

T a g u n g s b e r i c h t
Arbeitsgemeinschaft über lokale analytische Geometrie
24. bis 29. April 1966

Die Tagung wurde von R. Remmert (Göttingen) geleitet.

Teilnehmer:

Behr, H., Göttingen	Kobayashi, Berkeley - Mainz
Brandis, A., Tübingen	Kupisch, H., Saarbrücken
Dreß, A., Berlin	Legrady, Hamburg
Gabriel, P., Straßburg	Leptin, H., Heidelberg
Hochsmann, K. Tübingen	Puppe, D., Saarbrücken
Kegel, O.H., Frankfurt	Thoma, E., Münster
Klingenberg, W., Mainz	Tillmann, H.G., Mainz
Knebusch, M., Hamburg	v. Waldenfels, W., Jülich
Kneser, M., Göttingen	

Die Grundlage dieser Arbeitsgemeinschaft waren Manuskripte von Grauert-Remmert. Außerdem wurden herangezogen:

Séminaire H. Cartan 1960-61, Exp. 18-21 (von Houzel)
(für die Vorträge 1, 4, und 6)

Abhyankar: Local analytic geometry, Acad. Press 1964
(Vortrag 2)

Serre: Faisceaux algébriques cohérents, Ann. Math. 61 (1955)
(Vortrag 4)

Vortragssauszüge:

1. KEGEL, O.H.: Potenzreihenalgebren, Weierstrass'scher Vorbereitungsatz und Weierstrass'sche Formel

k sei ein vollständig bewerteter Körper (Bewertung: $|\cdot|$), $k\{x_1, \dots, x_n\}$ die k -Algebra der formalen Potenzreihen in n Unbestimmten x_1, \dots, x_n . \mathbb{R}_+^n sei die Menge der positiven, reellen n -Tupel, also

$\mathbb{R}_+^n := \{t = (t_1, \dots, t_n), t_\nu \in \mathbb{R}, t_\nu > 0\}$. Für jedes $t \in \mathbb{R}_+^n$ wird durch

$\|f\|_t := \sum |a_\nu \dots \nu_n| t_1 \dots t_n$ eine Norm in $k\{x_1, \dots, x_n\}$ definiert.

Arbeitsgemeinschaft für lokale analytische Geometrie

24. bis 30. April 1988

Die Tagung wurde von ... (Dörtinger) geleitet.

Teilnehmer:

- | | |
|-------------------------|-----------------------------|
| Behr, W., Göttingen | Kobayashi, Berkeley - Mainz |
| Branner, A., Pasadena | Kupisch, F., Saarbrücken |
| Brook, A., Berlin | Lojasiewicz, Hamburg |
| Chiriac, R., Strasbourg | Leptin, H., Hofheim |
| Hochmann, K., Tübingen | Fuppe, D., Saarbrücken |
| Isak, O.H., Frankfurt | Thoma, M., Münster |
| Hilgert, W., Mainz | Thillmann, H.G., Mainz |
| Lehmann, M., Hamburg | W. Walden, W., Tübingen |
| Wess, M., Göttingen | |

Die Seminare über die Arbeitsgemeinschaft waren Manuskripts von

Ordnungs-Elemente. Außerdem wurden herangezogen:
M. Artstein, E. Cartan 1960-61, Exp. 18-21 (von Heinz)
(Zur Theorie der ... I, II, III)

Abhyankar: Local analytic geometry, ... (Vorlesung 2)

Sourès: Géométrie algébrique complexe, Ann. Math. II 1978
(Vorlesung 3)

Vortragsreihe:

I. KIEHL, G.M.: Potenzreihenentwicklung, Weierstraßsche Vorbilder -
Tangential- und Weierstraßsche Formeln

K auf einer ... (Trennung) ...
die ... (bestimmte) ...
... (als) ...

$$R^i = \mathbb{C} \oplus \mathbb{C} \oplus \dots \oplus \mathbb{C} \oplus \mathbb{C} \oplus \dots \oplus \mathbb{C} \oplus \mathbb{C} \oplus \dots$$

... eine Norm in R^i ...



$B_t := \{f \mid \|f\|_t < \infty\}$ ist eine Banachsche k -Algebra, und

$k[[x_1, \dots, x_n]] := \bigcup_{t \in \mathbb{R}_+^n} B_t$ heißt die Algebra der konvergenten Potenzreihen über k in x_1, \dots, x_n .

Es sei nun $t \in \mathbb{R}_+^n$ festgehalten, $B := B_t$, $\|\cdot\| := \|\cdot\|_t$ und

$B' := k[[x_1, \dots, x_{n-1}]] \cap B$.

Weierstrass'sche Formel: Sei $g = \sum_0^\infty g_\nu x_n^\nu \in B$, $g_\nu \in B'$; der Koeffizient g_s sei eine Einheit in B , derart daß

$$\|x_n^s - g \cdot g_s^{-1}\| \leq \epsilon \cdot t_n^s, \quad 0 < \epsilon < 1. \quad \text{Dann existieren zu jedem}$$

$f = \sum_0^\infty f_\nu x_n^\nu \in B$, $f_\nu \in B'$ eindeutig bestimmte Elemente $q \in B$ und $r \in B'[[x_n]]$ (Polynomring) mit $\text{grad } r < s$, so daß gilt: $f = q \cdot g + r$.

Es bestehen die Abschätzungen:

$$\|x_n^s \cdot g_s \cdot q - \sum_0^\infty f_\nu x_n^\nu\| \leq \frac{\epsilon}{1-\epsilon} \|f\|$$

$$\|r - \sum_0^{s-1} f_\nu x_n^\nu\| \leq \frac{\epsilon}{1-\epsilon} \|f\|.$$

Sind zusätzlich $g, f \in B'[[x_n]]$ und ist $\text{grad } g = s$, so ist auch $q \in B'[[x_n]]$.

Weierstrass'scher Vorbereitungssatz: Sei $g = \sum_0^\infty g_\nu x_n^\nu \in B$, $g_\nu \in B$; der Koeffizient g_s sei eine Einheit in B , derart daß

$\|x_n^s - g_s^{-1} \cdot g\| \leq \epsilon \cdot t_n^s$, $0 < \epsilon < \frac{1}{2}$. Dann gibt es ein normiertes Polynom ω s -ten-Grades aus $B'[[x_n]]$, so daß gilt: $g = e \cdot \omega$ mit einer Einheit $e \in B$.

Es bestehen die Abschätzungen: $\|x_n^s - \omega\| \leq 2\epsilon t_n^s$

$$\|g_s^{-1} e - 1\| \leq \frac{2\epsilon}{1-2\epsilon}.$$

Ist g ein Polynom in x_n , so auch e .

2. KUPISCH, H.: Folgerungen aus der Weierstrass'schen Formel.

SATZ 1: $k[[x_1, \dots, x_n]]$ ist noethersch

SATZ 2: $k[[x_1, \dots, x_n]]$ ist faktoriell (oder ein ZPE-Ring)

$B := \{f \mid \|f\| < \epsilon\}$ ist eine Banachsche K -Algebra, und
 $K[x_1, \dots, x_n] := \{ \sum_{\nu \in \mathbb{N}^n} a_\nu x^\nu \mid a_\nu \in K \}$ heißt die Algebra der konvergenzen

Potenzreihen über K in x_1, \dots, x_n .
 Es sei $\epsilon > 0$ ϵ - δ -stabil, $B := B_\epsilon$, $\delta := \delta(\epsilon)$ und

$B := \{ \sum_{\nu \in \mathbb{N}^n} x^\nu \mid \| \sum_{\nu \in \mathbb{N}^n} x^\nu \| < \epsilon \}$.
Weierstrass'sche Formel: Sei $g = \sum_{\nu \in \mathbb{N}^n} a_\nu x^\nu \in B$, $\delta \in B$; der Koeff-

izient g_δ sei eine Einheit in B , dann das

$$\| x^\nu - g_\delta \cdot x^\nu \| \leq \epsilon \cdot \| x^\nu \|, \quad 0 < \nu \in \mathbb{N}^n. \quad \text{Dann existieren zu jedem}$$

$\epsilon = \sum_{\nu \in \mathbb{N}^n} \epsilon_\nu x^\nu \in B$, eindeutig bestimmte Elemente $\delta \in B$ und

$f \in B$ (Polynom) mit $\text{grad } f < n$, so das gilt: $f \cdot g_\delta = g + \epsilon$.
 Es bestehen die Abschätzungen:

$$\| x^\nu - g_\delta \cdot x^\nu \| \leq \frac{\epsilon}{1 - \epsilon} \| x^\nu \|$$

$$\| \delta - g_\delta^{-1} \| \leq \frac{\epsilon}{1 - \epsilon} \| g_\delta \|$$

Sind zusätzlich $\delta \in B_\delta$ und ist $\text{grad } g = n$, so ist auch
 $\delta \in B_\delta$.

Weierstrass'scher Vorbereitungsatz: Sei $g = \sum_{\nu \in \mathbb{N}^n} a_\nu x^\nu \in B$,
 $\delta \in B$; der Koeffizient a_ν sei eine Einheit in B , dann das

$\| x^\nu - \delta \cdot x^\nu \| \leq \epsilon \cdot \| x^\nu \|$. Dann gibt es ein normiertes
 Polynom f n -ten Grades aus B , so das gilt: $f \cdot g = \delta + \epsilon$.

Es bestehen die Abschätzungen: $\| x^\nu - \delta \cdot x^\nu \| \leq \frac{\epsilon}{1 - \epsilon} \| x^\nu \|$

$$\| \delta^{-1} - f \| \leq \frac{\epsilon}{1 - \epsilon} \| \delta^{-1} \|$$

Ist g ein Polynom in x_1, \dots, x_n , so auch δ .

3. KUPISCH, H.: Folgerungen aus der Weierstrass'schen Formel.

SATZ 1: $K[x_1, \dots, x_n]$ ist noethersch

SATZ 2: $K[x_1, \dots, x_n]$ ist faktoriell (oder ein NPE-Ring)



SATZ 3: φ sei ein k -Algebrenhomomorphismus von $k[[x_1, \dots, x_m]]$ in $k[[x_1, \dots, x_n]]$, $d\varphi$ die Matrix

$$\left(\frac{\partial(\varphi(x_1), \dots, \varphi(x_m))}{\partial(x_1, \dots, x_m)} \right):$$

φ ist injektiv, falls $m \leq n$ und $\text{rg } d\varphi = m$ und

φ ist surjektiv, falls $m \geq n$ und $\text{rg } d\varphi = n$.

SATZ 4: Es seien $f_1, \dots, f_r \in k[[x_1, \dots, x_n]]$, $r \leq n$ Nichteinheiten (d.h. $f_\nu(0, \dots, 0) \neq 0$) und

$$\det \frac{\partial(f_1, \dots, f_r)}{\partial(x_1, \dots, x_r)}(0, \dots, 0) \neq 0.$$

Dann gibt es einen Epimorphismus τ von $k[[x_1, \dots, x_n]]$

auf $k[[x_{r+1}, \dots, x_n]]$, so daß Kern $\tau = (f_1, \dots, f_r)$ und

$\tau(x_\nu) = x_\nu$ für $\nu > r$. τ ist eindeutig bestimmt und es ist

Kern $\tau = (x_1 - \tau(x_1), \dots, x_r - \tau(x_r))$.

Folgerung (Implizite Funktionen): Die Voraussetzungen seien wie in

Satz 4; dann gibt es eindeutig bestimmte Nichteinheiten

$g_1, \dots, g_r \in k[[x_{r+1}, \dots, x_n]]$, so daß $f_\nu(g_1, \dots, g_r, x_{r+1}, \dots, x_n) = 0$ für $\nu = 1, \dots, r$.

SATZ 5 (Henselsches Lemma): k sei algebraisch abgeschlossen.

$k[[x_1, \dots, x_n]]$ ist ein Henselscher Ring, d.h.:

Ist $\omega(w, x) = w^b + a_1(x)w^{b-1} + \dots + a_b(x) \in k[[x_1, \dots, x_n]][w]$

und gilt $\omega(w, 0) = (w-c_1)^{b_1} \dots (w-c_t)^{b_t}$ mit paarweise verschiedenen $c_1, \dots, c_t \in k$, so gibt es normierte Polynome

$\omega_j(w, x) \in k[[x_1, \dots, x_n]][w]$, $j = 1, \dots, t$ mit

$\omega = \omega_1 \dots \omega_t$, $\omega_j(w, 0) = (w-c_j)^{b_j}$. Die ω_j sind eindeutig

bestimmt und paarweise teilerfremd in $k[[x_1, \dots, x_n]][w]$.

3. DRESS, A.: Satz von Cartan-Rückert

Definitionen: a) $D \subseteq \mathbb{R}_+^n$ heißt Dreiecksmenge: $\iff \exists \delta_n > 0$ und für jedes $\nu = 1, \dots, n-1$ eine positive, monoton wachsende Funktion

$\delta_\nu(t_{\nu+1}, \dots, t_n)$, so daß D die Menge $\{(t_1, \dots, t_n) \in \mathbb{R}_+^n \mid$

$t_n < \delta_n, t_{n-1} < \delta_{n-1}(t_n), \dots, t_1 < \delta_1(t_2, \dots, t_n)\}$ enthält.

SAZ 8: Sei φ ein n -/Isomorphismus von $K[x_1, \dots, x_m]$ auf $K[x_1, \dots, x_m]$. Sei M die Matrix

$$M = \begin{pmatrix} \varphi(x_1) \\ \vdots \\ \varphi(x_m) \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} p_1(x_1, \dots, x_m) \\ \vdots \\ p_m(x_1, \dots, x_m) \end{pmatrix}$$

ist injektiv, falls $\det M \neq 0$ und φ ist surjektiv, falls $\det M \neq 0$.

SAZ 9: Sei φ ein n -/Isomorphismus von $K[x_1, \dots, x_m]$ auf $K[x_1, \dots, x_m]$. Sei M die Matrix

$$M = \begin{pmatrix} \varphi(x_1) \\ \vdots \\ \varphi(x_m) \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} p_1(x_1, \dots, x_m) \\ \vdots \\ p_m(x_1, \dots, x_m) \end{pmatrix}$$

Es gibt ein Element $f \in K[x_1, \dots, x_m]$ von $K[x_1, \dots, x_m]$ auf $K[x_1, \dots, x_m]$ mit $\varphi(f) = 0$ genau dann, wenn f ein Vielfaches von $\det M$ ist.

Lemma (Implizite Funktionen): Sei φ ein n -/Isomorphismus von $K[x_1, \dots, x_m]$ auf $K[x_1, \dots, x_m]$. Sei M die Matrix

$$M = \begin{pmatrix} \varphi(x_1) \\ \vdots \\ \varphi(x_m) \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} p_1(x_1, \dots, x_m) \\ \vdots \\ p_m(x_1, \dots, x_m) \end{pmatrix}$$

SAZ 10 (Satz von Bertini): Sei φ ein n -/Isomorphismus von $K[x_1, \dots, x_m]$ auf $K[x_1, \dots, x_m]$. Sei M die Matrix

$$M = \begin{pmatrix} \varphi(x_1) \\ \vdots \\ \varphi(x_m) \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} p_1(x_1, \dots, x_m) \\ \vdots \\ p_m(x_1, \dots, x_m) \end{pmatrix}$$

Es gibt ein Element $f \in K[x_1, \dots, x_m]$ von $K[x_1, \dots, x_m]$ auf $K[x_1, \dots, x_m]$ mit $\varphi(f) = 0$ genau dann, wenn f ein Vielfaches von $\det M$ ist.

SAZ 11 (Satz von Bertini): Sei φ ein n -/Isomorphismus von $K[x_1, \dots, x_m]$ auf $K[x_1, \dots, x_m]$. Sei M die Matrix

3. DRITTE Axiome von Cartan-Bückert

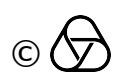
Definition: Sei φ ein n -/Isomorphismus von $K[x_1, \dots, x_m]$ auf $K[x_1, \dots, x_m]$. Sei M die Matrix

$$M = \begin{pmatrix} \varphi(x_1) \\ \vdots \\ \varphi(x_m) \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} p_1(x_1, \dots, x_m) \\ \vdots \\ p_m(x_1, \dots, x_m) \end{pmatrix}$$

für jeden $v = 1, \dots, m-1$ eine positive, monoton wachsende Funktion

$$f_v(x_1, \dots, x_m) = \det \begin{pmatrix} \varphi(x_1) & \dots & \varphi(x_m) \\ \vdots & & \vdots \\ \varphi(x_1) & \dots & \varphi(x_m) \end{pmatrix}$$

entfällt.



b) $T \subseteq k^n$ heißt p-Menge: \Leftrightarrow T enthält eine Zariski-offene Teilmenge von k^n .

c) Es bezeichne

$$\Delta_n = \left\{ \left(\begin{array}{cccc} 1 & & & \\ & 1 & & * \\ & & \ddots & \\ & 0 & & 1 \end{array} \right) \right\}_n \quad \text{und} \quad \Delta'_n = \left\{ \left(\begin{array}{cccc} 1 & & & * \\ & 1 & 0 & * \\ & & \ddots & * \\ & 0 & & 1 \end{array} \right) \right\}_{n+1};$$

dann ist: $\Delta'_n \cong k^n$ und $\Delta_{n+1} / \Delta'_n \cong \Delta_n$. $T \subseteq \Delta_{n+1}$, $n \geq 2$ heißt q-Menge: $\Leftrightarrow \exists$ p-Menge $T' \subseteq \Delta'_n$ und zu jedem $\varphi \in \Delta'_n$ eine q-Menge $T_\varphi \subseteq \Delta_n (\subseteq \Delta_{n+1})$, so daß $T_\varphi \cdot \varphi \subseteq T$ für $\varphi \in T'$.
 $T \subseteq \Delta_2$ heißt q-Menge, falls T p-Menge ($\Delta_2 \cong k_1$).

HILFSSATZ: Ist k unendlich und nicht trivial bewertet, so gilt

- 1) q-Mengen sind dicht in Δ_n .
- 2) Zariski-offene Teilmengen sind q-Mengen.
- 3) Durchschnitte zweier q-Mengen sind q-Mengen.

SATZ (Cartan-Rückert): M sei ein Teilmodul eines endlich erzeugten freien $k[[x_1, \dots, x_n]]$ -Moduls. Dann existiert eine q-Menge $Q_M \subseteq \Delta_n$ und zu jedem Erzeugendensystem h_1, \dots, h_m von M und jedem $\sigma \in Q_M$ eine Dreiecksmenge $D = D_\sigma(h_1, \dots, h_m)$ und eine Schrankenfunktion $L: D \rightarrow \mathbb{R}_+$, so daß für jedes $h \in M$ Elemente $a_1, \dots, a_m \in k[[x_1, \dots, x_n]]$ existieren mit

$$h = \sum_{\mu=1}^m a_\mu h_\mu \quad \text{und} \quad \|\sigma(a_\mu)\|_t \leq L(t, \sigma) \|\sigma(h)\|_t \quad \text{für } t \in D.$$

Folgerung: Ist M ein Ideal in $k[[x_1, \dots, x_n]]$, so ist $M \cap B_t$ abgeschlossen in B_t .

4. BRANDIS, A.: Kohärente Garben, Kohärenz der Strukturgarbe

Es seien X ein topologischer Raum, \mathcal{A} eine Ringgarbe über X, \mathcal{M} und \mathcal{N} \mathcal{A} -Moduln; \mathcal{A}_U oder \mathcal{A}/U bezeichne die Einschränkung von \mathcal{A} auf $U \subseteq X$.

Definitionen: a) \mathcal{M} heißt endlich, wenn es zu jedem $x \in X$ eine Umgebung U von x und eine natürliche Zahl p gibt, so daß die Folge $\mathcal{A}_U^p \rightarrow \mathcal{M}_U \rightarrow 0$ exakt ist.

b) T heißt p-Menge: $\langle T \rangle$ enthält eine Zariski-offene Teilmenge von V .

c) Die Beziehung

$$\{ \text{Irriduzible Komponenten von } V \} = \bigcup_{\substack{T \subseteq V \\ T \text{ p-Menge}}} T$$

heißt: $T \subseteq V$ ist eine p-Menge genau dann, wenn $T \cap Z$ nicht leer ist für jedes $Z \in \mathcal{Z}(V)$.
p-Menge: $T \subseteq V$ heißt p-Menge, wenn $T \cap Z \neq \emptyset$ für jedes $Z \in \mathcal{Z}(V)$.
p-Menge: $T \subseteq V$ heißt p-Menge, wenn $T \cap Z \neq \emptyset$ für jedes $Z \in \mathcal{Z}(V)$.
 $T \subseteq V$ heißt p-Menge, falls $T \cap Z \neq \emptyset$ für jedes $Z \in \mathcal{Z}(V)$.

III. BEWEIS: Ist k unendlich und nicht trivial bewertet, so gilt

- 1) p-Mengen sind dicht in V .
- 2) Zariski-offene Teilmengen sind p-Mengen.
- 3) Durchschnitt zweier p-Mengen sind p-Mengen.

SATZ (CARTAN-BROUWER): M sei ein Teilmodul eines endlich erzeugten

freien R -Moduls. Dann existiert eine p-Menge T von R , so dass $T \cap M \neq \emptyset$ für jedes $Z \in \mathcal{Z}(M)$.
 und $T \cap M \neq \emptyset$ für jedes $Z \in \mathcal{Z}(M)$.
 eine Zariski-offene Teilmenge T von V , so dass für jedes $Z \in \mathcal{Z}(M)$ gilt $T \cap Z \neq \emptyset$.
 existieren mit $T \cap M \neq \emptyset$ für jedes $Z \in \mathcal{Z}(M)$.

$n = \dim_k M$ und $\dim_k M \cap Z = n - \dim_k Z$ für $T \in \mathcal{Z}(M)$.
 Folgerung: Ist M ein Modul in $k[x_1, \dots, x_n]$, so ist $M \cap Z \neq \emptyset$ für jedes $Z \in \mathcal{Z}(M)$.
 abgeschlossen E .

4. BRAUER, A.: Kohärente Garben, Kohärenz der Strukturgleichungen

Es sei X ein topologischer Raum, \mathcal{O}_X eine Ringgarbe über X .
 \mathcal{F} sei eine \mathcal{O}_X -Garbe. Die Kohärenz der Strukturgleichungen von \mathcal{F} ist die Eigenschaft:
Definition: \mathcal{F} heißt kohärent, wenn es zu jedem $U \in \mathcal{U}_X$ eine Umgebungs V von U und eine natürliche Zahl p gibt, so dass die Folge

$$0 \rightarrow \mathcal{F}(V) \rightarrow \mathcal{F}(U) \rightarrow \mathcal{F}(U) \rightarrow 0$$

- b) \mathfrak{R} heißt relationsendlich, wenn zu jedem $U \subseteq X$ und beliebigen Schritten $s_1, \dots, s_r \in \mathfrak{R}(U, \mathfrak{M})$ die Relationengarbe $\mathfrak{R}(s_1, \dots, s_r)$ endlich ist.
- c) \mathfrak{R} heißt kohärent, wenn es endlich und relationsendlich ist.

Eigenschaften kohärenter Garben:

- a) Sind in einer exakten Folge $0 \rightarrow \mathfrak{M} \rightarrow \mathfrak{N} \rightarrow \mathfrak{P} \rightarrow 0$ zwei Moduln kohärent, so auch der dritte.
- b) Sind \mathfrak{M} und \mathfrak{N} kohärente \mathfrak{A} -Moduln und ist $\varphi: \mathfrak{M} \rightarrow \mathfrak{N}$ ein Homomorphismus, so sind auch $\text{im } \varphi$, $\ker \varphi$ und $\text{coker } \varphi$ kohärent.
- c) Sind \mathfrak{M} und \mathfrak{N} kohärent, so auch $\text{Hom}_{\mathfrak{A}}(\mathfrak{M}, \mathfrak{N})$.

SATZ (Oka): Ist k ein vollständig bewerteter Körper, so ist die Garbe \mathcal{O}_{k^n} der Keime holomorpher Funktionen über k^n kohärent.

5. PUPPE, D.: Kohärenz der Bildgarben unter endlichen analytischen Abbildungen

I. Eine Abbildung $f: X \rightarrow Y$ zweier top. Räume heißt endlich, wenn sie stetig und abgeschlossen ist und für jedes $y \in Y$ die Faser $f^{-1}(y)$ endlich ist. Ist F eine Garbe über X , $f: X \rightarrow Y$, so ist das direkte Bild $f_0 F$ von F eine Garbe über Y , die durch $\Gamma(V, f_0 F) = \Gamma(f^{-1}V, F)$ für $V \subseteq Y$ gegeben ist.

Ist X hausdorffsch und f endlich, so gilt

a) Ein Halm des direkten Bildes ist direktes Produkt der Halme in den Urbildern: d.h. $(f_0 F)_x = \prod_{x \in f^{-1}(y)} F_x$

b) f_0 ist ein exakter Funktor.

II. Sei Q offene Umgebung von $p = (y, c) \in k^n \times k^m$, S eine kohärente Garbe über Q , p isolierter Punkt von $\text{Tr } S \cap (y \times k^m)$ ($\text{Tr } S = \text{Träger von } S$). Dann gibt es Polyzylinder Z und W um y bzw. c , so daß $U = Z \times W \subseteq Q$ und es gilt

a) Die Projektion $\varphi: Z \times W \rightarrow Z$ induziert eine endliche Abbildung von $\text{Tr } S \cap U$ in Z .

b) $\varphi_0(S_U)$ ist kohärent.

III. Ein analytischer Raum ist ein Paar (X, \mathcal{D}_X) , wo X topologischer Raum und \mathcal{D}_X Garbe über X ist, falls es eine offene Überdeckung $\{U\}$ von X gibt, so daß $(U, \mathcal{D}_X|_U) \cong (A, H)$ ist, wobei A Nullstellengebilde eines endlichen Ideals I von $\mathcal{O}_{k^n}|_V$ und $H = (\mathcal{O}_{k^n}|_V/I)$ ist.

Eine analytische Abbildung von (X, \mathcal{D}_X) in (Y, \mathcal{D}_Y) ist gegeben durch ein Paar von Abbildungen: $f: X \rightarrow Y$ und $f_*: \mathcal{D}_Y \rightarrow f_*\mathcal{D}_X$.

SATZ: Ist X hausdorffsch und $\psi: X \rightarrow Y$ eine endliche analytische Abbildung analytischer Räume (über einem algebraisch abgeschlossenen Grundkörper) und S eine kohärente Garbe über X , so ist $\psi_* S$ kohärent über Y .

Korollar: $\psi(X)$ ist analytische Menge.

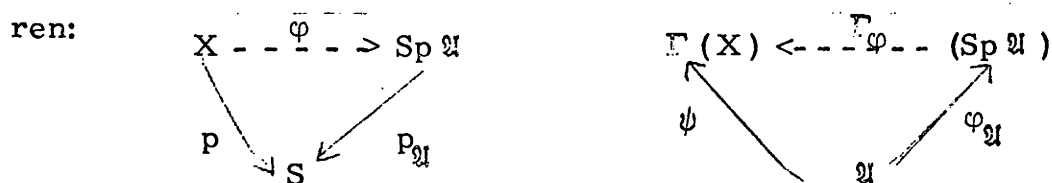
6. GABRIEL, P.: Endliche analytische Räume über S und kohärente \mathcal{O}_S -Algebren

Sind X und S analytische Räume, $p: X \rightarrow S$ eine analytische Abbildung, dann heißt das Paar (X, p) ein analytischer Raum über S . Jedem solchen Raum kann man das direkte Bild seiner Strukturgarbe \mathcal{D}_X zuordnen: $\Gamma(X) := p_*(\mathcal{D}_X)$. $\Gamma(X)$ ist eine Algebrengarbe über \mathcal{O}_S und Γ ist ein kontravarianter Funktor.

Theorem: Γ liefert eine Antiäquivalenz zwischen der Menge der analytischen Räume über S mit endlicher Strukturabbildung p und der Menge der kohärenten \mathcal{O}_S -Algebren.

Die inverse Abbildung Sp (Spektrum), die jeder \mathcal{O}_S -Algebra \mathcal{A} einen analytischen Raum $Sp \mathcal{A}$ über S zuordnet, wird durch Lösung des folgenden universellen Problems gewonnen:

Gesucht ist ein Tripel $(Sp \mathcal{A}, p_{\mathcal{A}}: Sp \mathcal{A} \rightarrow S, \varphi_{\mathcal{A}}: \mathcal{A} \rightarrow \Gamma Sp \mathcal{A})$ (wobei $Sp \mathcal{A}$ ein anal. Raum, $p_{\mathcal{A}}$ eine anal. Abbildung und $\varphi_{\mathcal{A}}$ ein \mathcal{O}_S -Algebrenhomomorphismus sein soll), so daß für jedes $\psi: \mathcal{A} \rightarrow \Gamma(X)$ genau ein $\varphi: X \rightarrow Sp \mathcal{A}$ existiert, derart daß die folgenden Diagramme kommutieren:



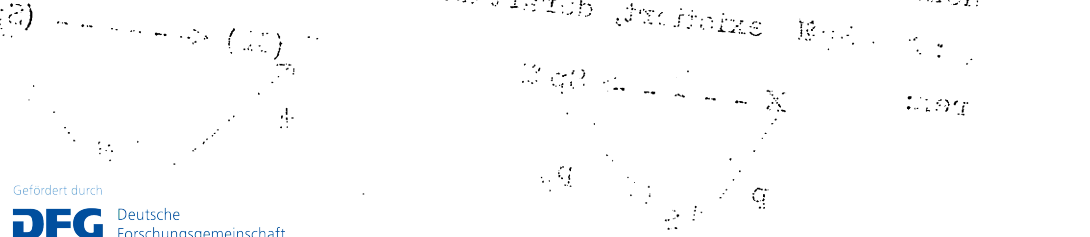
III. Ein analytischer Raum X ist ein Paar (X, \mathcal{O}_X) , wo X topologisch
 Raum und \mathcal{O}_X Garben über X ist, mit einem offenen Überdeckung
 $\{U_i\}$ von X gibt es das $(U_i, \mathcal{O}_X|_{U_i})$ mit $\mathcal{O}_X|_{U_i} \cong \mathcal{O}_{\mathbb{A}^n}$ für ein
 stellen, wobei eine endliche Ideal I von $\mathcal{O}_X|_{U_i}$ und
 $U_i = (U_i \setminus V(I))$ ist.
 Eine analytische Abbildung von (X, \mathcal{O}_X) in (Y, \mathcal{O}_Y) ist ein
 durch ein Paar von Abbildungen $f: X \rightarrow Y$ und $f^\sharp: \mathcal{O}_Y \rightarrow \mathcal{O}_X$
 gegeben, für X hausdorffsch und $f: X \rightarrow Y$ eine endliche analytische
 Abbildung analytischer Räume (über einem algebraisch abgeschlossenen
 abgeschlossenem Grundkörper) und f^\sharp eine Kohärenzgarbe über X .
 ist f^\sharp Kohärenzgarbe über X .
 Korollar: (X, \mathcal{O}_X) ist analytischer Raum.

9. GARRISON: \mathcal{O}_X ist analytischer Räume über S und Kohärenzgarbe \mathcal{F} .
 S -Algebra

Sind X und Y analytische Räume, $f: X \rightarrow Y$ eine analytische
 Abbildung, dann heißt das Paar (X, \mathcal{O}_X) ein analytischer Raum über S .
 solchen Raum kann man das direkte Bild einer Strukturgarbe \mathcal{F}
 ordnen: $(X, \mathcal{O}_X) \rightarrow (Y, \mathcal{O}_Y)$. \mathcal{F} ist eine S -Algebra über S
 ist ein kommutativer Faktor.

Theorem: f^\sharp heißt eine Äquivalenz zwischen der Menge \mathcal{F}
 analytischer Räume über S mit endlicher Strukturabbildung f
 Menge der Kohärenz S -Algebra.

Die inverse Abbildung f^\sharp (Spektrum), für jeder S -Algebra \mathcal{F}
 analytischer Raum (X, \mathcal{O}_X) über S zugeordnet, wird durch Lösung
 gegeben universell als Problem gewonnen:
 gesucht ist ein Paar (f, f^\sharp) , $f: X \rightarrow Y$, $f^\sharp: \mathcal{O}_Y \rightarrow \mathcal{O}_X$
 f^\sharp ein anal. Raum, f^\sharp eine anal. Abbildung und $f^\sharp|_{U_i} \cong \mathcal{O}_{\mathbb{A}^n}$ ein S -
 Homomorphismus von $\mathcal{O}_Y|_{U_i}$ in $\mathcal{O}_X|_{U_i}$, so dass für jedes $f^\sharp|_{U_i} \cong \mathcal{O}_{\mathbb{A}^n}(X)$
 $f^\sharp|_{U_i}$ existiert, damit das folgende Diagramm
 kommutativ ist.



SATZ: Falls \mathfrak{A} kohärent ist, existiert eine Lösung.

Zum Beweis zeigt man Folgendes:

- Die Einschränkungen einer globalen Lösung sind lokale Lösungen.
- Ein globales Datum, das lokal Lösung ist, ist auch global Lösung.
- Lokale Lösungen lassen sich "verheften".

Eine lokale Lösung bekommt man so: Für genügend kleines V ist \mathfrak{A}/V von der Form $\mathfrak{O}_V[X_1, \dots, X_n] / (F_1, \dots, F_r)$ mit $\mathfrak{O}_V = \mathfrak{O}_S/V$ und $F_\rho \in \mathbb{F}(V, \mathfrak{O}_V)[X_1, \dots, X_n]$. Dann setzt man

$$\text{Sp}\mathfrak{A} = \mathbb{N}_{k \times S}^n(F_1, \dots, F_r) \quad (N = \text{Nullstellengebilde}).$$

7. KNEBUSCH, M.: Dimensionstheorie analytischer Räume

Ist A ein lokaler, noetherscher Ring mit maximalem Ideal \mathfrak{m} , so definiert man die (Chevalley-)Dimension von A durch

$$\dim A := \min \{r \mid \exists \{x_1, \dots, x_r\} \subset \mathfrak{m}, A/(x_1, \dots, x_r) \text{ artinsch}\}$$

Ist (X, H) ein analytischer Raum, so definiert man die Dimension von X im Punkt x durch $\dim_x X := \dim H_x$.

Wichtiges Hilfsmittel für die Induktionsbeweise ist das

"Aktive Lemma": $f \in A$ heißt aktiv, falls f nicht in der Vereinigung der minimalen Primideale von A enthalten ist. Ist f aktiv und $f \in \mathfrak{p}$, so gilt: $\dim A/\mathfrak{p} = \dim A - 1$.

THEOREM I: X und Y seien analytische Räume, M analytische Menge in X , $\psi: X \rightarrow Y$ sei endlich. Dann ist $\dim_y \psi(M) = \max_{x \in \psi^{-1}(y)} \dim_x M$.

THEOREM II: $\dim_x X = d \iff \exists$ Umgebung U von x und eine endliche, in x offene Abbildung $\varphi: U \rightarrow G \subseteq k^d$.

Ein lokaler, noetherscher Ring A heißt reindimensional, wenn für alle minimalen Primideale \mathfrak{p} von A gilt: $\dim(A/\mathfrak{p}) = \dim A$. Ein analytischer Raum X heißt reindimensional in x , wenn die Abbildung $z \rightarrow \dim_z X$ für alle z aus einer Umgebung von x konstant ist.

THEOREM III: Gleichwertig sind (für einen analytischen Raum (X, H))

- H_x ist rein- d -dimensional.
- X ist in x rein- d -dimensional.
- \exists Umgebung U von x und eine endliche offene Abbildung $\varphi: U \rightarrow G \subseteq k^d$.

SATZ: Falls Kohärenz ist, existiert eine Lösung.

Ein Beweis wird man folgendermaßen:

- a) Die Einschränkung von \mathcal{L} auf V ist lokal lösbar.
- b) Die globale Lösung, die \mathcal{L} erfüllt, ist auch eine Lösung.
- c) Lokale Lösungen existieren, da \mathcal{L} lokal lösbar ist.

Die lokale Lösbarkeit von \mathcal{L} auf V ist äquivalent zur Existenz von \mathcal{L} auf V .
 Sei $\mathcal{L} = \{L_1, \dots, L_r\}$ eine Menge von r linear unabhängigen Polynomen in $k[x_1, \dots, x_n]$.
 Dann ist $V = V(\mathcal{L})$ die Nullstelle von \mathcal{L} .
 Sei $\mathcal{L}' = \{L'_1, \dots, L'_r\}$ eine Menge von r Polynomen in $k[x_1, \dots, x_n]$.
 Dann ist \mathcal{L}' eine lokale Lösung von \mathcal{L} auf V , falls $\mathcal{L}' = \mathcal{L}$ in V .
 Sei $\mathcal{L}'' = \{L''_1, \dots, L''_r\}$ eine Menge von r Polynomen in $k[x_1, \dots, x_n]$.
 Dann ist \mathcal{L}'' eine globale Lösung von \mathcal{L} , falls $\mathcal{L}'' = \mathcal{L}$ in $k[x_1, \dots, x_n]$.

7. KONTAKTTHEOREM: Dimensionstheorie analytischer Räume

Sei X ein lokaler analytischer Ring mit Krull-Dimension d . Sei \mathcal{L} ein d -Element in \mathcal{O}_X . Sei \mathcal{L}' ein d -Element in \mathcal{O}_X . Sei \mathcal{L}'' ein d -Element in \mathcal{O}_X .

Die Dimension von X ist d . Sei \mathcal{L} ein d -Element in \mathcal{O}_X . Sei \mathcal{L}' ein d -Element in \mathcal{O}_X . Sei \mathcal{L}'' ein d -Element in \mathcal{O}_X .

Die Dimension von X ist d . Sei \mathcal{L} ein d -Element in \mathcal{O}_X . Sei \mathcal{L}' ein d -Element in \mathcal{O}_X . Sei \mathcal{L}'' ein d -Element in \mathcal{O}_X .

Die Dimension von X ist d . Sei \mathcal{L} ein d -Element in \mathcal{O}_X . Sei \mathcal{L}' ein d -Element in \mathcal{O}_X . Sei \mathcal{L}'' ein d -Element in \mathcal{O}_X .

Die Dimension von X ist d . Sei \mathcal{L} ein d -Element in \mathcal{O}_X . Sei \mathcal{L}' ein d -Element in \mathcal{O}_X . Sei \mathcal{L}'' ein d -Element in \mathcal{O}_X .

Die Dimension von X ist d . Sei \mathcal{L} ein d -Element in \mathcal{O}_X . Sei \mathcal{L}' ein d -Element in \mathcal{O}_X . Sei \mathcal{L}'' ein d -Element in \mathcal{O}_X .

Die Dimension von X ist d . Sei \mathcal{L} ein d -Element in \mathcal{O}_X . Sei \mathcal{L}' ein d -Element in \mathcal{O}_X . Sei \mathcal{L}'' ein d -Element in \mathcal{O}_X .

Die Dimension von X ist d . Sei \mathcal{L} ein d -Element in \mathcal{O}_X . Sei \mathcal{L}' ein d -Element in \mathcal{O}_X . Sei \mathcal{L}'' ein d -Element in \mathcal{O}_X .

Die Dimension von X ist d . Sei \mathcal{L} ein d -Element in \mathcal{O}_X . Sei \mathcal{L}' ein d -Element in \mathcal{O}_X . Sei \mathcal{L}'' ein d -Element in \mathcal{O}_X .

Die Dimension von X ist d . Sei \mathcal{L} ein d -Element in \mathcal{O}_X . Sei \mathcal{L}' ein d -Element in \mathcal{O}_X . Sei \mathcal{L}'' ein d -Element in \mathcal{O}_X .

Die Dimension von X ist d . Sei \mathcal{L} ein d -Element in \mathcal{O}_X . Sei \mathcal{L}' ein d -Element in \mathcal{O}_X . Sei \mathcal{L}'' ein d -Element in \mathcal{O}_X .

Die Dimension von X ist d . Sei \mathcal{L} ein d -Element in \mathcal{O}_X . Sei \mathcal{L}' ein d -Element in \mathcal{O}_X . Sei \mathcal{L}'' ein d -Element in \mathcal{O}_X .

Die Dimension von X ist d . Sei \mathcal{L} ein d -Element in \mathcal{O}_X . Sei \mathcal{L}' ein d -Element in \mathcal{O}_X . Sei \mathcal{L}'' ein d -Element in \mathcal{O}_X .

Die Dimension von X ist d . Sei \mathcal{L} ein d -Element in \mathcal{O}_X . Sei \mathcal{L}' ein d -Element in \mathcal{O}_X . Sei \mathcal{L}'' ein d -Element in \mathcal{O}_X .

Die Dimension von X ist d . Sei \mathcal{L} ein d -Element in \mathcal{O}_X . Sei \mathcal{L}' ein d -Element in \mathcal{O}_X . Sei \mathcal{L}'' ein d -Element in \mathcal{O}_X .

Die Dimension von X ist d . Sei \mathcal{L} ein d -Element in \mathcal{O}_X . Sei \mathcal{L}' ein d -Element in \mathcal{O}_X . Sei \mathcal{L}'' ein d -Element in \mathcal{O}_X .



8. WALDENFELS, v. W., - KNESER, M.: Kohärenz der Idealgarbe
SATZ (Cartan-Oka): Die Idealgarbe $i(A)$ einer analytischen Menge A in einem analytischen Raum X ist kohärent.

Als Folgerung erhält man die Charakterisierung der analytischen Mengen als lokale Nullstellengebilde endlich vieler analytischer Funktionen. Der Beweis beruht auf dem folgenden

LEMMA: Die analytische Menge A sei enthalten in der offenen Menge G des k^n , $a \in A$ sei ein irreduzibler Punkt. Dann existieren eine Umgebung U von a und Funktionen f_1, \dots, f_m , $\Delta \in \Gamma(U, 0)$, so daß

1. $U \cap A = N(f_1, \dots, f_m)$, $i(A)_a = (f_1, \dots, f_m)_a$.
2. $A' := N(\Delta) \cap A$ liegt nirgends dicht in A .
3. $i(A)_c = (f_1, \dots, f_m)_c$ für $c \in U \cap (A - A')$.

Es wurden zwei Beweise dieses Lemmas gegeben, der erste stützte sich auf den

HILFSSATZ: Ist α ein Ideal in $k[[x_1, \dots, x_n]]$ mit den Eigenschaften

- a) $\alpha \subseteq (x_1, \dots, x_n)$,
- b) $\alpha \supseteq (x_1, \dots, x_m)$, $m \leq n$,
- c) $\frac{\partial \alpha}{\partial x_\nu} \subseteq \alpha$ für $\nu > m$,
- d) falls Charakteristik $k \neq 0$, ist $\alpha = \sqrt{\alpha}$ (Radikal), so ist $\alpha = (x_1, \dots, x_m)$.

Zum zweiten Beweis wurde verwendet, daß H_a (H sei Strukturgarbe von A) endlich und separabel über $k[[x_1, \dots, x_d]]$ ist. Dann hat man normierte separable Polynome $f_i(x_i; x_1, \dots, x_d) \in \Gamma(U, 0)[x_i]$ für $i = d+1, \dots, n$ und eine Umgebung U von a . Es gilt:

$N(f_{d+1}, \dots, f_n) \supseteq U \cap A$ (dies genügt statt Eigenschaft 1 des Lemmas); ist Δ_i die Diskriminante von f_i , so setzt man $\Delta := \prod_{i=d+1}^n \Delta_i$ (woraus sofort 2 folgt).

9. REMMERT, R.: Anwendungen des Satzes von Cartan-Oka

Sei $M \subseteq X$ eine analytische Menge; $M(j) := \{x \in M \mid \dim_x M \geq j\}$ ist

3. WALDHEIM, W., KREIBER, M.: Kohärenz der Idealtheorie

BEWEIS: Sei \mathfrak{A} ein analytischer Modul über R .

Es sei $\mathfrak{A} = \sum_{i=1}^m R \cdot a_i$ ein analytischer Modul.

Die folgende Abbildung $\varphi: \mathfrak{A} \rightarrow \mathfrak{A}$ ist ein analytischer Modulhomomorphismus.

Die Abbildung φ ist durch $\varphi(a_i) = \sum_{j=1}^m c_{ij} a_j$ für $i=1, \dots, m$ definiert.

Es gilt $\varphi^2 = 0$.

BEWEIS: Die Abbildung φ ist ein analytischer Modulhomomorphismus.

Es gilt $\varphi^2 = 0$.

Es gilt $\varphi^2 = 0$.

$$\varphi^2(a_i) = \sum_{j=1}^m \varphi(c_{ij} a_j) = \sum_{j=1}^m c_{ij} \varphi(a_j) = \sum_{j=1}^m c_{ij} \sum_{k=1}^m c_{jk} a_k = \sum_{k=1}^m \left(\sum_{j=1}^m c_{ij} c_{jk} \right) a_k = \sum_{k=1}^m c_{ik} a_k = \varphi(a_i)$$

$$\varphi^2(a_i) = \varphi(a_i) = 0$$

$$\varphi^2(a_i) = \varphi(a_i) = 0$$

Die Abbildung φ ist ein analytischer Modulhomomorphismus.

Es gilt $\varphi^2 = 0$.

BEWEIS: Sei $\mathfrak{A} = \sum_{i=1}^m R \cdot a_i$ ein analytischer Modul.

Es gilt $\varphi^2 = 0$.

$$\varphi^2(a_i) = \sum_{j=1}^m \varphi(c_{ij} a_j) = \sum_{j=1}^m c_{ij} \varphi(a_j) = \sum_{j=1}^m c_{ij} \sum_{k=1}^m c_{jk} a_k = \sum_{k=1}^m \left(\sum_{j=1}^m c_{ij} c_{jk} \right) a_k = \sum_{k=1}^m c_{ik} a_k = \varphi(a_i)$$

$$\varphi^2(a_i) = \varphi(a_i) = 0$$

$$\varphi^2(a_i) = \varphi(a_i) = 0$$

(d) falls $\varphi^2 = 0$, so ist φ ein analytischer Modulhomomorphismus.

$$\varphi^2(a_i) = \varphi(a_i) = 0$$

Es sei $\mathfrak{A} = \sum_{i=1}^m R \cdot a_i$ ein analytischer Modul.

Es gilt $\varphi^2 = 0$.

Es gilt $\varphi^2 = 0$.

Es gilt $\varphi^2 = 0$.

Es gilt $\varphi^2 = 0$.

$$\varphi^2(a_i) = \sum_{j=1}^m \varphi(c_{ij} a_j) = \sum_{j=1}^m c_{ij} \varphi(a_j) = \sum_{j=1}^m c_{ij} \sum_{k=1}^m c_{jk} a_k = \sum_{k=1}^m \left(\sum_{j=1}^m c_{ij} c_{jk} \right) a_k = \sum_{k=1}^m c_{ik} a_k = \varphi(a_i)$$

(vorheres folgt)

BEWEIS: Sei $\mathfrak{A} = \sum_{i=1}^m R \cdot a_i$ ein analytischer Modul.

Es gilt $\varphi^2 = 0$.



eine analytische Menge; $M_j := \overline{M(j) - M(j+1)}$ ist ebenfalls analytisch und heißt j-dimensionale Komponente von M.

(X, H) sei ein analytischer Raum, die Einbettungsdimension von X im Punkt x wird definiert durch $eib_x X := \dim(\mathcal{M}_x / \mathcal{M}_x^2)$, wo \mathcal{M}_x das maximale Ideal von H_x ist. Es gilt: $eib_x X \geq \dim_x X$.

Ein Punkt $x \in X$ heißt regulär, wenn H_x isomorph einer Potenzreihenalgebra ist. x ist genau dann regulär, wenn $eib_x X = \dim_x X$ ist.

Jacobi-Kriterium

$k[[x_1, \dots, x_n]] / \alpha \cong k[[x_1, \dots, x_d]] \iff$ Jacobirang von $\alpha = n - \dim(k[[x_1, \dots, x_n]] / \alpha)$

$\mathcal{N}(H)$ bezeichne das Nilradikal von H; X heißt reduziert, falls $\mathcal{N}(H) = 0$ ist.

S(X) bezeichne den singulären Ort von X; falls X rein-d-dimensional ist, ist $S(X) = \{x \in X \mid eib_x X > d\}$, im allgemeinen ist

$S(X) = \bigcup_{i \neq j} (X_i \cap X_j) \cup \text{Tr}(\mathcal{N}(H)) \cup \bigcup_{j \neq 0} S(X_j)$.

Es gilt: a) S(X) ist eine analytische Menge.

b) Ist X reduziert, so ist S(X) nicht dicht in X.

10. REMMERT, R.: Normale Punkte und Normalisierung

Normalitätskriterium für Ringe:

R sei ein noetherscher, reduzierter Ring, \hat{R} die ganz-abgeschlossene Hülle von R, α sei ein Ideal von R, das einen Nichtnullteiler enthält. Dann gibt es eine Einbettung σ von $\text{Hom}_R(\alpha, \alpha)$ in $Q = \text{Quotientenring von R}$ derart, daß $R \subseteq \text{Im } \sigma = \{q \in Q \mid q\alpha \subseteq \alpha\} \subseteq \hat{R}$. Ist ferner $\alpha = \sqrt{\alpha}$, so ist $\text{Im } \sigma = \{q \in \hat{R} \mid q\alpha \subseteq R\}$, gilt außerdem: zu jedem $h \in R \setminus \alpha$: $h\alpha^t \subseteq R$, so folgt: R ist normal $\iff \text{Im } \sigma = R$.

Sei nun (X, H) ein reduzierter analytischer Raum, I ein Ideal von H, so daß I_x einen Nichtnullteiler enthält, dann gibt es eine Einbettung σ von $\text{Hom}(I, I)$ in $Q(H)$ und $\text{Im } \sigma$ ist kohärent.

Die Idealgarbe $I = i[S(X)]$ des singulären Ortes erfüllt die obigen Bedingungen: a) Es ist $I = \sqrt{I}$, b) zu $h_n \in \hat{H}_x \setminus I_x$: $h_n I_x^m \subseteq I_x$.

SATZ I (Oka): Die nicht normalen Punkte von (X, H) bilden eine analytische Menge, die im singulären Ort enthalten ist.

SATZ 2: Ist X normal, so ist der singuläre Ort S(X) wenigstens 2-codimensional.



Ein Punkt $x \in X$ heißt regulär, wenn $\dim_x X = \dim_x \mathcal{O}_{x, X}$ gilt. Falls $\dim_x X < \dim_x \mathcal{O}_{x, X}$, so ist x ein Singulärpunkt.
 Ein Punkt $x \in X$ heißt regulär, wenn $\dim_x X = \dim_x \mathcal{O}_{x, X}$ gilt. Falls $\dim_x X < \dim_x \mathcal{O}_{x, X}$, so ist x ein Singulärpunkt.
 Ein Punkt $x \in X$ heißt regulär, wenn $\dim_x X = \dim_x \mathcal{O}_{x, X}$ gilt. Falls $\dim_x X < \dim_x \mathcal{O}_{x, X}$, so ist x ein Singulärpunkt.

10. ALGEBRAISCHES GEOMETRIE

Sei X ein n -dimensionaler k -Vektorraum. Dann ist X ein k -Vektorraum der Dimension n .
 Sei X ein n -dimensionaler k -Vektorraum. Dann ist X ein k -Vektorraum der Dimension n .
 Sei X ein n -dimensionaler k -Vektorraum. Dann ist X ein k -Vektorraum der Dimension n .

11. ALGEBRAISCHES GEOMETRIE

Sei X ein n -dimensionaler k -Vektorraum. Dann ist X ein k -Vektorraum der Dimension n .
 Sei X ein n -dimensionaler k -Vektorraum. Dann ist X ein k -Vektorraum der Dimension n .
 Sei X ein n -dimensionaler k -Vektorraum. Dann ist X ein k -Vektorraum der Dimension n .



SATZ 3: Zu einem reduzierten analytischen Raum (X, H) existiert eine Normalisierung, d.h. ein analytischer Raum (\hat{X}, \hat{H}) , so daß \hat{H}_x reduziert und normal ist und eine Abbildung von (\hat{X}, \hat{H}) in (X, H) .

Man beweist zunächst, daß die Normalisierungsgarbe \hat{H} kohärent ist und setzt $\hat{X} = \text{Sp } \hat{H}$ (vgl. Vortrag 6).

H. Behr

Sei \hat{X} ein normierter analytischer Raum (N.A.R.) existiert
 die Normalisierung \hat{X} als analytischer Raum (N.A.R.) so dass
 die Abbildung $\hat{X} \rightarrow \hat{X}$ ein Isomorphismus ist und eine Abbildung von \hat{X} in \hat{X}

Man beachte zunächst, dass die Normalisierungsabbildung $\hat{X} \rightarrow \hat{X}$ ein Isomorphismus ist
 und damit $\hat{X} = \hat{X}$ (vgl. Vortrag 0).

H. Behr