

## 1 Grundeigenschaften

**Definition 1.1.** Eine Punktmenge  $C$  in einem Anordnungsraum heißt *konvex*, wenn sie mit je zwei Punkten  $a, b$  die abgeschlossene Strecke  $[a, b]$  ganz enthält. Beispiele:  $\emptyset$ , die Einecke  $\{x\}$ , die Strahlen  $ax^+$ , die offenen abgeschlossenen Halbräume  $H^+$  und  $\hat{H}^+$  sind konvex.

**Beobachtung 1.2.** Der Durchschnitt beliebig (auch unendlich) vieler konvexer Mengen ist konvex.

**Definition 1.3.** Die *konvexe Hülle*  $\text{conv}M$  einer Punktmenge  $M$  ist der Durchschnitt aller  $M$  enthaltenden konvexen Mengen (also konvex). Offenbar gilt stets

$$(1.1) \quad M \subseteq \text{conv}M \subseteq \bar{M},$$

$$(1.2) \quad \text{conv conv}M = \text{conv}M,$$

$$(1.3) \quad A \subseteq \text{conv}B \implies \text{conv}A \subseteq \text{conv}B.$$

Z.B. ist  $\text{conv}\emptyset = \emptyset$ ,  $\text{conv}\{a, b\} = [a, b]$ .

**Hilfssatz 1.4.** Ist  $x \in \text{conv}M$ , so gibt es eine endliche Teilmenge  $M_0 \subseteq M$  mit  $x \in \text{conv}M_0$ .

**Beweis.** Die Vereinigung der konvexen Hülle endlicher Teilmengen von  $M$  ist offenbar konvex.  $\square$

**Hilfssatz 1.5.** Ist  $A$  eine konvexe Menge und weder leer noch ein Eineck, sowie  $p$  ein Punkt, so ist  $\text{conv}(A \cup \{p\})$  die Vereinigung  $W$  aller Strecken  $[p, x]$  mit  $x \in A$ .

**Beweis.** Zu zeigen ist, daß  $W$  konvex ist, und das ergibt sich leicht durch höchstens zweimaliges Anwenden von (PA).  $\square$

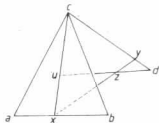
**Hilfssatz 1.6.**  $a, b, c, d$  seien vier Punkte und

$$(1.4) \quad C = \text{conv}\{a, b, c, d\}.$$

Dann ist  $C$  die Vereinigung aller Strecken  $[x, y]$  mit  $x \in [a, b]$  und  $y \in [c, d]$ .

**Beweis.** Fall 1: Einer der vier Punkte liegt in der konvexen Hülle der anderen, o.B.d.A.  $C = \text{conv}\{a, b, c\}$ . Dann ist  $C$  nach Hilfssatz 1.5 die Vereinigung aller Strecken  $[c, x]$  mit  $x \in [a, b]$ , und wir sind fertig.

Fall 2: Es sei  $d \notin \text{conv}\{a, b, c\}$ . Nach Hilfssatz 1.5 liegt jeder Punkt  $z \in C$  auf eine Strecke  $[d, u]$  mit  $u \in \text{conv}\{a, b, c\}$ . Dabei ist  $\text{conv}\{a, b, c\}$  ein Dreieck, weil sonst Fall 1 vorläge. Im Fall  $u = c$  wären wir fertig. Anderenfalls liegt  $u$  auf einer Strecke  $[c, x]$  mit  $x \in [a, b]$ . Nach (PA), angewandt auf das Tripel  $\{c, d, u\}$ , schneiden sich  $[c, d]$  und  $\overline{xz}$  in einem Punkt  $y$ , und nach (PA) für  $\{c, x, y\}$  liegt  $z$  zwischen  $x$  und  $y$ .  $\square$



**Folgerung 1.7.** Sind  $A, B \neq \emptyset$  zwei konvexe Mengen, so ist  $\text{conv}(A \cup B)$  die Vereinigung  $W$  aller Strecken  $[a, b]$  mit  $a \in A$  und  $b \in B$ .

**Beweis:** Zu zeigen ist, daß  $W$  konvex ist, also

(!) Aus  $x \in [a, b]$  und  $y \in [a', b']$  mit  $a, a' \in A$  und  $b, b' \in B$ , sowie  $z \in [x, y]$  folgt  $z \in W$ .

Aber dies folgt aus Hilfssatz 1.6 (s. Figur).  $\square$

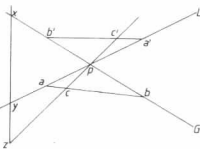


**2 Die Lokalräume** Im folgenden sei  $C$  stets eine nichtleere konvexe Menge und  $p \in C$ .

**Definition 2.1.** Der Lokalraum  $S(p)$ , ausführlich  $S(p, C)$ , ist die Vereinigung aller Geraden  $L$ , für welche  $p$  zwischen zwei Punkten aus  $L \cap C$  liegt. Die Menge dieser Geraden sei mit  $\mathcal{S}(p)$  bzw.  $\mathcal{S}(p, C)$  abgekürzt. Im Fall  $\mathcal{S}(p) = \emptyset$  definieren wir zusätzlich  $S(p) := \{p\}$ .

**Beobachtung 2.2.** Der Lokalraum ist ein Unterraum.

**Beweis.** Es seien  $G$  und  $L$  zwei Geraden aus  $\mathcal{S}(p)$ , ferner  $x \in G \setminus \{p\}$  und  $y \in L \setminus \{p\}$ , sowie  $z \in \overline{xy}$ , etwa  $a, a' \in L \cap C$  mit  $(apa') = -1$  und  $b, b' \in G \cap C$  mit  $(bpb') = -1$ . O.B.d.A. liegen  $a$  und  $b'$  auf derselben Seite von  $\overline{pz}$ , ebenso  $a'$  und  $b$ . Dann existieren  $c = \overline{pz} \cap ]a, b[$  und  $c' = \overline{pz} \cap ]a', b'[$ . Offenbar liegen  $c$  und  $c'$  in  $C$  und auf verschiedenen Seiten von  $G$ . Es folgt  $(cpc') = -1$ , also  $\overline{pz} \in \mathcal{S}(p)$ .  $\square$



**Definition 2.3.** Der Punkt  $p$  heißt ein

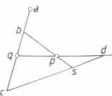
|   |                                       |
|---|---------------------------------------|
| interner Punkt <sup>1</sup> (von $C$ ), | wenn $S(p) = V$ ,                     |
| Endpunkt,                               | wenn $S(p) \subset V$ , insbesondere  |
| extremer Punkt oder Ecke,               | wenn $S(p) = \{p\}$ ,                 |
| relativ interner Punkt,                 | wenn $S(p) = \overline{C}$ ,          |
| relativer Endpunkt,                     | wenn $S(p) \subset \overline{C}$ ist. |

**Hilfssatz 2.4.** Es gilt (für Punkte  $p, q \in C$ )

$$(2.1) \quad q \in S(p) \cap C \iff S(q) \subseteq S(p).$$

**Beweis.** I.  $S(q)$  ist nur für  $q \in C$  definiert. Aus  $S(q) \subseteq S(p)$  folgt daher  $q \in S(p) \cap C$ .

II. Nun sei  $q \in S(q) \setminus S(p)$ . Angenommen, es gäbe einen Punkt  $a \in S(q) \setminus S(p)$ , und es seien etwa  $b, c, d \in C$  Punkte mit  $(abq) = (bcq) = (qpd) = -1$ . Dann existiert  $s = ]c, d[ \cap \overline{pb}$  und es ist  $(bps) = -1$ , also  $\overline{bp} \in \mathcal{S}(p)$ ,  $b \in S(p)$ ,  $a \in \overline{qp} \subseteq S(p)$ , Widerspruch.  $\square$



<sup>1</sup> bei VALENTINE [13] Kornpunkt.