

Bemerkung zur Cayley—Kleinschen Maßbestimmung.

Herrn Professor László Kalmár zum 50. Geburtstag gewidmet.

Von J. ACZÉL und O. VARGA in Debrecen.

Von der projektiven Geometrie ausgehend, kann man bekanntlicher Weise die nicht-euklidischen Geometrien durch Auszeichnung eines absoluten Gebildes zweiter Ordnung erhalten. Die betrachtete Geometrie ist gemäß dem KLEINSchen Erlanger Programm als Invariantentheorie derjenigen Untergruppe der projektiven Gruppe charakterisiert, bei der das absolute Gebilde invariant bleibt. Unter den verschiedenen Invarianten ist eine der wichtigsten der zu einem Punktpaare gehörige Abstand, der außer der Gruppeninvarianz noch die vom Abstandsbegriff erforderliche Additivitätseigenschaft besitzen muß, und eine positive, in stetiger Weise vom Punktpaar abhängige Funktion ist. Daß man allein auf Grund von gruppentheoretischen Überlegungen das Bogenelement der nicht-euklidischen Geometrien bestimmen kann, ist bekannt und mit Hilfe der Lieschen Gruppentheorie von S. LIE selbst durchgeführt worden. Abgesehen davon, daß es naturgemäßer scheint den Abstand nicht auf dem Umweg über die Bogenlänge zu gewinnen, erfordert die Anwendung Liescher gruppentheoretischer Überlegungen die Voraussetzung mehrfacher Differenzierbarkeit sämtlicher auftretender Funktionen.

Hier soll das Problem nach folgendem Gesichtspunkt gelöst werden. Wir stellen zunächst fest, wie sich die Invarianten eines endlichen Punktsystems als Funktionen der homogenen Koordinaten dieser Punkte darstellen lassen (Satz 1 und Satz 3). Es ergibt sich, wenn man die zu der das absolute Gebilde festlegenden quadratischen Form gehörige Bilinearform als Skalarprodukt einführt, daß die invarianten Funktionen willkürliche Funktionen der Skalarprodukte der auftretenden Punkte sind. Wenn man für die Invarianten eines Punktpaares die schon oben erwähnten Forderungen der Additivität, Positivität und Stetigkeit stellt — Differenzierbarkeit wird nicht vorausgesetzt — erhält man, abgesehen von einem willkürlichen Faktor, genau die CAYLEY—KLEINSche projektive Maßbestimmung. Die CAYLEY—KLEINSche projektive Maßbestimmung ist demnach im wesentlichen eine Folge der Gruppeneigenschaft.

Wir beschränken uns in dieser Arbeit auf den Fall der Ebene.

§ 1. Die Invarianten eines endlichen Punktsystems.

Zeichnen wir in der projektiven Ebene einen nicht ausgearteten nullteiligen bzw. ovalen Kegelschnitt aus, so ist dadurch die elliptische bzw. hyperbolische Geometrie bestimmt.

Ist $r(x_i, i = 1, 2, 3)$ ein projektives Koordinatensystem, so seien die beiden Kegelschnitte durch

$$(1) \quad (rr) = \sum x_i x_i = 0$$

bzw.

$$(2) \quad \langle rr \rangle = -x_1^2 - x_2^2 + x_3^2 = 0$$

bestimmt.

Beide Geometrien sind bekanntlicherweise durch diejenigen linearen Transformationen bestimmt, die (1) bzw. (2) invariant lassen. Da die projektiven Koordinaten bis auf einen gemeinsamen Faktor bestimmt sind, ist diese Forderung gleichbedeutend damit, daß für ein neues Koordinatensystem

$$(3) \quad (r'r') = (rr)$$

und

$$(4) \quad \langle r'r' \rangle = \langle rr \rangle$$

gilt.

Die Gleichungen (3) bedeuten, daß die Gruppe der elliptischen Geometrie die orthogonale ist. Daraus folgt sofort folgender bekannte Satz¹⁾:

Satz 1. *Jede koordinateninvariante Funktion eines endlichen Systems von Punkten $a_1, a_2, \dots, a_r$ ist eine Funktion der skalaren Produkte (a_i, a_j) dieser Punkte.*

Wir leiten den entsprechenden Satz für die hyperbolische Geometrie ab.

Wir deuten die x_i als räumliche rechtwinklige Koordinaten und definieren außerdem als „skalares Produkt“ zweier Punkte die zur quadratischen Form (2) gehörige Bilinearform

$$(5) \quad \langle ab \rangle = -a_1 b_1 - a_2 b_2 + a_3 b_3.$$

Gleichung (2) stellt einen Kegel dar. Für die Punkte im Inneren gilt

$$(6) \quad \langle aa \rangle > 0.$$

In der hyperbolischen Geometrie beschränkt man sich genau auf die durch (6) bestimmten Punkte. Seien nun a_1 und a_2 zwei verschiedene linear unabhängige Vektoren, für die (6) gilt. Bilden wir nun

$$(7) \quad \langle a_1 + \lambda a_2 \rangle \langle a_1 + \lambda a_2 \rangle = \langle a_1 a_1 \rangle + 2 \langle a_1 a_2 \rangle \lambda + \langle a_2 a_2 \rangle \lambda^2.$$

¹⁾ Siehe W. BLASCHKE, Vorlesungen über Differentialgeometrie, I. (3-te Auflage, Berlin, 1930.) Insbes. S. 6—10.

Für Werte von λ , die dem absoluten Betrag nach groß sind, ist das Vorzeichen des Ausdruckes (7), wegen $\langle \alpha_2 \alpha_2 \rangle > 0$, positiv. Da ferner wegen (6) die dritten Komponenten von α_1 und α_2 von Null verschieden sind, kann λ so gewählt werden, daß die dritte Komponente von $\alpha_1 + \lambda \alpha_2$ verschwindet. Für dieses λ ist (7) wegen (2) und der linearen Unabhängigkeit von α_1 und α_2 negativ. Damit haben wir, wenn λ die reellen Zahlen durchläuft, zwei Vorzeichenswechsel festgestellt. Hieraus folgt nun

$$(8) \quad \langle \alpha_1 \alpha_1 \rangle \langle \alpha_2 \alpha_2 \rangle - \langle \alpha_1 \alpha_2 \rangle^2 < 0.$$

Lemma. Für n Dimensionen führt dieselbe Überlegung zu dem folgenden Gegenstück der Cauchyschen Ungleichung:

$$(x_1 y_1 - x_2 y_2 - \dots - x_n y_n)^2 \leq (x_1^2 - x_2^2 - \dots - x_n^2)(y_1^2 - y_2^2 - \dots - y_n^2),$$

falls

$$(x_1^2 - x_2^2 - \dots - x_n^2) > 0.$$

Dann und nur dann, wenn x_i und y_i linear abhängig sind, tritt das Gleichheitszeichen auf.

Wird insbesondere für jedes r

$$(9) \quad \langle r r \rangle = 1$$

vorausgesetzt, dann folgt zunächst

$$(10) \quad |\langle \alpha_1 \alpha_2 \rangle| > 1.$$

Ist $r = r(t)$ eine beliebige α_1 und α_2 verbindende differenzierbare Kurve, für die

$$\langle r(t) r(t) \rangle \equiv 1$$

gilt, und entspricht $t=0$ dem Punkt α_1 , so folgt aus

$$\langle r(t) r'(t) \rangle \equiv 0$$

und (10), daß die stetige Funktion

$$F(t) \equiv \langle \alpha_1 r(t) \rangle$$

für $t=0$ ein Minimum besitzt. Da $F(0) = 1$, muß

$$(11) \quad \langle \alpha_1 \alpha_2 \rangle > 1.$$

Wegen (11) und (5) müssen dabei die dritten Komponenten von α_1 und α_2 das gleiche Vorzeichen besitzen.

Wir zeigen nun, daß man drei Vektoren α_1, α_2 und α_3 , für die (6) gilt und die als Vektoren des affinen Raumes linear unabhängig sind, bezüglich unseres Skalarproduktes (5) orthogonalisieren und normieren kann.

Die Komponenten von α_k seien a_{ik} ($i=1, 2, 3$). Für die Determinante der α_k gilt dann nach Voraussetzung

$$(12) \quad |\alpha_1, \alpha_2, \alpha_3| \neq 0.$$

Hieraus folgt, daß auch

$$(13) \quad \begin{vmatrix} ia_{11} & ia_{12} & ia_{13} \\ ia_{21} & ia_{22} & ia_{23} \\ a_{31} & a_{32} & a_{33} \end{vmatrix} \neq 0,$$

und daher für die bezüglich unseres Skalarproduktes (5) gebildete GRAMSche Determinante

$$(14) \quad a = \begin{vmatrix} \langle a_1 a_1 \rangle & \langle a_1 a_2 \rangle & \langle a_1 a_3 \rangle \\ \langle a_2 a_1 \rangle & \langle a_2 a_2 \rangle & \langle a_2 a_3 \rangle \\ \langle a_3 a_1 \rangle & \langle a_3 a_2 \rangle & \langle a_3 a_3 \rangle \end{vmatrix} = |a_1, a_2, a_3|^2 > 0.$$

Normierung von a_1 führt zu

$$(15) \quad a_1^* = \frac{a_1}{\sqrt{\langle a_1 a_1 \rangle}}.$$

Setzen wir

$$\hat{a}_2 = a_2 - c_1 a_1^*$$

und bestimmen wir c_1 so, daß

$$\langle \hat{a}_2 a_1^* \rangle = 0$$

ist, so folgt aus

$$(16) \quad c_1 = \langle a_2 a_1^* \rangle = \frac{\langle a_1 a_2 \rangle}{\sqrt{\langle a_1 a_1 \rangle}},$$

daß

$$(17) \quad \hat{a}_2 = a_2 - \frac{\langle a_1 a_2 \rangle}{\langle a_1 a_1 \rangle} a_1$$

ist. Für das skalare Quadrat von $\hat{a}_2$ ergibt sich wegen (8)

$$(18) \quad \langle \hat{a}_2 \hat{a}_2 \rangle = \frac{\langle a_1 a_1 \rangle \langle a_2 a_2 \rangle - \langle a_1 a_2 \rangle^2}{\langle a_1 a_1 \rangle} < 0.$$

Wir führen zur Abkürzung für die algebraischen Komplemente von $\langle a_i a_k \rangle$ in (14) die Bezeichnung A_{ik} ein. Wir können $\hat{a}_2$ wegen (18) normieren. Der so gewonnene Vektor a_2^* hat dann rein imaginäre Komponenten, und es gilt

$$(19) \quad a_2^* = \frac{\hat{a}_2}{\sqrt{\langle a_2 \hat{a}_2 \rangle}} = \frac{\sqrt{\langle a_1 a_1 \rangle}}{\sqrt{A_{33}}} \left(a_2 - \frac{\langle a_1 a_2 \rangle}{\langle a_1 a_1 \rangle} a_1 \right).$$

Um den dritten Vektor zu bestimmen, setzen wir

$$(20') \quad \hat{a}_3 = a_3 - c_1 a_1^* - c_2 a_2^*$$

an, und bestimmen c_1 und c_2 so, daß $\hat{a}_3$ zu a_1^* und a_2^* orthogonal ist. Dies führt zu

$$(20) \quad \hat{a}_3 = a_3 - \langle a_3 a_1^* \rangle a_1^* - \langle a_3 a_2^* \rangle a_2^*.$$

Für das skalare Quadrat von $\hat{a}_3$ erhält man

$$(21) \quad \langle \hat{a}_3 \hat{a}_3 \rangle = \langle a_3 a_3 \rangle - \langle a_3 a_1^* \rangle^2 - \langle a_3 a_2^* \rangle^2.$$

Führt man für α_1^* und α_2^* die Werte aus (15) und (19) ein, so erhält man

$$(22) \quad \langle \hat{\alpha}_3 \hat{\alpha}_3 \rangle = \frac{A_{22} A_{33} - A_{23}^2}{\langle \alpha_1 \alpha_1 \rangle A_{33}}.$$

Auf Grund der JACOBISCHEN Identität ist aber

$$A_{22} A_{33} - A_{23}^2 = a \langle \alpha_1 \alpha_1 \rangle,$$

so daß

$$(23) \quad \langle \hat{\alpha}_3 \hat{\alpha}_3 \rangle = \frac{a}{A_{33}} < 0.$$

Demnach erhalten wir

$$(24) \quad \alpha_3^* = \frac{\sqrt{A_{33}}}{\sqrt{a}} \hat{\alpha}_3 = \frac{\sqrt{A_{33}}}{\sqrt{a}} \alpha_3 + k_2 \alpha_2 + k_1 \alpha_1.$$

Die Formeln (18), (19) und (24) liefern die aus den α_1, α_2 und α_3 orthogonalisierten und normierten Vektoren. Die α_1, α_2 und α_3 lassen sich umgekehrt aus den Vektoren α_1^*, α_2^* und α_3^* linear kombinieren mit Koeffizienten, die Funktionen der Skalarprodukte der α_k sind. Man kommt zu reellen Darstellungen, wenn man an Stelle der imaginären Vektoren α_2^* und α_3^* die reellen Vektoren

$$(25) \quad \begin{aligned} \tilde{\alpha}_2 &= i \alpha_2^* \\ \tilde{\alpha}_3 &= i \alpha_3^* \end{aligned}$$

verwendet.

Normieren wir die projektiven Koordinaten so, daß (9) gilt! In unserer räumlichen Darstellung charakterisiert (9) ein zweischaliges Hyperboloid. Beschränkt man sich auf $x_3 > 0$, so bleibt man auf dem „oberen“ Mantel dieses Hyperboloides. $\alpha_1^*, \tilde{\alpha}_2$ und $\tilde{\alpha}_3$ sind dann drei, bezüglich des Hyperboloids konjugierte Vektoren, die im Ursprung angebracht sind. Dies entspricht der Tatsache, daß von den drei Vektoren α_1^* in das Innere, $\tilde{\alpha}_2$ und $\tilde{\alpha}_3$ in das Äußere des Kegels weisen, wenn man die Vorzeichen der skalaren Quadrate dieser Vektoren berücksichtigt.

Die aus diesen Vektoren bildbare Matrix ist vom Typus derjenigen Matrizen, die die hyperbolische Transformationsgruppe bestimmt. Bedeuten $x'(x'_i)$ neue Koordinaten, die mit den x durch

$$(26) \quad x' = c_1 x_1 + c_2 x_2 + c_3 x_3$$

zusammenhängen, so muß zwischen den Koordinaten x_i und x'_i (4) bestehen, und dies liefert

$$(27) \quad \begin{aligned} \langle c_1 c_1 \rangle &= \langle c_2 c_2 \rangle = -1, & \langle c_3 c_3 \rangle &= 1, \\ \langle c_i c_k \rangle &= 0 \quad (i \neq k). \end{aligned}$$

Eine solche Transformation erhält ferner die Normierungsbedingung (9). Hat der Vektor c_k die Komponenten (c_{1k}, c_{2k}, c_{3k}) so kann man der Matrix

$\mathfrak{C} = \|\mathfrak{c}_1, \mathfrak{c}_2, \mathfrak{c}_3\|$ eine orthogonale Matrix

$$(28) \quad \mathfrak{C}^* = \begin{vmatrix} -c_{11} & -c_{12} & ic_{13} \\ -c_{21} & -c_{22} & ic_{23} \\ ic_{31} & ic_{32} & c_{33} \end{vmatrix}$$

zuordnen. Daraus folgt, daß die Kompositionsvorschrift (27) die für die Spalten der Matrix $\mathfrak{C}$ gilt, auch für die Zeilen besteht. Weiters folgt für die Determinante von $\mathfrak{C}$ und $\mathfrak{C}^*$

$$(29) \quad |\mathfrak{C}| = |\mathfrak{C}^*|.$$

Man bestätigt ohne weiteres, daß die $\mathfrak{C}$ Matrizen eine Gruppe bilden. Die zu $\mathfrak{C}$ Inverse Matrix ist dabei

$$(30) \quad \mathfrak{C}^{-1} = \begin{vmatrix} c_{11} & c_{21} & -c_{31} \\ c_{12} & c_{22} & -c_{31} \\ -c_{13} & -c_{23} & c_{33} \end{vmatrix}.$$

Unmittelbar ergibt sich ferner:

Durch eine Transformation der Gruppe wird ein Tripel von Vektoren, für die (27) gilt, wieder in ein solches Tripel überführt. Sind $\mathfrak{d}_i$ ($i = 1, 2, 3$) und $\mathfrak{d}'_i$ zwei Tripeln von Vektoren, für die (27) gilt, so kann man immer eine solche hyperbolische Transformation finden, die die $\mathfrak{d}_i$ in die $\mathfrak{d}'_i$ überführen.

Ist $\mathfrak{D}'$ die Matrix der $\mathfrak{d}'_i$ und $\mathfrak{D}$ die der $\mathfrak{d}_i$, dann muß für die zu bestimmende Matrix

$$\mathfrak{D}' = \mathfrak{C}\mathfrak{D}$$

gelten. Und daher hat man

$$\mathfrak{C} = \mathfrak{D}'\mathfrak{D}^{-1}.$$

Wir behaupten ferner

Satz 2. *Die $\mathfrak{C}$ Matrizen gestatten eine Parameterdarstellung mittels 3-er reeller Veränderlichen.*

Wegen der vor (28) gemachten Bemerkung genügt es dies für die orthogonalen Matrizen $\mathfrak{C}^*$ vom Typus (28) zu beweisen. Dabei können wir uns auf solche Matrizen beschränken, deren Determinante $+1$ ist.²⁾

Es sei $\mathfrak{S}$ eine schiefsymmetrische Matrix

$$(31) \quad \mathfrak{S} = \begin{vmatrix} 0 & -d_3 & id_2 \\ d_3 & 0 & -id_1 \\ -id_2 & id_1 & 0 \end{vmatrix},$$

wobei d_1, d_2 und d_3 reelle Zahlen sind. Dann stellen

$$(32) \quad \mathfrak{C}^* = e^{\mathfrak{S}}$$

sämtliche Matrizen vom Typus (28) mit positiver Determinante dar. Man

²⁾ Siehe A. WINTNER, Analytical foundations of celestial mechanics. (Princeton, 1947.) Insbes. S. 54–56.

findet je nachdem

$$(33) \quad \langle \mathfrak{d} \mathfrak{d} \rangle = -d_1^2 - d_2^2 + d_3^2 < 0$$

bzw.

$$(34) \quad \langle \mathfrak{d} \mathfrak{d} \rangle > 0$$

ist, für $\mathfrak{C}^*$ die Darstellungen

$$(35) \quad \begin{cases} \mathfrak{C}^* = \mathfrak{C} + \frac{\text{sh } d}{d} \mathfrak{E} - \frac{1 - \text{ch } d}{d^2} \mathfrak{E}^2 \\ d^2 = -\langle \mathfrak{d} \mathfrak{d} \rangle \quad d = +\sqrt{-\langle \mathfrak{d} \mathfrak{d} \rangle}, \end{cases}$$

bzw.

$$(36) \quad \begin{cases} \mathfrak{C}^* = \mathfrak{C} + \frac{\sin d}{d} \mathfrak{E} - \frac{1 - \cos d}{d^2} \mathfrak{E}^2 \\ d^2 = \langle \mathfrak{d} \mathfrak{d} \rangle \quad d = +\sqrt{\langle \mathfrak{d} \mathfrak{d} \rangle}. \end{cases}$$

Die explizite Ausrechnung zeigt sofort, daß diese Darstellungen vom Typus (28) sind. Daß es umgekehrt zu einer vorgegebenen Matrix vom Typus (28) eine schiefsymmetrische Matrix der Form (31) gibt, sieht man genau so ein, wie im Falle einer orthogonalen Matrix mit reellen Elementen.³⁾ Der wesentliche Schluß, daß sich eine Matrix $\mathfrak{C}^*$ durch eine Matrix $\mathfrak{P}$ vom Typus (28) auf eine Form

$$(a) \quad \mathfrak{P}' \mathfrak{C}^* \mathfrak{P} = \begin{vmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & \text{ch } \varphi & -i \text{ sh } \varphi \\ 0 & i \text{ sh } \varphi & \text{ch } \varphi \end{vmatrix} \equiv \mathfrak{C}_2^*$$

bzw.

$$(b) \quad \mathfrak{Q}' \mathfrak{C}^* \mathfrak{Q} = \begin{vmatrix} \cos \varphi & -\sin \varphi & 0 \\ \sin \varphi & \cos \varphi & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{vmatrix} \equiv \mathfrak{C}_1^*$$

bringen läßt, ist hier ebenfalls durchführbar und stützt sich auf folgendem Schluß.

Da

$$|\mathfrak{C}^* - \mathfrak{C}| = 0$$

ist, gibt es einen Vektor c , für den

$$(37) \quad (\mathfrak{C}^* - \mathfrak{C}) \cdot c = 0$$

gilt. Einen solchen Vektor erhält man, falls man aus der Matrix $\mathfrak{C}^* - \mathfrak{C}$ zwei solche Zeilenvektoren auswählt, die linear unabhängig sind und aus der, aus ihnen bildbaren 2-mal 3 Matrix die mit abwechselnde Vorzeichen genommenen zweireihigen Determinanten bildet.

Der so erhaltene Vektor kann stets so bestimmt werden, daß seine ersten beiden Komponenten reell sind. Ist dann das im euklidischen Sinne

³⁾ Siehe A. WINTNER ²⁾ S. 55.

zu bildende skalare Produkt positiv, so normiere man den Vektor. Ist das skalare Produkt hingegen negativ, so normiere man den mit i multiplizierten Vektor. Der Vektor hat daher zu Komponenten entweder

$$a) \quad c_1, c_2, ic_3,$$

oder

$$b) \quad ic_1, ic_2, c_3.$$

In beiden Fällen bestimme man zu dem Vektor c (c_1, c_2, c_3) diejenigen beiden Vektoren c_1, c_2 , die zusammen mit c die Relationen (27) erfüllen. Im Falle $a)$ bilde man die Matrix

$$\mathfrak{P} = \begin{vmatrix} c_1 & c_{11} & ic_{12} \\ c_2 & c_{21} & ic_{22} \\ ic_3 & ic_{31} & c_{32} \end{vmatrix}.$$

Im Falle $b)$ die Matrix

$$\Omega = \begin{vmatrix} c_{11} & c_{12} & ic_1 \\ c_{21} & c_{22} & ic_2 \\ ic_{31} & ic_{32} & c_3 \end{vmatrix}.$$

Wegen (37) werden die Matrizen $\mathfrak{P}'\mathfrak{G}^*\mathfrak{P}$ und $\Omega'\mathfrak{G}^*\Omega$ von der Gestalt $a)$ und $b)$ sein.

Zu $\mathfrak{G}_2^*$ bzw. $\mathfrak{G}_1^*$ sind die Matrizen $\mathfrak{E}_2$ und $\mathfrak{E}_1$ eindeutig aus (31) durch $d_2 = d_3 = 0$ bzw. $d_1 = d_2 = 0$ bestimmt. Da aber

$$\mathfrak{G}_2^* = e^{\mathfrak{E}_2},$$

so ist

$$\mathfrak{G}^* = \mathfrak{P}\mathfrak{G}_2^*\mathfrak{P}' = \mathfrak{P}e^{\mathfrak{E}_2}\mathfrak{P}' = e^{\mathfrak{P}\mathfrak{E}_2\mathfrak{P}'}$$

Die Matrix $\mathfrak{P}\mathfrak{E}_2\mathfrak{P}'$ ist wieder schiefsymmetrisch und vom Typus $a)$. Das gleiche gilt im Falle $b)$. Damit ist der Beweis von Satz 2 beendet.

Wir untersuchen nun wann eine Funktion von r Punkten $\alpha_1, \dots, \alpha_r$, der hyperbolischen Ebene koordinateninvariant ist. Wir betrachten den Hauptfall in dem drei der Vektoren, etwa $\alpha_1, \alpha_2, \alpha_3$ im affinen dreidimensionalen Raum linear unabhängig sind. Es ist daher

$$|\alpha_1, \alpha_2, \alpha_3| \neq 0.$$

Ist α_k ein beliebiger von α_1, α_2 und α_3 verschiedener Punkt, dann gilt

$$(38) \quad \alpha_k = \sum_{s=1}^3 c_{ks} \alpha_s.$$

Multiplizieren wir (38) der Reihe nach skalar im Sinne der hyperbolischen Geometrie mit α_1, α_2 und α_3 , so bekommt man

$$(39) \quad \langle \alpha_k \alpha_l \rangle = \sum_{s=1}^3 c_{ks} \langle \alpha_s \alpha_l \rangle \quad l = 1, 2, 3.$$

(39) stellt ein Gleichungssystem für c_{k1} , c_{k2} und c_{k3} dar, das wegen (14) auflösbar ist. Die c_{ks} werden dann Funktionen der skalaren Produkte, die in der GRAMschen Determinante (14) auftreten, und dazu kommen noch die Skalarprodukte $\langle a_k a_1 \rangle$, $\langle a_k a_2 \rangle$ und $\langle a_k a_3 \rangle$ hinzu. Auf diese Weise kann die als invariant vorausgesetzte Funktion $\Phi(a_1, a_2, \dots, a_r)$ auf die Form

$$(40) \quad \Phi(a_1, a_2, a_3, \dots, a_r) = F(a_1, a_2, a_3, \langle a_1 a_1 \rangle, \langle a_1 a_2 \rangle, \dots, \langle a_r a_r \rangle)$$

gebracht werden. Nun können a_1, a_2, a_3 aus den Vektoren (15) und (25) linear kombiniert werden, dabei treten als Koeffizienten die Skalarprodukte der a_1, a_2 und a_3 auf.

Da weiter nach Satz 2 die Matrizen $\|\tilde{a}_2, \tilde{a}_3, a_1^*\|$ parametrisch durch die Größen d_1, d_2 und d_3 dargestellt werden kann, so kommt

$$\Phi(a_1, a_2, a_3, \dots, a_r) = \psi(d_1, d_2, d_3, \langle a_1 a_1 \rangle, \langle a_1 a_2 \rangle, \dots, \langle a_r a_r \rangle).$$

Da aber die Vektoren a_1^* , $\tilde{a}_2$ und $\tilde{a}_3$, nach einer früheren Bemerkung, durch eine hyperbolische Koordinatentransformation in ein beliebiges Vektortripel der gleichen Art überführt werden können, so heißt dies, daß d_1, d_2, d_3 in einem gewissen Bereich beliebig gewählt werden können. Die Skalarprodukte sind dabei invariant, und ψ muß demnach frei von den Veränderlichen d_1, d_2 und d_3 sein. Damit haben wir folgendes bewiesen:

Satz 3. *Jede invariante Funktion von r Punkten $a_1, \dots, a_r$ der hyperbolischen Ebene ist eine Funktion der hyperbolischen Skalarprodukte dieser Punkte.*

§ 2. Bestimmung des Abstandes eines Punktpaares.

Wir wollen nun den Abstand d zweier Punkte für die elliptische bzw. hyperbolische Geometrie bestimmen.

Von diesem Abstand d fordern wir, daß er

1. eine koordinateninvariante und stetige Funktion des ihn bestimmenden Punktpaares sei,
2. für verschiedene Punkte positiv sei,
3. für drei Punkte a_1, a_2 , und a_3 einer Geraden additiv sei, das heißt

$$(41) \quad d(a_1, a_3) = d(a_1, a_2) + d(a_2, a_3)$$

Dabei muß bei Zugrundelegung der obigen räumlichen Deutung, der Vektor a_2 die Vektoren a_1 und a_3 in ihrer Ebene trennen. Um den Fall der hyperbolischen und elliptischen Geometrie gleichzeitig behandeln zu können, wollen wir die beiden Skalarprodukte zweier Vektoren a und b einheitlich mit $a \cdot b$ bezeichnen. Außerdem setzen wir für die Koordinaten die Normie-

rungsbedingung

$$(42) \quad \alpha \cdot \alpha = 1$$

voraus.

Aus der Voraussetzung 1 folgt nach den oben bewiesenen Sätzen 1 und 3

$$d(\alpha_1, \alpha_2) = f(\alpha_1 \cdot \alpha_2),$$

wobei f wobei wegen 1 eine stetige Funktion seiner Veränderlichen $x = \alpha_1 \cdot \alpha_2$ ist.

Aus der Voraussetzung 2 folgt

$$(43) \quad f(x) > 0 \quad (x \neq 1).$$

Wir formulieren jetzt die Voraussetzung 3 analytisch. Ist

$$(44) \quad \alpha_2 = s\alpha_1 + t\alpha_3,$$

so folgen wegen (42)

$$(45) \quad \alpha_1 \cdot \alpha_2 = s + t\alpha_1 \cdot \alpha_3,$$

$$(46) \quad \alpha_2 \cdot \alpha_3 = s\alpha_1 \cdot \alpha_3 + t$$

und weiter

$$s^2 + t^2 + 2st\alpha_1 \cdot \alpha_2 = 1$$

d. h.

$$(47) \quad \alpha_1 \cdot \alpha_3 = \frac{1 - s^2 - t^2}{2st}.$$

Führen wir diesen Wert in (45) und (46) ein, so kommt

$$(48) \quad \alpha_1 \cdot \alpha_2 = \frac{1 + s^2 - t^2}{2s},$$

und

$$(49) \quad \alpha_2 \cdot \alpha_3 = \frac{1 - s^2 + t^2}{2t}.$$

Somit wird aus

$$(50) \quad f\left(\frac{1 + s^2 - t^2}{2s}\right) + f\left(\frac{1 - s^2 + t^2}{2t}\right) = f\left(\frac{1 - s^2 - t^2}{2st}\right).$$

Damit haben wir die Bestimmung des Abstandes auf die Lösung der Funktionalgleichung (50) zurückgeführt.

Wir führen die Bezeichnungen

$$(51) \quad x = \frac{1 + s^2 - t^2}{2s}$$

und

$$(52) \quad y = \frac{1 - s^2 + t^2}{2t}$$

ein. Aus der Ungleichung (8) für den hyperbolischen Fall und der bekannten Ungleichung

$$(a_1 b_1) < 1 \quad (a_1 \neq b_1)$$

im elliptischen Falle folgt aus (48), (49), (51) und (52)

$$(53) \quad x < 1, \quad y < 1$$

im elliptischen Falle, und

$$(54) \quad x > 1, \quad y > 1$$

im hyperbolischen Fall.

Aus (50) erhält man bei Beachtung von (51) und (52)

$$(55) \quad f(x) + f(y) = f(xy - \sqrt{1-x^2} \sqrt{1-y^2})$$

im elliptischen, und

$$(56) \quad f(x) + f(y) = f(xy + \sqrt{x^2-1} \sqrt{y^2-1})$$

im hyperbolischen Fall.

Wir beweisen den folgenden

Satz 4. Die Lösung der Gleichung (50), d. h. der Gleichungen (55) und (56) unter den obigen Bedingungen ist durch

$$(57) \quad f(x) = k \arccos x$$

und

$$(58) \quad f(x) = k \operatorname{ar ch} x$$

bestimmt.

Wir weisen nach, daß $f(x)$ eine streng monotone Funktion ist. Setzt man

$$x' = xy - \sqrt{1-x^2} \sqrt{1-y^2} < x$$

im elliptischen Falle, bzw.

$$x' = xy + \sqrt{x^2-1} \sqrt{y^2-1} > x$$

im hyperbolischen Falle, so folgt aus (55) bzw. (56)

$$f'(x') = f(x) + f(y) > f(x),$$

was die behauptete Monotonie sichert.

Im weiteren beschränken wir uns auf die Behandlung der Gleichung (56). Da $f(x)$ stetig und streng monoton ist, besitzt sie eine ebenfalls stetige Umkehrung $g(x)$, für die die Funktionalgleichung (56) die Form

$$(59) \quad g(u+v) = g(u)g(v) + \sqrt{g(u)^2-1} \sqrt{g(v)^2-1}$$

annimmt. Für

$$v = u = \frac{t}{2}$$

folgt hieraus

$$g(t) = 2g\left(\frac{t}{2}\right)^2 - 1$$

d. h.

$$(60) \quad g\left(\frac{t}{2}\right) = \sqrt{\frac{1+g(t)}{2}}.$$

Wegen (54) folgt

$$g(1) > 1,$$

und daher existiert ein Wert $c \neq 0$ derart, daß

$$(61) \quad g(1) = \operatorname{ch} c$$

ist. Durch wiederholte Anwendung von (60) erhält man

$$(62) \quad \begin{aligned} g\left(\frac{1}{2}\right) &= \sqrt{\frac{1 + \operatorname{ch} c}{2}} = \operatorname{ch} \frac{c}{2} \\ g\left(\frac{1}{2^n}\right) &= \operatorname{ch} \frac{c}{2^n}. \end{aligned}$$

Wir weisen nun durch vollständige Induktion hinsichtlich m nach, daß für jedes

$$(63) \quad \begin{aligned} x &= \frac{m}{2^n} \\ g(x) &= \operatorname{ch} cx \end{aligned}$$

ist. Aus (62) folgt die Gültigkeit für $m=1$, und $m=2$. Wir setzen voraus, daß (63) für $m=k$ besteht, und setzen in (59)

$$u = \frac{k}{2^n}, v = \frac{1}{2^n}.$$

Dann wird

$$\begin{aligned} g\left(\frac{k+1}{2^n}\right) &= g\left(\frac{k}{2^n}\right)g\left(\frac{1}{2^n}\right) + \sqrt{g\left(\frac{k}{2^n}\right)^2 - 1} \sqrt{g\left(\frac{1}{2^n}\right)^2 - 1} \\ &= \operatorname{ch}\left(c \cdot \frac{k}{2^n}\right) \operatorname{ch}\left(c \cdot \frac{1}{2^n}\right) + \operatorname{sh}\left(c \cdot \frac{k}{2^n}\right) \cdot \operatorname{sh}\left(c \cdot \frac{1}{2^n}\right) \\ &= \operatorname{ch} c \frac{k+1}{2^n}. \end{aligned}$$

Somit besteht (63) auch für

$$m = k+1.$$

Damit ist (63) wöllig bewiesen. Aus Stetigkeitsgründen folgt hieraus

$$(64) \quad g(x) = \operatorname{ch} cx$$

für nichtnegative Werte von x . Insbesondere wird

$$(65) \quad g(0) = 1.$$

Für negatives x können wir die Gültigkeit von (64) vermöge der Substitution

$$v = -u$$

in (59) nachweisen.

Für die inverse Funktion $f(x)$ erhält man sonach aus (64)

$$f(x) = k \operatorname{ar} \operatorname{ch} x \left(k = \frac{1}{c} \right), \quad \text{w. z. b. w.}$$

In analoger Weise ergibt sich, daß (57) die Lösung der Gleichung (55) ist.

Somit erhalten wir folgenden

Satz 5. *Aus den Bedingungen 1, 2, und 3 für den Abstand d ergibt sich, daß*

$$d = k \arccos (a_1 a_2)$$

im elliptischen Falle, und

$$d = k \operatorname{ar} \operatorname{ch} \langle a_1 a_2 \rangle$$

im hyperbolischen Falle ist.

(Eingegangen am 31. Juli, 1954.)