg)
- Goldmann, D. (Frankfurt)



Grenzdörffer, J. (Kiel)
Hering, Ch., Dr. (Frankfurt)
Hughes, D.R., Prof. Dr. (London)
Joussen, J., Dr. (Hamburg)
Junkers, W. (Bonn)
Karzel, H., Prof. Dr. (Hamburg)
Kinder, H., Dr. (Kiel)
Klopsch, P. (Kiel)
Lenz, H., Prof. Dr. (München)
Lingenberg, R., Prof. Dr. (Darmstadt)
Livingstone, Prof. Dr. (London)
Mannzen, A. (Kiel)
Mäurer, H., Dr. (Darmstadt)
Meissner, H., Dr. (Hamburg)
Misfeld, J. (Hamburg)
Nolte, W., Dr. (Barsinghausen)
Pieper, I. (Hamburg)
Ruoff, D., Dr. (Kiel)
Schütte, K., Prof. Dr. (München)
Seidel, J.J., Prof. Dr. (Eindhoven)
Sperner, E., Prof. Dr. (Hamburg)
Vitzthum, K. (München)
Wefelscheid, H., Dr. (Hamburg)
Wode, D. (Hamburg)
Wolff, H., Dr. (Altenholz)

Herr Prof. Dr. L.A. Rosati (Modena) und Herr Dr. B. Klotzek (Potsdam) hatten Referate angemeldet, konnten aber leider an der Tagung nicht teilnehmen; ihre Vortragsauszüge werden hier mit abgedruckt.

Vortragsauszüge:

ACZEL, J.: Eine Verallgemeinerung der Charakterisierung projektiver Transformationen als allgemeine Kollineationen

Gegeben sind vier Geraden allgemeiner Lage auf einer Ebene; C bezeichne ihre Vereinigungsmenge. Jede ein-eindeutige (diese Voraussetzung kann abgeschwächt werden) Abbildung, die kollineare Punkte von C in

- Grenzberger, J. (Kiel)
- Herrig, G., Dr. (Frankfurt)
- Hufsch, D.R., Prof. Dr. (Frankfurt)
- Jensen, E., Dr. (Frankfurt)
- Johann, W. (Frankfurt)
- Karst, K., Dr. (Frankfurt)
- Klein, H., Dr. (Kiel)
- Kloppe, A. (Kiel)
- Lenz, H., Prof. Dr. (München)
- Langerberg, R., Prof. Dr. (Darmstadt)
- Lindemann, Prof. Dr. (Frankfurt)
- Mann, A. (Kiel)
- Meyer, H., Dr. (Darmstadt)
- Meißner, H., Dr. (Frankfurt)
- Mielke, J. (Frankfurt)
- Mohr, W., Dr. (Frankfurt)
- Opfer, I. (Frankfurt)
- Rath, D., Dr. (Kiel)
- Schmitt, K., Prof. Dr. (München)
- Schulz, J., Prof. Dr. (Frankfurt)
- Spamer, E., Prof. Dr. (Frankfurt)
- Vittmann, F. (Frankfurt)
- Wetzel, H., Dr. (Frankfurt)
- Wohl, D. (Frankfurt)
- Wohl, E., Dr. (Frankfurt)

Herr Prof. Dr. L.A. Rosen (München) und Herr Dr. B. Klotz (Frankfurt) hatten leider an dem Tag nicht teilgenommen; ihre Vortragstätigkeit wird hiermit abgedruckt.

Vorlesungen:

ACHTUNG: Eine Zusammenfassung der Charakterisierung von Polymeren
Frankfurt als allgemeine Zusammenfassung

Gegeben sind vier Gruppen von Polymeren, die sich durch die Art der Verknüpfung ihrer Bausteine unterscheiden. Jede dieser Gruppen ist durch eine charakteristische Formel gekennzeichnet, die durch die Abbildung von C in Form abgedruckt werden (siehe die Abbildung von C in Form abgedruckt werden).



kollineare überträgt, ist auf C eine projektive Transformation (d.h. etwa eine lineare in homogenen Koordinaten). - Der Satz ist für drei Ausgangsgeraden statt vier nicht mehr gültig; es werden aber auch in diesem Falle alle Kollineationen bestimmt.

(Dies sind Teilergebnisse einer mit Herrn M.A. McKiernan gemeinsamen Arbeit.)

ARNOLD, H. -J.: Zur verbandstheoretischen Kennzeichnung von Kugelgeometrien

Unter einer Kugelgeometrie werden Geometrien verstanden, in denen Punkte (A, B, C, ...), Kreise (a, b, c, ...), eine Inzidenzrelation und eine Berührrelation (aBc) gegeben sind, welche den von BENZ eingeführten Axiomen genügen:

- I. $A \neq B \neq C \neq A \Rightarrow \exists! d : d \ni A, B, C.$
- II. $aBc \Rightarrow B \in a, B \in c.$
- III. $a \ni A \neq B \Rightarrow \exists! c : aAc, B \in c.$
- IV. $aBa, aBc \Rightarrow cBa, aBc \wedge cBd \Rightarrow aBd.$

Aus diesen Axiomen folgt, daß die lokalen affinen Strukturen (Wegnahme eines Punktes) schwach affine Räume sind (im Sinne von SPERNER). Setzt man zusätzlich voraus, daß es sich hierbei um affine Räume handelt, und daß ein "Kreis-VEBLENaxiom" gilt, so läßt sich zeigen: Die Verbände der Kugeln sind identisch mit den atomaren, komplementären, vollständigen, gerichtet distributiven, semimodularen Verbänden V, welche dem folgenden Verbindungsaxiom genügen:

$$\mathfrak{A}, \mathfrak{B} \in V \Rightarrow \mathfrak{A} \cup \mathfrak{B} = \bigsqcup_{A_i \in \mathfrak{A} \cup \mathfrak{B}} (A_0 \cup \dots \cup A_5)$$

(die A_i bezeichnen Atome, \bigsqcup bezeichnet die mengentheoretische Vereinigung).

BACHMANN, F.: Über die atomare Struktur der n-Ecke

Sei V ein Vektorraum (beliebiger Dimension) über dem Körper Q der rationalen Zahlen. Die n-Tupel (a_1, a_2, \dots, a_n) mit $a_i \in V$ werden n-Ecke genannt; sie bilden den Q-Vektorraum V^n .

Es werden zyklisch definierbare, translationsinvariante Klassen von

n-Ecken betrachtet und zu zyklisch definierbaren Abbildungen der Menge V^n aller n-Ecke in sich in Beziehung gesetzt.

Zu jedem n gibt es nur endlich viele solche Klassen und unter ihnen gewisse atomare Klassen, die sich durch Regularitäts-Eigenschaften charakterisieren lassen. Die Anzahl der atomaren Klassen ist gleich der Anzahl der echten Teiler von n, die Anzahl der Klassen gleich 2 hoch dieser Zahl. Jedes n-Eck ist bei "Addition in bezug auf den Schwerpunkt" eindeutig als Summe von mit ihm isobaren n-Ecken aus den atomaren Klassen darstellbar.

BENZ, W.: Ein Linearitätskriterium mit einer Anwendung auf die Physik

Der wichtigste Schritt bei der Herleitung der Lorentztransformationen ist der Beweis der Linearität der Transformationen, die zwei Inertialsysteme relativistisch verknüpfen. Linearitätsbeweise wurden mehrfach gegeben, z.B. von H. Weyl 1923. Die Beweise funktionieren unter starken Differenzierbarkeitsvoraussetzungen und unter starker Heranziehung analytischer Hilfsmittel. Rolf Nevanlinna schrieb in seinem Buch "Raum, Zeit und Relativität" (Basel 1964): "Der Beweis dieser Behauptung erfordert Anwendung der Differential- und Integralrechnung ...". Wir legen einen elementaren Beweis vor, der ohne Hilfsmittel aus der Differential- und Integralrechnung auskommt. Benutzt wird nur die Invarianz der Lichtkegel, eine übliche Anfangsbedingung, und die Existenz eines einzigen Grenzwertes, die gesichert ist, z.B. bei der Existenz einer bestimmten partiellen Ableitung im Ursprung. Der Beweis bezieht sich (wie auch die Nevanlinnasche Bemerkung) auf den Fall der 2-dim. (Raum-Zeit) Welt. Es handelt sich um einen Affinitätsnachweis unter eingeschränkten Voraussetzungen.

BIALLAS, D.: Schwach-affine Räume mit Translationsgruppe

Für schwach-affine Räume, die der Forderung

(T) Die Kollineationsgruppe enthält eine kommutative Untergruppe \mathfrak{I} , die transitiv auf den Punkten operiert und es ist $g^\tau \parallel g$ für alle $\tau \in \mathfrak{I}$ und alle Geraden g

V^n alle n -Tetraeder in dieser Beziehung gesetzt.

Zu jedem n gibt es nun endlich eine solche Klasse und unter ihnen gewisse atomare Klassen, die sich durch Komplexität-Unterschiede charakterisieren lassen. Die Anzahl der atomaren Klassen ist gleich der Anzahl der reellen Tetraeder von n , die Anzahl der Klassen ist gleich 2 hoch dieser Zahl. Jedes n -Tetraeder hat "Additionstetraeder" und "Schwungpunkt", eindeutig als Summe von mit ihm isoperimetrischen n -Tetraedern darstellbar.

BIBLIOGRAPHIE
BIBLIOPHIL, W.: Die Invariantentheorie mit einer Anwendung auf die

Der wichtigste Schritt bei der Herleitung der Transformationsformeln für den Beweis der Linearität der Transformationsformeln, die zwei fundamentalen Systeme relativistisch vorangehen. Linearitätsbeweise wurden mehrfach gegeben, z.B. von H. Weyl 1903. Die Beweise funktionieren unter starken (offiziellen) Abstraktionsannahmen und unter starken Identifizierung analytischer Hilfsmittel. Bei der Vermeidung der Identifizierung nach "Lüroth, Neff und Reinebeck" (Bayer 1903): "Der Beweis der Identifizierung erfordert Anwendung der Differential- und Integralrechnung". Wir legen einen elementaren Beweis vor, der die Identifizierung mittels der Differential- und Integralrechnung und der Identifizierung wird nur die Identifizierung der Identifizierung, eine Identifizierung und die Identifizierung eines einzigen Grenzwertes, die Identifizierung, z.B. und die Identifizierung eines bestimmten partiellen Ableitung der Identifizierung. Der Beweis besteht darin (wie auch die "veranschaulichte Bemerkung") auf den Fall des 2-dimen. (Lüroth-Neff) Welt. Es handelt sich um eine Identifizierung, die nach unten hin eingeschrankten Voraussetzungen.

BIBLIOPHIL, D.: Die Invariantentheorie mit einer Anwendung auf die

Die schwach-affine Räume, die der Identifizierung (T) Die Identifizierung enthält eine kommutative Identifizierung, die Identifizierung auf dem Identifizierung operiert und es ist $E \cong E \oplus E$ und alle Identifizierung.



genügen, sind folgende Eigenschaften gleichwertig:

- (I) \mathfrak{U} erfüllt (T)
- (II) In \mathfrak{U} schließen sich alle Parallelogramme und es gilt eine spezielle Form des Desargues' schen Satzes
- (III) \mathfrak{U} ist isomorph zu einem schwach-affinen Raum über einer speziellen Partition einer abelschen Gruppe
- (IV) \mathfrak{U} liefert einen kommutativen Quasimodul.

(Zum Begriff Schwach-affiner Raum bzw. Quasimodul s.E. SPERNER, Affine Räume mit schwacher Inzidenz und zugehör. algebr. Strukturen bzw. On Non-Desarguesian Geometries (Journ. f.d. Reine und Angew. Mathematik, 204, 1960, bzw. Seminari dell Instituto Nazionale di Alta Matematica 1962-63).

BREITSPRECHER, S.: Einzigkeit der komplexen projektiven Ebene

SATZ: Sei (E, X, Y) eine projektive Ebene mit den folgenden Eigenschaften:

- 1° Die Punktmenge X und die Geradenmenge Y sind komplex-analytische Mannigfaltigkeiten;
- 2° Die Punktreihen (bzw. die Geradenbüschel) sind reguläre Teilmannigfaltigkeiten von X (bzw. Y);
- 3° Das Verbinden und das Schneiden sind holomorphe Abbildungen.

Dann ist (E, X, Y) isomorph zu der projektiven Ebene über dem Körper \mathbb{C} , falls die komplexe Dimension von X nicht 4 ist. Der Fall $\dim_{\mathbb{C}} X = 4$, der sicher nicht auftritt, ist noch nicht vollständig erledigt.

BRÖCKER, L.: Ein Satz über Jordankurven

Es wird folgender Satz bewiesen: Sei \mathcal{E} eine euklidische Ebene, Γ eine Jordankurve und A_3 ein nicht ausgeartetes Dreieck in \mathcal{E} . Dann gibt es ein zu A_3 ähnliches Dreieck mit Eckpunkten auf Γ . Zum Beispiel überlegt man sich, daß Γ streng konvex ist oder für das Innere von Γ eine Stützgerade existiert, welche mit mindestens zwei verschiedenen Punkten von Γ inzidiert. Im ersten Fall folgt nach einer einfachen Überlegung die Behauptung aus dem Zwischenwertsatz stetiger Funktionen, im zweiten führt der Jordansche Kurvensatz zum Ziel.

CHEN, Yi: Eine Kennzeichnung der euklidischen Lieebenen

Ist $P^4(\mathbb{R})$ der vier-dimensionale projektive Raum über einem euklidischen Körper \mathbb{R} , so verstehe man unter den "Zykeln" der zweidimensionalen Liegeometrie die Punkte von $P^4(\mathbb{R})$, für die

$$r^T * r = 0 \quad \text{mit} \quad * = \begin{pmatrix} -1 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 1 \\ 0 & 1 & -1 \end{pmatrix}$$

gilt. Genau dann sollen sich die Zykeln r und η berühren, wenn $r^T * \eta = 0$ erfüllt ist. Für dies euklidischen Lieebenen wurde ein Axiomensystem angegeben, das auf eine reflexive und symmetrische zweistellige Relation gestützt ist.

COXETER, H.S.M.: Primitive concepts for the inversive plane

By the inversive plane I mean the Möbius plane over the field of real numbers. M. Pieri (Giornale di Mat. (3), 49 (1911), 49-69; 50 (1912), 106-140) showed that orthogonality and order can be defined in terms of the incidence of points and circles; but his treatment is unnecessarily complicated.

COXETER, H.S.M.: Accessibility in the projective plane over an arbitrary field

A point Q is said to be accessible from P if Q is the harmonic conjugate of P with respect to some pair of distinct points which are conjugate for a given polarity. All the points of the plane can be distributed into one or more classes of mutually accessible points, If the polarity has any self-conjugate points, these form a single class; so do any exterior points (each lying on two distinct tangents, that is, self-conjugate lines). But interior points (on no tangent) may form infinitely many classes.

EWALD, G.: Eine gruppentheoretische Begründung der ebenen äquiaffinen Geometrie

Jede eigentliche inhaltstreue Affinität (Determinante +1) der gewöhnlichen euklidischen Ebene läßt sich als Produkt dreier Scherungen darstellen. Die Gruppe aller dieser Abbildungen - wir nennen sie

THEOREM 1.1. The fundamental theorem of projective geometry

Let V be a vector space of dimension $n \geq 3$. Let $\mathcal{P}(V)$ be the projective space of dimension $n-1$. Let $\mathcal{L}(V)$ be the lattice of subspaces of V . Let $\mathcal{P}(V)$ be the projective space of dimension $n-1$. Let $\mathcal{L}(V)$ be the lattice of subspaces of V . Let $\mathcal{P}(V)$ be the projective space of dimension $n-1$. Let $\mathcal{L}(V)$ be the lattice of subspaces of V .

$$\begin{pmatrix} 0 & 1 & 1 & -1 \\ 1 & 1 & 1 & 0 \\ 1 & 1 & 1 & 0 \\ 1 & 1 & 1 & 0 \end{pmatrix} = \dots$$

Let $\mathcal{P}(V)$ be the projective space of dimension $n-1$. Let $\mathcal{L}(V)$ be the lattice of subspaces of V . Let $\mathcal{P}(V)$ be the projective space of dimension $n-1$. Let $\mathcal{L}(V)$ be the lattice of subspaces of V . Let $\mathcal{P}(V)$ be the projective space of dimension $n-1$. Let $\mathcal{L}(V)$ be the lattice of subspaces of V .

THEOREM 1.2. The fundamental theorem of projective geometry

Let $\mathcal{P}(V)$ be the projective space of dimension $n-1$. Let $\mathcal{L}(V)$ be the lattice of subspaces of V . Let $\mathcal{P}(V)$ be the projective space of dimension $n-1$. Let $\mathcal{L}(V)$ be the lattice of subspaces of V . Let $\mathcal{P}(V)$ be the projective space of dimension $n-1$. Let $\mathcal{L}(V)$ be the lattice of subspaces of V .

THEOREM 1.3. The fundamental theorem of projective geometry

Arbitrary field

Let $\mathcal{P}(V)$ be the projective space of dimension $n-1$. Let $\mathcal{L}(V)$ be the lattice of subspaces of V . Let $\mathcal{P}(V)$ be the projective space of dimension $n-1$. Let $\mathcal{L}(V)$ be the lattice of subspaces of V . Let $\mathcal{P}(V)$ be the projective space of dimension $n-1$. Let $\mathcal{L}(V)$ be the lattice of subspaces of V .

THEOREM 1.4. The fundamental theorem of projective geometry

Arbitrary field

Let $\mathcal{P}(V)$ be the projective space of dimension $n-1$. Let $\mathcal{L}(V)$ be the lattice of subspaces of V . Let $\mathcal{P}(V)$ be the projective space of dimension $n-1$. Let $\mathcal{L}(V)$ be the lattice of subspaces of V . Let $\mathcal{P}(V)$ be the projective space of dimension $n-1$. Let $\mathcal{L}(V)$ be the lattice of subspaces of V .



kurz äquiaffine Gruppe - wird also in ähnlicher Weise von den Scherungen erzeugt wie die Gruppe der Bewegungen von den Spiegelungen. Es entsteht daher die Frage, ob man nicht die äquiaffine Geometrie der Ebene ähnlich aus ihrer äquiaffinen Gruppe heraus begründen kann wie das im Falle der Bewegungsgeometrie aus der Bewegungsgruppe geschieht.

Wir geben eine solche Begründung an. Die dabei betrachtete Klasse von Ebenen umfaßt alle affinen Moufang-Ebenen mit Charakteristik $\neq 2$.

GÖTZKY, M.: Erzeugung unitärer Gruppen.

Für die Klasse engerer unitärer Gruppen $U^* = U_n^*(K, f)$ mit $(\alpha \neq 1)$ oder (Index $f_\alpha \leq 1$ und $\text{Rad } V = 0$) oder (Index $f_\alpha = 0$) wurde der folgende Satz bewiesen:

Die hermitesche Form f_α sei tracique auf dem Teilraum W - des zu U^* gehörigen Vektorraumes $V = V_n(K, f_\alpha)$. Ist dann $\pi \in U^*$ eine Transformation, die W als Fixraum besitzt, so gibt es Quasispiegelungen oder Transvektionen $\sigma_i = \sigma(\eta_i, q_i)$ (mit $\eta_i \in K$ und $q_i \in V$) für $i = 1, \dots, s$ mit $s = \dim V^{\pi-1} + \dim(V^{\pi-1} \cap \text{Rad } V) = \dim(\sum_{i=1}^s Kq_i)$, so daß gilt:

$$\pi = \sigma_1 \cdot \sigma_2 \dots \sigma_s, \quad \left(\sum_{i=1}^s Kq_i\right)^\perp = W \quad \text{und} \quad V^{\pi-1} \subseteq \sum_{i=1}^s Kq_i.$$

Dabei ist die Darstellung von π als Produkt der σ_i in Bezug auf die Zahl s minimal.

GRENDÖRFFER, J.: Konvexer Abschluß metrischer Ebenen

Die konvexen bzw. pseudokonvexen metrischen Ebenen wurden von W. Pejas und A. Dress algebraisch charakterisiert. Im Anschluß an die Dissertation von J. Diller wird nun ein Kriterium für solche metrischen Ebenen aufgestellt, die Teilebenen von konvexen metrischen Ebenen sind. Der Beweis dieses Kriteriums wird für beide Begriffe der Konvexität - bzgl. einer Anordnung, bzgl. eines Bewertungsrings, bzgl. eines Bewertungsideals des zugehörigen Koordinatenkörpers - gemeinsam geführt. Dazu wird der konvexe Abschluß einer metrischen Ebene \mathfrak{X} zum Aufpunkt $G \in \mathfrak{X}$ gebildet, dessen Polare g die Zwischenrelation definiert. Die Bedingungen des Kriteriums können in

gewissen Tangens-Beziehungen algebraisch ausgedrückt werden, die besagen, daß der konvexe Abschluß keine zwei polaren Punkte enthält und vom Aufpunkt $\in \mathfrak{Z}$ unabhängig ist.

HERING, Ch.: Fahnentransitive affine Ebenen

Sei \underline{A} eine endliche fahnentransitive affine Ebene der Ordnung n mit $n \equiv 3 \pmod{4}$. Ist dann die Kollineationsgruppe von \underline{A} nicht auflösbar, so ist \underline{A} , abgesehen von endlich vielen Ausnahmen, desarguessch.

JOUSSEN, J.: Über die Projektivitätengruppe einer halbgeordneten Ebene

Es sei \mathfrak{P} die Gruppe aller projektiven Abbildungen einer festen Punktreihe 1 von \mathfrak{T} auf sich (\mathfrak{T} eine projektive Ebene) und $\mathfrak{P}_{ik} \subset \mathfrak{P}$ die Untergruppe derjenigen Projektivitäten aus \mathfrak{P} , welche zwei vorgegebene Punkte $\alpha_i, \alpha_k \in 1$ festlassen oder miteinander vertauschen. Jede nichttriviale Halbordnung von \mathfrak{T} bewirkt dann eine Einteilung der Menge der von α_i und α_k verschiedenen Punkte von 1 in zwei Imprimitivitätssysteme bezüglich der Gruppe \mathfrak{P}_{ik} , und umgekehrt wird jede derartige Einteilung von einer geeigneten Halbordnung induziert. Auf diese Weise läßt sich das Problem der Konstruktion von Halbordnungen von \mathfrak{T} auf die Frage nach der Existenz gewisser Permutationsgruppen zurückführen; aus dem Nichtvorhandensein solcher Gruppen ergibt sich auch die Nichtexistenz von Halbordnungen in den ihnen entsprechenden Ebenen. Als vorläufiges Hauptergebnis dieser Untersuchungen erhalten wir den Satz:

Ist \mathfrak{T} eine endliche projektive Ebene einer Ordnung $N = 2p+1$, wo p eine Primzahl und $p \not\equiv 1 \pmod{12}$ ist, so gilt: \mathfrak{T} ist dann und nur dann nichttrivial halbordnungsfähig, wenn \mathfrak{T} desarguessch ist.

JUNKERS, W.: Zur Konstruktion konvexer mehrwertiger Ordnungsfunktionen

Die Untersuchungen von E. Sperner über Konvexität bei 2-wertigen Ordnungsfunktionen lassen sich auf mehrwertige Ordnungsfunktionen ausdehnen. Das Hauptresultat dieser Verallgemeinerung lautet:

gewissen Rang an-Bewertung... abstrakt ausgedrückt werden, die
bedeutet, daß der Kern... Bedingung keine zwei polaren Punkte enthält
und vom Anfang... unabhängig ist.

THEOREM 1.1: (Satz von Steinitz)

Sei V ein endlich-dimensionaler Vektorraum der Ordnung n . Sei B eine
minimale linear unabhängige Teilmenge von V mit $|B| = k$. Dann gilt
 $k \leq n$ und es gibt eine Basis A von V mit $|A| = n$.

THEOREM 1.2: (Satz von Steinitz)

Satz

Sei V ein endlich-dimensionaler Vektorraum der Ordnung n . Sei B eine
minimale linear unabhängige Teilmenge von V mit $|B| = k$. Sei C eine
maximale linear unabhängige Teilmenge von V mit $|C| = m$. Dann gilt
 $k \leq m \leq n$.
Zusätzlich gilt: Sei $B = \{b_1, \dots, b_k\}$ und $C = \{c_1, \dots, c_m\}$.
Dann gibt es eine Permutation σ von $\{1, \dots, k\}$ so daß
 $b_1, \dots, b_k, c_{\sigma(1)}, \dots, c_{\sigma(k)}$ linear unabhängig sind.
Dieser Satz ist ein Spezialfall des folgenden Satzes:
Sei $B = \{b_1, \dots, b_k\}$ eine minimale linear unabhängige Teilmenge
von V und $C = \{c_1, \dots, c_m\}$ eine maximale linear unabhängige
Teilmenge von V . Dann gibt es eine Teilmenge $C' \subseteq C$ mit
 $|C'| = k$ so daß $B \cup C'$ linear unabhängig ist.

THEOREM 1.3: (Satz von Steinitz)

Satz

Die Erzeugnisse von B sind linear unabhängig. Sei C eine
maximale linear unabhängige Teilmenge von V . Dann gilt
 $|B| \leq |C|$.



Es sei R_n der n -dimensionale ($n \geq 2$) affine Raum über einem (nicht notwendig kommutativen) Körper K ; dann entsprechen den konvexen normalen Ordnungsfunktionen auf dem R_n genau diejenigen Normalteiler N von K^\times (= multiplikative Gruppe von K) mit der Eigenschaft: $\alpha, \beta \in N \implies \frac{\alpha+\beta}{2} \in N$ (es ist zwangsläufig $\text{char } K \neq 2$), hier kurz "konvexe Normalteiler" genannt. - Damit stellt sich die Aufgabe, bei vorgegebenem Körper K alle konvexen Normalteiler von K^\times zu bestimmen. Für den Fall, daß K kommutativ ist, wurde diese Aufgabe systematisch in Angriff genommen.

KINDER, H.: Der allgemeine Satz von den k Spiegelungen

Der Vortragende hat auf der Tagung über die Grundlagen der Geometrie vor einem Jahr für die n -dimensionale absolute Geometrie ($n \geq 2$) ein Axiomensystem, in dem weder Anordnung noch freie Beweglichkeit gefordert werden, angegeben und den Aufbau geschildert. Das Begründungstheorem über die Algebraisierbarkeit benutzt im nichtelliptischen Fall wesentlich den im vorigen Jahr noch unbewiesenen allgemeinen Satz von den k Hyperebenenspiegelungen ($k = 3, 4, \dots, n+1$). Ein inzwischen gefundener Beweis wurde skizziert.

KLOTZEK, B.: Äquiaffine Spiegelungsgeometrie

In den letzten Jahrzehnten wurde die Spiegelungsgeometrie erfolgreich weiterentwickelt; eine umfangreiche Darstellung der Ergebnisse bezüglich der metrischen Ebenen hat F. Bachmann angegeben. Vom Vortragenden wurde das Ziel verfolgt, durch eine Verallgemeinerung des Axiomensystems für metrische Ebenen von Bachmann ebene affine Geometrie der gruppentheoretischen Behandlung zugänglich zu machen. Durch ein gruppentheoretisches Axiomensystem und durch Zusatzaxiome werden einerseits die Modelle der metrisch euklidischen und nicht-euklidischen Ebenen, andererseits aber auch die äquiaffinen Ebenen charakterisiert, die den affinen Koordinatenebenen über einem Körper von einer Charakteristik $\neq 2$ äquivalent sind. Besondere Aufmerksamkeit wird der Untersuchung von Büscheln und Unterstrukturen in äquiaffinen Ebenen geschenkt.

Es sei R_n der n -dimensionale ($n \leq 3$) affine Raum über einem (nicht notwendig kommutativen) Körper K ; man untersuchen den konvexen normalen Ordnungsrelationen auf dem R_n genau diejenigen Normalteiler N von K^* ($=$ multiplikative Gruppe von K) mit der Eigenschaft: $\alpha, \beta \in N \implies \frac{\alpha+\beta}{2} \in N$ (es ist zwar möglich, dass $K \neq \mathbb{Z}$, hier kann "konvexe Normalteiler" gemeint = Normalteiler sein die sich die Aufgabe, die vorgegebenen Körper K als konvexen Normalteiler von K^* zu bestimmen. Für den Fall, dass K kommutativ ist, wurde diese Aufgabe systematisch in Angriff genommen.

KINDLER, H.: Der allgemeine Satz von der k-Splittbarkeit

Der Vortragende hat auf der Tagung über die Grundlagen der Geometrie vor einem Jahr über die n -dimensionale absolute Geometrie ($n \leq 3$) ein Axiomensystem, in dem weder die Anordnungs- noch die Beweiskraft gefordert werden, angegeben und den Aufbau beschrieben. Das Begründungstheorem über die Äquivalenzbarkeit besitzt im nichttrivialen Fall weitaus mehr im Vergleich mit der absoluten Geometrie von der n -Splittbarkeit (Splittbarkeit) ($n = 2, 3, 4, \dots$) ist inwieweit es für $n \geq 3$ noch gültig ist.

KLOTZ, B.: Eindeutigkeit der Geometrie

In der letzten Jahreskonferenz wurde die Eindeutigkeit der Geometrie weitestgehend als ein notwendiges Kriterium für die Eindeutigkeit der Geometrie im mathematischen Sinne festgelegt. Es wurde aber auch festgestellt, dass die Eindeutigkeit der Geometrie im mathematischen Sinne nicht nur ein notwendiges Kriterium für die Eindeutigkeit der Geometrie im mathematischen Sinne ist, sondern auch ein hinreichendes Kriterium für die Eindeutigkeit der Geometrie im mathematischen Sinne. Durch die Eindeutigkeit der Geometrie im mathematischen Sinne und durch die Eindeutigkeit der Geometrie im mathematischen Sinne ist die Eindeutigkeit der Geometrie im mathematischen Sinne hinreichend zu machen.



LENZ, H.: Zur Begründung der Winkelmessung

Ausgehend von den Axiomgruppen I bis III von Hilbert wird der Satz verallgemeinert, daß sich die Winkel durch reelle Zahlen messen lassen. Das hat 1953 H. Zassenhaus auf elementare Weise geleistet. Der vorliegende Beweis axiomatisiert zunächst die zyklische Ordnung. Dann wird zu jeder zyklisch geordneten Gruppe \mathfrak{B} eine geordnete Gruppe \mathfrak{B}^* konstruiert, deren homomorphes Bild \mathfrak{B} ist, so daß die Faktorgruppe zyklisch unendlich wird. Gilt in der Ebene das archimedische bzw. Dedekindsche Axiom, so auch in \mathfrak{B}^* . Im letzteren Fall kann also \mathfrak{B}^* mit der additiven Gruppe der reellen Zahlen identifiziert werden; das ist der klassische Fall. (Erscheint in den Math. Nachr.)

LINGENBERG, R.: Gegenpunktpaarungen

Sei (G, S) eine S -Gruppe, d. h. eine Gruppe G mit einem nur aus involutorischen Elementen bestehenden Erzeugendensystem S , für welche der allgemeine Satz von den drei Spiegelungen gilt. Sei $E(G, S)$ ihre Gruppenebene und A, B zwei unverbindbare Punkte und q eine Gerade mit $q \notin B$. Die Abbildung σ mit $x\sigma = qxx_A$ aus B in S (x_A Verbindung von A mit $G(qx)$) bildet B in ein Büschel B^σ ab, wenn A dreiseitverbindbar (d. h. mit mindestens einem der Eckpunkte eines jeden nicht ausgearteten Dreiseits verbindbar) ist. Eine Anwendung der Gegenpunktpaarung σ in der hyperbolischen Geometrie liefert eine Verallgemeinerung des BERGAUSchen Lemmas vom Ende. Für die absolute Geometrie der Ebene leisten die Gegenpunktpaarungen eine einheitliche Begründung aller bisher behandelten euklidischen und nichteuklidischen Geometrien.

MÄURER, H.: Möbiusgeometrien beliebiger Dimension

Ist \mathbb{R} ein mindestens 4-dimensionaler projektiver Raum, so heißt eine nichtleere Punktmenge \mathfrak{P} von \mathbb{R} eine "schwach konvexe Semi-fläche", falls für jeden Punkt $P \in \mathfrak{P}$ die Menge der Geraden g mit $g \cap \mathfrak{P} = \{P\}$ eine Hyperebene ausfüllen. \mathfrak{K} sei die Menge der Teilmengen k von \mathfrak{P} , zu denen es eine Hyperebene h von \mathbb{R} mit $k = \mathfrak{P} \cap h$ und $|k| \geq 2$ gibt. Die Möbius-Geometrie $(\mathfrak{P}, \mathfrak{K}, \epsilon)$ wurde axiomatisch gekennzeichnet.

LEBENZ, H.: Zur Begründung der Winkelmessung

Angenommen von den Axiomgruppen I bis III von Hilbert wird der Satz
verifiziert, daß sich die Winkel durch reelle Zahlen messen lassen.
Der Satz ist 1953 H. Knebelers auf elementare Weise geleistet. Der
vorliegende Beweis existenzialistisch entspricht der zyklischen Ordnung. Dann
wird zu jeder zyklisch geordneten Gruppe G eine Gruppe Z konstruiert,
konstruiert, deren Homomorphismus Bild Z ist, so daß die Teilgruppe
zyklisch verifiziert wird. Gilt in der Theorie der reellen Zahlen
Dedekindsches Axiom, so auch in Z , im letzten Teil konstruiert
auf der additiven Gruppe der reellen Zahlen Identität 1 und 0 , das
ist der klassische Fall. (Ersetzen in der letzten Zeile 1)

LINKENBERG, R.: Gruppenstruktur

Satz (2) eine 2-Gruppe, d.h. eine Gruppe G , die sich nicht nur aus
vollständigen Elementen bestehend, sondern auch aus unendlichen ∞ , im
einer algebraischen Satz vor der ∞ liegt. Gilt Satz H (G, 1)
eine Gruppe G und A , B zwei verschiedene Punkte und p eine
radikal $\rho \in B$. Die Abbildung α mit $\alpha x = px$ aus B in B (ρ ist
bindung vor α mit $G(\rho)$) bildet B in die Gruppe B^0 ab, wenn B
dreifach verbunden (d.h. mit unendlichen Elementen der Gruppe) ist
jeden nicht ausgetretener Punkte verifiziert) ist. Eine Anwendung
der Gruppenstruktur in der hyperbolischen Geometrie liefert eine
Vervollständigung des BIRKBAUERSchen Lemmas vom Ende. Für die
algebraische Geometrie der Ebene liefert die Gegenpunktgruppen eine
- die übliche Begründung aller dieser Behauptungen anknüpfen und
nicht abhänig von geometrischen.

MAURER, H.: Möbiustransformationen beliebiger Dimensionen

Ist H ein n -dimensionaler n -dimensionaler projektiver Raum, so heißt
die nichttriviale Involution σ von H eine "schwache Korrespondenz"
"fläch", falls für jedes Punkt $P \in H$ die Menge der Korrespondenz g mit
 $(P, g) = \{P\}$ ein $(n-1)$ -Element ist. σ sei die Menge der Teilraum-
von H von σ , so daß σ eine Hyperebene h von H mit $k = \frac{n-1}{2}$
und $|k| \leq n$ gibt. Die Möbiustransformationen (σ, h, g) werden
nachfolgend definiert.



MEISSNER, H.: Geschlitzte Gruppenräume

Es sei G eine Gruppe und E ein Erzeugendensystem von G . Jedes $\alpha \in E^2$ repräsentiere einen Punkt α , jedes $\delta \in E^3$ eine Hyperebene $\langle \delta \rangle$ mit $\langle \delta \rangle \perp \alpha \iff \delta\alpha \in E$. Ist die so definierte geometrische Struktur $E(G)$ ein m - n -geschlitzter Raum (Def. vgl. [3]) und erfüllt E die drei Bedingungen A, B und C, so heißt $E(G)$ ein G -Gruppenraum (A: $x \in E \implies x^2 = 1$. B: E ist invariant. C: es gibt $a, b, c \in E$ mit $(abc)^2 \neq 1$, so daß die Gerade durch 1 und ab projektiv ist). - Ergebnisse:

SATZ 1: Jeder G -Gruppenraum hat die Dimension 3 und ist entweder projektiv oder 3-1-geschlitz.

SATZ 2: Ist G eine Gruppe und E ein Erzeugendensystem von G , so gilt "(a) \iff (b)" in jedem der drei Fälle:

$E^2 = E^3$: (a) $E(G)$ ist ein projektiver G -Gruppenraum
(b) (G, E) ist eine verallg. ellipt. Geometrie (Def. vgl. [2])

$E^2 \neq E^3$ und $Z \neq \{1\}$:
(a) $E(G)$ ist ein proj. G -Gruppenraum
(b) (G, E) ist eine Zentrumsgeometrie (Def. vgl. [2])

$E^2 \neq E^3$ und $Z = \{1\}$:
(a) $E(G)$ ist ein 3-1-geschl. G -Gr. raum
(b) (G, E) ist eine verallgemeinerte absolute Geometrie (Def. vgl. [1], in der das Parallelenaxiom gilt.

Literatur: [1] Karzel, H.: Arch. Math. 6, 284-295 (1955)

[2] Karzel, H.: Abh. Math. Sem. Univ. Hamburg 24, 167-188 (1960)

[3] Karzel, H. 1. Meißner, H.: Geschlitzte Inzidenzgruppen und normale Fastmoduln. Erscheint demn. Abh. Math. Sem. Univ. Hamburg.

MISFELD, J.: Stetige Inzidenzgruppen

H. KARZEL hat topologische desarguessche Inzidenzgruppen (das sind Mengen G mit einer topologischen, einer projektiven desarguesschen und einer Gruppenstruktur, die den üblichen Verträglichkeitsbedingungen genügen, so daß G gleichzeitig topologische Gruppe, topologischer projektiver Raum und Inzidenzgruppe ist) durch sog. topologische normale Fastkörper (das sind im wesentlichen normale Fastkörper, die

MEISSNER, H.: Geschichtliche Gruppenräume

Es sei G eine Gruppe und H ein Erzeugendensystem von G . Jeder $a \in H$ repräsentiere einen Punkt a , jeder $x \in H^S$ eine Hyperfläche (x) mit $(a) \in (x)$ für $a \in H$. Ist die so definierte Geometrie $E(G)$ ein n - n -dimensionaler Raum (Def. [3]) und H^S ein n - n -Bedingungsraum A, B und C , so heißt $E(G)$ ein G -Gruppenraum ($A: x \in E \rightarrow B: x \in E$, $C: x \in E$ gibt $s, b, c \in E$ mit $(abc) \in E$, so daß die Punkte s, b, c und abc projektiv sind). - Ergebnisse:

SATZ 1: Jeder G -Gruppenraum hat die Dimension n und ist entweder projektiv oder 3-1-geometrisch.

SATZ 2: Ist G eine Gruppe und H ein Erzeugendensystem von G , so gilt $(a) \rightarrow (b)$ in jedem der drei Fälle:

(a) $E(G)$ ist ein projektiver G -Gruppenraum $H^S = H^S$
 (b) $E(G)$ ist eine verallgemeinerte Geometrie (Def. [3])
 (c) $H^S \neq H^S$ und $N \neq [1]$

(a) $E(G)$ ist ein projekt. G -Gruppenraum
 (b) $E(G)$ ist eine verallgemeinerte Geometrie (Def. [3])
 $H^S \neq H^S$ und $N = [1]$

(a) $M(7)$ ist ein 3-1-geometrischer G -Gruppenraum
 (b) $E(G)$ ist eine verallgemeinerte absolute Geometrie (Def. [3]). Dabei das Dualisierungsprinzip gilt.

Literatur: [1] Kretzschmar, H.: Math. Z. 84 (1955)
 [2] Kretzschmar, H.: Abh. Math. Sem. Univ. Hamburg 26, 167-182 (1956)
 [3] Kretzschmar, H.: Geschichtliche Erzeugendensysteme und Erzeugendensysteme. Erscheint demnächst. Abh. Math. Sem. Univ. Hamburg.

MEISSNER, H.: Geschichtliche Erzeugendensysteme

H. MEISSNER hat topologische Erzeugendensysteme E (Erzeugendensysteme) mit einer topologischen, einer projektiven Geometrie E und einer Gruppe G betrachtet, die den üblichen Vertauschungsbedingungen genügt, so daß G eine topologische Gruppe, topologischer projektiver Raum und Erzeugendensysteme (Def. [3]) topologische Erzeugendensysteme (Def. [3]) sind im wesentlichen normale Erzeugendensysteme.



gleichzeitig topologische Vektorräume sind und die bezüglich der Quotientenstruktur topologische Gruppen sind) beschrieben. Für zweiseitige topologische Inzidenzgruppen sind die Fastkörperoperationen selbst stetig. Hieraus und aus den Resultaten von Pontrjagin, van Dantzig, Jacobson und Kalscheuer über stetige (= lokalkompakte nicht-diskrete hausdorffsche) topologische Körper bzw. Fastkörper ergibt sich der

SATZ: Jede stetige Inzidenzgruppe G ist isomorph zur Faktorgruppe F^*/K^* , wobei K endliche Erweiterung der Körper \underline{R} (reelle Zahlen), K_0^p (p -adische Zahlen) bzw. K_t^p (Potenzreihen über dem Restklassenkörper mod p) und $F \cong K^n$ ist. Ist G sogar zweiseitig, so ist F selbst endliche Erweiterung von \underline{R} , K_0^p bzw. K_t^p ; ist G außerdem noch zusammenhängend, so gilt $G \cong \underline{H}^*/\underline{R}^*$ (\underline{H} = Quaternionenschiefkörper).

PIEPER, I.: Dickson'sche Fastmoduln und ihre Bedeutung für die Geometrie

Inhalt: Es sei $(\mathfrak{U}, \mathfrak{M})(+, \cdot)$ eine lokale Algebra. Eine Abbildung $\varphi: \mathfrak{M}^* \rightarrow \text{Aut}(\mathfrak{U}(+, \cdot))$ heißt gekoppelt, wenn $a \underset{\varphi}{\cdot} b = (a \cdot a_\varphi(b))$ für $a, b \in \mathfrak{M}^*$ gilt.

Es gelten die Sätze:

I. Ein lokaler Fastmodul $(\mathfrak{U}, \mathfrak{M})(+, *)$ ist genau dann ein D-Fastmodul, wenn auf \mathfrak{U} eine Multiplikation \cdot erklärt werden kann, so daß $(\mathfrak{U}, \mathfrak{M})(+, \cdot)$ lokale Algebra ist, und eine gekoppelte Abbildung $\varphi: \mathfrak{M}^* \rightarrow \text{Aut}(\mathfrak{U}(+, \cdot))$, so daß $a * b = a \cdot a_\varphi(b)$ für $a \in \mathfrak{M}^*$, $b \in \mathfrak{U}$ ist, d.h. \mathfrak{M}^* ist die Menge der Einheiten von $(\mathfrak{U}, \mathfrak{M})(+, \cdot)$ und für jedes $a \in \mathfrak{M}^*$ ist die Abbildung $\rho_a: \mathfrak{r} \rightarrow a^{-1} \cdot (\bar{a} * \mathfrak{r})$ ($\mathfrak{r} \in \mathfrak{U}$) ein Automorphismus von $(\mathfrak{U}, \mathfrak{M})(+, \cdot)$.

II. Es seien $(\mathfrak{U}, \mathfrak{M})(+, \cdot)$ eine \mathfrak{R} -Algebra, φ eine gekoppelte Abbildung von \mathfrak{M}^* in $\text{Aut}(\mathfrak{U}(+, \cdot))$ und $*$:
$$\begin{cases} \mathfrak{M}^* * \mathfrak{U} \rightarrow \mathfrak{U} \\ (a, b) \rightarrow a * b = \begin{cases} a \cdot a_\varphi(b) & \text{falls } a \in \mathfrak{M}^* \\ 0 & \text{falls } a = 0 \end{cases} \end{cases}$$

eine neue Multiplikation mit Elementen aus \mathfrak{M} . Dann ist $(\mathfrak{U} \cdot \mathfrak{M})(+, *)$ genau dann normal über $\mathfrak{R}(+, \cdot)$, wenn $\varphi(\mathfrak{R}) = \{\text{id}\}$ und $a_\varphi(\mathfrak{R}) = \mathfrak{R}$ für $a \in \mathfrak{M}^*$ gilt.

Die topologische Vektorräume sind und die bezüglich der
 Gruppen (topologische Gruppen sind) beschrieben. Für zwei
 topologische Vektorräume sind die Vektoroperatoren
 stetig. Hieraus und aus der Stetigkeit von Fortsetzung, von
 stetig, lacobson und Kalaheer, dann stetig (= lokal kompakte
 topologische Hausdorffsche) topologische Körper bzw. Vektorkörper
 ergibt sich das

SATZ: Jede stetige lineare Abbildung f ist isomorph zur Faktorgruppe
 $\mathbb{R}^n / \ker f$, wobei K ein beliebiges Erzeugnis von \mathbb{R} (reelle Zahlen),
 \mathbb{R}^n (reelle Zahlen) bzw. \mathbb{C}^n (komplexe Zahlen) über dem reellen
 Körper \mathbb{R} (bzw. \mathbb{C}) und $\mathbb{R} \cong \mathbb{C}$ auf \mathbb{C} setzen zweifelsfrei, so hat f
 ein beliebiges Erzeugnis von $\mathbb{R}^n / \ker f$ bzw. $\mathbb{C}^n / \ker f$ auf \mathbb{C} auszuüben
 noch auszunehmend, so gilt $\mathbb{C} \cong \mathbb{R}^2 / \ker f$ ($\mathbb{H} = \mathbb{C}$ als
 reelle Gruppe).

Satz 1.1: Die lokale Vektorräume und ihre Erzeugnisse für die
Erzeugnisse

Inhalt: Die Abbildung $f: \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^m$ ist eine lokale Abbildung.
 Die Abbildung f ist stetig, wenn $f(x) = (f_1(x), \dots, f_m(x))$ für
 $x \in \mathbb{R}^n$ gilt.

Die folgenden Sätze:

I. Ein lokaler Vektorraum $(\mathbb{R}^n, \mathbb{R})$ ist genau dann ein D -Vektorraum,
 wenn auf \mathbb{R} eine Multiplikation \cdot definiert werden kann, so dass
 $(\mathbb{R}^n, \mathbb{R}, \cdot)$ lokale Algebra ist, und eine reziproke Abbildung
 $f: \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^m$ existiert, so dass $f(x) = (f_1(x), \dots, f_m(x))$ für $x \in \mathbb{R}^n$ ist.
 Die Abbildung f ist die Matrix der Ableitung von $f(x) = (f_1(x), \dots, f_m(x))$ und für jedes
 $x \in \mathbb{R}^n$ ist die Abbildung $f_x: \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^m$ die Automor-
 phismus von $(\mathbb{R}^n, \mathbb{R})$.

II. Die Abbildung $f: \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^m$ ist eine lokale Abbildung, wenn
 $f(x) = (f_1(x), \dots, f_m(x))$ für $x \in \mathbb{R}^n$ ist, und $f_x: \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^m$ die
 Abbildung $f_x: \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^m$ ist die Abbildung $f_x: \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^m$ ist die Abbildung
 $f_x: \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^m$ ist die Abbildung $f_x: \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^m$ ist die Abbildung

Die Abbildung $f_x: \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^m$ ist die Abbildung $f_x: \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^m$ ist die Abbildung
 $f_x: \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^m$ ist die Abbildung $f_x: \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^m$ ist die Abbildung
 $f_x: \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^m$ ist die Abbildung $f_x: \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^m$ ist die Abbildung



Jedem solchen normalen D-Fastmodul entspricht eine desarguessche geschlitzte Inzidenzgruppe.

ROSATI, L.A.: Sull' introduzione della dimensione in certi S-spazi
forniti di omologie speciali

Definito il concetto di omologia speciale di uno spazio affine generalizzato nel senso di Sperner (S-spazio), si dimostra che il luogo dei punti di un S-spazio \mathcal{S} uniti in un omologia speciale che non sia una traslazione è un sotto S-spazio, \mathcal{E} , tale che \mathcal{S} copre \mathcal{E} . Si introduce poi il concetto di dimensione in certi S-spazi forniti di omologie speciali.

RUOFF, D.: Über einen neuen Ausgangspunkt für elementargeometrische Flächen- und Rauminhaltstheorien

Dem Umstand, daß die einfachen Polynome als Objekte für eine elementare Flächeninhaltstheorie nicht zweckmäßig sind, wurde in der neuesten (neunten) Auflage von Hilberts "Grundlagen der Geometrie" durch die Einführung der Polygonale Rechnung getragen. Der Kürze halber wird das Polygonal ganz anders definiert als das einfache Polygon. In dem Referat wird nun gezeigt, daß eine analoge Definition möglich ist und daß man zu ihr durch ausschließlich elementare Gedankengänge gelangen kann; das Polygonal erscheint dann als sinnvolle Verallgemeinerung des einfachen Polygons. - Die Übertragung auf den Raum geschieht durch Schnittebenen.

SEIDEL, J.J.: Elliptic geometry and graphs

PROBLEM A: For all r , find the integers n such that in elliptic space of $r-1$ dimensions E_{r-1} there exists an equilateral n -tuple. What is the maximum $n(r)$?

PROBLEM B: For all r , find the integers n such that there exists a matrix B of order n and elements $b_{ii} = 0$, $b_{ij} = b_{ji} = \pm 1$ ($i \neq j$; $i, j = 1, \dots, n$) whose smallest eigenvalue has multiplicity $n - r$. What is the maximum $n(r)$?

Jedem solchen normalen D-Testmodul entspricht eine desartige
geschichtete Inzidenzgruppe.

ROBERTI, L.A. : Sull'introduzione della dimensionalità in certi S-spazi
topologici speciali

Definire il concetto di topologia speciale di uno spazio affine genera-
lizzato nel senso di Spanier (S-spazio), si dimostra che il luogo dei
punti di un S-spazio è unito a un topologia speciale che non sia una
traslazione, un altro S-spazio, e tale che il copro π_1 si introduca
poi il concetto di dimensionalità in certi S-spazi forniti di topologia spe-
ciale.

RUOFF, H. : Über einen ... -Vergleichspunkt für Elementargruppen
von Hilbert und Harnack

Dem Urzustand des die unendlichen Polynome als Objekte für eine Elementar-
gruppe (Hilbert) Anfangs von Hilberts "Grundlagen der Geometrie" durch
die Einführung der Polynome als Rechnungsträger. Der Kern
halber wird das Polynom dann anders definiert als das einfache Poly-
nom. In dem Rest wird nun gezeigt, das eine analoge Definition mög-
lich ist und das man zu ihr durch ausrechenliche Mittel elementar-Geometrie-
gruppen gelangen kann; das Polynom erscheint dann als einwertige V.a.
Allgemeinerung des einwertigen Polynom. - Die Übertragung auf die
Reine geschieht durch Schrittdruck.

REIDEL, J.J. : Einige Eigenschaften ...

PROBLEME : Für alle n sind die ... auch für elliptische
in der Dimension $n-1$...
in der Dimension $n(r)$?
PROBLEME B: Für alle n sind die ... auch für elliptische
in der Dimension n und elementare $p = \frac{1}{2}, \frac{1}{3}, \frac{1}{4}, \frac{1}{5}, \frac{1}{6}, \frac{1}{7}, \frac{1}{8}, \frac{1}{9}, \frac{1}{10}, \frac{1}{11}, \frac{1}{12}, \frac{1}{13}, \frac{1}{14}, \frac{1}{15}, \frac{1}{16}, \frac{1}{17}, \frac{1}{18}, \frac{1}{19}, \frac{1}{20}, \frac{1}{21}, \frac{1}{22}, \frac{1}{23}, \frac{1}{24}, \frac{1}{25}, \frac{1}{26}, \frac{1}{27}, \frac{1}{28}, \frac{1}{29}, \frac{1}{30}, \frac{1}{31}, \frac{1}{32}, \frac{1}{33}, \frac{1}{34}, \frac{1}{35}, \frac{1}{36}, \frac{1}{37}, \frac{1}{38}, \frac{1}{39}, \frac{1}{40}, \frac{1}{41}, \frac{1}{42}, \frac{1}{43}, \frac{1}{44}, \frac{1}{45}, \frac{1}{46}, \frac{1}{47}, \frac{1}{48}, \frac{1}{49}, \frac{1}{50}, \frac{1}{51}, \frac{1}{52}, \frac{1}{53}, \frac{1}{54}, \frac{1}{55}, \frac{1}{56}, \frac{1}{57}, \frac{1}{58}, \frac{1}{59}, \frac{1}{60}, \frac{1}{61}, \frac{1}{62}, \frac{1}{63}, \frac{1}{64}, \frac{1}{65}, \frac{1}{66}, \frac{1}{67}, \frac{1}{68}, \frac{1}{69}, \frac{1}{70}, \frac{1}{71}, \frac{1}{72}, \frac{1}{73}, \frac{1}{74}, \frac{1}{75}, \frac{1}{76}, \frac{1}{77}, \frac{1}{78}, \frac{1}{79}, \frac{1}{80}, \frac{1}{81}, \frac{1}{82}, \frac{1}{83}, \frac{1}{84}, \frac{1}{85}, \frac{1}{86}, \frac{1}{87}, \frac{1}{88}, \frac{1}{89}, \frac{1}{90}, \frac{1}{91}, \frac{1}{92}, \frac{1}{93}, \frac{1}{94}, \frac{1}{95}, \frac{1}{96}, \frac{1}{97}, \frac{1}{98}, \frac{1}{99}, \frac{1}{100}$...
What is the maximum $n(r)$?



PROBLEM C: For all n , find the equivalence classes, under complementation, of all n -graphs. (Complementation is defined as repeated application of the operation: for any point cancel the existing connections and add the nonexisting connections.)

RESULTS: $n(3) = 6$, $n(4) = 6$, $n(5) = 10$ (Petersen graph.),
 $n(6) = 16$ (Lattice graph), $n(7) \geq 28$ (Triangular graph).

REFERENCE: J.H. van Lint and J.J. Seidel,
Equilateral point-sets in elliptic geometry,
Kon. Ned. Akad. Wetensch. Amst. Proc. A, 69(1966),
to appear.

VITZTHUM, K.: Verallgemeinerte NAUMANN-Ebenen

Als verallgemeinerte NAUMANN-Ebenen werden affine Ebenen mit folgenden Ternärrelationen betrachtet:

- (1) $T(u, x, v) = f(g(u, x), v)$
- (2) $T(u, x, v) = f(u, g(x, v))$

u, x, v werden als Elemente eines Körpers angenommen. Nachdem entweder f oder g mit einer der Körperoperationen identifiziert wird, werden notwendige und hinreichende Eigenschaften der anderen Funktion angegeben. Als Sonderfälle des Typs 1 ergeben sich die Ebenen von MOULTON, NAUMANN, SALZMANN und YAQUB. Die durch $T(u, x, v) = ug(x, v)$ definierten Ebenen zeigen eine Verwandtschaft mit den von PIERCE konstruierten MOULTON-Ebenen, wenn man formal die additive Loop mit der multiplikativen vertauscht.

WODE, D.: Einbettbare Gruppenräume

Wie R. Baer bewies, ist der Gruppenraum einer ebenen absoluten Geometrie genau dann ein dreidimensionaler projektiver Raum, wenn die Ebene elliptisch ist. H. Karzel konnte darüberhinaus unter Benutzung des Spencerschen Axiomensystems für verallgemeinerte absolute Ebenen zeigen, daß der Gruppenraum einer solchen Ebene genau dann projektiv ist, wenn die Ebene projektiv ist. Bezüglich der Struktur der Gruppenräume nicht-projektiver verallgemeinerter absoluter Ebenen sind Resultate von Blaschke und Grünwald, K. Schütte sowie H. Karzel

PROBLEM 6: For all n , find the equivalence classes, under comple-
 mentation, of all n -graphs. (Complementation is defined as repeated
 application of the operation: for any point cancel the existing con-
 nections and add the nonexisting connections.)

ANSWERS: $n(2) = 2$, $n(3) = 10$ (Tetrahedron graph),
 $n(4) = 12$ (Tetrahedron graph), $n(5) = 12$ (Tetrahedron graph).

REMARKS: I. H. van Lint and J. J. Seidel.

Equivalents of point-line in elliptic geometry.

Kon. Ned. Acad. Wetensch. A. Proc. A. 69 (1966).

is open.

VITRUM K: Verrückte Mathematik

Als verallgemeinerung der Euklidischen Geometrie werden affine Ebenen mit
 folgenden Axiomen betrachtet:

$$(1) \quad I(u, x, v) = I(g(u, z), v)$$

$$(2) \quad T(u, x, v) = I(u, g(x, v))$$

Es werden die Elemente der Körper K angenommen. Nachdem ent-
 weder I oder T mit einer der Körperoperationen identifiziert wird,
 werden notwendige und hinreichende Körperaxiome für den Fall $v =$
 fest angegeben. Als Beispiele der Typen I und T werden die Ebenen
 von MATHIAS, MATHEMATIK, CALZADILLA und LAUREN. Die durch
 $I(u, x, v) = u(x, v)$ definierte Ebene E ist ein Vektorraum
 mit dem von I induzierten Skalarprodukt $I(u, x, v)$ und wenn man
 normal die additive Inverse $-u$ einführt, so wird E ein

W. DE, D.: Verrückte Mathematik

Wie R. BARTHELEMY, ist der Gruppenraum einer Ebene absolut
 geometrisch. Ein Raum E der Dimension n projektiver Raum, wenn
 die Ebene elliptisch ist. H. KATZEL konnte durch Identifizierung unter Benutzung
 der geometrischen Axiome zeigen, dass die verallgemeinerte absolute Ebe-
 ne E ein Vektorraum über einem gewissen Körper K ist, wenn man pro-
 jektiv ist, wenn die Ebene projektiv ist. Bezüglich der Struktur der
 Gruppenräume nicht-projektiver n -dimensionaler absoluter Ebenen
 ist ein Ergebnis von KATZEL, das in [1] veröffentlicht wurde.



und H. Meißner bekannt. Für die algebraische Darstellung der geometrischen Strukturen hat sich dabei der Begriff des normalen Fastkörpers bzw. -moduls als geeignet erwiesen. Im Hinblick auf die noch offene Frage, welche Strukturen als Gruppenräume verallgemeinerter absoluter Ebenen vorkommen können, soll hier eine Beziehung zwischen einbettbaren Inzidenzgruppen und normalen Fastmoduln hergestellt werden.

WOLFF, H.: Zornsches Lemma und Hochkettenprinzip

In der Literatur über Zornsches Lemma, Auswahlaxiom usw. (z.B. Rubin-Rubin, Equivalents of the axiom of choice) scheint unbemerkt geblieben zu sein, daß das Zornsche Lemma nur eine komplizierte Formulierung eines, wenn man will, unmittelbar einleuchtenden Satzes ist, des Hochkettenprinzips:

Sei M eine geordnete Menge (= teilweise geordnete Menge, Halbordnung). Eine Kette K (Teilkette von M) heiße hoch ^{+) oder eine Hochkette (in Bezug auf M), wenn es "über ihr nichts gibt", d.h. wenn sie keine echten oberen Schranken hat. Das Hochkettenprinzip (F. Bachmann 1965). In jeder geordneten Menge gibt es eine Hochkette ist trivialerweise mit dem Zornschen Lemma äquivalent. Denn für jede geordnete Menge sind offenbar die folgenden vier Aussagen äquivalent:}

Das Zornsche Lemma: Wenn jede Kette eine obere Schranke hat, so gibt es ein maximales Element.

Es gibt eine Kette ohne obere Schranke, oder es gibt ein maximales Element.

Es gibt eine Hochkette ohne obere Schranke, oder es gibt eine Hochkette mit oberer Schranke.

Es gibt eine Hochkette.

^{+) wie beim Skat}

J. Misfeld

und H. Meißner bekannt. Für die algebraische Darstellung der geometrischen Strukturen hat sich dabei der Begriff des normalen Faktorkörpers bzw. -moduls als geeignet erwiesen. Im Hinblick auf die noch offene Frage, welche Strukturen als Gruppenräume vorlängenspezifischer absoluter Ebenen vorkommen können, soll hier eine Beschränkung auf die über die Faktorgruppen und normalen Faktormodul hergeleiteten Strukturen...

Wiederholung: Normalstruktur und Normalstruktur

In der Literatur über Normalstruktur (siehe Auswahlzitate von A. B. Eshel-Rubin, Equivariants of the action of a group) scheint insbesondere die Formulierung eines, wenn man will, unmittelbaren einflussreichen Satzes, das Hochknotenprinzip:

Sei M eine geordnete Menge (= teilweise geordnete Menge, Halbordnung), K eine Kette K (Teilmenge von M), wenn es über ihr nichts gibt, d.h. $M \setminus K$ ist eine geordnete Menge, dann ist die Menge der oberen Schranken von K in M eine Kette.

Das Hochknotenprinzip (H. Böhmann 1966). In jeder geordneten Menge gibt es eine Kette, die alle oberen Schranken von K enthält. (Dann für jede Kette K gibt es eine Kette L , die alle oberen Schranken von K enthält.)

Wann jedes Ketten-Element ein Element einer Kette ist, die alle oberen Schranken von K enthält, dann gibt es eine Kette L , die alle oberen Schranken von K enthält.

Es gibt eine Kette, die alle oberen Schranken von K enthält, dann gibt es eine Kette L , die alle oberen Schranken von K enthält.

I. Meißner

mit dem Titel

