

## Lösungen zu Aufgabe 3 und 4 von Übungsblatt 7

zur Vorlesung „Geometrie für das Lehramt“

Sommersemester 2019

**Aufgabe 3.** (a) Sei  $\vec{v} \in \mathbb{R}^2$  mit  $\|\vec{v}\| = 1$ ,  $c \in \mathbb{R}$  und  $s_{\mathbf{g}} : \mathbb{E}^2 \rightarrow \mathbb{E}^2$  die Spiegelung in der euklidischen Ebene  $\mathbb{E}^2$  an der Geraden  $\mathbf{g} = \{\mathbf{P} \in \mathbb{E}^2 : \langle \mathbf{P}, \vec{v} \rangle = c\}$ . Für alle  $\mathbf{X} \in \mathbb{E}^2$  ist also  $s_{\mathbf{g}}(\mathbf{X})$  der Spiegelungspunkt von  $\mathbf{X}$  an  $\mathbf{g}$ . Zeigen Sie, dass

$$s_{\mathbf{g}}(\mathbf{X}) = \mathbf{X} - 2(\langle \mathbf{X}, \vec{v} \rangle - c)\vec{v}. \quad (5 \text{ Punkte})$$

(b) Sei  $\vec{u} \in \mathbb{R}^2$  und  $\tau_{\vec{u}} : \mathbb{E}^2 \rightarrow \mathbb{E}^2$  die *Translation* um  $\vec{u}$ , d.h.  $\tau_{\vec{u}}(\mathbf{X}) = \mathbf{X} + \vec{u}$  für alle  $\mathbf{X} \in \mathbb{E}^2$ . Zeigen Sie, dass es zwei euklidische Geraden  $\mathbf{g}_1, \mathbf{g}_2 \subseteq \mathbb{E}^2$  gibt, so dass  $\tau_{\vec{u}} = s_{\mathbf{g}_1} \circ s_{\mathbf{g}_2}$ .  
(5 Punkte)

• Lösung (a):

– Sei  $f : \mathbb{E}^2 \rightarrow \mathbb{E}^2$  die Abbildung

$$f(\mathbf{X}) = \mathbf{X} - 2(\langle \mathbf{X}, \vec{v} \rangle - c)\vec{v}.$$

Wir müssen zeigen, dass  $s_{\mathbf{g}}(\mathbf{X}) = f(\mathbf{X})$  für alle  $\mathbf{X} \in \mathbb{E}^2$ .

– Für  $\mathbf{X} \in \mathbf{g}$  gilt  $s_{\mathbf{g}}(\mathbf{X}) = \mathbf{X}$  aber auch  $f(\mathbf{X}) = \mathbf{X}$  (da  $\langle \mathbf{X}, \vec{v} \rangle - c = 0$ ), also  $s_{\mathbf{g}}(\mathbf{X}) = f(\mathbf{X})$ .

– Sei nun  $\mathbf{X} \notin \mathbf{g}$ . Um  $s_{\mathbf{g}}(\mathbf{X}) = f(\mathbf{X})$  zu zeigen, müssen wir das Folgende nachweisen:

1.  $\mathbf{X}f(\mathbf{X}) \perp \mathbf{g}$ ,
2.  $\mathbf{M} = \frac{1}{2}(\mathbf{X} + f(\mathbf{X})) \in \mathbf{g}$ .

Beachte dabei, dass  $\mathbf{M} = \frac{1}{2}(\mathbf{X} + f(\mathbf{X}))$  der Mittelpunkt der Strecke  $\overline{\mathbf{X}f(\mathbf{X})}$  ist.

– zu 1.: Der Richtungsvektor  $\overrightarrow{\mathbf{X}f(\mathbf{X})} = f(\mathbf{X}) - \mathbf{X}$  ist gegeben durch

$$\overrightarrow{\mathbf{X}f(\mathbf{X})} = -2(\langle \mathbf{X}, \vec{v} \rangle - c)\vec{v},$$

ist also vom Nullvektor verschieden und proportional zu  $\vec{v}$ . Da  $\vec{v}$  senkrecht auf  $\mathbf{g}$  steht, ist somit  $\mathbf{X}f(\mathbf{X})$  senkrecht zu  $\mathbf{g}$ .

– zu 2.: Wir berechnen

$$\mathbf{M} = \mathbf{X} - (\langle \mathbf{X}, \vec{v} \rangle - c)\vec{v}.$$

Damit folgt

$$\langle \mathbf{M}, \vec{v} \rangle = \langle \mathbf{X}, \vec{v} \rangle - (\langle \mathbf{X}, \vec{v} \rangle - c)\langle \vec{v}, \vec{v} \rangle = c,$$

also  $\mathbf{M} \in \mathbf{g}$

– Damit sind wir fertig: Es gilt  $s_{\mathbf{g}}(\mathbf{X}) = f(\mathbf{X})$  für alle  $\mathbf{X} \in \mathbb{E}^2$ .

• Lösung (b):

– Setze

$$\vec{v} := \frac{\mathbf{u}}{\|\mathbf{u}\|}.$$

– Betrachte zwei parallele Geraden

$$\mathbf{g}_1 = \{\mathbf{P} \in \mathbb{E}^2 : \langle \mathbf{P}, \vec{\nu} \rangle = c_1\}, \quad \mathbf{g}_2 = \{\mathbf{P} \in \mathbb{E}^2 : \langle \mathbf{P}, \vec{\nu} \rangle = c_2\}.$$

– Nach Teil (a) gilt dann für alle  $\mathbf{X} \in \mathbb{E}^2$

$$\begin{aligned} (s_{\mathbf{g}_1} \circ s_{\mathbf{g}_2})(\mathbf{X}) &= s_{\mathbf{g}_2}(\mathbf{X}) - 2(\langle s_{\mathbf{g}_2}(\mathbf{X}), \vec{\nu} \rangle - c_1)\vec{\nu} \\ &= \mathbf{X} - 2(\langle \mathbf{X}, \vec{\nu} \rangle - c_2)\vec{\nu} - 2(\langle \mathbf{X} - 2(\langle \mathbf{X}, \vec{\nu} \rangle - c_2)\vec{\nu}, \vec{\nu} \rangle - c_1)\vec{\nu} \\ &= \mathbf{X} - 2\langle \mathbf{X}, \vec{\nu} \rangle\vec{\nu} + 2c_2\vec{\nu} - 2(\langle \mathbf{X}, \vec{\nu} \rangle - 2(\langle \mathbf{X}, \vec{\nu} \rangle - c_2) - c_1)\vec{\nu} \\ &= \mathbf{X} + 2(c_1 - c_2)\vec{\nu} = \mathbf{X} + \frac{2(c_1 - c_2)}{\|\vec{\mathbf{u}}\|}\vec{\mathbf{u}}. \end{aligned}$$

Setzen wir zum Beispiel  $c_2 = 0$  und  $c_1 = \|\vec{\mathbf{u}}\|/2$  erhalten wir  $\tau_{\vec{\mathbf{u}}} = s_{\mathbf{g}_1} \circ s_{\mathbf{g}_2}$  wie gewünscht.

**Aufgabe 4.** In einer Hilbertebene  $(\mathcal{E}, \mathcal{G}, \cdot|\cdot|, \equiv)$  seien eine Gerade  $\mathbf{g}$  und zwei Punkte  $\mathbf{A}, \mathbf{B} \in \mathcal{E} \setminus \{\mathbf{g}\}$  mit  $(\mathbf{A}, \mathbf{B})|_{\mathbf{g}}$  gegeben. Für die Lotfußpunkte  $\mathbf{L}_A$  und  $\mathbf{L}_B$  von  $\mathbf{A}$  bzw.  $\mathbf{B}$  auf  $\mathbf{g}$  gelte  $\mathbf{L}_A \neq \mathbf{L}_B$ . Die Spiegelungspunkte von  $\mathbf{A}$  und  $\mathbf{B}$  an  $\mathbf{g}$  seien  $\mathbf{A}'$  bzw.  $\mathbf{B}'$ . Außerdem sei  $\mathbf{S}$  der Schnittpunkt der Geraden  $\mathbf{A}\mathbf{L}_B$  und  $\mathbf{B}\mathbf{L}_A$  und  $\mathbf{S}'$  der Schnittpunkt der Geraden  $\mathbf{A}'\mathbf{L}_B$  und  $\mathbf{B}'\mathbf{L}_A$ . Beweisen Sie die folgenden Aussagen:

(a) Die Strecken  $\overline{\mathbf{A}\mathbf{B}}$  und  $\overline{\mathbf{A}'\mathbf{B}'}$  sind kongruent. (5 Punkte)

(b) Der Punkt  $\mathbf{S}'$  ist der Spiegelungspunkt von  $\mathbf{S}$  an  $\mathbf{g}$ . (5 Punkte)

• Lösung (a):

– Die Dreiecke  $\Delta_{\mathbf{L}_A\mathbf{L}_B\mathbf{B}}$  und  $\Delta_{\mathbf{L}_A\mathbf{L}_B\mathbf{B}'}$  sind nach dem Kongruenzsatz SWS kongruent. Entsprechend folgt  $\overline{\mathbf{L}_A\mathbf{B}} \equiv \overline{\mathbf{L}_A\mathbf{B}'}$  und  $\angle_{\mathbf{B}\mathbf{L}_A\mathbf{L}_B} \equiv \angle_{\mathbf{B}'\mathbf{L}_A\mathbf{L}_B}$ . Mit Winkelsubtraktion folgt daraus  $\angle_{\mathbf{A}\mathbf{L}_A\mathbf{B}} \equiv \angle_{\mathbf{A}'\mathbf{L}_A\mathbf{B}'}$ . Da zusätzlich  $\overline{\mathbf{A}\mathbf{L}_A} \equiv \overline{\mathbf{L}_A\mathbf{A}'}$  gilt, folgt mit dem Kongruenzsatz SWS die gewünschte Kongruenz  $\overline{\mathbf{A}\mathbf{B}} \equiv \overline{\mathbf{A}'\mathbf{B}'}$

• Lösung (b):

– Der Punkt  $\mathbf{B}$  liegt im Inneren des Winkels  $\angle_{\mathbf{A}\mathbf{L}_A\mathbf{L}_B}$ , denn  $\mathbf{B} \in [\mathbf{A}]_{\mathbf{g}}$  nach Annahme, und  $\mathbf{B} \in [\mathbf{L}_B]_{\mathbf{A}\mathbf{L}_A}$  folgt aus der Tatsache, daß  $\mathbf{A}\mathbf{L}_A$  und  $\mathbf{B}\mathbf{L}_B$  die Gerade  $\mathbf{g}$  jeweils senkrecht schneiden, so daß sich  $\mathbf{A}\mathbf{L}_A$  und  $\mathbf{B}\mathbf{L}_B$  nicht schneiden. Die letzte Aussage folgt wiederum daraus, daß es laut Vorlesung keine Dreiecke mit zwei rechten Winkeln gibt. Nun folgt aus dem Beweis von Satz 2.4.7, daß die Gerade  $\mathbf{L}_A\mathbf{B}$  die Strecke  $\overline{\mathbf{A}\mathbf{L}_B}$  schneidet. Aus diesen Überlegungen folgt nun, daß es den Schnittpunkt  $\mathbf{S}$  tatsächlich gibt, und daß  $(\mathbf{A}, \mathbf{S})|_{\mathbf{g}}$  gilt.

Wie in Teil (a) folgen aus dem Kongruenzsatz SWS die Winkelkongruenzen  $\angle_{\mathbf{B}\mathbf{L}_A\mathbf{L}_B} \equiv \angle_{\mathbf{L}_B\mathbf{L}_A\mathbf{B}'}$  und  $\angle_{\mathbf{L}_A\mathbf{L}_B\mathbf{A}} \equiv \angle_{\mathbf{L}_A\mathbf{L}_B\mathbf{A}'}$ . Aus unseren obigen Überlegungen folgt aber insbesondere  $\mathbf{S} \in \vec{\mathbf{S}}(\mathbf{L}_A, \mathbf{B})$  (und analog  $\mathbf{S} \in \vec{\mathbf{S}}(\mathbf{L}_B, \mathbf{A})$ ). Das bedeutet  $\angle_{\mathbf{B}\mathbf{L}_A\mathbf{L}_B} = \angle_{\mathbf{S}\mathbf{L}_A\mathbf{L}_B}$  und  $\angle_{\mathbf{A}\mathbf{L}_B\mathbf{L}_A} = \angle_{\mathbf{S}\mathbf{L}_B\mathbf{L}_A}$ , sowie analog  $\angle_{\mathbf{L}_B\mathbf{L}_A\mathbf{B}'} = \angle_{\mathbf{L}_B\mathbf{L}_A\mathbf{S}'}$  und  $\angle_{\mathbf{L}_A\mathbf{L}_B\mathbf{A}'} = \angle_{\mathbf{L}_A\mathbf{L}_B\mathbf{S}'}$ . Nach dem Kongruenzsatz WSW sind also die Dreiecke  $\Delta_{\mathbf{S}\mathbf{L}_A\mathbf{L}_B}$  und  $\Delta_{\mathbf{S}'\mathbf{L}_A\mathbf{L}_B}$  kongruent, also gilt insbesondere  $\overline{\mathbf{L}_A\mathbf{S}} \equiv \overline{\mathbf{L}_A\mathbf{S}'}$  sowie  $\overline{\mathbf{L}_B\mathbf{S}} \equiv \overline{\mathbf{L}_B\mathbf{S}'}$ . Die gewünschte Aussage folgt somit aus Satz 3.5.9.