

Zeitschrift: Elemente der Mathematik
Herausgeber: Schweizerische Mathematische Gesellschaft
Band: 30 (1975)
Heft: 5

Artikel: Elementarer Zugang zur hyperbolischen Geometrie
Autor: Wunderlich, W.
DOI: <https://doi.org/10.5169/seals-30652>

Nutzungsbedingungen

Die ETH-Bibliothek ist die Anbieterin der digitalisierten Zeitschriften auf E-Periodica. Sie besitzt keine Urheberrechte an den Zeitschriften und ist nicht verantwortlich für deren Inhalte. Die Rechte liegen in der Regel bei den Herausgebern beziehungsweise den externen Rechteinhabern. Das Veröffentlichen von Bildern in Print- und Online-Publikationen sowie auf Social Media-Kanälen oder Webseiten ist nur mit vorheriger Genehmigung der Rechteinhaber erlaubt. [Mehr erfahren](#)

Conditions d'utilisation

L'ETH Library est le fournisseur des revues numérisées. Elle ne détient aucun droit d'auteur sur les revues et n'est pas responsable de leur contenu. En règle générale, les droits sont détenus par les éditeurs ou les détenteurs de droits externes. La reproduction d'images dans des publications imprimées ou en ligne ainsi que sur des canaux de médias sociaux ou des sites web n'est autorisée qu'avec l'accord préalable des détenteurs des droits. [En savoir plus](#)

Terms of use

The ETH Library is the provider of the digitised journals. It does not own any copyrights to the journals and is not responsible for their content. The rights usually lie with the publishers or the external rights holders. Publishing images in print and online publications, as well as on social media channels or websites, is only permitted with the prior consent of the rights holders. [Find out more](#)

Download PDF: 18.04.2026

ETH-Bibliothek Zürich, E-Periodica, <https://www.e-periodica.ch>

Elementarmathematik und Didaktik

Elementarer Zugang zur hyperbolischen Geometrie

Moderne Lehrpläne enthalten gelegentlich die Anregung, im Rahmen des Mathematikunterrichts an höheren Schulen in den Abschlussklassen auch auf die Gedankenwelt der nichteuklidischen Geometrien einzugehen. Wenngleich dies für das Gros der Schüler wohl als Hochstapelei anzusehen wäre, mag es in interessierten Arbeitsgemeinschaften nicht ganz aussichtslos sein, wenigstens eine Ahnung der Ideen zu vermitteln. Es erhebt sich dabei allerdings die Frage, wie man ohne ausreichende Vorkenntnisse aus projektiver Geometrie einen möglichst elementaren Zugang finden kann¹⁾.

Rein axiomatische Entwicklungen scheiden als zu schwierig und unanschaulich zweifellos von vornherein aus, obwohl die Stellung des euklidischen Parallelenpostulats natürlich einführend grob skizziert werden muss. Anschliessend wird man sich aber auf das Operieren in geeigneten *Modellen* nichteuklidischer Ebenen konzentrieren dürfen, um die von der euklidischen Ebene abweichenden Phänomene hervorzuheben.

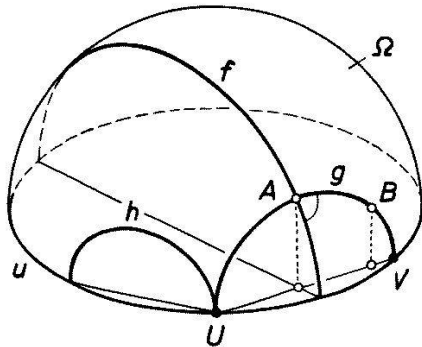
Für die *elliptische Ebene* bietet sich hier zwanglos das geläufige *Kugelmodell* an, bei welchem die Grosskreise einer euklidischen Kugel Ω als «Geraden» und die Antipodenpaare von Ω als «Punkte» angesprochen werden. Irgendzwei «Geraden» haben stets einen «Punkt» gemeinsam, so dass es also – im Gegensatz zum Postulat Euklids – überhaupt *keine Parallelen* (d.h. Geradenpaare ohne Schnittpunkt) gibt. Die Längen- und Winkelmessung auf der Kugel erfolgt bekanntlich durchwegs euklidisch, so dass keine grundsätzlichen Schwierigkeiten auftreten, sondern eher ein willkommener Anlass zur Behandlung der sphärischen Trigonometrie vorliegt. *Kongruenztransformationen* (also sämtliche Längen und Winkel erhaltende Abbildungen von Ω auf sich selbst) sind die euklidischen Drehungen um die Durchmesser von Ω ; sie bilden eine dreiparametrische Gruppe, die sich aus den Spiegelungen an den Durchmessersebenen von Ω erzeugen lässt. Jede Spiegelung kann dabei selbst als Drehung aufgefasst werden, nämlich um den zur Spiegelebene normalen Durchmesser durch 180° ; eine Unterscheidung zwischen gleich- und gegensinnig-kongruenten Transformationen fällt mithin in der elliptischen Ebene weg. Die Kreislehre ist unschwer zu erledigen.

Bei der *hyperbolischen Ebene* ist die Frage nach einem geeigneten Modell nicht ohne weiteres zu beantworten. Das bevorzugte *projektive Modell* nach Cayley-Kleinschem Muster, das etwa R. Baldus [1] verwendet, verlangt Vertrautheit mit Doppelverhältnissen, Kollineationen und Imaginärgeometrie und ist daher für die Schule kaum passend. Das *konforme Modell* von H. Poincaré, das H. Meschkowski [3] und H. Zeitler [4] benutzen, hat zwar den Vorteil euklidischer Winkelmetrik, doch verursacht der Nachweis der Längentreue von Spiegelungen (die durch Inversionen an gewissen euklidischen Kreisen repräsentiert werden) ziemliche Umstände. Diese Schwierigkeiten lassen sich vermeiden, wenn man auch hier wieder auf ein *Kugel-*

¹⁾ Der Verfasser wurde zur Beschäftigung mit dieser Problematik veranlasst, als er beim Innsbrucker Mathematikertag am 7.10.1974 ein einschlägiges Referat vor Mathematiklehrern zu halten hatte.

modell zurückgreift, allerdings um den Preis, etwas Raumgeometrie treiben zu müssen, was aber nicht unbedingt als Nachteil anzusehen ist.

Das betreffende Kugelmodell, das schon F. Klein [2] erwähnt, besteht aus einer euklidischen *Halbkugel* Ω , berandet durch einen Grosskreis u . Als «Punkte» der hyperbolischen Ebene gelten dabei die Punkte von Ω unter Ausschluss der Randpunkte, als «Geraden» die zu u normalen Halbkreise von Ω (Fig. 1). Wie im Normal-



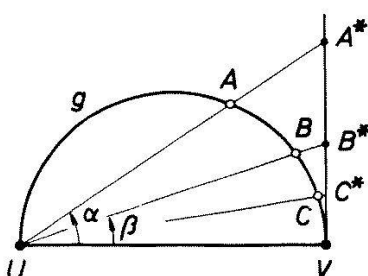
Figur 1. Kugelmodell der hyperbolischen Ebene. Von den «Geraden» f, g, h sind f und g schneidend, g und h parallel, h und f überparallel.

riss auf die Randkreisebene ohne weiteres zu erkennen ist, gibt es durch einen Punkt P unendlich viele «Geraden», die eine gegebene (P nicht enthaltende) «Gerade» g schneiden, und ebenso unendlich viele, welche dies nicht tun. Die beiden Mengen werden durch zwei ausgezeichnete «Gerade» getrennt, die mit g den einen oder den anderen Randpunkt gemeinsam haben; sie werden als die beiden durch P gehenden «Parallelen» zu g bezeichnet, während die übrigen g nicht schneidenden Geraden «überparallel» zu g heissen. Die Abweichung vom euklidischen Parallelenaxiom und zur Situation in der elliptischen Ebene liegt auf der Hand.

Die *Winkelmetrik* wird wieder durch die euklidische Winkelmessung auf Ω erklärt. Zwei «Geraden» schneiden einander insbesondere unter rechtem Winkel, wenn die sie repräsentierenden Halbkreise so gelegen sind, dass die Ebene des einen den Pol der anderen (bezüglich Ω) enthält. Zwei Parallele bilden einen Winkel vom Betrag Null. Überparallele schliessen keinen Winkel ein, besitzen dafür aber ein «Gemeinlot».

Die *Längenmetrik* weicht demgegenüber von der euklidischen stark ab. Seien U und V die Randpunkte der (eindeutig bestimmten) Verbindungs-«Gerade» g zweier Punkte A und B , und $\alpha = \sphericalangle VUA, \beta = \sphericalangle VUB$ die «Erhebungswinkel» dieser Punkte (Fig. 2). Die hyperbolische Länge der von g getragenen (orientierten) Strecke AB wird dann definiert durch

$$\overline{AB} = \ln \frac{\operatorname{tg} \alpha}{\operatorname{tg} \beta}. \tag{1}$$



Figur 2. Zur hyperbolischen Streckenmessung.

Man bestätigt sofort die *Additivität* dieser Streckenmessung, indem man für drei Punkte A, B, C von g bei beliebiger Reihenfolge die Relation

$$\overline{AB} + \overline{BC} = \overline{AC} \tag{2}$$

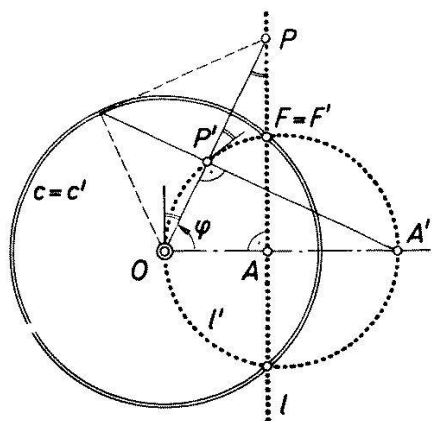
nachweist. Rückt bei der Strecke AB entweder A nach U oder B nach V , dann wird wegen $\alpha = \pi/2$ bzw. $\beta = 0$ in (1) das Längenmass gleich ∞ ; die Randpunkte der Halbkugel Ω spielen also die Rolle von «unendlich fernen Punkten» der hyperbolischen Ebene. – Eine nützliche Modifikation der Streckenformel (1) besteht in folgendem: Projiziert man die Streckenenden A und B aus U auf die in V berührende Tangente des Halbkreises g nach A^* bzw. B^* (Fig. 2), so kann man den Quotienten $\text{tg } \alpha / \text{tg } \beta$ in (1) durch das Teilverhältnis $(A^*B^*V) = \overline{VA^*} : \overline{VB^*}$ ersetzen und hat

$$\overline{AB} = \ln (A^*B^*V) . \tag{3}$$

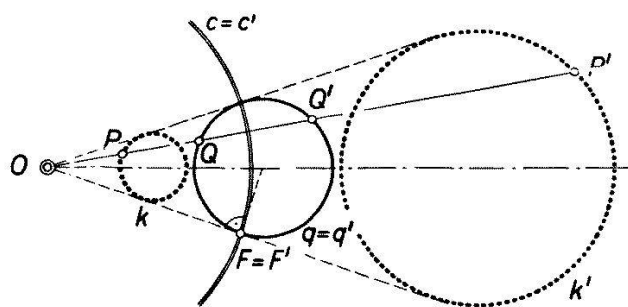
Zum Nachweis der Existenz von Kongruenztransformationen benötigt man den auch sonst wichtigen Begriff der *Inversion*, deren Eigenschaften zunächst kurz zusammengestellt werden sollen. In der (euklidischen) Ebene versteht man unter der Inversion an einem Kreis c (Mittelpunkt O , Radius a) die eineindeutige Abbildung, die einem Punkt $P \neq O$ jenen Punkt P' auf dem Strahl OP zuordnet, welcher der Polare von P bezüglich c angehört. In Polarkoordinaten r, φ lauten die Transformationsgleichungen mithin:

$$r' = \frac{a^2}{r}, \quad \varphi' = \varphi . \tag{4}$$

Wegen der Gleichberechtigung der Zentralabstände $\overline{OP} = r$ und $\overline{OP'} = r'$ sind entsprechende Punkte vertauschbar, d.h. dem Punkt $Q = P'$ wird der Punkt $Q' = P$ zugewiesen. Diese «Transformation durch reziproke Radien» bildet das Innere von c auf das Aussengebiet von c ab und umgekehrt, wobei sämtliche Punkte von c fest bleiben. Jeder Durchmesser von c wird in sich übergeführt, während eine nicht durch O gehende Gerade l (ansetzbar durch $r = b / \cos \varphi$) in einen Kreis l' ($r' = a^2 / b \cdot \cos \varphi$) verwandelt wird, der das Inversionszentrum O in der Richtung von l passiert (Fig. 3). Jeder Orthogonalkreis q von c wird – mit Rücksicht auf den Potenzsatz $\overline{OQ} \cdot \overline{OQ'} = \overline{OF}^2 = a^2$ – in sich selbst transformiert, während ein Kreis k allgemeiner Lage in einen anderen Kreis k' übergeht. Zum Nachweis übe man in Figur 4 auf den Orthogonalkreis



Figur 3. Transformation einer Geraden durch reziproke Radien.



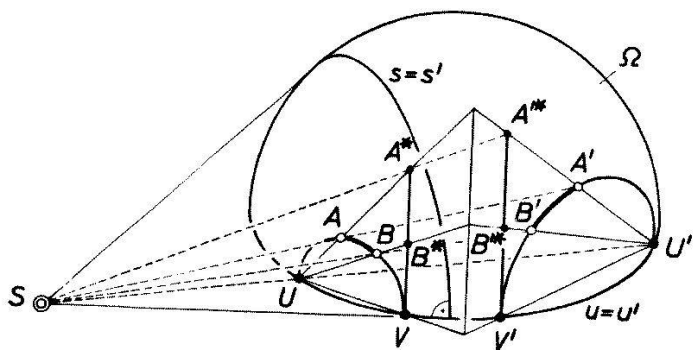
Figur 4. Inverse Kreise.

q die zentrische Ähnlichkeit $\tilde{r} = \lambda r$ aus; für den so gewonnenen Kreis k hängt dann das inverse Bild k' mit $q' = q$ durch die zentrische Ähnlichkeit $\tilde{r}' = r'/\lambda$ zusammen, ist also ebenfalls ein Kreis²⁾. – Neben dieser *Kreistreue* besitzt die Inversion auch noch die Eigenschaft der *Winkeltreue*. Zum Beweis suche man zu den Tangenten t_1 und t_2 im Schnittpunkt P zweier Kurven die entsprechenden Kreise t'_1 und t'_2 auf: Sie bilden in O und daher auch in P' den gleichen Winkel wie t_1 und t_2 .

Dehnt man die Abbildungsvorschrift (4) auf den Raum aus, so gelangt man zur Inversion an einer Kugel Γ (Mittelpunkt O , Radius a). Diese *räumliche Inversion* ist, wie die Rotation der Figuren 3 und 4 um die jeweilige Symmetrieachse erkennen lässt, *kugeltreu*, daher auch *kreistreue*, und nach wie vor *winkeltreu*, was man genau so wie vorhin zeigt.

Als «*Spiegelung*» der hyperbolischen Ebene an einer «Geraden» s ist nun in dem hier verwendeten Modell – das der Kenner bereits als Ausschnitt aus dem Poincaréschen Konformmodell des hyperbolischen Raumes identifiziert hat – die Inversion an jener Orthogonalkugel Σ von Ω anzusehen, welche mit Ω den Halbkreis s gemein hat; das Inversionszentrum S (der Mittelpunkt von Σ) liegt natürlich in der Randkreisebene (Fig. 5). Wegen der Orthogonalität gehen bei dieser Inversion die Halbkugel Ω und ihr Randkreis u in sich über, ferner wird auf Grund der Kreis- und Winkeltreue jeder Ω angehörende Orthogonalhalbkreis von u wieder in einen solchen übergeführt. Die Spiegelung ist daher im hyperbolischen Sinn *geradentreu* und naturgemäss *winkeltreu*. Ihre *Längentreue* ist durch Betrachtung einer Strecke AB und ihres Spiegelbildes $A'B'$ unschwer einzusehen (Fig. 5): Die Punktepaare A, A' und B, B' liegen auf Strahlen durch das Inversionszentrum S , ebenso die zugehörigen Randpunkte U, U' und V, V' sowie die gemäss Figur 2 hinzugefügten Hilfspunkte A^*, A'^* und B^*, B'^* ; wegen der parallelen Lage der Halbkreistangenten in V und V' besteht nun die Teilverhältnisleichheit $(A^*B^*V) = (A'^*B'^*V')$, woraus über (3) die behauptete Abstandsgleichheit $\overline{AB} = \overline{A'B'}$ folgt. – Abschliessend wäre noch zu ergänzen, dass zu den Spiegelungen in Gestalt der betrachteten Inversionen an Orthogonalkugeln von u als Grenzfälle auch noch die euklidischen Spiegelungen an den Normalebene von u hinzuzunehmen sind.

Bei allen diesen «Spiegelungen» ist festzustellen, dass die «Verbindungsstrecke» entsprechender Punkte P, P' zur «Spiegelachse» s normal ist und durch diese hal-



Figur 5. Zum Nachweis der Längentreue einer Spiegelung.

²⁾ Zur Ergänzung dieser Aussage für Kreise k , die O umschliessen, gehe man von einem Kreis p aus, der c in den Endpunkten eines Durchmessers schneidet; ihm entspricht – wieder auf Grund des Potenzsatzes – der zu p bezüglich des genannten Durchmessers spiegelbildlich angeordnete Kreis p' .

zusammen. In einem dem Dreieck ABC angepassten kartesischen Koordinatensystem $O(x, y, z)$ haben dann bei Verwendung des Halbkugelradius als Längeneinheit die Punkte A und B die Koordinaten:

$$\begin{aligned} A \dots x_1 &= \cos 2\varphi = \operatorname{th} b, \quad y_1 = 0, \quad z_1 = \sin 2\varphi = 1/\operatorname{ch} b; \\ B \dots x_2 &= 0, \quad y_2 = \cos 2\psi = \operatorname{th} a, \quad z_2 = \sin 2\psi = 1/\operatorname{ch} a. \end{aligned} \quad (6)$$

Für den Ursprungsabstand m der Ebene des die Hypotenuse AB tragenden Halbkreises findet man aus Figur 6, die den Normalriss auf die Randkreisebene $z = 0$ darstellt,

$$m = \frac{x_1 y_2}{h} \quad \text{mit} \quad h^2 = x_1^2 + y_2^2, \quad (7)$$

woraus sich der Halbkreisradius r über

$$r^2 = 1 - m^2 = \frac{x_1^2 + y_2^2 - x_1^2 y_2^2}{x_1^2 + y_2^2} = \frac{1 - z_1^2 z_2^2}{h^2} \quad (8)$$

ergibt. Die durch die Höhe erzeugten Abschnitte der Hypotenusenprojektion h haben auf Grund ähnlicher Dreiecke die Längen

$$p = \frac{m x_1}{y_2}, \quad q = \frac{m y_2}{x_1}. \quad (9)$$

Nun erhält man für die zur hyperbolischen Ausmessung der Hypotenuse AB gemäss (1) benötigten Erhebungswinkel die Formeln

$$\operatorname{tg}(VUA) = \frac{z_1}{r - p} = \frac{y_2 z_1}{r y_2 - m x_1}, \quad \operatorname{tg}(VUB) = \frac{z_2}{r + q} = \frac{x_1 z_2}{r x_1 + m y_2}. \quad (10)$$

Mit Rücksicht auf (6) bis (10) hat man daher zunächst

$$e^c = \frac{\operatorname{tg}(VUA)}{\operatorname{tg}(VUB)} = \frac{y_2 z_1}{x_1 z_2} \cdot \frac{r x_1 + m y_2}{r y_2 - m x_1} = \frac{z_1}{z_2} \cdot \frac{\sqrt{1 - z_1^2 z_2^2} + 1 - z_2^2}{\sqrt{1 - z_1^2 z_2^2} - 1 + z_1^2}. \quad (11)$$

Der Übergang zu $e^c + e^{-c}$ führt dann nach einigen Umformungen auf

$$e^c + e^{-c} = \frac{2}{z_1 z_2}, \quad (12)$$

und damit über (6) auf den «hyperbolischen Pythagoras»:

$$\operatorname{ch} c = \operatorname{ch} a \cdot \operatorname{ch} b. \quad (13)$$

Zur Berechnung des Dreieckswinkels α bei A ziehe man die Tangenten AS und AT an die Kathete AC bzw. an die Hypotenuse AB heran, deren Spurpunkte S und T in der Randkreisebene auf der Spurgeraden $x = 1/x_1$ der die Halbkugel in A berührenden Ebene liegen (Abb. 6). Das rechtwinklige Dreieck AST hat die Abmessungen

$$\overline{AS} = \operatorname{tg} 2\varphi = \frac{z_1}{x_1} \quad \text{und} \quad \overline{ST} = \frac{(1 - x_1^2) y_2}{x_1^2} = \frac{y_2 z_1^2}{x_1^2}. \quad (14)$$

Der gesuchte Winkel $\alpha = \sphericalangle TAS$ ergibt sich dann aus $\operatorname{tg} \alpha = \overline{ST}/\overline{AS} = y_2 z_1 / x_1$, also mit Rücksicht auf (6) aus

$$\operatorname{tg} \alpha = \frac{\operatorname{th} a}{\operatorname{sh} b}. \quad (15)$$

Unter Hinzunahme der analogen Formel $\operatorname{tg} \beta = \operatorname{th} b / \operatorname{sh} a$ können dann alle übrigen Relationen im rechtwinkligen Dreieck ABC gefolgert werden. Sie lassen sich bekanntlich in einer modifizierten «Neperschen Regel» zusammenfassen [3].

W. Wunderlich, Technische Hochschule Wien

LITERATURVERZEICHNIS

- [1] R. BALDUS-F. LÖBELL: *Nichteuklidische Geometrie* (Sammlg. Göschen, Bd. 970/970a). 4. Aufl. (Berlin 1964).
- [2] F. KLEIN-H. ROSEMAN: *Vorlesungen über nichteuklidische Geometrie* (Grundlehren d. math. Wiss., Bd. 28). (Berlin), 3. Aufl. 1928, Nachdruck 1968.
- [3] H. MESCHKOWSKI: *Nichteuklidische Geometrie*. 4. Aufl. (Braunschweig 1971). – Siehe auch: *Die Ableitung der trigonometrischen Formeln im Poincaréschen Modell der hyperbolischen Geometrie*. *El. Math.* 7, 130–132 (1952).
- [4] H. ZEITLER: *Hyperbolische Geometrie* (Beiträge f. d. math. Unterr., Bd. 3). (München 1970).

Die Vierfach-Spiegelungen an Geraden

Das Produkt von vier Spiegelungen an Geraden der Ebene ergibt bekanntlich entweder eine Translation τ oder eine Rotation ρ (vgl. [1] S. 41). Anstelle der üblichen, stark aufgesplitterten Fall-Untersuchung zum Nachweis vorstehender Behauptung werden wir im Folgenden eine allgemeine Beweisführung bringen.

Es werde vorausgeschickt, dass der gerichtete Winkel $\omega(a, \vec{b})$ zwischen zwei Geraden a, b modulo 180° zu verstehen ist und dass Vertauschung der Geraden Umkehr des Vorzeichens bedingt:

$$\omega(a, \vec{b}) = -\omega(\vec{b}, a). \quad (1)$$

Einander schneidende Geraden bilden von Null verschiedene Winkel. Will man daher von einem *Winkel zwischen zwei Parallelen* sprechen, so hat man diesem die Grösse $0^\circ \bmod 180^\circ$ beizulegen. In Ergänzung von (9) [1] gelten daher die Äquivalenzen:

$$a \parallel b \Leftrightarrow \sigma_a \cdot \sigma_b = \tau \Leftrightarrow \omega(a, \vec{b}) = 0^\circ \bmod 180^\circ \quad (2)$$

Für vier Geraden a, b, c, d eines Büschels gilt:

$$\omega(\vec{a}, \vec{b}) + \omega(\vec{b}, \vec{c}) + \omega(\vec{c}, \vec{d}) + \omega(\vec{d}, \vec{a}) = 0^\circ \bmod 180^\circ. \quad (3)$$

Verschiebt man eine oder einige der Geraden parallel zu sich, so entsteht ein Vierseit, für dessen Winkel (wegen der Winkelsätze für Parallelen) ebenfalls Gleichung (3) gilt (Fig. 1).