Gröbnerbasen und Anwendungen
Wintersemester 2005/06
Notizen zur Vorlesung

H.-G. Gräbe, Institut für Informatik
http://www.informatik.uni-leipzig.de/~graebe

02. Februar 2006

1 Einführung

1.1 Wiederholung lineare Gleichungssysteme

Allgemeine Gestalt $A \cdot \mathbf{x} = \mathbf{b}$ mit $m \times n$-Koeffizientenmatrix A.

Einträge der Matrix A sind aus einem Körper k. Lösungen können mit Hilfe der arithmetischen Grundoperationen ausgedrückt werden, d.h. sind ebenfalls über k definiert.

Beziehung zu linearer Abbildung

$$l_A : \ k^m \longrightarrow \ k^n$$

Begriff homogenes und inhomogenes Gleichungssystem.

Struktursatz Lösungsmenge inhomogenes Gleichungssystem. Lösungsmenge $L(A)$ des homogenen Gleichungssystems ist Unterraum des k^n.

m Anzahl der Variablen, n Anzahl der Gleichungen. Letzteres ist keine Invariante, da zwischen den Gleichungen Abhängigkeiten bestehen können. Betrachte statt dessen die Menge der Linearkombinationen $Z(A)$ der Zeilenvektoren von A. Diese Menge bildet Unterraum von k^m, dessen Dimension (Rang der Matrix A) eine Invariante des Gleichungssystems ist. Es gilt

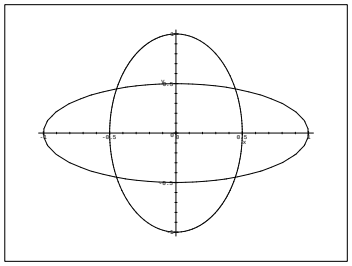
$$rang\ A + dim\ L(A) = m$$

Lösungsverfahren: Triangulierung $A_0 \cdot \mathbf{x} = \mathbf{0}$ sucht Basis dieses Unterraums heraus. A und A_0 sind dabei äquivalent, denn es gibt eine Matrix $B \in Gl(n,k)$ mit $B \cdot A = A_0$ (technisch: schreibe neben A die Einheitsmatrix und mache alle Zeilenumformungen auf den verlängerten Zeilen. Die Zeilen von B geben dann immer an, wie sich die Zeilen von A_0 aus denen von A ergeben haben). Die dazu inverse Transformation wird durch B^{-1} gegeben und es gilt $B \cdot B^{-1} = E$.

1.2 Besonderheiten bei nichtlinearen Gleichungssystemen

Bsp: Pseudolineares Gl.-S.

$$\begin{aligned} x^2 + 4\,y^2 &= 1 \\ y^2 + 4\,x^2 &= 1 \end{aligned}$$

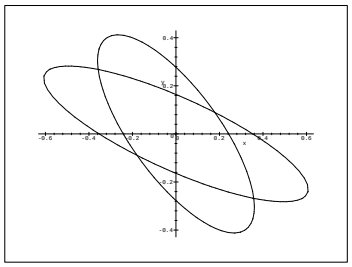


Lösungsmenge

$$L = \{(\pm\frac{\sqrt{5}}{5}, \pm\frac{\sqrt{5}}{5})\}$$

Gleichungssystem nach Koordinatentransformation

$$\begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 & 3 \\ 2 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x' \\ y' \end{pmatrix}$$



$$\begin{aligned} 17\,x^2 + 22\,x\,y + 13\,y^2 &= 1 \qquad (1) \\ 8\,x^2 + 28\,x\,y + 37\,y^2 &= 1 \qquad (2) \end{aligned}$$

Klassisches Eliminationsverfahren der linearen Algebra hilft nicht mehr weiter.

$$37\cdot(1) - 13\cdot(2) \;:\; 525\,x^2 + 450\,x\,y = 24$$

Nun sind alle „höchsten Terme“ paarweise verschieden. Hier kann man zur Not nach y auflösen

$$y = -\frac{1}{150}\,\frac{175\,x^2 - 8}{x},$$

in eine der Ausgangsgleichungen einsetzen

$$\frac{1}{22500}\,\frac{203125\,x^4 - 10000\,x^2 + 832}{x^2} = 1$$

und dann nach x auflösen. Ist eine (biquadratische) Gleichung 4. Grades in x

$$\left\{\left\{x = \frac{2}{25}\sqrt{5}\right\}, \left\{x = -\frac{2}{25}\sqrt{5}\right\}, \left\{x = \frac{4}{25}\sqrt{5}\right\}, \left\{x = -\frac{4}{25}\sqrt{5}\right\}\right\}$$

Lösungsmenge ist aber auch so bekannt:

$(x,y) =$	$(1,1)$	$(1,-1)$	$(-1,1)$	$(-1,-1)$	$*\frac{\sqrt{5}}{5}$
$(x',y') =$	$(2,1)$	$(-4,3)$	$(4,-3)$	$(-2,-1)$	$*\frac{\sqrt{5}}{25}$

Schlussfolgerungen:

- Im Zuge der Elimination treten auf natürliche Weise nichtlineare Gleichungen in einer Variablen auf.
- Der Grad einer solchen Gleichung kann höher sein als der Grad der Ausgangsgleichungen.
- Mit dem Lösen solcher nichtlinearer Gleichungen wird der Bereich der Polynome verlassen. Damit erhöht sich die Komplexität der Rechnungen.

Es ergibt sich die Frage, ob es auch für nichtlineare Gleichungssysteme Eliminationsverfahren gibt, die so lange wie nur möglich mit Polynomen rechnet. In unserem Beispiel müsste das folgende Ergebnis herauskommen:

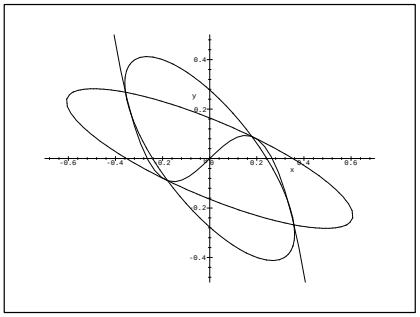
Lösungsmenge hat paarweise verschiedene x-Werte. Das sind die Nullstellen des Polynoms

$$(x^2 - \frac{16}{125})(x^2 - \frac{4}{125}) = x^4 - \frac{4}{25}x^2 + \frac{2^6}{5^6}$$

Es gibt genau eine polynomiale Funktion 3. Grades, die durch die vier Lösungen geht (Interpolationsaufgabe):

$$y = -\frac{625}{48}\,x^3 + \frac{11}{12}\,x$$

Eine allgemeine Theorie müsste also die Polynome



$$\begin{aligned} f_1 &:= 17\,x^2 + 22\,x\,y + 13\,y^2 - 1 \\ f_2 &:= 8\,x^2 + 28\,x\,y + 37\,y^2 - 1 \end{aligned}$$

umwandeln in

$$\begin{aligned} g_1 &:= x^4 - \frac{4}{25}x^2 + \frac{2^6}{5^6} \\ g_2 &:= y + \frac{625}{48}\,x^3 - \frac{11}{12}\,x \end{aligned}$$

Beide Gleichungssysteme sind sogar äquivalent:

$$\begin{pmatrix} g_1 \\ g_2 \end{pmatrix} = M_1 \cdot \begin{pmatrix} f_1 \\ f_2 \end{pmatrix} \quad \text{und} \quad \begin{pmatrix} f_1 \\ f_2 \end{pmatrix} = M_2 \cdot \begin{pmatrix} g_1 \\ g_2 \end{pmatrix}$$

mit

$$M_1 := \begin{pmatrix} \left(-\frac{74}{625}\,y\,x + \frac{91}{1875}\,x^2 - \frac{296}{46875}\right) & \left(\frac{26}{625}\,y\,x + \frac{41}{1875}\,x^2 + \frac{104}{46875}\right) \\ \left(-\frac{37}{24}\,y + \frac{91}{144}\,x\right) & \left(\frac{13}{24}\,y + \frac{41}{144}\,x\right) \end{pmatrix}$$

und

$$M_2 := \begin{pmatrix} -\frac{5078125}{2304}\,(x^2 - \frac{36}{325}) & \frac{8125}{48}\,(x^3 - \frac{1628}{8125}\,x - \frac{48}{625}\,y) \\ -\frac{14453125}{2304}\,(x^2 - \frac{36}{925}) & \frac{23125}{48}\,(x^3 - \frac{2972}{23125}\,x - \frac{48}{625}\,y) \end{pmatrix}$$

Allerdings gilt nicht wie im linearen Fall $M_1 M_2 = E$, sondern nur $M_1 M_2\,\mathbf{g} = \mathbf{g}$ und $M_2 M_1\,\mathbf{f} = \mathbf{f}$

1.3 Folgerungen

Wir benötigen

- polynomiale statt skalarer Linearkombinationen
- Ringe statt Vektorräume
- Ideale statt Unterräume

Außerdem ist die Nullstellenbestimmung univariater Polynome eine Unteraufgabe der allgemeinen Fragestellung, die für algebraisch nicht abgeschlossene Körper zusätzliche Schwierigkeiten bereithält.

Aufgabe 1 Versuchen Sie dasselbe Programm mit

$$\begin{aligned} y^2 - x^2 &= 1 \\ y^2 + x^2 &= 5 \end{aligned}$$

und der Koordinatentransformation $\begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 & 2 \\ 2 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x' \\ y' \end{pmatrix}$

2 Grundlagen

2.1 Ringe und Polynomringe

Definition Ring $(R, +, *)$.

Alle Ringe in diesem Kurs sind kommutativ mit 1.

$u \in R$ heißt *Einheit*, wenn es $u' \in R$ mit $u\,u' = u'\,u = 1$ gibt. Die Menge aller Einheiten bildet eine multiplikative Gruppe R^*.

Ein Ring heißt *Körper*, wenn alle $a \in R, a \neq 0$ Einheiten sind.

Beispiele für Körper: $\mathbb{R}, \mathbb{Q}, \mathbb{F}_p = \mathbb{Z}/p\mathbb{Z}$.

$\mathbb{Z}$ ist kein Körper, es gilt $\mathbb{Z}^* = \{+1, -1\}$.

Eine operationstreue Abbildung $\phi : R \longrightarrow R'$ zwischen zwei Ringen R und R' bezeichnet man als *Ringhomomorphismus*.

Sei A ein Ring. Als *Monom* bezeichnet man ein Potenzprodukt

$$\mathbf{x}^\alpha = x_1^{\alpha_1} \cdot \ldots \cdot x_n^{\alpha_n}, \quad \alpha = (\alpha_1, \ldots, \alpha_n) \in \mathbb{N}^n$$

Die Menge aller Monome

$$T = T(\mathbf{x}) = T(x_1, \ldots, x_n) = \{\mathbf{x}^\alpha \ : \ \alpha \in \mathbb{N}^n\}$$

ist eine Halbgruppe mit $1 = \mathbf{x}^0$ bzgl. der üblichen Multiplikation, das *Termmonoid*. Damit ist auch eine Teilbarkeitsrelation auf den Monomen definiert.

$|\alpha| = \alpha_1 + \ldots + \alpha_n$ bezeichnet man als den *Totalgrad* des Monoms $\mathbf{x}^\alpha$ (bzgl. der Standardgraduierung).

Als *Polynom* in $x_1, \ldots, x_n$ über A bezeichnet man jede endliche A-lineare (mit $c_\alpha \in A$) Kombination von Monomen

$$f = \sum c_\alpha \mathbf{x}^\alpha.$$

Für $f \neq 0$ bezeichnet man die Zahl

$$\deg(f) := max\{|\alpha| \ : \ a_\alpha \neq 0\}$$

als den *Totalgrad* von f. Ist A nullteilerfrei, so gilt

- $\deg(f \cdot g) = \deg(f) + \deg(g)$,
- $\deg(f + g) \leq \max(\deg(f), \deg(g))$ und Gleichheit, wenn $\deg(f) \neq \deg(g)$ ist.

Die Polynome in $x_1, \ldots, x_n$ über A bilden mit den üblichen Operationen wieder einen Ring, den *Polynomring* $R = A[x_1, \ldots, x_n]$. A kann in R mit dem Unterring der Polynome vom Totalgrad 0 identifiziert werden. Ist A nullteilerfrei, so gilt $R^* = A^*$.

2.2 Termordnungen

Die Darstellung $f = \sum c_\alpha \mathbf{x}^\alpha$ kann in den meisten CAS aus allgemeineren Darstellungen polynomialer Ausdrücke durch `expand` gewonnen werden.

Diese Darstellung ist eindeutig, d.h. eine kanonische Form für Polynome $f \in R$, wenn für die Koeffizienten, also die Elemente aus A, eine solche kanonische Form existiert und die Reihenfolge

der Summanden festgelegt ist. Zur Festlegung der Reihenfolge definiert man gewöhnlich eine totale Ordnung auf $T(\mathbf{x})$.

Als *distributive Darstellung* eines Polynoms $f \in R$ bzgl. einer solchen Ordnung bezeichnet man eine Darstellung $f = \sum_a c_a \, \mathbf{x}^a$, in welcher die Summanden paarweise verschiedene Terme enthalten, diese in fallender Reihenfolge angeordnet sind und die einzelnen Koeffizienten in ihre kanonische Form gebracht wurden. In dieser Darstellung ist die Addition von Polynomen besonders effizient ausführbar. Ist die gewählte Ordnung darüberhinaus *monoton*, d.h. gilt

$$s < t \Rightarrow s \cdot u < t \cdot u \quad \text{für alle } s,t,u \in T(\mathbf{x}),$$

so kann man auch die Multiplikation recht effektiv ausführen, da dann beim gliedweisen Multiplizieren einer geordneten Summe mit einem Monom die Summanden geordnet bleiben. Ordnungen mit dieser Zusatzeigenschaft bezeichnet man als *Termordnungen*. Oft werden als Termordnungen nur wohlfundierte Ordnungen dieser Art bezeichnet.

Beispiele:

Lexikographische Ordnung (lex) auf $T(\mathbf{x})$ bzgl. $x_1 > x_2 > \ldots > x_n$

$$x_1^{a_1} x_2^{a_2} \cdot \ldots \cdot {x_n}^{a_n} >_{\text{lex}} x_1^{b_1} x_2^{b_2} \cdot \ldots \cdot {x_n}^{b_n}$$
$$\Leftrightarrow \begin{cases} a_1 > b_1 & \text{oder} \\ a_1 = b_1 & \text{und } x_2^{a_2} \cdot \ldots \cdot {x_n}^{a_n} >_{\text{lex}} x_2^{b_2} \cdot \ldots \cdot {x_n}^{b_n} \end{cases}$$

Revers lexikographische Ordnung (revlex) auf $T(\mathbf{x})$ bzgl. $x_1 < x_2 < \ldots < x_n$

$$x_1^{a_1} \cdot \ldots \cdot {x_{n-1}}^{a_{n-1}} {x_n}^{a_n} >_{\text{revlex}} x_1^{b_1} \cdot \ldots \cdot {x_{n-1}}^{b_{n-1}} {x_n}^{b_n}$$
$$\Leftrightarrow \begin{cases} a_n < b_n & \text{oder} \\ a_n = b_n & \text{und } x_1^{a_1} \cdot \ldots \cdot {x_{n-1}}^{a_{n-1}} >_{\text{revlex}} x_1^{b_1} \cdot \ldots \cdot {x_{n-1}}^{b_{n-1}} \end{cases}$$

Gradordnung auf $T(\mathbf{x})$ (bzgl. der Standardgraduierung)

$$x_1^{a_1} \cdot \ldots \cdot {x_n}^{a_n} >_{\text{deg}xxx} x_1^{b_1} \cdot \ldots \cdot {x_n}^{b_n}$$
$$\Leftrightarrow \begin{cases} \deg(\mathbf{a}) > \deg(\mathbf{b}) & \text{oder} \\ \deg(\mathbf{a}) = \deg(\mathbf{b}) & \text{und } x_1^{a_1} \cdot \ldots \cdot {x_n}^{a_n} >_{\text{xxx}} x_1^{b_1} \cdot \ldots \cdot {x_n}^{b_n} \end{cases}$$

Hier ist *xxx* eine andere Termordnung, nach welcher Terme gleichen Grades geordnet werden. Wichtige Gradordnungen sind insbesondere die *gradweise lexikographische* (deg-lex) und die *gradweise revers lexikographische* (deg-revlex) Termordnung.

Als *Wohlordnung* oder *noethersche Ordnung* bezeichnet man eine totale Ordnung $(T, <)$, in der eine der beiden äquivalenten Bedingungen gilt:

(a) Jede Teilmenge $M \subset T$ hat ein kleinstes Element.

(b) Jede (echt) absteigende Kette $t_1 > t_2 > \ldots$ in T ist endlich.

Während die lexikographische und jede Gradordnung Wohlordnungen sind, gilt dies für die (rein) revers-lexikographische Ordnung nicht: $x_1 > x_1^2 > x_1^3 > \ldots$ ist für diese Termordnung eine unendliche absteigende Kette von Termen.

Satz 1 *Eine Termordnung $(T(\mathbf{x}), >)$ ist genau dann eine Wohlordnung, wenn gilt*

(c) $m > 1$ für alle $m \in T, m \neq 1$.

Beweis: Wir zeigen die Gültigkeit der Implikationen $(a)\Rightarrow(b)\Rightarrow(c)\Rightarrow(a)$:

$(a)\Rightarrow(b)$: Nimm $M = \{t_1, t_2, \ldots\}$.

$(b)\Rightarrow(c)$: Gäbe es ein $m < 1$, so gilt wegen der Monotonie $m > m^2 > m^3 > \ldots$.

$(c)\Rightarrow(a)$: Sei $M \subset T$ eine Teilmenge ohne minimales Element. Dann können wir eine unendliche Folge von Elementen $m_1 > m_2 > \ldots$ aus M auswählen. Nach dem Dickson-Lemma (Beweis später) existieren $i < j$ mit $m_i \,|\, m_j$, also $m_j = m_i \cdot t$ mit $t \in T$. Wegen $m_j = m_i \cdot t < m_i$ und der Monotonie folgt $t < 1$. $\square$

Charakterisierungssatz für Termordnungen:

Mit $\tilde{T} = \{\mathbf{x}^\alpha \,:\, \alpha \in \mathbb{Z}^n\}$ bezeichnen wir die Gruppe der *verallgemeinerten Terme*, deren Exponenten beliebig ganzzahlig sein können.

(1) Jede Termordnung auf T kann man eindeutig auf $\tilde{T}$ ausdehnen:

Für $\alpha, \alpha', \beta, \beta' \in \mathbb{N}^n$ setzen wir

$$\mathbf{x}^{\alpha-\alpha'} < \mathbf{x}^{\beta-\beta'} \Leftrightarrow \mathbf{x}^{\alpha+\beta'} < \mathbf{x}^{\alpha'+\beta}$$

Die Repräsentantenunabhängigkeit dieser Definition folgt aus der Kürzungsregel

$$\mathbf{x}^\alpha \cdot \mathbf{x}^\gamma < \mathbf{x}^\beta \cdot \mathbf{x}^\gamma \Rightarrow \mathbf{x}^\alpha < \mathbf{x}^\beta,$$

die sich für lineare Ordnungen wiederum aus der Monotonie ergibt.

(2) Dann gilt

$$\mathbf{x}^\alpha < \mathbf{x}^\beta \Leftrightarrow 1 < \mathbf{x}^{\beta-\alpha},$$

so dass die Termordnung durch ihren *Positivkegel* $C_+ = \left\{\mathbf{x}^\alpha \in \tilde{T} \,:\, \mathbf{x}^\alpha > 1\right\}$ bestimmt wird.

(3) Da die Ordnung eine lineare Ordnung ist, ist der Positivkegel ein Halbraum, der durch ein lineares Funktional $w \in (\mathbb{Z}^n)^* \cong \mathbb{R}^n$ beschrieben werden kann, so dass für $\alpha \in \mathbb{Z}^n$ gilt

$$w(\alpha) > 0 \Rightarrow \mathbf{x}^\alpha > 1$$

und folglich auch (wegen $w(-\alpha) = -w(\alpha)$)

$$w(\alpha) < 0 \Rightarrow \mathbf{x}^\alpha < 1$$

Wir setzen kurz auch $w(\mathbf{x}^\alpha) = w(\alpha)$.

(4) Einzig über Terme $\mathbf{x}^\alpha$ mit $w(\alpha) = 0$ kann allein aus diesem *Gewichtsvektor* w keine Aussage getroffen werden. Diese liegen jedoch in einem linearen Unterraum von $\mathbb{Z}^n$ und wir können für diese Gitterpunkte dieselbe Argumentation mit einem weiteren Gewichtsvektor wiederholen.

(5) Jeder solche Gewichtsvektor ist durch den Zeilenvektor $(w(x_i), i = 1, \ldots, n)$, die *Gewichte der Variablen*, eindeutig bestimmt. Beschränkt man sich auf rationale Gewichte, so kann man alle Gewichte sogar als ganzzahlig annehmen, da sich die durch $w(\alpha) = 0$ beschriebene Gitterebene durch Skalieren nicht ändert. Durch Skalierung auf die Länge 1 kann man die Gewichtsvektoren mit Punkten auf der Sphäre S^{n-1} identifizieren und hat damit auch eine genaue Fassung des Begriffs „nahe beieinander liegender“ Termordnungen.

(6)

Satz 2 (Charakterisierungssatz für Termordnungen) *Jede Termordnung lässt sich durch eine Folge von Gewichtsvektoren $w_1, w_2, \ldots, w_k \in \mathbb{R}^n$ beschreiben, wobei gilt*

$$\mathbf{x}^\alpha > 1 \Leftrightarrow \exists j < k : w_i(\alpha) = 0 \text{ für } i \le j \text{ und } w_{j+1}(\alpha) > 0$$

Hierbei ist w_1 eindeutig bestimmt, während w_j um Vielfache von $w_i,\ i < j$, abgeändert werden kann.

(7) Jede Termordnung lässt sich damit als *Matrix-Termordnung* darstellen, indem die Gewichte der Variablen bzgl. der w_i als Zeilen einer Matrix notiert werden.

Eine Termordnung ist offensichtlich genau dann eine Wohlordnung, wenn der erste Eintrag verschieden Null in jeder Spalte der Gewichtsmatrix positiv ist.

Die Matrizen für die oben beschriebenen noetherschen Termordnungen sind

$$>_{\text{lex}}: \begin{pmatrix} 1 & 0 & \dots & 0 \\ 0 & 1 & \dots & 0 \\ & & \dots & \\ 0 & 0 & \dots & 1 \end{pmatrix} \quad >_{\text{deglex}}: \begin{pmatrix} 1 & 1 & \dots & 1 & 1 \\ 1 & 0 & \dots & 0 & 0 \\ 0 & 1 & \dots & 0 & 0 \\ & & \dots & & \\ 0 & 0 & \dots & 1 & 0 \end{pmatrix} \quad >_{\text{degrevlex}}: \begin{pmatrix} 1 & 1 & \dots & 1 & 1 \\ 0 & 0 & \dots & 0 & -1 \\ 0 & 0 & \dots & -1 & 0 \\ & & \dots & & \\ 0 & -1 & \dots & 0 & 0 \end{pmatrix}$$

Beispiele mit CoCoA: Standardordnung ist `degrevlex`, andere Ordnungen können durch Kürzel vereinbart werden. Interne Darstellung erfolgt offensichtlich als Matrixordnung.

```
Use R ::= Q[x,y,z];
Ord(R);
Mat[
  [1, 1, 1],
  [0, 0, -1],
  [0, -1, 0]
]

Use S::=Q[x,y,z],Lex;
Ord(S);
Mat[
  [1, 0, 0],
  [0, 1, 0],
  [0, 0, 1]
]
```

(8) Ist $\Sigma \subset \tilde{T} \setminus \{1\}$ eine endliche Menge verallgemeinerter Terme, so können wir nach den ersten Gewichtsvektoren aller Termordnungen fragen, in welchen alle Terme aus Σ positiv sind. Genauer betrachten wir die Menge

$$W_\Sigma = \{w \in \mathbb{R}^n \ : \ \forall \mathbf{x}^\alpha \in \Sigma\ w(\alpha) > 0\}$$

In jeder Termordnung mit einem ersten Gewichtsvektor aus W_Σ sind alle Terme aus Σ positiv.

Wegen $w(\alpha) = w_1 \cdot \alpha_1 + \dots + w_n \cdot \alpha_n$ ist das der Durchschnitt der (offenen) Halbräume

$$\bigcap_{\mathbf{x}^\alpha \in \Sigma} \{w \in \mathbb{R}^n \ : \ w(\alpha) \geq 0\}\,.$$

Dieser Durchschnitt ist entweder leer oder eine offene Menge (hier kommt die Endlichkeit von Σ ins Spiel) und damit n-dimensional. Die entsprechenden Gewichtsvektoren bilden also ebenfalls einen Kegel im $\mathbb{R}^n = (\mathbb{Z}^n)^*$, welcher dual zum Kegel ist, der von den Exponenten der $\mathbf{x}^\alpha \in \Sigma$ aufgespannt wird.

Für $\Sigma = \{x_1, \dots, x_n\}$ bekommt man genau die noetherschen Termordnungen heraus. Der Gewichtsvektor $(11\dots1)$ der Gradordnungen liegt im Inneren dieses Kegels, die Gewichtsvektoren der lexikographischen Ordnungen (bzgl. verschiedener Variablenordnungen) auf dessen Rand.

2.3 Polynomringe und Koordinatenringe

Ist $A' \supset A$ eine Ringerweiterung von A (allgemein eine A-Algebra), so kann man ein Polynom $f \in R$ mit der *Auswertungs-Abbildung*

$$\tilde{f} : A'^n \longrightarrow A', (p_1, \ldots, p_n) \mapsto \tilde{f}(p_1, \ldots, p_n)$$

in Verbindung bringen. $Abb(A'^n, A')$ ist ebenfalls ein Ring bzgl. der punktweisen Addition und Multiplikation von Funktionen und $f \mapsto \tilde{f}$ ein Ringhomomorphismus. Dabei werden die Variablen x_i auf die *Koordinatenfunktionen* $\tilde{x_i} : (p_1, \ldots, p_n) \mapsto p_i$ abgebildet.

Ist A' unendlich, so ist der Homomorphismus $f \mapsto \tilde{f}$ injektiv, d.h. Polynome können mit ihren Funktionen identifiziert werden. Für endliche Körper gilt das nicht mehr: $f = x^p - x \in \mathbb{F}_p[x]$ verschwindet nicht, wohl aber die zugehörige Funktion $\tilde{f}$ auf $\mathbb{F}_p$.

Im Weiteren werden wir mit dieser Konstruktion zu tun haben, wenn $A = k$ ein Körper ist und $A' = \overline{k}$ der algebraische Abschluss von k.

2.4 Ideale und Faktorringe

Definition 1 Eine Teilmenge $I \subset R$ eines Rings R heißt *Ideal*, wenn

(1) $0 \in I$,
(2) $f, g \in I \;\Rightarrow\; f + g \in I$ und
(3) $f \in I,\ h \in R \;\Rightarrow\; h \cdot f \in I$

gilt.

Mit einer endlichen Menge $B = \{f_1, f_2, \ldots, f_m\} \subset R$ muss also auch jede R-lineare Kombination von Elementen aus B zu I gehören.

Definition 2 Wir bezeichnen die Menge

$$Id(B) = \Big\{ \sum h_i\, f_i \;:\; h_i \in R \Big\}$$

als das von B *erzeugte* Ideal.

Man überzeugt sich leicht davon, dass es sich tatsächlich um ein Ideal handelt und dass dieses Ideal das kleinste Ideal ist, das B umfasst. Ist $B = \{f\}$ eine einelementige Menge, so schreiben wir auch $Id(f)$ statt $Id(\{f\})$.

Jeder Ring enthält zwei *triviale* Ideale, das nur aus dem Nullelement bestehende *Nullideal* $Id(0)$ und das aus dem ganzen Ring bestehende *Einsideal* $Id(1)$. Ein Ring R ist genau dann ein Körper, wenn er keine *echten*, d.h. von diesen trivialen verschiedene, Ideale enthält.

Sei $\phi : R \to R'$ ein Ringhomomorphismus. Ist $I' \subset R'$ ein Ideal in R', so ist das Urbild $I = \phi^{-1}(I')$ ein Ideal in R. Dieses Ideal bezeichnet man auch als den *Rückschnitt* von I nach R (vgl. spezielle Situation, wenn ϕ eine Ringeinbettung ist). Ist $I \subset R$ ein Ideal in R, so ist $\phi(I)$ nicht unbedingt ein Ideal in R' (Beispiel: Ideale unter der Einbettung $\mathbb{Z} \to \mathbb{Q}$). Allerdings kann man $I' = Id(\phi(I))$, das von $\phi(I)$ erzeugte Ideal, betrachten. Dies ist das kleinste Ideal, das $\phi(I)$ enthält und wird als *Erweiterungsideal* bezeichnet.

Definition 3 Ist umgekehrt ein Ideal I gegeben, so bezeichnet man eine (endliche) Teilmenge $B \subset I$ mit $I = Id(B)$ als *(endliche) Basis* oder *Erzeugendensystem* von I. Eine Teilmenge, die minimal mit dieser Eigenschaft bzgl. der Inklusionsrelation ist, heißt *Minimalbasis*.

Es stellt sich heraus, dass dieser Begriff nicht die guten Eigenschaften von Vektorraumbasen hat. Insbesondere ist die Anzahl der Elemente in einer solchen Minimalbasis nicht eindeutig bestimmt. Betrachten wir dazu als Beispiel das Ideal $I_1 = Id(B_1)$ mit $B_1 = \{x_1, x_2, x_3\}$, das alle Polynome in $k[x_1, x_2, x_3]$ ohne Absolutglied enthält.

$$B_2 = \{x_1 + x_3\,,\ x_1^2 + x_2\,,\ x_1\,x_2\,,\ x_1^3 + x_1\}$$

und

$$B_3 = \{x_1 + x_3\,,\ x_1^2 + x_2\,,\ x_1\,x_2\,,\ x_1\,(x_1^2\,x_3 + x_1^2 + x_3 + 1)\,,\ x_1\,x_3\,(x_1^2 + 1)\}$$

erzeugen alle dasselbe Ideal, denn z.B. gilt

$$(x_1^2 + x_2)\,x_1 - x_1\,x_2 = x_1^3$$

Aufgabe 2 Zeigen Sie

(1) $Id(x + x\,y, y + x\,y, x^2, y^2) = Id(x, y)$

(2) $Id(2x^2 + 3y^2 - 11, x^2 - y^2 - 3) = Id(x^2 - 4, y^2 - 1)$

(3) $I = Id(x_1^2 - x_2, x_2^2 - x_3, x_1 + x_3, x_1^3 - 1) = Id(1)$

Ähnlich wie für den Ring der ganzen Zahlen definieren wir für ein Ideal $I \subset R$

$$f \equiv g \pmod{I} \ :\Longleftrightarrow f - g \in I.$$

Bsp: Für $J := Id(y - x^2, z - x^3)$ gilt $xyz \equiv x^3 z \equiv x^4 y \equiv x^6 \pmod{J}$

Man überzeugt sich leicht davon, dass diese Relation eine Äquivalenzrelation ist, womit wir entsprechende Äquivalenzklassen bilden können, die wir auch als *Restklassen* $\pmod{I}$ bezeichnen.

Diese Äquivalenzrelation ist in Wirklichkeit sogar eine Kongruenzrelation, da sie Summen und Produkte respektiert. Mit

$$\begin{aligned} f_1 &\equiv g_1 \pmod{I} \\ f_2 &\equiv g_2 \pmod{I} \end{aligned}$$

gilt nämlich auch

$$\begin{aligned} f_1 \pm f_2 &\equiv g_1 \pm g_2 \pmod{I} \\ f_1 \cdot f_2 &\equiv g_1 \cdot g_2 \pmod{I}. \end{aligned}$$

Damit können wir die Addition bzw. Multiplikation von Restklassen modulo I repräsentantenweise definieren. Die Menge der Restklassen bildet bzgl. dieser Operationen einen Ring, den *Restklassen-* oder *Faktorring* $S = R/I$ des Polynomrings R nach dem Ideal I. Die natürliche Abbildung $\pi : \ R \longrightarrow \ S$, die jedem Polynom die zugehörige Restklasse zuordnet, ist dann ein Ringhomomorphismus. Sie erzeugt eine eineindeutige Abbildung

$$\pi^{-1} : \ Ideale(S) \longrightarrow Ideale(R)$$

zwischen den Idealen von S und denen von R, die $I = \pi^{-1}(0)$ umfassen.

Definition 4 Ein Ideal $M \subset R$ bezeichnet man als *maximales Ideal*, wenn es maximal bzgl. der Inklusionsrelation unter allen echten Idealen von R ist.

Ein Ideal $P \subset R$ bezeichnet man als *Primdeal*, wenn

$$\forall\ a, b \in R\ (a \cdot b \in P\ \Rightarrow\ a \in P \text{ oder } b \in P)$$

gilt.

Es gilt

(a) M ist genau dann ein maximales Ideal, wenn R/M ein Körper ist.

(b) $a \in R$ ist genau dann invertierbar, wenn es in keinem maximalen Ideal von R enthalten ist.

(c) Das Ideal $P \subset R$ ist genau dann ein Primideal, wenn R/P ein Integritätsbereich ist.

3 Affine Varietäten

3.1 Situation und Bezeichnungen

$S = k[x_1, \ldots, x_n]$ Polynomring über einem Körper k, K dessen algebraischer Abschluss

$\mathbb{A}^n := \{(a_1, \ldots, a_n) \ : \ a_i \in K\}$ der n-dim. *affine Raum* (über K)

$B = \{f_1, \ldots, f_s\} \subset S$ (endliches) System von Polynomen

$V = V(B) := \{(a_1, \ldots, a_n) \in \mathbb{A}^n \ : \ f_i(\mathbf{a}) = 0 \ \forall\, i\}$ deren gemeinsame Nullstellenmenge.

Mengen $V \subset \mathbb{A}^n$, die sich auf diese Weise darstellen lassen, heißen *affine Varietäten*.

$I = Id(B)$ das von B erzeugte Ideal in S

Dann gilt $V(B) = V(Id(B))$

$Id(V) := \{f \in S \ : \ f(\mathbf{a}) = 0 \ \forall\, \mathbf{a} \in V\}$ Menge der auf $V \subset \mathbb{A}^n$ verschwindenden polynomialen Funktionen

3.2 Beispiele

Affine Varietäten in der Ebene

$V(F(x, y))$ beschreibt normalerweise eine Kurve in der Ebene. Ein besonders einfaches Beispiel sind Kurven

$$C = \{(x, y) \ : \ y = f(x)\},$$

die sich durch einen expliziten funktionalen Zusammenhang angeben lassen. Ist f ein Polynom, so gilt $C = V(y - f(x))$. Ist dagegen $f(x) = \frac{p(x)}{q(x)}$ eine rationale Funktion mit teilerfremden $p(x), q(x)$, so gilt $C = V(q(x) \cdot y - p(x))$. In der Tat, $\mathbf{a} \in V$ wenn entweder $q(a_x) \neq 0$ oder $p(a_x) = q(a_x) = 0$. Letzteres ist für univariate Polynome aber nicht möglich, da p und q teilerfremd sind, es also eine Darstellung $1 = u\,p + v\,q$ gibt.

Oftmals lässt sich aber $F(x, y)$ nicht nach einer der beiden Variablen auflösen, z.B. in

$$V(x^2 + y^2 - 1).$$

Dies stellt einen Kreis dar und zu einem vorgegebenen y-Wert gibt es zwei Punkte mit dieser y-Koordinate, aber verschiedenen x-Koordinaten, und umgekehrt. Allerdings lässt diese Varietät eine *rationale Parametrisierung* zu

$$V = \left\{ \left(\frac{1 - r^2}{1 + r^2}, \frac{2r}{1 + r^2} \right) \ : \ r \in K, 1 + r^2 \neq 0 \right\}$$

Diese ergibt sich aus folgender Überlegung: Wir betrachten die Schar der Geraden durch den Punkt $P = (-1, 0) \in V$, die durch deren Anstieg r parametrisiert seien. Eine solche Gerade ist also durch die Gleichung $y = r(x + 1)$ gegeben und schneidet den Kreis außer in P in einem weiteren Punkt, dessen Koordinaten folglich durch r eindeutig bestimmt sind und umgekehrt. Durch Substitution in die Kreisgleichung erhalten wir

$$x^2 + r^2x^2 + 2\,r^2x + r^2 - 1 = (x + 1)\left(x + r^2x - 1 + r^2\right)$$

Dass sich dieses durch Elimination entstandene Polynom zweiten Grades in zwei Linearfaktoren zerlegen lässt, entspricht der Tatsache, dass wir einen seiner Faktoren, der P entspricht, vorab kannten. Der zweite Faktor beschreibt die x-Koordinate des zweiten Schnittpunkts, die Geradengleichung daraus die zugehörige y-Koordinate. Bemerkenswert ist, dass in Wirklichkeit alle Punkte bis auf P auf diese Weise (eindeutig) gewonnen werden können. P erhält man auf formale Weise, wenn man $r \to \infty$ streben lässt.

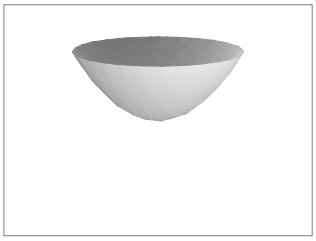
Aufgabe 3 Betrachten Sie auf analoge Weise die Kurve $V = V(y^2 - x^2 - x^3)$ und versuchen Sie, eine (rationale) Parametrisierung zu finden. Eine solche Kurve nennt man eine *elliptische Kurve*.

Hinweis: Die Kurve V hat einen Doppelpunkt im Ursprung $O = (0, 0)$.

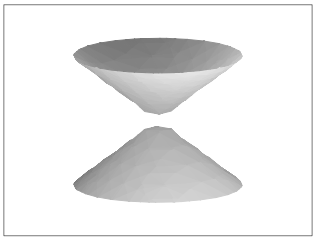
Betrachten Sie Geraden O. Diese haben jeweils genau einen weiteren Schnittpunkt mit V. Wir erhalten dabei sogar eine reguläre Parametrisierung, d.h. eine solche durch polynomiale Ausdrücke.

Affine Varietäten im Raum

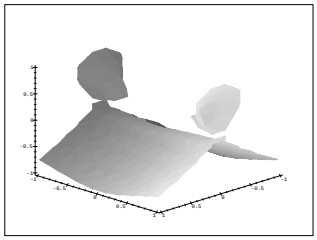
Sind diese wiederum von der Gestalt $V = V(F(x, y, z))$, so handelt es sich um Flächen im Raum wie etwa die folgenden. Die Bilder wurden mit der Funktion `plots[implicitplot3d]` und Maple-8 erzeugt. In Mathematica und MuPAD gibt es vergleichbare Funktionen nur für implizit gegebene (ebene) Kurven. Die Qualität der Bilder legt nahe, warum.



$V(x^2 + y^2 - z)$



$V(x^2 + y^2 - z^2)$



$V(x^2 - y^2z^2 + z^3)$
"Schweinsohrfläche"

Lassen sie sich durch zwei Gleichungen beschreiben, so erhalten wir im Normalfall eine Kurve im Raum.

Beispiel:

$$V = V(\{y - x^2, z - x^3\}) = \{(t, t^2, t^3) \ : \ t \in K\}$$

Diese Kurve nennt man die *getwistete Kubik*.

Das führt uns auf einen *intuitiven Dimensionsbegriff*: Die Dimension $dim\, V$ einer affinen Varietät V ist gleich der Anzahl der freien Parameter in den sie definierenden Gleichungen. Normalerweise ist zu erwarten, dass jede Gleichung eine Variable bindet, d.h. dass $dim\, V = n - m$ gilt, wenn V durch m Gleichungen im $\mathbb{A}^n$ gegeben werden kann. Dies ist allerdings bereits im Fall der linearen Algebra falsch, wo m durch den Rang der entsprechenden Matrix ersetzt werden muss. Im nichtlinearen Fall wird es noch komplizierter. Betrachten wir die ebene Varietät $V(\{y(x+y-1), x^2-x-y^2+y\})$, die sich aus den beiden Teilvarietäten $V(\{x+y-1\})$ und $V(\{x, y\})$ zusammensetzt, d.h. aus einem Punkt und einer Geraden besteht. (Es gilt $x^2 - x - y^2 + y = (x - y)(x + y - 1)$)

3.3 Erste Eigenschaften affiner Varietäten

Beschreibung affiner Varietäten im $\mathbb{A}^1$:

Satz 3 *Eine affine Varietät $V \subset \mathbb{A}^1$ besteht aus dem ganzen $\mathbb{A}^1$ oder endlich vielen Punkten.*

Damit bekommen wir ein notwendiges Kriterium

Satz 4 *Ist V eine affine Varietät und g eine Gerade, so gilt $g \subset V$ oder $g \cap V$ ist endlich.*

Beweis: Betrachte die Geradengleichung $(c_1, \ldots, c_n) + t \cdot (v_1, \ldots, v_n)$ von g. Setzt man diese Punkte in die Bestimmungsgleichungen von V ein, so erhält man univariate Polynome in t, die eine Untervarietät im $\mathbb{A}^1$ beschreiben.

Beispiele nichtalgebraischer Mengen, basierend auf diesem Satz: Ein Intervall in der Ebene, eine Kreisscheibe, $\mathbb{A}^2 \setminus \{(0,0)\}$.

Satz 5 *(1) $\emptyset$ und $\mathbb{A}^n$ sind affine Varietäten*

(2) Sind V und W affine Varietäten im $\mathbb{A}^n$, so ist auch $V \cup W$ eine affine Varietät.

(3) Ist $V_\alpha \subset \mathbb{A}^n$ eine Familie affiner Varietäten, so auch ihr Durchschnitt.

Beweis von (2+3): Ist $V = V(B),\ W = V(C)$ und $V_\alpha = V(B_\alpha)$, so gilt $V \cup W = V(\{fg\ :\ f \in B, g \in C\})$ und $\cap_\alpha V_\alpha = V(\cup_\alpha B_\alpha)$.

Die affinen Teilvarietäten des $\mathbb{A}^n$ erfüllen damit die Axiome eines Systems abgeschlossener Mengen und definieren somit eine Topologie, die sogenannte *Zariski-Topologie*.

Begriff des topologischen Abschlusses $\overline{V}$ einer beliebigen Teilmenge $V \subset \mathbb{A}^n$: Dies ist die kleinste affine Varietät, die V umfasst. Äquivalent:

$$\overline{V} = \bigcap \{W\ : W \supset V,\ W \text{ affin}\}$$

Aufgabe 4 (a) Zeigen Sie, dass (2) auch für endliche Vereinigungen affiner Varietäten gilt.

(b) Zeigen Sie an einem Beispiel, dass die unendliche Vereinigung affiner Varietäten nicht unbedingt eine affine Varietät sein muss.

(c) Zeigen Sie, dass $V \setminus W$ nicht unbedingt eine affine Varietät sein muss.

(d) Zeigen Sie, dass für affine Varietäten $V \subset \mathbb{A}^m$ und $W \subset \mathbb{A}^n$ das karthesische Produkt $V \times W \subset \mathbb{A}^{m+n}$ eine affine Varietät ist.

3.4 Parametrisierung affiner Varietäten

Im linearen Fall ist eine solche immer möglich:

$$\begin{array}{rcl} x+y+z & = & 1 \\ x+2y-z & = & 3 \end{array} \quad \Longleftrightarrow \quad \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -1 \\ 2 \\ 0 \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} -3 \\ 2 \\ 1 \end{pmatrix} \cdot t$$

Die Parametrisierung erfasst alle Punkte der Varietät genau einmal.

Betrachten wir den nichtlinearen Fall, z.B. obige Parametrisierung der Kreislinie $C = V(x^2+y^2-1)$

$$C' = \left\{ \left(\frac{1-t^2}{1+t^2}, \frac{2t}{1+t^2} \right)\ :\ t \in \mathbb{C},\ t^2+1 \neq 0 \right\}$$

Hier kann man ebenfalls aus vorgegebenen Koordinaten $P = (x,y) \in C$ den Parameterwert $t = \frac{1-x}{y}$ eindeutig rekonstruieren, jedoch erfasst C' den Punkt $(-1,0)$ auf der Kreislinie nicht. Wir können die Parametrisierung verstehen als Abbildung

$$\phi : \mathbb{A}^1 \setminus \{i, -i\} \longrightarrow \mathbb{A}^2,$$

die durch die beiden rationalen Funktionen gegeben wird, durch die sich die x- bzw. y-Koordinate berechnet.

Sei nun n beliebig und $V \subset \mathbb{A}^n$ eine affine Varietät.

Definition 5 Als *rationale Parameterdarstellung* (der Dimension d) von V bezeichnet man eine Darstellung durch rationale Funktionen $r_i = \frac{p_i}{q_i} \in k(t_1, \ldots, t_d)$, $i = 1, \ldots, n$, so dass die Menge

$$V' := \left\{ \left(\frac{p_i(\mathbf{a})}{q_i(\mathbf{a})}, i = 1, \ldots, n \right) \ : \ \mathbf{a} \in \mathbb{A}^d, \ \forall\, i \ q_i(\mathbf{a}) \neq 0 \right\}$$

die Varietät V so weit wie möglich ausschöpft, d.h. $V = \overline{V'}$ gilt.

Dabei können wir oBdA eine Normierung auf den gemeinsamen Nenner vornehmen:

$$r_i = \frac{p_i}{q} \quad \text{mit} \quad gcd(p_1, \ldots, p_n, q) = 1$$

Definition 6 Eine Parameterdarstellung heißt *polynomial* oder *regulär*, wenn $q(\mathbf{t}) = 1$ gewählt werden kann, d.h. die $r_i(\mathbf{t})$ polynomiale Funktionen sind.

Wie oben können wir eine solche Parametrisierung stets als Abbildung

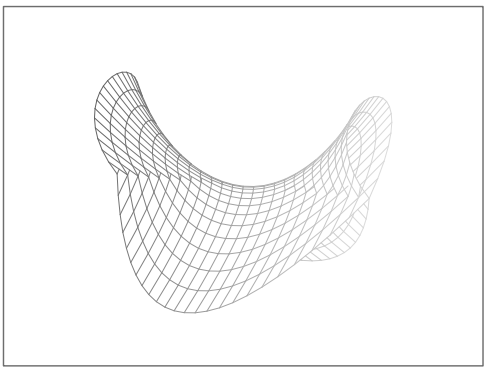
$$\phi : \mathbb{A}^d \setminus W \longrightarrow \mathbb{A}^n$$

betrachten, die einem Parametertupel $\mathbf{a} = (a_1, \ldots, a_d) \in \mathbb{A}^d$ den Punkt $\mathbf{c} = (r_1(\mathbf{a}), \ldots, \mathbf{r_n}(\mathbf{a})) \in \mathbb{A}^{\mathbf{n}}$ zuordnet. Dabei ist $W = V(q)$ die Ausnahmemenge, auf der eine der rationalen Koordinatenfunktionen nicht definiert ist. Im Falle einer regulären Parametrisierung ist diese Menge leer.

Vorteile einer Parameterdarstellung: Man kann die Punkte auf V besser generieren und damit grafische Darstellungen erzeugen.
Betrachten wir als Beispiel die "Schweinsohrfläche" $V = V(x^2 - y^2 z^2 + z^3)$.
Setzen wir $y^2 = c$ als Parameter, so erhalten wir eine Schar elliptischer Kurve $x^2 = c\, z^2 - z^3$, die in einer Aufgabe weiter oben zu untersuchen war.
Die entsprechende Parametrisierung

$$(x, z) = (t\,(c - t^2),\ (c - t^2))$$

kann man zu einer der ganzen Fläche fortsetzen:



$$V = \{t(u^2 - t^2), u, (u^2 - t^2)) \ : \ (u, t) \in C^2\}$$

Eine implizite Darstellung dagegen ist vorteilhaft für Tests, ob gegebene Punkte auf einer Varietät liegen.

Damit entstehen folgende weiteren Fragen:

(1) Umrechnung einer impliziten in eine Parameterdarstellung.

(2) Implizite Darstellung einer in parametrisierter Form gegebenen Varietät.

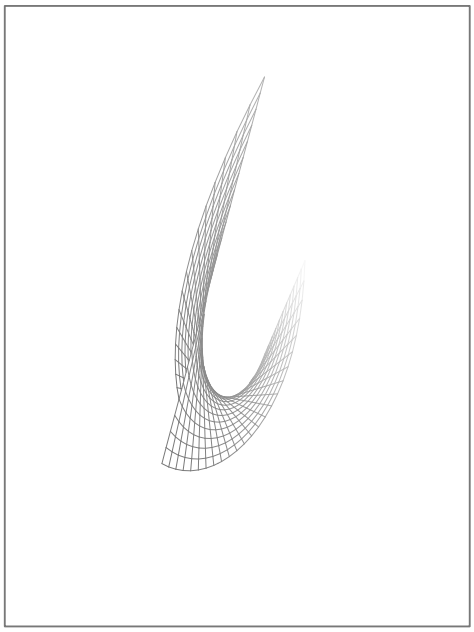
Die zweite Fragestellung führt auf ein Eliminationsproblem. Betrachten wir etwa die Kurve

$$C = \{(1 - t, 1 - t^2) \ : \ t \in K\},$$

so ist für eine implizite Darstellung aus dem Gleichungssystem $x = 1 - t, \ y = 1 - t^2$ die Variable t zu eliminieren, was hier auf einfache Weise möglich ist und auf die implizite Gleichung $C = V(x^2 - 2x + y)$ führt.

Betrachten wir ein etwas komplizierteres Beispiel, die Tangentialfläche an die getwistete Kubik

$$C = \{(t, t^2, t^3) \ : \ t \in K\}.$$



Der Tangentialvektor an den Punkt $(t, t^2, t^3) \in C$ hat die Koordinaten $(1, 2t, 3t^2)$. Damit kann man jeden Punkt auf der Tangentialfläche durch zwei Parameter t und u beschreiben:

$$F = \{(t + u, t^2 + 2\,u\,t, t^3 + 3\,u\,t^2) \ : \ t, u \in K\}$$

oder explizit

$$x = t + u,\ y = t^2 + 2\,u\,t,\ z = t^3 + 3\,u\,t^2$$

Implizitierung unter Verwendung der Lösungsformel für quadratische Gleichungen ergibt

$$u = x - t, t = x \pm \sqrt{x^2 - y}$$

und insgesamt

$$F = V(z^2 - 6\,x\,y\,z + 4\,x^3\,z - 3\,x^2\,y^2 + 4\,y^3)$$

Aufgabe 5 Betrachten Sie die Kurve $C = \{(\frac{t}{1+t}, 1 - \frac{1}{t^2}) \ : \ t \in \mathbb{C} \setminus \{-1, 0\}\ \}$.

(a) Finden Sie die Gleichung der affinen Varietät $V = \overline{C}$.

(b) Zeigen Sie, dass $C = V \setminus \{(1, 1)\}$ gilt.

Wir sehen an diesem Beispiel noch einmal, dass die Parametrisierung nicht alle Punkte der Varietät erfassen muss, d.h. die Menge der durch die Parametrisierung erzeugten Punkte ist nicht unbedingt abgeschlossen. Das kann selbst für reguläre Parametrisierungen auftreten:

Aufgabe 6 Gegeben sei die Fläche $F = \{(u\,v, u\,v^2, u^2) \ : \ u, v \in \mathbb{C}\}$. Finden Sie die Gleichung der affinen Varietät $V = \overline{F}$ und bestimmen Sie $V \setminus F$.

Wir wollen diesen Abschnitt mit einem Beispiel aus dem CAGD, dem computergestützten Geometrie-Design beenden. Wenn man komplexe Formen wie etwa Autokarosserien oder Flugzeugflügel entwerfen will, brauchen die Ingenieure Kurven und Flächen, die variabel in ihrer Form, aber einfach zu beschreiben und schnell zu zeichnen sind. Dafür sind rational parametrisierte Kurven und Flächen bestens geeignet.

Nehmen wir der Einfachheit halber an, dass ein solcher Design-Ingenieur Kurven in der Ebene entwerfen will. Komplizierte Kurven werden gewöhnlich aus einfacheren Stücken zusammengesetzt, wobei man für deren glatte Komposition übereinstimmende Tangentialrichtungen an den Endpunkten benötigt. Der Designer muss also vier Größen kontrollieren können, nämlich Lage und Tagentialrichtung für den Start- und den Endpunkt.

Die *Bézier-Kurven*, benannt nach dem Renault Autodesigner P. Bézier, ist dafür besonders gut geeignet. Es handelt sich dabei um Kurven, die parametrisch gegeben sind durch die Gleichungen

$$x = (1-t)^3 x_1 + 3t(1-t)^2 x_2 + 3t^2(1-t)x_3 + t^3 x_4$$
$$y = (1-t)^3 y_1 + 3t(1-t)^2 y_2 + 3t^2(1-t)y_3 + t^3 y_4$$

für $0 \le t \le 1$, wobei $x_1, \ldots, y_4$ die zu spezifizierenden Designkonstanten sind. Für $t = 0$ bzw. $t = 1$

bekommen wir

$$(x(0), y(0)) = (x_1, y_1)$$
$$(x(1), y(1)) = (x_4, y_4)$$

und für die Tangentialrichtungen in den Endpunkten mit

$$x' = -3(1-t)^2 x_1 + 3(3t^2 - 4t + 1)x_2 + 3(2t - 3t^2)x_3 + 3t^2 x_4$$

schließlich

$$(x'(0), y'(0)) = (3(x_2 - x_1), 3(y_2 - y_1))$$
$$(x'(1), y'(1)) = (3(x_4 - x_3), 3(y_4 - y_3)).$$

Die zu manipulierenden Parameter sind also durch die Lage der vier Punkte (x_1, y_1), (x_2, y_2), (x_3, y_3), (x_4, y_4) eindeutig bestimmt. Diese vier Punkte heißen die *Kontrollpunkte* der Bézier-Kurve, ihre konvexe Hülle bezeichnet man als *Kontroll-Polygon*. Durch die Lage der beiden mittleren Punkte kann man nicht nur die Tangentialrichtung, sondern auch die Tangentialgeschwindigkeit der Kurve variieren und so verschiedene Kurven mit denselben Tangentialrichtungen und denselben Endpunkten konstruieren.

Bézier-Kurven kommen ebenfalls in der Postscript-Sprache vor. Mit dem Kommando `curveto` kann man die vier Kontrollpunkte eingeben.

Aufgabe 7 Zeigen Sie, dass die Bézier-Kurve immer vollständig innerhalb ihres Kontrollpolygons verläuft.

Hinweis: Zeigen Sie, dass ein Punkt P mit den Koordinaten $P = a_1\, P_1 + \ldots + a_4\, P_4$ in der konvexen Hülle der Punkte $P_1, \ldots, P_4$ liegt.

Aufgabe 8 Eine andere interessante Kurve ist die *Strophoide*, die durch folgende trigonometrische Parametrisierung gegeben werden kann:

$$x = a\, \sin(t)$$
$$y = a\, \tan(t)(1 + \sin(t)),$$

wobei a eine Konstante ist.

(a) Lassen Sie sich von einem CAS ein Bild einer Strophoide erzeugen ($t = -5\ \ldots\ 5$).

(b) Zeigen Sie, dass eine Strophoide eine affine Varietät ist, indem Sie die beschreibende Gleichung finden. (Hinweis: $(a^2 - x^2)y^2 = x^2(a + x)^2$ ist nicht die richtige Antwort, da die entsprechende Varietät noch eine Komponente $\{(-a, y) : y \in \mathbb{C}\}$ enthält.

(c) Finden Sie eine rationale Parametrisierung für die Strophoide.

4 Verschwindungsideal und Koordinatenring

4.1 Beispiele

Bisher hatten wir Nullstellenmengen zu vorgegebenen Idealen bestimmt. Wir wollen nun $I(V)$, das Ideal der auf einer vorgegebenen Menge verschwindenden Polynome, näher untersuchen.

In einzelnen Fällen lässt sich eine Basis für dieses Ideal leicht angeben. Ist z.B. $V = \{(0, 0, 0)\}$ der Ursprung des $\mathbb{A}^3$, so gilt offensichtlich $I(V) = Id(x_1, x_2, x_3)$.

Etwas komplizierter ist es, das Verschwindungsideal $I_2 = I(V)$ der getwisteten Kubik $C_2 = \{(a, a^2, a^3) \ : \ a \in \mathbf{C}\}$ zu finden. Wir zeigen, dass dieses Ideal von der Basis $B_2 = \{y - x^2, z - x^3\}$ erzeugt wird.

Sei $J = Id(B_2)$. Wegen $B_2 \subset I(C_2)$ haben wir nur $I(C_2) \subset J$ zu zeigen. Ist $f(x, y, z) \in I(C_2)$ ein auf C_2 verschwindendes Polynom, so gilt $f(t, t^2, t^3) = 0$ für alle t, d.h. f wird nach dieser Substitution (und Vereinfachung) das Nullpolynom in $k[t]$. Andererseits gilt $y \equiv x^2, z \equiv x^3 \pmod J$ und somit

$$f(x, y, z) \equiv f(x, x^2, x^3) =: g(x) \quad (\text{mod } J),$$

da f eine polynomiale Funktion ist. Wegen $f \in I(C_2)$ und $f - g \in J \subset I(C_2)$ folgt $g(x) \in I(C_2)$, also $g = 0$ und damit $f \equiv 0 \pmod J$, d.h. $f \in J$.

Noch etwas komplizierter wird die Bestimmung der Idealbasis für das Verschwindungsideal I_3 der Kurve $C_3 := \{(a^2, a^3, a^5) \ : \ a \in \mathbf{C}\}$. Man überzeugt sich leicht, dass $B_3 := \{xy - z, x^3 - y^2\}$ in I_3 enthalten ist.

Aufgabe 9 Weitere Elemente des Verschwindungsideals sind etwa $x^5 - z^2$ oder $y^5 - z^3$. Zeigen Sie, dass diese Polynome in $Id(B_3)$ liegen, für eine Minimalbasis also überflüssig sind.

Setzen wir wieder $J := Id(B_3)$, so können wir mit den Beziehungen $z \equiv xy, \ y^2 \equiv x^3 \pmod J$ nur bis zu einer Darstellung $f(x, y, z) \equiv g_1(x) + g_2(x) \cdot y \pmod J$ reduzieren. Ist $g_i(x) = \sum c_{i,k} x^k$ so gilt allerdings $g_1(x) + g_2(x)y \in I(C_3)$ nur, wenn

$$g_1(a^2) + g_2(a^2)a^3 = \sum c_{1,k} a^{2k} + \sum c_{2,k} a^{2k+3} = 0$$

für alle $a \in \mathbf{C}$, also *identisch* in a gilt. Dafür müssen aber sowohl g_1 als auch g_2 identisch verschwinden, denn die erste Summe enthält nur gerade a-Potenzen, die zweite dagegen nur ungerade. Weiter argumentieren wir wie oben.

Aufgabe 10 Bestimmen Sie das Verschwindungsideal der Kurve $C_4 = \{(a^3, a^4, a^5) \ : \ a \in \mathbf{C}\}$.

Der Faktorring $k[V] := R/I(V)$ bgzl. des Verschwindungsideals $I(V)$ einer affinen Varietät V hat eine direkte geometrische Interpretation: Dieser Ring ist der Ring der polynomialen Funktionen auf V. In der Tat, sind $f, g \in R$ zwei Polynome, die als Funktionen auf V zusammenfallen, so gilt $f - g \in I(V)$ und umgekehrt. Man bezeichnet $k[V]$ deshalb auch als den *Koordinatenring* von V.

4.2 Das Verschwindungsideal regulär parametrisierter Varietäten

Sei nun V eine regulär parametrisierte Varietät und

$$\phi : \mathbb{A}^d \longrightarrow \mathbb{A}^n$$

mit $\phi = (\phi_1, \phi_2, \ldots, \phi_n)$ und polynomialen Funktionen $\phi_i \in k[t_1, \ldots, t_d], \ i = 1, \ldots, n$ die zugehörige Parametrisierung. Im Fall der Kurve C_2 aus dem vorigen Abschnitt gilt

$$\phi : \mathbb{A}^1 \longrightarrow \mathbb{A}^3 \qquad via \qquad a \mapsto (a, a^2, a^3)$$

und $C_2 = im(\phi)$.

$f(x, y, z)$ verschwindet genau dann auf C_2, wenn das durch die entsprechenden Substitutionen aus f erzeugte Polynom identisch, d.h. als Element des Polynomrings $k[t]$, verschwindet. Dies können wir auch so formulieren: Die Ersetzung $x \to t, y \to t^2, z \to t^3$ induziert einen Ringhomomorphismus zwischen den Koordinatenringen

$$\phi^* : \ k[\mathbb{A}^3] = k[x, y, z] \longrightarrow k[\mathbb{A}^1] = k[t] \qquad \text{via} \qquad f \mapsto f \circ \phi,$$

wobei

$$f \in I(V) \iff \phi^*(f) = f \circ \phi = 0$$

gilt.

Auch im allgemeinen Fall induziert ϕ eine solche duale Abbildung zwischen den Koordinatenringen

$$\phi^* : R := k[x_1, \ldots, x_n] \longrightarrow R' := k[t_1, \ldots, t_d] \qquad \text{via} \qquad f \mapsto f \circ \phi,$$

die in die andere Richtung zeigt, also *kontravariant* wirkt. $f(x_1, \ldots, x_n) \in R$ verschwindet auf der durch ϕ parametrisierten Varietät $V = im(\phi) = \{(\phi_1(a), \ldots, \phi_n(a)) : a \in \mathbb{A}^d\}$ genau dann, wenn $f(\phi_1(a), \ldots, \phi_n(a)) = f(\phi(a)) = 0$, d.h. wenn $f \in ker(\phi^*)$ gilt.

Hierbei steht $ker(\psi) = \{u \in R : \psi(u) = 0\}$ für den *Kern* des Ringhomomorphismus $\psi : R \longrightarrow R'$.

Die Abbildung $\phi : \mathbb{A}^d \longrightarrow \mathbb{A}^n$ kann man durch

$$\mathbb{A}^d \xrightarrow{\phi_0} \mathbb{A}^d \times \mathbb{A}^n \xrightarrow{\pi} \mathbb{A}^n$$

führen, wobei $\phi_0 : \mathbb{A}^d \longrightarrow \mathbb{A}^d \times \mathbb{A}^n$ durch $(t_1, \ldots, t_d) \mapsto (t_1, \ldots, t_d, \phi_1(t), \ldots, \phi_n(t))$ definiert wird ($im(\phi_0)$ bezeichnet man auch als den Graphen von ϕ) und $\pi : \mathbb{A}^d \times \mathbb{A}^n \longrightarrow \mathbb{A}^n$ die Projektion auf den zweiten Summanden ist. π^* ist dann die Einbettung von $k[x_1, \ldots, x_n]$ in $k[t_1, \ldots, t_d, x_1, \ldots, x_n]$ und

$$ker(\phi^*) = ker(\phi_0^* \circ \pi^*) = ker(\phi_0^*) \cap k[x_1, \ldots, x_n]$$

das Ideal, das man aus $ker(\phi_0^*) \subset k[t_1, \ldots, t_d, x_1, \ldots, x_n]$ durch Elimination der Variablen $t_1, \ldots, t_d$ bekommt.

Dieses Ideal kann man aber genau beschreiben:

$$ker(\phi_0^*) = Id(x_1 - \phi_1(t), x_2 - \phi_2(t), \ldots, x_n - \phi_n(t)) =: J$$

Offensichtlich gilt $ker(\phi_0^*) \supseteq J$, da die Basiselemente von J unter ϕ_0^* verschwinden. Wegen $x_i \equiv \phi_i(t) \pmod J$ gilt für $f \in k[t_1, \ldots, t_d, x_1, \ldots, x_n]$ aber auch

$$f(t_1, \ldots, t_d, x_1, \ldots, x_n) \equiv f(t_1, \ldots, t_d, \phi_1(t), \ldots, \phi_n(t)) = \phi_0^*(f) \pmod J.$$

Aus $f \in \ker(\phi_0^*)$ folgt also $f \equiv 0 \pmod J$ und somit bereits $f \in J$.

Damit bekommen wir die folgende Beschreibung des Verschwindungsideals einer regulär parametrisierten affinen Varietät:

Satz 6 *Ist $V = im(\phi)$ eine regulär parametrisierte Varietät im $\mathbb{A}^n$ und $\phi : \mathbb{A}^d \longrightarrow \mathbb{A}^n$ die zugehörige Parametrisierungsabbildung, so gilt*

$$I(V) = ker(\phi^*) = Id(x_1 - \phi_1(t), x_2 - \phi_2(t), \ldots, x_n - \phi_n(t)) \cap k[x_1, \ldots, x_n]$$

und $k[V] = R/I(V) = im(\phi^*)$.

4.3 Der Korrespondenzsatz, Teil 1

Betrachten wir nun die Beziehung zwischen den Operatoren $I()$ und $V()$, die einer gegebenen Teilmenge $W \subset \mathbb{A}^n_K$ das Ideal der auf ihr verschwindenden Polynome bzw. einem gegebenen Ideal $J \subset R$ die Menge seiner gemeinsamen Nullstellen (über einer algebraisch abgeschlossenen Erweiterung K des Grundkörpers k) zuordnet.

Starten wir bei einer Teilmenge W, bilden das Ideal $J = I(W)$ und davon die zugehörige Varietät, so enthält diese neben den Punkten von W noch all jene Punkte, die gemeinsame Nullstellen aller Funktionen sind, die auch auf ganz W verschwinden. Das ist offensichtlich die kleinste affine Varietät, die W umfasst, also deren Abschluss. Ist insbesondere W bereits eine affine Varietät, so gilt $V(I(W)) = W$.

Starten wir dagegen mit einem Ideal J, bilden die gemeinsame Nullstellenmenge $V = V(J)$ und davon wieder das Ideal, so erhalten wir nicht notwendig J zurück, da jedes Polynom $f \in R$, für welches ein m existiert, so dass $f^m \in J$ gilt, ebenfalls auf V verschwindet. Ideale enthalten also neben der Information über die Nullstellen selbst weitere Information über die „Vielfachheit“ der Nullstellen.

Definition 7 Für ein Ideal $J \subset R$ bezeichnen wir die Menge $\mathrm{rad}(J) := \{f \in R \ : \ \exists\, m \ f^m \in J\}$ als das *Radikal* von J.

Aufgabe 11 Zeigen Sie:

1. $\mathrm{rad}(J)$ ist wiederum ein Ideal.
2. $\mathrm{rad}(\mathrm{rad}(J)) = \mathrm{rad}(J)$.

Es stellt sich heraus, dass dies bereits alle Funktionen sind, die auf einer gegebenen Varietät V verschwinden. Betrachten wir dafür zunächst $V = \emptyset$. Im Fall $n = 1$ wissen wir aus dem Fundamentalsatz der Algebra, dass jedes nichtkonstante univariate Polynom eine (komplexe) Nullstelle besitzt. Ein ähnlicher Satz gilt für Ideale (o. Bew.):

Satz 7 *(Hilberts Nullstellensatz) Ist $J \subset k[x_1, \ldots, x_n]$ ein Ideal und K eine algebraisch abgeschlossene Erweiteurng von k, so gilt*

$$V_K(J) = \emptyset \quad \Longleftrightarrow \quad J = Id(1).$$

Äquivalent zu diesem Satz ist die folgende Charakterisierung von $I(V)$:

Satz 8 *Ist $J \subset R = k[x_1, \ldots, x_n]$ ein Ideal und $V = V_K(J)$, so gilt $I(V) = \mathrm{rad}(J)$.*

Beweis: Wir hatten schon gesehen, dass jede Funktion aus $\mathrm{rad}(J)$ auf V verschwindet. Zum Beweis der Umkehrung verwenden wir den sogenannten *Rabinowitsch-Trick*: Sei $h \in I(V)$ und $B = \{f_1, \ldots, f_m\}$ eine Idealbasis von J. Sei weiter t eine neue Variable, $S = R[t]$ und $J' \subset S$ das von $f_\alpha \in B,\ \alpha = 1, \ldots, m$, und $f = 1 - h \cdot t$ erzeugte Ideal. Wegen $V(J') = \emptyset$ folgt $J' = Id(1)$, also gibt es $r_0, r_\alpha \in S$ mit

$$1 = \sum r_\alpha(x,t) f_\alpha(x) + r_0(x,t) \cdot (1 - h(x) \cdot t).$$

Substituieren wir nun überall $t \mapsto \frac{1}{h(x)}$ und multiplizieren mit dem Hauptnenner h^N durch, erhalten wir die Gleichung

$$h(x)^N = \sum \tilde{r}_\alpha(x) f_\alpha(x) + \tilde{r}_0(x) \cdot 0,$$

also $h^N \in J$. $\square$

Definition 8 Ein Ideal $J \subset R$ mit $J = \mathrm{rad}(J)$ nennen wir *Radikalideal*.

Wir haben damit den folgenden Satz bewiesen:

Satz 9 *(Korrespondenzsatz, Teil 1) Sei*

- *$\mathcal{V}$ die Menge der Teilmengen des $\mathbb{A}^n$,*
- *$\mathcal{I}$ die Menge der Ideale $J \subset R$,*
- *$V : \mathcal{I} \longrightarrow \mathcal{V}$ die Abbildung, die einem Ideal J die zugehörige Nullstellenmenge $V(J)$ zuordnet und*
- *$I : \mathcal{V} \longrightarrow \mathcal{I}$ die Abbildung, die einer Teilmenge $W \subset \mathbb{A}^n$ das Ideal $I(W)$ zuordnet.*

V und I sind zueinander inverse, inklusionsumkehrende Korrespondenzen zwischen den affinen Teilmengen des $\mathbb{A}^n$ und den Radikalidealen in R, d.h.

1. *die Bilder unter V sind genau die affinen Teilmengen des $\mathbb{A}^n$,*
2. *die Bilder unter I sind genau die Radikalideale in R,*
3. *für jede Teilmenge $W \in \mathbb{A}^n$ gilt $V(I(W)) = \overline{W}$,*

4. *für jedes Ideal* $J \subset R$ *gilt* $I(V(J)) = \mathrm{rad}(J)$,
5. $J_1 \subseteq J_2 \Rightarrow V(J_1) \supseteq V(J_2)$,
6. $V_1 \subseteq V_2 \Rightarrow I(V_1) \supseteq I(V_2)$.

Beweis: Es sind nur noch die Aussagen 5. und 6. zu zeigen. Deren Gültigkeit ist aber offensichtlich. □

4.4 Affine Varietäten und Idealoperationen

Als nächstes wollen wir untersuchen, welchen Idealoperationen die Bildung (endlicher) Vereinigungen und Durchschnitte von affinen Varietäten unter obiger Korrespondenz entsprechen.

Ein Gleichungssystem, dessen Nullstellenmenge genau dem Durchschnitt zweier vorgegebener Nullstellenmengen entspricht, bekommt man als Vereinigung der beiden Teilsysteme. Auf diese Weise entsteht jedoch kein Ideal. Dafür muss noch die Bildung entsprechender kreuzweiser polynomialer Linearkombinationen zugelassen werden.

Beispiel: $J_1 = Id(x_1 + x_2, x_2x_3, x_3^2 - x_4x_5),\ J_2 = Id(x_1 + x_2, x_2x_4, x_4^2 - x_5^2)$

Definition 9 Als Summe der Ideale $J_1, J_2 \subset R$ bezeichnet man die Menge

$$J_1 + J_2 := \{j_1 + j_2\ :\ j_1 \in J_1,\ j_2 \in J_2\}$$

Beispiele:

$J_1 + J_2 = Id(x_1 + x_2, x_2x_3, x_2x_4, x_3^2 - x_4x_5, x_4^2 - x_5^2)$

$J_1' = Id(x_1 + x_2, x_1x_2),\ J_2' = Id(x_1 - x_2, x_1x_2),\ J_1' + J_2' = Id(x_1, x_2)$ (nach Transformation).

Satz 10 *Die Summe von zwei Idealen ist wieder ein Ideal. Sind* B_i *Basen der Ideale* $J_i, i = 1, 2$, *so ist* $B = B_1 \bigcup B_2$ *eine Basis von* $J_1 + J_2$.

Betrachten wir die analoge Konstruktion für das Produkt statt der Summe.

Definition 10 Als Produkt der Ideale $J_1, J_2 \subset R$ bezeichnet man die Menge

$$J_1 \cdot J_2 := \{\sum_k j_{1k} \cdot j_{2k}\ :\ j_{1k} \in J_1,\ j_{2k} \in J_2\}$$

Beispiele:

$J_1 \cdot J_2 = Id((x_1 + x_2)^2, (x_1 + x_2)x_2x_4, \ldots, (x_3^2 - x_4x_5)(x_4^2 - x_5^2))$ (insgesamt $3 \cdot 3 = 9$ Produkte)

$J_1' \cdot J_2' = Id(x_1^2 - x_2^2, x_2^3, x_1x_2^2)$ (nach Transformation).

Satz 11 *Das Produkt von zwei Idealen ist wieder ein Ideal. Sind* B_i *Basen der Ideale* $J_i, i = 1, 2$, *so ist* $B = \{f \cdot g\ :\ f \in B_1,\ g \in B_2\}$ *eine Basis von* $J_1 \cdot J_2$.

Jeder Punkt aus der Vereinigung der Nullstellenmengen der beiden Teilsysteme ist offensichtlich eine gemeinsame Nullstelle der Idealprodukts. In den Beispielen haben wir allerdings gesehen, dass die Multiplizität oftmals nicht die richtige ist.

Es zeigt sich, dass noch eine dritte Operation zwischen Idealen von Interesse ist:

Satz 12 *Der Durchschnitt zweier Ideale ist wieder ein Ideal und es gilt stets* $J_1 \cdot J_2 \subseteq J_1 \cap J_2$.

Die Basis eines Idealdurchschnitts kann jedoch im Allgemeinen nicht nach einer einfachen Vorschrift aus den Basen der Teilideale berechnet werden.

Beispiel: Betrachten wir den Polynomring $k[x]$ in einer Variablen. Das ist ein Hauptidealring. Für $J_1 = Id(f), J_2 = Id(g)$ gilt

$$J_1 + J_2 = Id(\gcd(f,g)) \qquad J_1 \cdot J_2 = Id(f \cdot g) \qquad J_1 \cap J_2 = Id(\mathrm{lcm}(f,g)).$$

Beispiel: Potenzprodukte im Durchschnitt von zwei Potenzproduktidealen

$$Id(x^3, xy^2) \cap Id(x^2y, y^3) \supseteq Id(x^3y, x^2y^2, xy^3)$$

Beispiel $J_1' \cap J_2' = Id(x_1^2, x_1x_2, x_2^2)$

Beispiel (o. Bew.) $J_1 \cap J_2 = Id(x_2x_3x_5^2, x_2x_4x_5, x_2x_3x_4, x_1 + x_2, (x_4^2 - x_5^2)(x_3^2 - x_4x_5))$

Dafür verhält sich der Durchschnitt zweier Ideale besser bzgl. der Korrespondenz zwischen Idealen und Varietäten als das Produkt.

Aufgabe 12 Zeigen Sie, dass Summe oder Produkt von Radikalidealen nicht unbedingt wieder Radikalideale sein müssen.

Zeigen Sie, dass der Durchschnitt zweier Radikalideale wieder ein Radikalideal ist.

Die eingeführten Idealoperationen hängen eng mit der Bildung von Vereinigungen und Durchschnitten affiner Varietäten zusammen:

Satz 13 *(Korrespondenzsatz, Teil 2) Mit den Bezeichnungen aus dem Korrespondenzsatz, Teil 1, gilt für Ideale $J_1, J_2 \subset R$ weiterhin*

7. $V(J_1 + J_2) = V(J_1) \bigcap V(J_2)$ *und*
8. $V(J_1 \cdot J_2) = V(J_1 \bigcap J_2) = V(J_1) \bigcup V(J_2)$.

Beweis: Wegen $J_1 \cdot J_2 \subseteq J_1 \cap J_2 \subseteq J_1, J_2$ gilt

$$V(J_1 \cdot J_2) \supseteq V(J_1 \cap J_2) \supseteq V(J_1) \cup V(J_2).$$

Es bleibt also nur $V(J_1 \cdot J_2) \subseteq V(J_1) \cup V(J_2)$ zu zeigen. $a \in V(J_1 \cdot J_2)$ heißt aber insbesondere $f(a)g(a) = 0$ für alle $f \in J_1, g \in J_2$. Ist $a \notin V(J_1)$, so gibt es ein $f \in J_1$ mit $f(a) \neq 0$, was $g(a) = 0$ für alle $g \in J_2$ nach sich zieht. Also wäre dann $a \in V(J_2)$. $\square$

Aufgabe 13 Seien $a, b, c \subset R$ Ideale. Beweisen Sie die folgenden Relationen

1.	$(a+b)c$	$=$	$ac + bc$
2.	$(a \cap b) + c$	$\subseteq$	$(a+c) \cap (b+c)$
3.	$(a \cap b) \cdot c$	$\subseteq$	$(a \cdot c) \cap (b \cdot c)$
4.	$a \cdot b + c$	$\supseteq$	$(a+c) \cdot (b+c)$
5.	$a \cap (b+c)$	$\supseteq$	$(a \cap b) + (a \cap c)$
6.	$a \cap (b \cdot c)$	$\supseteq$	$(a \cap b) \cdot (a \cap c)$

Zeigen Sie in den Fällen 2.–6., dass im Allgemeinen keine Gleichheit besteht, aber jeweils die Radikale beider Seiten übereinstimmen.

Ein Spezialfall der Relation 5. ist das *Modularitätsgesetz*

7. $c \subseteq a \Rightarrow a \cap (b+c) = (a \cap b) + c$.

Beweisen Sie diese Aussage.

Als *Idelaquotienten* bezeichnet man

$$J : (f) = \{r \in R \ : \ f \cdot r \in J\}.$$

Als *stabilen Idelaquotienten* bezeichnet man

$$J : (f^\infty) = \{r \in R \ : \ \exists\, n \ f^n \cdot r \in J\}.$$

Beides sind Ideale.

Eigenschaften:

$$J : (f) \subseteq J : (f^2) \subseteq \ldots \subseteq J : (f^\infty)$$

und es gilt Gleichheit nach endlich vielen Schritten, wenn $J : (f^\infty)$ eine endliche Basis hat, da $f^n \cdot r \in J$ nur auf dessen Basiselementen $r_1, \ldots, r_k$ geprüft werden muss.

Aufgabe 14 Zeigen Sie, dass aus $J : (f^m) = J : (f^{m+1})$ bereits $J : (f^m) = J : (f^\infty)$ folgt.

Aufgabe 15 Zeigen Sie, dass für ein Radikalideal J stets $J : (f) = J : (f^\infty)$ gilt und dieses Ideal wieder ein Radikalideal ist.

Zeigen Sie weiter, dass für ein beliebiges Ideal $\mathrm{rad}(J : (f^\infty)) = \mathrm{rad}(J : (f)) = \mathrm{rad}(J) : (f)$ gilt.

Geometrische Bedeutung: $V(J : (f^\infty)) = V(J : (f))$ ist die kleinste affine Varietät, die $V(J) \setminus V(f)$ umfasst.

> $r \in R$ verschwindet auf $V(J) \setminus V(f) \Leftrightarrow f\,r$ verschwindet auf $V(J) \Leftrightarrow \exists\, m \ (f\,r)^m \in J$
> $\Leftrightarrow r \in \mathrm{rad}(J : (f^m)) = \mathrm{rad}(J : (f))$.

Verallgemeinerung auf Ideale:

$$I : J := \{r \in R \ : \ r \cdot J \subseteq I\}$$

$$I : J^\infty := \{r \in R \ : \ \exists\, n \ r \cdot J^n \subseteq I\}$$

Aufgabe 16 Zeigen Sie, dass dür $J = Id(f_1, \ldots, f_r)$

$$I : J = \cap_k \, (I : (f_k)) \qquad \text{und} \qquad I : J^\infty = \cap_k \, (I : (f_k^\infty))$$

gilt, so dass man die Berechnung dieser Ideale auf die Berechnung von Idealquotienten bzgl. Polynomdivisoren und die Berechnung von Idealdurchschnitten zurückführen kann.

Idealquotienten und Primideale:

Satz 14 *Ist P ein Primideal, so gilt*

$$P : (f) = P : (f^\infty) = \begin{cases} (1) & \text{für } f \in P \\ P & \text{für } f \notin P \end{cases}$$

Beweis: Zu zeigen ist nur $P : (f^\infty) \subseteq P$ für $f \notin P$. Für $r \in P : (f^\infty)$ gilt aber $f^m\, r \in P$ für ein $m \in \mathbb{N}$ und wegen der Primidealeigenschaft auch $r \in P$. $\square$

4.5 Zerlegung in irreduzible Komponenten

Der Darstellung affiner Varietäten als Vereinigung anderer solcher Varietäten entsprechen Durchschnitte der zugehörigen Verschwindungsideale. Es ergibt sich die Frage, ob eine solche Zerlegung stets nach endlich vielen Schritten mit nicht weiter zerlegbaren Komponenten endet.

Unabhängig von einer Antwort auf diese Frage definieren wir deshalb

Definition 11 Eine affine Varietät V heißt *irreduzibel*, wenn sie sich nicht als Vereinigung zweier echt kleinerer Varietäten darstellen lässt, d.h. wenn

$$V = V_1 \cup V_2 \;\Rightarrow\; V = V_1 \text{ oder } V = V_2$$

gilt.

Satz 15 *V ist genau dann eine irreduzible Varietät, wenn $P = I(V)$ ein Primideal ist.*

Beweis: Ist V eine irreduzible Varietät und verschwindet das Produkt $f\,g$ auf ganz V, so muss bereits einer der Faktoren auf V verschwinden. In der Tat, wegen

$$(V \cap V(f)) \cup (V \cap V(g)) = V \cap (V(f) \cup V(g)) = V \cap V(fg) = V$$

wäre das eine Zerlegung in kleinere Varietäten. Das Verschwindungsideal $J := I(V)$ einer irreduziblen Varietät ist also ein Primideal.

Umgekehrt, wäre für ein Primideal P die Varietät $V = V(P) = V_1 \cup V_2$ Vereinigung zweier echter Teilvarietäten, so wäre $P = I(V) = I(V_1) \cap I(V_2) = J_1 \cap J_2$ der Durchschnitt zweier echt größerer Ideale. Wählen wir $f_1 \in J_1 \setminus P,\ f_2 \in J_2 \setminus P$, so ist $f_1 \cdot f_2 \in J_1 \cdot J_2 \subset J_1 \cap J_2 = P$, was der Primidealeigenschaft von P widerspricht. □

Jede affine Varietät lässt sich also als endliche Vereinigung irreduzibler Varietäten darstellen genau dann, wenn sich jedes Radikalideal im Ring R als endlicher Durchschnitt von Primidealen darstellen lässt. Die letztere Aussage ergibt sich als Folgerung einer anderen Eigenschaft von Polynomringen: Der (noch zu beweisende) **Hilbertsche Basissatz** sagt aus, dass jedes Ideal in $R = k[x_1, \ldots, x_n]$ eine endliche Basis besitzt.

Satz 16 *Für einen Ring R sind die folgenden Aussagen äquivalent:*

(a) Jedes Ideal $J \subset R$ hat eine endliche Basis.

(b) Jede aufsteigende Kette $J_1 \subset J_2 \subset \ldots$ von Idealen in R enthält nur endlich viele verschiedene Elemente.

(c) Jede nicht leere Menge von Idealen $\{J_\alpha\}$ in R enthält (mindestens) ein bzgl. Inklusion maximales Element.

Ringe mit dieser Eigenschaft heißen Noethersche Ringe.

Ist k ein Körper, so ist $R = k[x_1, \ldots, x_n]$ ein Noetherscher Ring.

Beweis: (b) und (c) sind offenlichtlich äquivalent.

$(a)\Rightarrow(b)$: Die Vereinigung $J = \cup_i J_i$ ist selbst ein Ideal (warum?) und hat nach (a) eine endliche Basis. Für ein genügend großes i sind diese Basiselemente bereits in J_i enthalten und deshalb $J_i = J$.

$(b)\Rightarrow(a)$: Hätte J keine endliche Basis, so könnte man nacheinander Elemente $f_i \in J$ konstruieren, so dass jeweils $f_{i+1} \notin J_i = Id(f_1, \ldots, f_i)$ gilt. $J_1 \subset J_2 \subset \ldots$ wäre damn eine unendliche Kette von Idealen mit echten Inklusionen im Widerspruch zu (b).

Die letzte Aussage (die Gültigkeit von (a) für Polynomringe) beweisen wir später. □

Satz 17 *Jedes Radikalideal lässt sich als Durchschnitt endlich vieler Primideale darstellen.*

Damit ist jede affine Varietät zugleich die endliche Vereinigung irreduzibler Varietäten.

Beweis: Wir zeigen zunächst, dass jedes Radikalideal I, das kein Primideal ist, sich als Durchschnitt zweier echt größerer Radikalideale darstellen lässt. Ist nämlich I kein Primideal, so gibt es $f, g \in R \setminus I$ mit $fg \in I$. Dann gilt aber wie oben $V(I) = (V(I) \cap V(f)) \cup (V(I) \cap V(g))$ und folglich

$$I = \operatorname{rad}(I + (f)) \bigcap \operatorname{rad}(I + (g)).$$

Jedes nicht prime Radikalideal ist also Durchschnitt zweier größerer Radikalideale. Nach dem Hilbertschen Basissatz kann ein solcher Zerlegungsprozess nur endlich oft durchgeführt werden, jeder Zweig endet also nach endlich vielen Schritten in einem Primideal. □

Kleinste affine Varietäten sind Punkte. Ihnen entsprechen die größten Verschwindungsideale.

$$P = (a_1, \ldots, a_n) \in \mathbf{A}^n \quad \Rightarrow \quad I(P) = Id(x_1 - a_1, \ldots, x_n - a_n)$$

Ein solches Ideal ist in keinem nichttrivialen Ideal enthalten, ist also ein maximales Ideal.

Wir können damit eine weitere geometrische Interpretation des Idealquotienten geben:

Satz 18 *Ist $V = V(J) = \cup V_\alpha$ die Zerlegung von V in irreduzible Komponenten und $P_\alpha = I(V_\alpha)$ die zugehörigen Primideale, so ist*

$$V(J : (f^\infty)) = \cup\{V_\alpha \ : f \notin P_\alpha)$$

die Vereinigung derjenigen Komponenten, auf denen f nicht vollkommen verschwindet.

Beweis: OBdA können wir J als Radikalideal voraussetzen, so dass $J = \cap_\alpha P_\alpha$ gilt und damit

$$J : (f^\infty)) = \bigcap_\alpha P_\alpha : (f^\infty)) = \bigcap_{f \notin P_\alpha} P_\alpha$$

wegen Satz 14. □

4.6 Die Dimension einer irreduziblen affinen Varietät

Für irreduzible Varietäten lässt sich der Dimensionsbegriff präzisieren. Sei dazu $V \subset \mathbb{A}^n_K$ eine irreduzible affine Varietät, $P = I(V) \subset R = k[x_1, \ldots, x_n]$ das zugehörige Primideal und $k[V] = R/P$ der Koordinatenring von V. Dieser ist ein Integritätsbereich und somit können wir dessen Quotientenkörper $k(V) = Q(R/P)$, den *Körper der rationalen Funktionen auf V*, bilden. Dieser Körper ist ein Erweiterungskörper von k.

Definition 12 Den Transzendenzgrad $d = \mathrm{tr.deg}(k(V) : k)$ bezeichnet man als die Dimension von V.

Jede Menge von d algebraisch unabhängigen Elemente $\{l_1, \ldots, l_d\} \subset k(V)$ kann damit als Parametermenge verwendet werden in dem Sinne, dass $k(V)$ die rein transzendente Erweiterung $k(l_1, \ldots, l_d) \cong k(y_1, \ldots, y_d)$ als Teilkörper enthält und $k(V) : k(l_1, \ldots, l_d)$ eine algebraische Erweiterung ist.

Von besonderem Interesse sind maximale Teilmengen $\left\{\overline{x_{i_1}}, \ldots, \overline{x_{i_d}}\right\}$ von $\left\{\overline{x_1}, \ldots, \overline{x_n}\right\}$ mit dieser Eigenschaft, wobei $\overline{x_i} \in k(V)$ die i-te Koordinatenfunktion ist. Solche Teilmengen sind durch Tupel $(i_1, \ldots, i_d)$ mit

$$P \bigcap k[x_{i_1}, \ldots, x_{i_d}] = \{0\} \tag{muV}$$

charakterisiert. $(x_{i_1}, \ldots, x_{i_d})$ bezeichnet man in diesem Fall als *maximale bzgl. P unabhängige Variablenmenge*. Aus den bisherigen Erörterungen folgt, dass für ein Primideal P alle solchen maximalen unabhängigen Variablenmengen dieselbe Anzahl d von Elementen enthalten.

Diese Definition kann auf beliebige Ideale I erweitert werden. Zunächst ist offensichtlich, dass

$$I \bigcap k[x_{i_1}, \ldots, x_{i_d}] = \{0\} \ \Leftrightarrow \mathrm{rad}(I) \bigcap k[x_{i_1}, \ldots, x_{i_d}] = \{0\}$$

gilt, d.h. dass die Größe eines maximalen d nur vom Radikal von I abhängt. Allerdings sind im allgemeinen Fall die maximalen unabhängigen Variablenmengen nicht unbedingt gleichmächtig, so dass wir die Dimension wie folgt definieren:

$$\dim(R/I) = \max\left(d \ : \ \exists\,(x_{i_1}, \ldots, x_{i_d}) \ \text{ mit } I \bigcap k[x_{i_1}, \ldots, x_{i_d}] = \{0\}\right).$$

Für Primideale I fällt diese Definition mit der früher gegebenen zusammen.

Wir zeigen nun, dass diese Definition auch mit der natürlichen Verallgemeinerung als „höchste Dimension einer der irreduziblen Komponenten“ zusammenfällt:

Satz 19 *Für ein allgemeines Ideal I mit der Zerlegung $V(I) = \cup_\alpha V(P_\alpha)$ in irreduzible Komponenten gilt*

$$\dim(R/I) = \max\left(\dim(R/P_\alpha)\right).$$

Beweis: Wegen $I \subset \cap_\alpha P_\alpha$ ist jede Variablenteilmenge, die bzgl. eines der P_α unabhängig ist, auch I-unabhängig. Folglich gilt $\geq$.

Ist umgekehrt $x_{i_1}, \ldots, x_{i_d}$ I-unabhängig, so gibt es ein α, so dass $x_{i_1}, \ldots, x_{i_d}$ auch P_α-unabhängig ist. Wäre dem nicht so, so gäbe es nicht triviale $p_\alpha \in P_\alpha \cap R'$ mit $R' = k[x_{i_1}, \ldots, x_{i_d}]$. Das Produkt $p = \prod_\alpha p_\alpha$ wäre nicht trivial, enthalten in R' und $\prod_\alpha P_\alpha \subset \cap_\alpha P_\alpha = \mathrm{rad}(I)$ und eine geeignete Potenz schließlich in $I \cap R' = \{0\}$. Folglich gilt $\leq$. $\square$

Eine andere Charakterisierung der Dimension ergibt sich als maximale Länge von (echten) Ketten $P_{d'} \supset \ldots \supset P_1 \supset P_0 = P$ aus Primidealen in R. Alle solchen maximalen Ketten haben dieselbe Länge d' und diese Länge stimmt mit der oben eingeführten Zahl d überein. (o. Bew.)

4.7 Homogene Ideale, affine Kegel und Hilbertreihe

Ein Polynom heißt *homogen*, wenn alle seine Terme vom selben Grad sind. Eine alternative Definition verwendet die Skalierungseigenschaft solcher Polynome:

Definition 13 Ein Polynom $f \in R$ heißt *homogen* vom Grad d, wenn

$$f(\lambda x_1, \ldots, \lambda x_n) = \lambda^d f(x_1, \ldots, x_n)$$

im Polynomring $k[\lambda, x_1, \ldots, x_n]$ gilt.

Die Menge $[R]_d$ der homogenen Polynome vom Grad d ist ein k-Vektorraum Das Nullpolynom ist homogen von jedem Grad und gehört damit zu jeder dieser Mengen. R ist als k-Vektorraum die (unendliche) direkte Summe dieser homogenen Komponenten: $R = \oplus_d [R]_d$.

Ist $f \in R$ ein allgemeines Polynom, so besitzt es eine Zerlegung $f = \sum_d f_{(d)}$ in homogene Bestandteile, für welche

$$f(\lambda x_1, \ldots, \lambda x_n) = \sum_d \lambda^d f_{(d)}(x_1, \ldots, x_n)$$

gilt.

Definition 14 Ein Ideal $J \subset R$ heißt *homogen* oder *H-Ideal*, wenn mit jedem Polynom auch alle homogenen Komponenten zu diesem Ideal gehören:

$$f \in J \quad \Rightarrow \quad \forall\, i \;\; f_{(i)} \in J$$

Ist $[J]_d = J \cap [R]_d$ und für $S = R/J$ auch $[S]_d = [R]_d/[J]_d$, so gilt offensichtlich

$$J = \oplus_d [J]_d \text{ und } S = \oplus_d [S]_d.$$

Einen solchen Ring S bezeichnet man auch als *graduierten Ring* oder *H-Ring.*.

Neben H-Idealen kann man allgemeiner homogene S-Moduln $M = \oplus [M]_d$ betrachten, in denen für die Multiplikation $[S]_d \cdot [M]_e \subset [M]_{d+e}$ gilt. Jedes H-Ideal $J \subset S$ über einem H-Ring S und S selbst sind homogene Moduln. Von besonderem Interesse werden im Folgenden auch die homogenen S-Moduln $S[a]$ sein. Dazu vereinbaren wir gleich ganz allgemein: $M[a]$ ist der homogene S-Modul M mit der Graduierung $[M[a]]_d = [M]_{a+d}$. $M[a]$ fällt also als Modul mit M zusammen, allein die Grade der homogenen Elemente sind verändert, und wird deshalb auch als *Gradshift* von M bezeichnet.

Definition 15 Ein H-Homomorphismus $\phi : M \longrightarrow N$ homogener S-Moduln ist ein Homomorphismus, welcher homogene Elemente graderhaltend abbildet, d.h. der k-lineare Abbildungen $\phi_d : [M]_d \longrightarrow [N]_d$ induziert.

Definition 16 Eine Folge

$$0 \longrightarrow M_1 \xrightarrow{\phi_1} M_2 \xrightarrow{\phi_2} \ldots \xrightarrow{\phi_k} M_{k+1} \longrightarrow 0$$

von H-Homomorphismen homogener S-Moduln bezeichnet man als (lange) *exakte H-Sequenz*, wenn jeweils $im(\phi_{i-1}) = ker(\phi_i)$ gilt.

Insbesondere muss ϕ_1 injektiv und ϕ_k surjektiv sein. Aus der Homogenitätseigenschaft folgt, dass $im(\phi_i)$ und $ker(\phi_i)$ selbst wieder homogene S-Moduln sind.

Eine solche lange exakte H-Sequenz kann in eine Folge kurzer exakter H-Sequenzen

$$0 \longrightarrow ker(\phi_i) \longrightarrow M_i \xrightarrow{\phi_i} im(\phi_i) \longrightarrow 0$$

zerlegt werden und es gilt offensichtlich für alle $i = 1, \ldots, k$ und $d \in \mathbb{Z}$

$$dim_k([ker(\phi_i)]_d) + dim_k([im(\phi_i)]_d) = dim_k([M_i]_d).$$

Als unmittelbare Schlussfolgerung ergibt sich für die alternierende Summe der Vektorraumdimensionen

$$\sum_i (-1)^i dim_k([M_i]_d) = 0. \qquad \text{(alt)}$$

Ist J ein H-Ideal, so ist die zugehörige affine Varietät $V = V(J)$ ein *Kegel*, denn sie hat die Eigenschaft

$$a \in V \quad \Rightarrow \quad \forall \lambda \in k^* \ \lambda a \in V.$$

Affine Varietäten dieser Bauart heißen deshalb *affine Kegel*. Mit jedem Punkt $P \in V$ außerhalb des Ursprungs O gehört auch die ganze Gerade OP zu V. Alternativ können wir einen solchen Kegel also auch als Büschel von Geraden durch den Ursprung betrachten. Ein solches Geradenbüschel beschreibt eine projektive Varietät im $\mathbb{P}^{n-1}$. Auf diese Verbindung werden wir aber nicht näher eingehen.

Sind die homogenen Komponenten eines Moduls M von endlicher k-Vektorraum-Dimension, so kann man Eigenschaften der Zahlenfolge $dim_k([M]_d), d \in \mathbb{Z}$, untersuchen. Dafür fasst man diese Zahlen in einer erzeugenden Funktion zusammen.

Definition 17 Die erzeugende Funktion

$$H(M,t) = \sum_{d \in \mathbb{Z}} dim_k([M]_d)\, t^d$$

bezeichnet man als die *Hilbertreihe* des homogenen S-Moduls M.

Wegen $[M]_d = 0$ für $d \ll 0$ ist diese Reihe eine Laurentreihe (um $t = 0$). In den meisten Fällen gilt sogar $[M]_d = 0$ für $d < 0$ und die Reihe ist eine Potenzreihe. Oft lässt sich die erzeugende Funktion einer Zahlenfolge als Taylorreihe einer analytischen Funktion identifizieren und aus dem Eindeutigkeitssatz über die Koeffizienten der Reihenentwicklung die Zahlenfolge rekonstruieren.

Ist $M[a]$ aus M durch Gradshift entstanden, so gilt

$$H(M[a], t) = t^{-a} \cdot H(M, t).$$

(alt) lässt sich reformulieren als

$$\sum_i (-1)^i H(M_i, t) = 0. \qquad \text{(alt')}$$

Damit können wir als erstes Ergebnis eine Formel für die Hilbertreihe des Polynomrings $k[x_1, \ldots, x_n]$ herleiten.

Satz 20 *Für $R = k[x_1, \ldots, x_n]$ gilt*

$$H(R,t) = \frac{1}{(1-x)^n}$$

Beweis: Mit Induktion. Für $n = 1$ ist die Aussage offensichtlich. Für den Beweis des Induktionsschritts sei $R' = k[x_1, \ldots, x_{n-1}]$ und $H(R',t) = \frac{1}{(1-x)^{n-1}}$ bekannt. Wir betrachten die exakte H-Sequenz

$$0 \longrightarrow R[-1] \xrightarrow{\cdot x_n} R \longrightarrow R/(x_n) \cong R' \longrightarrow 0$$

aus welcher wegen (alt') sofort $(1-t)H(R,t) = H(R',t)$ folgt. $\square$

Die Idee dieses Beweises kann sofort auf den Fall eines Hauptideals verallgemeinert werden. Sei $f \in R$ ein homogenes Polynom vom Grad d, so hasen wir die exakte Sequenz

$$0 \longrightarrow R[-d] \xrightarrow{\cdot f} R \longrightarrow R/(f) \longrightarrow 0$$

und erhalten wie oben

$$H(R/(f),t) = \left(1 - t^d\right) H(R,t).$$

Dabei spielte die Nullteilerfreiheit von R für die Exaktheit der Sequenz an der ersten Stelle eine wichtige Rolle:

$$Ker(\cdot f) = \{g \in R \ : \ f \cdot g = 0\} = \{0\}\,.$$

Für einen allgemeineren Ring $\tilde{R} = R/I$, wobei I ein homogenes Ideal ist, gilt

$$Ker\left(R \xrightarrow{\cdot f} \tilde{R}\right) = \{g \in R \ : \ f \cdot g \in I\} = I : (f).$$

Damit ist

$$0 \longrightarrow R/(I:(f))[-d] \xrightarrow{\cdot f} R/I \longrightarrow R/(I+(f)) \longrightarrow 0$$

eine exakte Sequenz und wir erhalten die Beziehung

$$H(R/(I+(f)),t) = H(R/I,t) - t^d H(R/(I:(f)),t) \qquad \text{(HQR)}$$

zur Berechnung der Hilbertreihe allgemeiner Ideale.

Ist insbesondere f ein Nichtnullteiler bzgl. I, also $I:(f) = I$, so gilt wie oben

$$H(R/(I+(f)),t) = \left(1 - t^d\right) H(R/I,t).$$

4.8 Zusammenfassung

Aus den bisherigen Ausführungen ergeben sich die folgenden Fragestellungen, zu denen im Weiteren algorithmische Verfahren angegeben werden sollen:

1. Fragen zu polynomialen Gleichungssystemen $F \subset R$:
   a) Entscheide, ob F Nullstellen über K hat, d.h. ob $Id(F) = Id(1)$ gilt (Hilberts Nullstellensatz).
   b) Entscheide, ob F endlich viele Nullstellen über K hat, d.h. ob $dim\, R/Id(F) = 0$ gilt.
   c) Transformiere F in „Dreiecksform“ (und definiere das genauer).
2. Eliminationsproblem

   Gegeben ist ein Ideal $J \subset k[\mathbf{x}, \mathbf{u}]$. Finde eine Basis des Eliminationsideals $J \cap k[\mathbf{u}]$ der Polynome in J, die keine der Variablen $\mathbf{x}$ enthalten.
3. Enthaltenseinstests:

a) Idealenthaltenseinstest:
Untersuche für ein Ideal $J \subset R$ und ein Polynom $f \in R$, ob $f \in J$ gilt.

b) Radikalenthaltenseinstest:
Untersuche für ein Ideal $J \subset R$ und ein Polynom $f \in R$, ob $f \in \mathrm{rad}(J)$, also $V(f) \supset V(J)$ gilt, d.h. ob f auf allen gemeinsamen Nullstellen von J verschwindet.

c. Vergleiche zwei durch Basen gegebene Ideale miteinander.

4. Bestimme verschiedene Idealinvarianten (Dimension, Hilbertreihe, usw.)

5. Idealoperationen:

   – Idealdurchschnitt
   – Quotient und stabiler Quotient
   – Primkomponenten und Primärzerlegung

5 Gröbnerbasen

5.1 Potenzproduktideale und Dickson-Lemma

Eine wichtige Klasse von Beispielen, die sich einfach beschreiben lassen, aber trotzdem bereits recht komplizierte Ideale enthalten, sind die von Potenzprodukten erzeugten Ideale (PP-Ideale). Diese wollen wir in diesem Abschnitt näher untersuchen. Da wir bereits gesehen hatten, dass der Begriff der Idealbasis nicht eindeutig ist und insbesondere etwa bereits für das von einfachsten Potenzprodukten erzeugte Ideal $I(x_1, x_2, x_3)$ selbst *Minimal*basen aus mehrgliedrigen Polynomen angegeben werden können, benötigen wir zunächst eine invariante Definition.

Definition 18 Ein Ideal $I \subset R$ heißt *Potenzproduktideal*, wenn mit $f = \sum c_\alpha \mathbf{x}^\alpha \in I$ auch alle Potenzprodukte $\mathbf{x}^\alpha, c_\alpha \neq 0$ zu I gehören.

Offensichtlich besitzt jedes Ideal mit dieser Eigenschaft eine Basis aus Potenzprodukten. Umgekehrt ist auch ein von Potenzprodukten erzeugtes Ideal ein PP-Ideal in diesem Sinne: Wird I von $\mathbf{x}^{\beta_i}$ erzeugt, so kann jedes Element $f \in I$ als

$$f = \sum_i \left(\sum_\alpha c_{\alpha,i} \mathbf{x}^\alpha \right) \mathbf{x}^{\beta_i} = \sum c_{\alpha,i} \mathbf{x}^{\alpha+\beta_i}$$

dargestellt werden. $\mathbf{x}^\gamma$ tritt in f also nur dann auf, wenn $\gamma = \alpha + \beta_i$ für wenigstens ein Basiselement gilt. Potenzproduktideale sind also genau die Ideale, für die man eine Basis und damit auch eine Minimalbasis aus PP angeben kann.

Damit sind Summe, Produkt und Durchschnitt von PP-Idealen wieder PP-Ideale.

Die Menge aller in einem PP-Ideal enthaltenen Potenzprodukte bildet ein *Monoidideal*, d.h. eine Teilmenge $\Sigma \subset T$ mit

$$\Sigma \cdot T := \{\mathbf{x}^\alpha \cdot \mathbf{x}^\beta \,:\, \mathbf{x}^\alpha \in \Sigma,\, \mathbf{x}^\beta \in T\} \subset \Sigma.$$

Beispiel: $I = Id(x^4y^2, x^3y^4, x^2y^5)$. Grafische Darstellung im $\mathbb{N}^2$. Wir schreiben $\Sigma = \Sigma(I)$ für das zugehörige Monoidideal. Dieses besteht aus genau den Termen, die (in T) durch wenigstens eines der Basismonome teilbar sind.

Definition 19 Eine Teilmenge $\Sigma_0 = \{\mathbf{x}^{a_1}, \ldots, \mathbf{x}^{a_m}\}$ eines Monoidideals Σ bezeichnet man als *Basis*, wenn $\Sigma_0 \cdot T = \Sigma$ gilt und als *Minimalbasis*, wenn Σ_0 minimal bzgl. Inklusion mit dieser Eigenschaft ist.

Wir schreiben in diesem Fall $\Sigma = (\mathbf{x}^{a_1}, \ldots, \mathbf{x}^{a_m})$.

Satz 21 *Jedes Monoidideal $\Sigma \subset T$ hat eine eindeutig bestimmte Minimalbasis. Diese besteht genau aus den $\mathbf{x}^\alpha \in \Sigma$, die minimal in Σ bzgl. der Teilbarkeitsrelation sind, d.h. für die*

$$\mathbf{x}^\beta \in \Sigma, x^\beta \,|\, \mathbf{x}^\alpha \;\Rightarrow\; x^\beta = \mathbf{x}^\alpha$$

gilt. Für diese Menge schreiben wir $Gen(\Sigma)$.

Summe, Durchschnitt und Produkt von PP-Idealen sind wieder PP-Ideale. Wir können mit PP-Idealen rechnen, indem wir mit den zugehörigen Monoididealen rechnen:

Satz 22 *Für PP-Ideale $I_1, I_2 \subset R$ gilt*

1. $\Sigma(I_1 + I_2) = \Sigma(I_1) \cup \Sigma(I_2)$
2. $\Sigma(I_1 \cdot I_2) = \Sigma(I_1) \cdot \Sigma(I_2)$
3. $\Sigma(I_1 \cap I_2) = \Sigma(I_1) \cap \Sigma(I_2)$

gilt.

Beispiel: $Id(x^3y, y^4) \cap Id(x^5, x^2y^2) = Id(x^2y^4, x^3y^2, x^5y)$

Aufgabe 17 Finden Sie eine allgemeine Formel für die Erzeugenden des Durchschnitts zweier Monoididealе.

Satz 23 *(Dickson-Lemma) Jedes Monoidideal $\Sigma \subset T := T(x_1, \ldots, x_n)$ besitzt eine endliche Basis.*

Beweis: Wir führen den Beweis mit Induktion nach n. Für $n = 1$ ist die Aussage offensichtlich. Für den Induktionsschritt sei $T' = T(x_1, \ldots, x_{n-1})$. Nach Induktionsvoraussetzung wissen wir, dass jedes Monoidideal in T' eine endliche Basis besitzt und wir wollen dies für Monoididealе $\Sigma \subset T$ zeigen. Mit $\mathbf{x} = (x_1, \ldots, x_{n-1})$ und $y = x_n$ kann jedes $M \in T$ (eindeutig) als $M = \mathbf{x}^\alpha y^m$ dargestellt werden.

Betrachten wir zunächst

$$\Sigma' := \{\mathbf{x}^\alpha \;:\; \exists\, m > 0\ \mathbf{x}^\alpha y^m \in \Sigma\}.$$

Diese Menge ist ein Monoidideal (warum?) in T', hat also eine endliche Basis

$$B := \{\mathbf{x}^{\alpha_i} \;:\; i = 1, \ldots, k\},$$

wobei für geeignete m_i stets $\mathbf{x}^{\alpha_i} y^{m_i} \in \Sigma$ gilt.

Sei $m := max(m_i \,:\, i = 1, \ldots, k)$ und für $l \geq 0$

$$\Sigma_l := \{\mathbf{x}^\alpha \;:\; \mathbf{x}^\alpha y^l \in \Sigma\}.$$

Diese Mengen, die man als die „Scheiben“ von Σ in y-Richtung verstehen kann, sind ebenfalls Monoididealе in T' (warum?) und es gilt

$$l_1 < l_2 \Rightarrow \Sigma_{l_1} \subset \Sigma_{l_2}$$

sowie $\Sigma_l = \Sigma'$ für $l \geq m$. Jedes der kleineren ($l \leq m$) Monoididealе hat wiederum eine endliche Basis

$$B_l := \{\mathbf{x}^{\alpha_l(i)} \;:\; i = 1, \ldots, k_l\},$$

so dass nach Definition

$$C_l := \{\mathbf{x}^{\alpha_l(i)} y^l \;:\; i = 1, \ldots, k_l\} \subset \Sigma$$

gilt.

Wir behaupten nun, dass die Vereinigung $C := \bigcup_{l\le m} C_l \subset \Sigma$ eine endliche Basis von Σ ist. Nach der Basiseigenschaft ist dazu nur zu zeigen, dass jedes Monom $M \in \Sigma$ durch eines aus C teilbar ist. Das ist nach Konstruktion aber offensichtlich. □

Zum besseren Verständnis des Beweises wollen wir ihn noch einmal an einem Beispiel nachvollziehen:

$\Sigma = (x^4y^2, x^3y^4, x^2y^5)$ Dann ist $\Sigma' = (x^2), m = 5$ und für die einzelnen „Scheiben“ erhalten wir $\Sigma_0 = \Sigma_1 = \{0\}, \Sigma_2 = \Sigma_3 = (x^4), \Sigma_4 = (x^3)$. Nach dem Beweisschema erhalten wir

$$C = \{x^4y^2, x^4y^3, x^3y^4, x^2y^5\},$$

wobei das Monom x^4y^3 in einer Minimalbasis überflüssig ist.

5.2 Normalformen

Zur Bestimmung der Lösungsmenge eines linearen Gleichungssystems können wir den Gauß-Algorithmus oder die Eliminationsmethode verwenden. Beide sind Modifikationen ein und desselben Normalformverfahrens. Betrachten wir etwa das Gleichungssystem

$$\begin{aligned} x + y + 2z &= 1\\ x + 2y + z &= 2\\ 2x + y + z &= 5 \end{aligned}$$

Im ersten Verfahren verwenden wir die erste Gleichung, um durch geeignete Zeilentransformationen in den verbleibenden Gleichungen die Koeffizienten vor der Variablen x zu Null umzuformen. Im zweiten Verfahren stellen wir die erste Gleichung nach x um und substituieren in die verbleibenden Gleichungen. Beide Verfahren können wir als *Termersetzungsverfahren* auffassen, das die Regel $x \mapsto 1 - y - 2z$ anwendet. Im Ergebnis erhalten wir die Gleichungen

$$\begin{aligned} y - z &= 1\\ -y - 3z &= 3, \end{aligned}$$

aus denen wir die nächste (einfachere) Regel $y \mapsto 1 + z$ extrahieren, die uns schließlich

$$4z = -4$$

liefert. Rücksubstitution liefert uns schließlich als Lösungsmenge $L = \{(3, 0, -1)\}$. Die Termination des Verfahrens beruht darauf, dass in jedem Eliminationsschritt eine der (endlich vielen) Variablen verschwindet.

Ähnlich können wir den Euklidschen Algorithmus für Polynome in $k[x]$ interpretieren. Dessen zentrale Konstituente, die Division mit Rest, können wir ebenfalls als Termersetzungsverfahren verstehen. Für $f := x^5 - x + 1$ und $g := x^3 + x^2 - 1$ sind dabei die folgenden Schritte auszuführen:

$$\begin{aligned} f_1 &= f - x^2 g &&= -x^4 + x^2 - x + 1\\ f_2 &= f_1 + x\, g &&= x^3 + x^2 - 2x + 1\\ r &= f_2 - g &&= -2x + 2 \end{aligned}$$

Jeder einzelne Schritt kann dabei als algebraische Ersetzungsregel $x^3 \mapsto -x^2 + 1$ aufgefasst werden, wobei „algebraisch“ bedeutet, dass nicht nur die Regel selbst, sondern auch alle daraus ableitbaren monomialen Vielfachen anzuwenden sind. Nach endlich vielen Schritten ist keine dieser Regeln mehr anwendbar; der Rest $r = f \pmod g$ ist berechnet. Der Euklidsche Algorithmus wird nun mit g und r fortgesetzt, d.h. mit einer „einfacheren“ Ersetzungsregel $x \mapsto 1$. Im Gegensatz zum Gauß-Algorithmus gibt es (potentiell) unendlich viele x-Potenzen als linke Seiten unserer Ersetzungsregeln. Die Termination des Verfahrens beruht hier darauf, dass stets nur höhere durch niedrigere Potenzen ersetzt werden.

Ähnliche Überlegungen haben wir auch schon beim Rechnen mit multivariaten Polynomen angetroffen. Um sich etwa zu überzeugen, dass die Polynome $f := -xz + y^2$ und $g := xy - z$ im Ideal $I := Id(y-x^2, z-x^3)$ enthalten sind, haben wir aus der Idealbasis die beiden Kongruenzrelationen

$$\begin{aligned} y &\equiv x^2 \pmod I \\ z &\equiv x^3 \pmod I \end{aligned}$$

abgeleitet, diese als Ersetzungsregeln aufgefasst und damit

$$\begin{array}{rcrcl} f & \equiv & -x^4 + (x^2)^2 & = & 0 \pmod I \\ g & \equiv & x \cdot x^2 - x^3 & = & 0 \pmod I \end{array}$$

hergeleitet und so $f, g \in I$ geschlossen. Hieraus ein algorithmisches Verfahren zu machen, das immer terminiert, bedarf es einiger Überlegung. Wir wollen uns dabei an der oben entwickelten Vorstellung orientieren, dass wir „größere“ durch „kleinere“ Terme ersetzen und ein solches Ersetzungsverfahren sich aus noch zu präzisierenden Gründen nach endlich vielen Schritten erschöpft hat.

Kehren wir nun zu unseren Termersetzungsverfahren im Polynomring $R = k[\mathbf{x}]$ zurück. Sei $T(\mathbf{x})$ mit einer Termordnung $<$ versehen, die wir für die folgenden Betrachtungen fixieren wollen, und $0 \neq f(\mathbf{x}) = \sum_{i=0}^{N} c_i \mathbf{x}^{\alpha_i} \in R$ ein Polynom, so dass in der fixierten Termordnung $\mathbf{x}^{\alpha_i} > \mathbf{x}^{\alpha_j}$ für $i < j$ gilt. Bezeichne weiter $T(f) := \{\mathbf{x}^{\alpha_i},\, i = 0, \ldots, N\}$ die Menge der in der Darstellung von f auftretenden Terme. Dann können wir die folgenden Begriffe definieren:

- den Leitterm $lt(f) := \mathbf{x}^{\alpha_0}$,
- den Leitkoeffizienten $lc(f) := c_0$,
- das Leitmonom $lm(f) := lc(f) \cdot lt(f)$,
- das Reduktum $red(f) := f - lm(f)$.

Beispiel: $f = 4xy^2z + 4z^2 - 5x^3 + 7x^2z^2$.

CoCoA ordnet die Terme eines Polynoms sofort entsprechend der aktuell gültigen Termoordnung (d.h. bringt das Polynom in die *distributive Normalform*). Hier sind die Ergebnisse für f mit verschiedenen Termordnungen. Zunächst die Default-Ordnung DegRevLex:

```
4xy^2z+4z^2-5x^3+7x^2z^2;
4xy^2z + 7x^2z^2 - 5x^3 + 4z^2
------------------------------
```

Nun die lexikografische und die gradweise lexikografische Termordnung.

```
Use R::=Q[x,y,z],Lex;
4xy^2z+4z^2-5x^3+7x^2z^2;
-5x^3 + 7x^2z^2 + 4xy^2z + 4z^2
------------------------------

Use R::=Q[x,y,z],DegLex;
4xy^2z+4z^2-5x^3+7x^2z^2;
7x^2z^2 + 4xy^2z - 5x^3 + 4z^2
------------------------------
```

Zusammenfassung in Tabellenform:

$$\begin{array}{lll} <_{lex} : & lm(f) = -5x^3 & red(f) = 7x^2z^2 + 4xy^2z + 4z^2 \\ <_{deglex} : & lm(f) = 7x^2z^2 & red(f) = 4xy^2z - 5x^3 + 4z^2 \\ <_{degrevlex} : & lm(f) = 4xy^2z & red(f) = 7x^2z^2 - 5x^3 + 4z^2 \end{array}$$

Aufgabe 18

1. Untersuchen Sie, ob es eine Termordnung gibt, in der $lm(f) = 4z^2$ gilt.
2. Bestimmen Sie den Leitterm der folgenden Polynome bzgl. der drei wichtigsten Termordnungen und ordnen Sie das Reduktum

$$f_1 = 7x^2y^4z - 2xy^6 + x^2y^2$$
$$f_2 = 2x + 3y + z + x^2 - z^2 + x^3$$
$$f_3 = 2x^2y^8 - 3x^5yz^4 + xyz^3 - xy^4$$

Mit der Fixierung eines „größten“ Monoms können wir jedes Polynom f als algebraische Ersetzungsregel auffassen, die monomiale Vielfache des Leitterms $lt(f)$ durch geeignete monomiale Vielfache des Reduktums $red(f)$ ersetzt. Genauer gesagt lautet die abzuleitende Ersetzungsregel

$$lt(f) \mapsto -lc(f)^{-1}\, red(f).$$

Entsprechend erhalten wir für eine endliche Menge $B = \{f_1, \ldots, f_m\}$ von Polynomen ein System von Ersetzungsregeln.

Beispiel: $B_1 = \{f_1 = x^2 + xy + y^2, f_2 = xz + yz, f_3 = y^3 - z^3\}$ liefert (bzgl. $<_{lex}$) das Ersetzungssystem

$$x^2 \mapsto -xy - y^2,\ xz \mapsto -yz,\ y^3 \mapsto z^3.$$

Wenden wir die Regeln in der genannten Reihenfolge auf das Polynom $g = x^2y^2 + x^2z^2 + y^2z^2$ an, so erhalten wir nacheinander

$$g \mapsto x^2z^2 - xy^3 - y^4 + y^2z^2 \mapsto -xy^3 - xyz^2 - y^4 \mapsto -xyz^2 - xz^3 - y^4$$
$$\mapsto -xz^3 - y^4 + y^2z^2 \mapsto -y^4 + y^2z^2 + yz^3 \mapsto y^2z^2$$

```
Use R::=Q[x,y,z],Lex;
B1:=[x^2+xy+y^2,xz+yz,y^3-z^3];
G:=x^2y^2+x^2z^2+y^2z^2;
NR(G,B1);
y^2z^2
------------------------------
```

Das aus B abgeleitete Ersetzungssystem erlaubt es also, alle Terme aus dem Monoidideal

$$\Sigma(B) := \{x^\alpha \ :\ \exists\, f \in B :\ lt(f) \,|\, x^\alpha\}$$

durch eine Linearkombination „kleinerer“ Terme zu ersetzen. Diese Terme bezeichnen wir deshalb auch als *Nichtstandardterme*, die verbleibenden Terme $T(X) \setminus \Sigma(B)$ dagegen als die *Standardterme* bzgl. B. Das von $\Sigma(B)$ erzeugte PP-Ideal bezeichnen wir mit $Lt(B)$.

Beispiel, dass es ganz wesentlich auf die Reihenfolge beim Berechnen der Normalform ankommt: $B_2 := \{ux - y^2, uy - z^2, uz - x^2\}$ und Reduktion des Monoms u^2xyz. Verschiedene Pfade liefern eine der Normalformen y^2z^3, z^3x^2 oder x^3z^2. Begriff des *Reduktionspfads*.

Der folgende Algorithmus **NormalForm** erlaubt es, in einem Polynom $f \in R$ so lange Ersetzungen vorzunehmen, bis der Leitterm des entstehenden Polynoms ein Standardterm bzgl. B ist:

NF(f : Polynom, B : Basis) : Polynom

Input: Polynom $f \in R$, endliche Menge $B \subset R$.

Output: Polynom $f' \in R$ mit $f \equiv f' \pmod{Id(B)}$ und $f' = 0$ oder $lt(f') \notin \Sigma(B)$.

`while` $(f \neq 0)$ `and` $(M := \{b \in B \ :\ lt(b) \,|\, lt(f)\} \neq \emptyset)$ `do`

```
    choose b ∈ M
    f := f − (lm(f)/lm(b)) b
return f
```

Dieser Algorithmus terminiert offensichtlich, weil die Folge der Leitmonome der in den einzelnen Schritten entstehenden Zwischenergebnisse eine streng monoton fallende Folge von Monomen darstellt, die nach der Definition einer noetherschen Termordnung endlich sein muss.

Ähnlich wie im Erweiterten Euklidschen Algorithmus kann man den Normalforn-Algorithmus so modifizieren, dass sogar eine Darstellung von $f' - f \in Id(B)$ als polynomiale Kombination der Basiselemente zurückgegeben wird. In obigem Beispiel etwa erhalten wir bei der Berechnung von $g' := \texttt{NF}(g, B)$ nacheinander

$$\begin{aligned}
g \mapsto g_1 &= g - y^2\, f_1 &&= x^2z^2 - xy^3 - y^4 + y^2z^2\\
\mapsto g_2 &= g_1 - z^2\, f_1 &&= -xy^3 - xyz^2 - y^4\\
\mapsto g_3 &= g_2 + x\, f_3 &&= -xyz^2 - xz^3 - y^4\\
\mapsto g_4 &= g_3 + y\,z\, f_2 &&= -xz^3 - y^4 + y^2z^2\\
\mapsto g_5 &= g_4 + z^2\, f_2 &&= -y^4 + y^2z^2 + yz^3\\
\mapsto g_6 &= g_5 + y\, f_3 &&= y^2z^2 = g'
\end{aligned}$$

also $g = (y^2 + z^2)f_1 + (-y\,z - z^2)f_2 + (-x + y)f_3 + g'$.

Allgemein lassen sich die Kofaktoren während der Reduktion auf dieselbe Weise in einem Vektor $(v_1, \ldots, v_m)$ aufsammeln:

NFwithRelations(f: Polynom, B: Basis): (Polynom,Vektor)

Input: Polynom $f \in R$, endliche Menge $B = \{b_1, \ldots, b_m\} \subset R$

Output: Polynom $f' \in R$ mit $f' = 0$ oder $lt(f') \notin \Sigma(B)$ und Vektor $v = (v_1, \ldots, v_m)$ mit $f = \sum_i v_i\, b_i + f'$.

```
for i = 1,...,m do v_i := 0
while (f ≠ 0) and (M := {b ∈ B : lt(b) | lt(f)} ≠ ∅) do
   choose b_i ∈ M
   f := f − (lm(f)/lm(b_i)) b_i
   v_i := v_i + lm(f)/lm(b_i)
return (f, v)
```

Diese Darstellung als polynomiale Kombination der Basisvektoren hat eine weitere wichtige Eigenschaft; sie kommt ohne „große“ intermediäre Terme aus:

Satz 24 *Sei $B = \{b_1, \ldots, b_m\} \subset R$ eine endliche Menge von Polynomen. Dann liefert der Algorithmus* **NFwithRelations** *für jedes Polynom $f \in R$ nach endlich vielen Schritten eine Darstellung*

$$f = v_1\, b_1 + \ldots + v_m\, b_m + r$$

mit $v_1, \ldots, v_m, r \in R$, in der $r = 0$ oder $lt(r) \notin \Sigma(B)$ und $lt(f) \geq lt(v_i)\, lt(b_i)$ für alle i gilt.

Beweis: Da `NFwithRelations` nur eine Modifikation von `NF` ist, muss nur die letzte Aussage $lt(f) \geq lt(v_i)\, lt(b_i)$ (1) bewiesen werden.

Sind f' und $f'' = f - \frac{lm(f')}{lm(b_i)} b_i$ zwei intermediäre Terme, so unterscheiden sich die Vektoren v für f' und f'' nur im Summand mit dem Term $m = \frac{lt(f')}{lt(b_i)}$, für den aber gilt $lt(f) \geq lt(f') = m \cdot lt(b_i)$. Aussage (1) gilt also für alle Terme von h_i und folglich auch für den Leitterm. $\square$

Das CoCoA-Kommando `DivAlg` (für „division algorithm“) führt diese Rechnungen aus. Im folgenden Beispiel wird die Normalform von xyz bzgl. der interreduzierten Basis B_{3b} berechnet:

```
Res:=DivAlg(xyz,B3);
Res;
Record[Quotients = [-z, yz, -1/2z], Remainder = 1/2z^5 - 7/2z^3 + z^2 + 3z]
------------------------------
```

Die Probe zeigt, dass das Ergebnis die Spezifikation der Aufgabenstellung erfüllt:

```
ScalarProduct(Res.Quotients,B)+Res.Remainder;
xyz
------------------------------
```

Mit dem Algorithmus `NF` können wir schon eine Antwort auf die erste Hälfte des Idealenthaltenseins-Problems geben:

Satz 25 *Seien R, f und B wie in obigem Satz. Ist $NF(f, B) = 0$, so gilt $f \in Id(B)$.*

Die Umkehrung dieses Satzes gilt nicht, d.h. es kann durchaus Elemente $f \in I$ geben, für die $\mathtt{NF}(f, b) \neq 0$ gilt. Mehr noch kann das Ergebnis vom gewählten Reduktionspfad abhängen. Der Satz kann dahingehend verschärft werden, dass $\mathtt{NF}(f, b) = 0$ für einen einzigen Reduktionspfad ausreicht, um auf $f \in I$ zu schließen. Jedoch auch von dieser Verschärfung gilt die Umkehrung nicht: Wir werden später auf systematische Weise Polynome $f \in I$ konstruieren, die als Summe von Standardtermen überhaupt nicht weiter reduziert werden können.

Der bisher betrachtete Normalform-Algorithmus beendet seine Arbeit, wenn ein Standardterm als Leitterm erzeugt worden ist. Dabei kann es sein, dass immer noch Nichtstandardterme im Reduktum des erzeugten Polynoms auftreten, die ebenfalls noch reduziert werden können.

Beispiel: Betrachte $B_4 := \{x^2 - x, y^2 - y\}$ und $f = x^2 + y^2$.

Einen entsprechenden Algorithmus, der **NF** noch rekursiv auf das Reduktum anwendet, bezeichnet man als **totalen Normalform-Algorithmus**.

TNF(f: Polynom, B: Basis): Polynom

Input:	Polynom $f \in R$, endliche Menge $B \subset R$
Output:	Polynom $f' \in R$ mit $f \equiv f' \pmod{Id(B)}$ und $f' = 0$ oder $T(f') \cap \Sigma(B) = \emptyset$

```
f:=NF(f,B)
if f = 0 then return f else return lm(f) + TNF(red(f),B)
```

Für diesen Algorithmus kann man ebenfalls wieder eine Variante angeben, die $f - f'$ als polynomiale Kombination der Basiselemente $b \in B$ darstellt. Die CoCoA-Kommandos `NR` und `DivAlg` berechnen bereits solche totalen Normalformen.

5.3 Interreduktion

Betrachten wir das folgende System von Polynomen

$$B_3 := \{f_1 = x^2 + y + z - 3,\ f_2 = x + y^2 + z - 3,\ f_3 = x + y + z^2 - 3\},$$

so erkennen wir, dass die daraus ableitbaren Ersetzungsregeln nicht unabhängig voneinander sind. Das liegt daran, dass das Basiselement f_1 dafür verwendet werden kann, die anderen beiden Elemente zu reduzieren. Wir erhalten entsprechend

$$f_4 := NF(f_1, \{f_3\}) = y^2 + 2yz^2 - 5y + z^4 - 6z^2 + z + 6$$
$$f_5 := NF(f_2, \{f_3\}) = y^2 - y - z^2 + z$$

Hier die entsprechenden Rechnungen mit CoCoA (über `Q[x,y,z],Lex`):

```
Use R::=Q[x,y,z],Lex;
F1:=x^2 + y + z - 3;
F2:=x + y^2 + z - 3;
F3:=x + y + z^2 - 3;
B3:=[F1,F2,F3];
F4:=NR(F1,[F3]);
F4;
y^2 + 2yz^2 - 5y + z^4 - 6z^2 + z + 6
------------------------------
F5:=NR(F2,[F3]);
F5;
y^2 - y - z^2 + z
------------------------------
```

Im Allgemeinen können wir ähnlich vorgehen und erhalten ein Ergebnis, das der Triangulierung einer Matrix im Gaussverfahren entspricht: Solange in der Basis ein Element enthalten ist, das bzgl. der anderen reduziert werden kann, führen wir diese Reduktion aus und ersetzen das alte Basiselement durch das neue (oder lassen es weg, wenn die Reduktion 0 ergeben hat).

Interreduce(B: Basis): Basis

Input: Basis $B = \{b_1, \ldots, b_m\} \subset R$

Output: Basis B' mit $Id(B) = Id(B')$ und $|B'| = |Gen(\Sigma(B'))|$

`while exists` $f \in B,\ lt(f) \notin Gen(\Sigma(B))$ `do`
  $B = B - \{f\}$
  $f' = NF(f, B)$
  `if` $f' \neq 0$ `then` $B = B \cup \{f'\}$
`return` B

Satz 26 *Der Algorithmus* **Interreduce** *terminiert, wenn* $(T, <)$ *eine noetherche Termordnung ist, und erfüllt die gegebene Spezifikation.*

Beweis: Sei $B' = B - \{f\}$. Wegen $f' = NF(f, B') \equiv f \pmod{B'}$ gilt offensichtlich $Id(B' + (f)) = Id(B' + (f'))$, so dass nur die Termination zu beweisen ist.

Nach Auswahl von f gilt $\Sigma(B) = \Sigma(B')$ und $f' = 0$ oder $lt(f') \notin \Sigma(B')$. Im zweiten Fall ist $\Sigma' = \Sigma(B' \cup \{f'\})$ eine echte Obermenge von $\Sigma = \Sigma(B)$.

Würde der Algorithmus nicht terminieren, so gäbe es also eine unendliche Kette $\Sigma_1 \subset \Sigma_2 \subset \ldots$ von echt ineinander enthaltenen Monoididealen. Dies widerspricht aber dem Dicksonlemma. □

Bemerkung: Die Eigenschaft, dass es sich um eine *noethersche* Termordnung handelt, wurde nur für die Termination von NF benötigt; die while-Schleife terminiert allein auf Grund des Dicksonlemmas.

In obigem Beispiel erhalten wir nacheinander

```
F4:=NR(F1,[F2,F3]);
F4;
y^4 + 2y^2z - 6y^2 + y + z^2 - 5z + 6
------------------------------
F5:=NR(F2,[F3,F4]);
F5;
y^2 - y - z^2 + z
------------------------------
F6:=NR(F4,[F3,F5]);
F6;
2yz^2 - 4y + z^4 - 5z^2 + 6
------------------------------
```

also

$$B = \{f_1, f_2, f_3\} \mapsto \{f_2, f_3, f_4\} \mapsto \{f_3, f_4, f_5\} \mapsto \{f_3, f_5, f_6\}$$

mit den Monoididealen

$$\Sigma(x) \subset \Sigma(x, y^4) \subset \Sigma(x, y^2) \subset \Sigma(x, y^2, y\,z^2)$$

Das kann mit dem CoCoA-Kommando `Interreduce(B)` erreicht werden, das allerdings B *in situ* ändert.

```
Interreduce(B3);
B3;
[y^2 - y - z^2 + z, x + y + z^2 - 3, 2yz^2 - 4y + z^4 - 5z^2 + 6]
------------------------------
```

Aufgabe 19 Interreduktion einer Basis kann man auch bzgl. der totalen Normalform ausführen. Überführen Sie die Idealbasis

$$B_5 := \{w + x + y + z, wx + xy + yz + zw, wxy + xyz + yzw + zwx, wxyz - 1\}$$

(bzgl. der lexikografischen Ordnung $w > x > y > z$) in eine entsprechende reduzierte Form.

5.4 Gröbnerbasen und Hilberts Basissatz

Die systematische Vergrößerung von $\Sigma(B)$ im Zuge des Interreduktionsprozesses kann man verallgemeinern: Wir können beliebige Polynome $f \in I$ mit $lt(f) \notin \Sigma(B)$ mit demselben Erfolg zu B hinzunehmen, um die „Reduktionskraft“ von B zu verstärken.

Dafür müssen wir nicht einmal von einer Idealbasis ausgehen, sondern können diesen Prozess mit $B = \emptyset$ als Startmenge beginnen. In jedem Schritt ergänzen wir B um ein Element $0 \neq f \in I$ mit $lt(f) \notin \Sigma(B)$, so lange das möglich ist. Wir bekommen dabei eine Kette $\Sigma_0 \subset \Sigma_1 \subset \ldots$ von echt wachsenden Monoididealen, die nach dem Dicksonlemma nach endlich viele Schritten zu einer Basis G mit der Eigenschaft $\Sigma(G) = \Sigma(I)$ führt.

Es handelt sich dabei um besondere Teilmengen von I, denn selbst für eine Basis B des Ideals I gilt zwar $\Sigma(B) \subseteq \Sigma(I)$, muss aber nicht unbedingt $\Sigma(B) = \Sigma(I)$ gelten.

Beispiel: $I = Id(f_1 = x^3 - 2xy, f_2 = x^2y - 2y^2 + x)$. Dann gilt $B = \{f_1, f_2\}, \Sigma(B) = (x^3, x^2y)$, aber wegen $x^2 = x\,f_2 - y\,f_1 \in I$ außerdem wenigstens $x^2 \in \Sigma(I)$.

Definition 20 Eine Teilmenge $G \subset I$ des Ideals I heißt *Gröbnerbasis* von I, wenn $\Sigma(G) = \Sigma(I)$ gilt.

Das zum Monoidideal $\Sigma(I)$ gehörende Potenzproduktideal $Lt(I) \subset R$ wird als linearer Vektorraum von den Leittermen der Elemente $0 \neq f \in I$ aufgespannt und heißt deshalb das *Leittermideal* von I (bzgl. der festgewählten Termordnung $<$).

Obwohl unsere Argumentation nicht konstruktiv war, haben wir oben gezeigt, dass jedes Ideal eine Gröbnerbasis hat. Es bleibt noch der Begriff „Basis“ zu rechtfertigen, d.h. zu zeigen, dass G wirklich eine Basis des Ideals I ist.

Satz 27 *Jede Gröbnerbasis $G = \{g_1, \ldots, g_r\} \subset I$ ist eine Basis des Ideals I.*

Beweis: Wegen $G \subset I$ bleibt nur zu zeigen, dass jedes Element $f \in I$ auch tatsächlich als polynomiale Kombination dieser Polynome darstellbar ist. Berechnen wir die Normalform mit Relationen von f bzgl. G, erhalten wir eine Darstellung

$$f = p_1 g_1 + \ldots + p_r g_r + q$$

mit einem Polynom q, das entweder Null ist oder einen Leitterm $lt(q) \notin \Sigma(G) = \Sigma(I)$ hat. Da letzteres wegen $q \in I$ nicht möglich ist, folgt $f \in Id(G)$. $\square$

Wir sagen deshalb auch ohne Bezug auf ein Ideal, dass G eine Gröbnerbasis ist, wenn G dies bzgl. des Ideals $I = Id(G)$ ist.

Einer der zentralen Sätze der kommutativen Algebra ergibt sich nun als einfache Folgerung:

Folgerung 1 *(Hilberts Basissatz) Jedes Ideal $I \subset R$ besitzt eine endliche Basis.*

Da es sich beim Dickson-Lemma, auf dem der obige Beweis beruht, um eine reine Existenzaussage handelt, die uns kein konstruktives Verfahren zum Auffinden einer solchen Gröbnerbasis in die Hand gibt, bleibt die Möglichkeit des praktischen Umgangs mit diesem Begriff zunächst im Dunkeln. Bevor wir dieses aufhellen, wollen wir aber zunächst die Nützlichkeit des eingeführten Begriffs auch für andere konstruktive Fragestellungen zusammentragen.

5.5 Eigenschaften von Gröbnerbasen

Gröbnerbasen erlauben eine eindeutige Antwort auf das Idealenthaltenseinsproblem:

Satz 28 *Sei $G = \{g_1, \ldots, g_r\}$ eine Gröbnerbasis des Ideals I. Dann gilt*

$$f \in I \;\Leftrightarrow\; NF(f, G) = 0.$$

Beweis: Wir hatten bereits gesehen, dass $NF(f, G) = 0 \;\Rightarrow f \in I$ für jede Idealbasis von I gilt, so dass die umgekehrte Richtung zu zeigen bleibt. Nehmen wir also an, es gäbe ein $f \in I$ mit $NF(f, G) = r \neq 0$. Dann ist einerseits $lt(r) \notin \Sigma(G) = \Sigma(I)$, andererseits $f \equiv r \pmod I$, d.h. $r \in I$, ein Widerspruch. $\square$

Folgerung 2 *Für eine Gröbnerbasis G und ein Polynom $f \in R$ ist $TNF(f, G)$ unabhängig vom gewählten Reduktionspfad.*

Beweis: Sind r_1 und r_2 zwei totale Normalformen, die unterschiedlichen Reduktionspfaden entsprechen, so gilt wegen $f \equiv TNF(f, G) \pmod{Id(G)}$ auch $r := r_1 - r_2 \in I$. Da aber beide Normalformen Linearkombinationen aus Standardtermen sind, so auch r. Also muss $r = 0$ sein, da sonst $lt(r) \notin \Sigma(G) = \Sigma(I)$ wäre. $\square$

Wir wollen nun gezielt Beispiele von Polynomen konstruieren, die im von der Basis B erzeugten Ideal liegen, aber deren Leitterm nicht in $\Sigma(B)$ enthalten ist. Einen Weg zur Konstruktion solcher Polynome hatten wir im Beispiel $B_2 := \{f_1 = ux - y^2, f_2 = uy - z^2, f_3 = uz - x^2\}$ gesehen: u^2xyz lässt sich auf zwei verschiedenen Pfaden jeweils zur Normalform y^2z^3 oder x^3z^2 reduzieren. Demzufolge ist $f = x^3z^2 - y^2z^3 \in I$, aber $lt(f) = x^3z^2 \notin \Sigma(B_2)$.

```
Use R::=Q[u,x,y,z],Lex;
F1:=ux-y^2; F2:=uy-z^2; F3:=uz-x^2;
```

Kleinste Gegenbeispiele können auf folgende Weise konstruiert werden:

$$s_{12} = y \cdot f_1 - x \cdot f_2 = (uxy - y^3) - (uxy - xz^2) = xz^2 - y^3$$
$$s_{13} = z \cdot f_1 - x \cdot f_3 = (uxz - y^2z) - (uxz - x^3) = x^3 - y^2z$$
$$s_{23} = z \cdot f_2 - y \cdot f_3 = (uyz - z^3) - (uyz - x^2y) = x^2y - z^3$$

In jedem der drei Beispiele kann man dem Ergebnis nicht mehr ansehen, wie es als Linearkombination der Basiselemente entstanden ist, da sich diese Kombination nur durch Hinzufügen zweier gleicher Terme mit entgegengesetztem Vorzeichen ergibt, die in der fixierten Termordnung *größer* als die verbleibenden Terme sind. Ein solches Element hat nur dann eine verschwindende Normalform, wenn es einen zweiten Weg zu seiner Darstellung als Element von I gibt, die *ohne Termüberschreitung* auskommt.

Das allgemeine Schema der Konstruktion solcher Elemente suggeriert die folgende

Definition 21 Seien $f, g \in R$ zwei nichttriviale Polynome und $m = lcm(lt(f), lt(g))$ das kleinste gemeinsame Vielfache der Leitterme der beiden Polynome. Dann bezeichnen wir das Polynom

$$S(f,g) := \frac{m}{lm(f)}f - \frac{m}{lm(g)}g = \frac{m}{lm(f)}red(f) - \frac{m}{lm(g)}red(g),$$

das die kleinste monomiale Kombination aus f und g ist, in der sich die beiden Kopfterme gegenseitig wegheben, als das *S-Polynom* von f und g.

Eine entsprechende Funktion kann man in CoCoA wie folgt vereinbaren:

```
Define SPoly(F,G)
  M:=LCM(LT(F),LT(G));
  Return M/LM(F)*F-M/LM(G)*G;
EndDefine;
```

Für die Elemente einer Idealbasis B definieren wir noch abkürzend

```
Define S(B,I,J)
  Return SPoly(B[I],B[J]);
EndDefine;
```

Ein solches S-Polynom, falls es nicht verschwindet, besitzt einen Leitterm, der echt kleiner als der erwartete Leitterm m ist. Auf diese Weise entstehen Polynome, deren Leitterm möglicherweise nicht in $\Sigma(B)$ enthalten ist. Durch Hinzunahme dieser Polynome in die Basis vergrößern wir also $\Sigma(B)$. Fügen wir etwa im Beispiel B_2 zur Basis die drei neu erzeugten Polynome hinzu, erhalten wir eine neue Basis $B_{2a} = \{f_1, f_2, f_3, f_4 := s_{12}, f_5 := s_{13}, f_6 := s_{23}\}$ mit $\Sigma(B_{2a}) = (ux, uy, uz, xz^2, x^3, x^2y)$. Bzgl. dieser neuen Basis ist offensichtlich $NF(S(f_i, f_j), B_{2a}) = 0$ für $(i,j) \in \{(1,2),(1,3),(2,3)\}$. Andererseits können zwischen den neuen und alten Elementen neue S-Polynome konstruiert werden:

$$s_{14} = z^2 f_1 - u f_4 = (uxz^2 - y^2z^2) - (uxz^2 - uy^3) = uy^3 - y^2z^2$$

Im Gegensatz zu obigen Polynomen ist dieses Polynom nicht bereits in Normalform bzgl. B_{2a}. Es gilt

$$s_{14} \mapsto_{f_2} 0$$

also $NF(s_{14}, B_{2a}) = 0$. Damit entsteht aus diesem Polynom kein neues Polynom aus I mit bis dahin unbekanntem Leitterm. Dasselbe gilt für die S-Polynome $s_{ij}, i \in \{1,2,3\}, j \in \{4,5,6\}$. Die restlichen S-Polynome liefern

$$\begin{aligned} s_{45} &= -x^2y^3 + y^2z^3 \mapsto_{f_6} 0 \\ s_{46} &= -xy^4 + z^5 =: f_7 \\ s_{56} &= xz^3 - y^3z \mapsto_{f_4} 0 \end{aligned}$$

Wir erhalten also ein weiteres Polynom $f_7 \in I$ mit bis dahin unbekanntem Leitterm xy^4 und schließlich wegen

$$s_{47} = y^4 f_4 + z^2 f_7 = -y^7 + z^7 =: f_8$$

ein letztes solches Polynom. Die Normalformen aller weiteren S-Polynome verschwinden, so dass wir auf einfachem Wege keine neuen Polynome $f \in I$ mit $lt(f) \notin \Sigma(G)$ für $G = \{f_1, \ldots, f_8\}$ konstruieren können. Weiter unten werden wir sehen, dass G in der Tat bereits eine Gröbnerbasis ist.

Betrachten wir unser zweites Beispiel: Für $Id(B_3)$ hatten wir bereits eine neue Idealbasis

$$B_{3b} := \{f_3, f_5, f_6\} = \left\{x + y + z^2 - 3, y^2 - y - z^2 + z, 2yz^2 - 4y + z^4 - 5z^2 + 6\right\}$$

konstruiert. Hier liefert nur $NF(S(f_5, f_6), B_{3b})$ ein neues nichttriviales Polynom f_7:

$$\begin{aligned} S(f_5, f_6) = z^2\, f_5 - 1/2\, y\, f_6 &= 2\, y^2 - 1/2\, y\, z^4 + 3/2\, y\, z^2 - 3\, y - z^4 + z^3 \\ &\mapsto_{f_5} -1/2\, y\, z^4 + 3/2\, y\, z^2 - y - z^4 + z^3 + 2\, z^2 - 2\, z \\ &\mapsto_{z^2 f_6} 1/2\, y\, z^2 - y + 1/4\, z^6 - 9/4\, z^4 + z^3 + 7/2\, z^2 - 2\, z \\ &\mapsto_{f_6} f_7 := 1/4(z^6 - 10z^4 + 4z^3 + 19z^2 - 8z - 6) \end{aligned}$$

Alle S-Polynome, die man seinerseits mit f_7 bilden kann, reduzieren zu Null. Auch hier gilt, wie wir nun zeigen wollen, dass $G := \{f_3, f_5, f_6, f_7\}$ bereits eine Gröbnerbasis ist.

Satz 29 *(Charakterisierungssatz für Gröbnerbasen) Die folgenden Bedingungen an eine Basis G eines Ideals $I \subset R$ sind äquivalent:*

1. *G ist eine Gröbnerbasis von I, d.h. $\Sigma(I) = \Sigma(G)$.*
2. *Für jedes Element $f \in I$ und jede Reduktionsstrategie gilt $NF(f, G) = 0$.*
3. *Für jedes Element $f \in I$ gibt es eine Reduktionsstrategie mit $NF(f, G) = 0$.*
4. *Für jedes Paar $g_1, g_2 \in G$ und jede Reduktionsstrategie gilt $NF(S(g_1, g_2), G) = 0$.*
5. *Für jedes Paar $g_1, g_2 \in G$ gibt es eine Reduktionsstrategie mit $NF(S(g_1, g_2), G) = 0$.*
6. *Jedes Element $f \in I$ hat eine Darstellung*

$$f = \sum_{g_i \in G} h_i g_i \quad mit \quad \forall\, i\ (lt(f) \geq lt(h_i g_i)).$$

7. *Die Standardterme $N(G) := T(X) \setminus \Sigma(G)$ sind linear unabhängig* $(\mathrm{mod}\ I)$.
8. *Die Standardterme $N(G)$ bilden eine Vektorraumbasis des Faktorrings R/I, d.h. jedes Element $f \in R$ besitzt eine eindeutige Darstellung*

$$f \equiv \sum_{m \in N(G)} c_m m \quad (\mathrm{mod}\ I)$$

mit $c_m \in k$.

Beweis: Wir hatten bereits gesehen, dass 1. $\Rightarrow$ 2. gilt. Da S-Polynome spezielle Elemente aus I sind, sind die Implikationen 2. $\Rightarrow$ 3. $\Rightarrow$ 5. und 2. $\Rightarrow$ 4. $\Rightarrow$ 5. trivial, so dass nur noch 5. $\Rightarrow$ 6. und 6. $\Rightarrow$ 1. zu zeigen bleibt.

5. $\Rightarrow$ 6.: Sei $f = \sum h_i g_i \in I$, aber $lt(f) < m := max(lt(h_i g_i))$. Im folgenden bezeichnet $f_1, f_2, \ldots$ Kombinationen $\sum h'_i g_i \in I$ mit $max(lt(h'_i g_i)) < m$. Zunächst ist

$$f = \sum\nolimits^{*} h_i g_i + f_1 = \sum\nolimits^{*} (lm(h_i) + red(h_i)) g_i + f_1 = \sum\nolimits^{*} lm(h_i) g_i + f_2,$$

wobei sich die Summation $\sum^*$ nur über diejenigen Indizes erstreckt, für die $lt(h_i g_i) = m$ gilt. Insbesondere ist $lt(g_i) \,|\, m$ für $i \in *$. Betrachten wir den Ausdruck unter dem Summenzeichen. Für jeden einzelnen Summanden gilt nach Konstruktion $lt(h_i) lt(g_i) = m > lt(f)$, also ist $\sum^* lc(h_i) lc(g_i) = 0$. Sei oBdA $1 \in *$. Dann gilt $lt(g_1) \,|\, m$ und

$$\sum\nolimits^{*} lc(h_i) lc(g_i) \frac{m}{lm(g_1)} g_1 = 0.$$

m ist ein gemeinsames Vielfaches aller $lt(g_i)$, $i \in *$, also insbesondere ein Vielfaches von $m_i := lcm(lt(g_1), lt(g_i))$. Deshalb ist

$$\sum\nolimits^{*} lm(h_i) g_i = \sum\nolimits^{*} lc(h_i) lc(g_i) \frac{m}{lm(g_i)} g_i = \sum\nolimits^{*} lc(h_i) lc(g_i) \frac{m}{m_i} S(g_i, g_1),$$

wenn man die oben hergeleitete Null-Summe hinzufügt. Da aber $lt(S(g_i, g_1)) < m_i$ und außerdem $NF(S(g_i, g_1), G) = 0$ gilt, erhalten wir auf diese Weise eine Darstellung von f als Kombination $\sum h'_i g_i$ mit $max(lt(h'_i g_i)) < m$. Noethersche Induktion beweist dann die Aussage 6.

6. $\Rightarrow$ 1.: Aus der Existenz der genannten Darstellung für $f \in I$ folgt $lt(f) = max_i(lt(h_i) lt(g_i))$, also $lt(f) \in \Sigma(G)$.

1. $\Rightarrow$ 7.: Wäre

$$f = \sum_{m \in N(G)} c_m m \equiv 0 \pmod{I}$$

eine nichttriviale Linearkombination von Standardmonomen aus I, dann wäre wegen $f \in I$ auch $lt(f) \in \Sigma(I) = \Sigma(G)$.

7. $\Rightarrow$ 8.: Jedes Nichtstandardmonom kann mit Hilfe von $TNF(\_, G)$ als Linearkombination von Standardmonomen dargestellt werden. Also bilden diese auch ein Erzeugendensystem.

8. $\Rightarrow$ 1.: Wäre $m \in \Sigma(I) \setminus \Sigma(G)$ und $f \in I$ mit $lt(f) = m$, so wäre $f' := TNF(f, G) \in I$ eine nichttriviale Linearkombination von Termen aus $N(G)$.

□

Der Charakterisierungssatz zeigt, dass die oben berechnete Menge $G = \{f_1, \ldots, f_8\}$ eine Gröbnerbasis von $I = Id(B_2)$ ist, weil sie die Eigenschaft 5. erfüllt.

Wir wollen diesen Abschnitt mit einem Kriterium beschließen, das es erlaubt, manche S-Polynome nicht zu untersuchen.

Satz 30 *(Hauptsyzygienkriterium) Sind $f, g \in R$ nichttriviale Polynome mit teilerfremden Leittermen, so gilt $NF(S(f, g), \{f, g\}) = 0$.*

Beweis: Aus der Teilerfremdheit folgt $m = lcm(lt(f), lt(g)) = lt(f) \cdot lt(g)$ und somit

$$S(f, g) = \frac{m}{lm(f)} red(f) - \frac{m}{lm(g)} red(g) = \frac{1}{lc(f)\, lc(g)} \left(lm(g)\, red(f) - lm(f)\, red(g)\right)$$

Führen wir nun die Substitutionen $lm(f) \mapsto -red(f)$ und $lm(g) \mapsto -red(g)$ aus, so erhalten wir 0. □

Betrachten wir noch einmal die Rechnungen zum Beispiel

$$B_{3b} = \{f_3, f_5, f_6\} = \{x + y + z^2 - 3, y^2 - y - z^2 + z, 2yz^2 - 4y + z^4 - 5z^2 + 6\}.$$

Da die anderen Leittermpaare zueinander teilerfremd sind brauchen wir nach dem Hauptsyzygienkriterium nur $S(f_5, f_6)$ zu untersuchen, was in der Tat ein neues Polynom

$$f_7 := z^6 - 10z^4 + 4z^3 + 19z^2 - 8z - 6$$

liefert. Von diesem brauchen wir nur $S(f_6, f_7)$ zu untersuchen, was zu 0 reduziert.

5.6 Der Buchberger-Algorithmus

Ähnlich wie oben können wir auch im allgemeinen Fall versuchen, aus einer gegebenen Idealbasis B eine Gröbnerbasis zu konstruieren. Wir versuchen, nacheinander alle S-Polynome $S(f_i, f_j),\ f_i, f_j \in B$ vermöge B zu reduzieren. Ist $f := NF(S(f_i, f_j), B) \neq 0$, so wissen wir zumindest, dass $lt(f) \in \Sigma(I) \setminus \Sigma(B)$, d.h. $f \in I$ ein Element aus dem Ideal ist, dessen Leitterm man aus den bisher bekannten Basiselementen nicht herleiten kann. Fügen wir andererseits dieses Polynom zur Menge B hinzu, kann $S(f_i, f_j)$ nunmehr trivialerweise zu Null reduziert werden. Durch die Hinzunahme des neuen Basiselements vergrößert sich andererseits die Anzahl der möglichen S-Polynome, so dass die Termination dieses Vorgehens eines Beweises bedarf. Im Beispiel der Menge B_1 jedenfalls terminierte dieses Verfahren.

Die formale Spezifikation des entsprechenden Algorithmus, den man zu Ehren seines Erfinders den **Buchergeralgorithmus** nennt, sieht wie folgt aus:

GBasis(B: Basis): Basis

Input: Endliche Menge $B = \{f_1, \ldots, f_m\} \subset R$.
Output: Gröbnerbasis G des Ideals $I = Id(B)$.

```
G:=B;
P := {(f_i, f_j) | 1 ≤ i < j ≤ m};
While P ≠ ∅ do
  Choose p ∈ P; P := P \ {p};
  f := NF(S(p), G)
  if f ≠ 0 then
    P := P ∪ {(g, f) | g ∈ G};
    G := G ∪ {f};
return G;
```

Satz 31 *Der Algorithmus terminiert nach endlich vielen Schritten.*

Beweis: In jedem Schritt mit $f \neq 0$ wird $\Sigma(G)$ echt vergrößert. Nach dem Dicksonlemma sind aber nur endlich viele solche Schritte möglich. □

Beispiel: Das erste Beispiel in der Vorlesung bzgl. der lexikografischen Termordnung mit $y > x$.

```
B0:=[17x^2+22xy+13y^2-1, 8x^2+28xy+37y^2-1];
```

Interreduktion liefert als Augangspunkt für den Gröbneralgorithmus

```
Interreduce(B0);
```

$$\{f_1 = 150\,y\,x + 175\,x^2 - 8,\ f_2 = 75\,y^2 - 50\,x^2 + 1\}$$

Nichttrival reduzierende S-Polynome können mit CoCoA wie folgt berechnet werden:

```
NR(S(B0,1,2),B0);
Append(B0,It);
B0;
```

In unserem Beispiel erhalten wir nacheinander die folgenden neuen nicht trivialen Basiselemente

$$f_3 = NF(S(f_1, f_2), B_0) = 48\,y + 625\,x^3 - 44\,x$$
$$f_4 = NF(S(f_1, f_3), B_0 \cup \{f_3\}) = 15625\,x^4 - 2500\,x^2 + 64,$$

so dass insgesamt $G = \{f_1, f_2, f_3, f_4\}$ eine Gröbnerbasis ist. Allerdings sind $lt(f_1)$ und $lt(f_2)$ für ein minimales Erzeugendensystem von $\Sigma(G)$ und somit für eine Gröbnerbasis nach Definition derselben nicht notwendig. Damit ist in diesem Fall bereits $G' := \{f_3, f_4\}$ eine Gröbnerbasis in Übereinstimmung mit unseren Rechnungen im Abschnitt 1.

Satz 32 *Ist G eine Gröbnerbasis des Ideals I und $G' \subset G$ eine Teilmenge, so dass $Gen(\Sigma(G)) = \{lt(g),\, g \in G'\}$ gilt, so ist auch G' eine Gröbnerbasis von I. Eine solche Gröbnerbasis nennt man* minimal.

Der Beweis dieses Satzes ergibt sich sofort aus der Definition einer Gröbnerbasis. Auf Grund der Eindeutigkeit der Minimalbasis des Monoidideals $\Sigma(I)$ ist die Menge $\{lt(g),\, g \in G'\}$ eindeutig bestimmt. Die Menge

$$\{lt(g) - TNF(lt(g), G'),\, g \in G'\} \subset I$$

bezeichnet man schließlich als *minimale reduzierte Gröbnerbasis*. Jedes dieser Polynome ist die Differenz zwischen einem minimalen Nichtstandardterm und dessen eindeutiger Darstellung $\pmod I$ als Linearkombination von (in der Termordnung kleineren) Standardtermen. Offensichtlich ist eine solche minimale reduzierte Gröbnerbasis eindeutig bestimmt.

5.7 Gröbnerbasen bzgl. verschiedener Termordnungen

Wir hatten oben bereits gesehen, dass man mit Gröbnerbasen das Idealenthaltenseinsproblem algorithmisch lösen kann. Der dabei zu treibende Aufwand hängt allerdings von der gewählten Termordnung ab.

Wollen wir etwa prüfen, ob $f = -4x^2y^2z^2 + y^6 + 3z^5$ im von $B = \{xz - y^2, x^3 - z^2\}$ erzeugten Ideal $I = Id(B)$ liegt, so berechnen wir zuerst die Gröbnerbasis $G = GBasis(B)$ und prüfen dann, ob $NF(f, G) = 0$ gilt. Bzgl. der lexikografischen Termordnung mit $x > y > z$ erhalten wir etwa

```
Use R::=Q[x,y,z],Lex;
F:=-4x^2y^2z^2+y^6+3z^5;
B:=Ideal(xz-y^2,x^3-z^2);
GBasis(B);
[xz - y^2, x^3 - z^2, -x^2y^2 + z^3, -xy^4 + z^4, -y^6 + z^5]
------------------------------
NF(F,B);
0
------------------------------
```

`NF(F,B)` berechnet dabei die Normalform von F bzgl. der Gröbnerbasis von B. Verwenden wir dagegen die revers-lexikografische Termordnung, so ist $B = \{-y^2 + xz, x^3 - z^2\}$ bereits selbst Gröbnerbasis.

In praktischen Anwendungen hat sich herausgestellt, dass Gröbnerbasen bzgl. der rein lexikografischen Termordnung besonders schwierig zu berechnen sind. Deshalb gibt es Überlegungen und Algorithmen, eine solche Gröbnerbasis aus einer Gröbnerbasis bzgl. einer anderen Termordnung zu bestimmen.

Eine komplexitätstheoretische Aussage über die Laufzeit des Buchbergeralgorithmus für „zufällig“ gewählte Polynomsysteme fällt sehr pessimistisch aus: eine (scharfe) Gradschranke für entstehende Basiselemente ist doppelt exponentiell in der Anzahl der Variablen.

Gröbnerbasis- und Normalformberechnungen in CoCoA

CoCoA verwendet das Konzept des `CurrentRing`, über den Informationen zu Koeffizientenbereich, Variablen und Termordnung gespeichert werden, so dass in den Kommandos zu Normalformen und Gröbnerbasen keine derartige Information mitgeführt werden muss.

Da Berechnungen von Gröbnerbasen recht aufwändig sein können, werden die Ergebnisse zu einzelnen Idealen zwischengespeichert, wenn diese einem Bezeichner zugeordnet sind. Die zu einem Bezeichner aktuell gespeicherten Informationen können mit `Describe` abgefragt werden.

```
Use R::=Q[y,x],Lex;
B0:=[17x^2+22xy+13y^2-1, 8x^2+28xy+37y^2-1];
B1:=Ideal(B0);
B1.GBasis;
Null
------------------------------
GBasis(B1);
[4/75y + 25/36x^3 - 11/225x, -625/48x^4 + 25/12x^2 - 4/75]
------------------------------
B1.GBasis;
[4/75y + 25/36x^3 - 11/225x, -625/48x^4 + 25/12x^2 - 4/75]
------------------------------
Describe B1;
Record[Type = IDEAL, Value = Record[Gens = [13y^2 + 22yx + 17x^2 - 1, 37y^2 +
28yx + 8x^2 - 1], GBasis = [4/75y + 25/36x^3 - 11/225x, -625/48x^4 + 25/12x^2
- 4/75]]]
```

Es gibt in CoCoA verschiedene Möglichkeiten, Gröbnerbasisrechnungen zu steuern und zu verfolgen, auf die hier nicht näher eingegangen werden soll. Die wichtigsten Kommandos zu Normalformen und Gröbnerbasen sind:

`NR(F,B)`	(totale) Normalform eines Polynoms F bzgl. einer Liste B.
`Interreduce(B)`	Interreduktion einer Liste von Polynomen (in situ).
`I:=Ideal(B)`	Basis B einem Ideal I zuordnen.
`GBasis(I)`	Gröbnerbasis von I berechnen und unter dem Bezeichner I speichern.
`ReducedGBasis(I)`	Reduzierte Gröbnerbasis von I berechnen.
`NF(F,I)`	(totale) Normalform eines Polynoms F bzgl. eines Ideals I, wobei – wenn erforderlich – eine Gröbnerbasis von I berechnet und unter dem Bezeichner I gespeichert wird.
`I.Gens`	Idealbasis eines Ideals I als Liste.
`I.GBasis`	Bereits berechnete Gröbnerbasis eines Ideals I als Liste.

Betrachten wir als weiteres Beispiel das Polynomsystem

$$F = \left\{x^2 - 2x\,z + 5,\ x\,y^2 + y\,z^3,\ 3y^2 - 8z^3\right\}$$

```
Use R::=Q[x,y,z],Lex;
F := [x^2 - 2*x*z + 5, x*y^2 + y*z^3, 3*y^2 - 8*z^3];
G := ReducedGBasis(Ideal(F));
P:=320*x*y^2 + 9*x*y^4 - 96*z^2*y^4*x + 1600*y^3 - 18*y^5*x*z -
     592*x*z*y^3 + 45*y^5 + 240*z*y^4;
Q:=x^3*y^3*z^3;
```

CoCoA unterscheidet deutlich zwischen Polynomsystemen (gegeben als Listen) und den von ihnen erzeugten Idealen. Die folgenden Rechnungen zeigen jeweils $P \in Id(F)$ und $Q \notin Id(F)$.

```
NR(P,F);
256yz^8 + 296yz^6 + 11840/3yz^3 + 128z^10 + 9856/3z^7
------------------------------
NR(P,G);
0
------------------------------
NF(P,Ideal(F));
0
------------------------------
NF(Q,Ideal(G));
-1002496/81z^8 + 81920/27z^7 + 2578240/81z^6 + 51200/27z^5 + 1638400/81z^4 +
51276800/243z^3
------------------------------
G;
[yz^3 - 3/80z^8 + 2/5z^7 - 1/2z^5, z^9 - 32/3z^8 + 80/3z^6 + 1600/9z^3, y^2 -
8/3z^3, x^2 - 2xz + 5, xz^3 + 9/640z^8 - 3/20z^7 + 3/16z^5]
------------------------------
```

Wir können in diesem Fall das Gleichungssystem lösen, indem wir das Polynom

$$g_2 = z^9 - \frac{32}{3}z^8 + \frac{80}{3}z^6 + \frac{1600}{9}z^3 \in k[z]$$

faktorisieren, durch je einen der Faktoren ersetzen und noch einmal die Gröbnerbasis ausrechnen.

```
[ ReducedGBasis(Ideal(Concat(G,[I[1]]))) | I In Factor(G[2])];
```

$$\left[z^6 - 32/3z^5 + 80/3z^3 + 1600/9, y - 3/80z^5 + 2/5z^4 - 1/2z^2, x + 9/640z^5 - 3/20z^4 + 3/16z^2\right]$$
$$\left[z, x^2 + 5, y^2\right],$$
$$[1]$$

Wir lesen daraus die 8 Lösungen dieses Gleichungssystems ab:

$$\left\{(x,y,z) \;:\; x = -\frac{9}{640}z^5 + \frac{3}{20}z^4 - \frac{3}{16}z^2,\; y = \frac{3}{80}z^5 - \frac{2}{5}z^4 + \frac{1}{2}z^2,\right.$$
$$\left. z \in \mathrm{RootOf}\left(z^6 - \frac{32}{3}z^5 + \frac{80}{3}z^3 + \frac{1600}{9}\right)\right\}$$
$$\cup \left\{\left(\sqrt{-5}, 0, 0\right),\; \left(-\sqrt{-5}, 0, 0\right)\right\}$$

6 Anwendungen von Gröbnerbasen

6.1 Anwendungen des Idealenthaltenseins-Tests

Das Subideal-Problem

Wir hatten bereits gesehen, dass Gröbnerbasen verwendet werden können, um das **Idealenthaltenseinsproblem** zu lösen:

$$f \in Id(F) \;\Leftrightarrow\; \mathtt{NF(f,GBasis(F))} = \mathtt{0}.$$

Auf dieser Basis können wir auch prüfen, ob ein Ideal in einem anderen enthalten ist:

SubIdeal(A,B: Basis): Boolean

Input: Idealbasen $A, B \subset R$

Output: true $\Leftrightarrow$ $Id(A) \subseteq Id(B)$

```
G:=GBasis(B);
for f in A do
  if NF(f,G) ≠ 0 then return false
return true;
```

bzw. zwei Ideale auf Gleichheit prüfen

EqualIdeal(A,B: Basis): Boolean

Input: Idealbasen $A, B \subset R$

Output: true $\Leftrightarrow$ $Id(A) = Id(B)$

```
return SubIdeal(A,B) and SubIdeal(B,A);
```

Triviale Ideale erkennen

Betrachten wir als nächste Fragestellung die Lösbarkeit polynomialer Gleichungssysteme. Nach dem Hilbertschen Nullstellensatz hat ein Gleichungssystem B genau dann eine (über einem algebraisch abgesschlossenen Grundkörper) nichttriviale Nullstellenmenge $V(B) \neq \emptyset$, wenn $Id(B)$ nicht das Einsideal $Id(1)$ ist. Da sich letzteres aber durch $\Sigma(Id(1)) = T(X) = (1)$ auszeichnet, erhalten wir die folgende Äquivalenz von Aussagen:

Satz 33 *Gegeben sei ein polynomiales Gleichungssystem $B \subset R = k[x_1, \ldots, x_n]$ mit Koeffizienten aus einem Körper k und ein algebraisch abgeschlossener Erweiterungskörper K von k. Folgende Aussagen sind dann äquivalent:*

1. *$V_K(B) = \emptyset$, d.h. B hat keine gemeinsamen Nullstellen über K.*
2. *$Id(B) = Id(1)$ ist das Einsideal.*
3. *Jede Gröbnerbasis $G = GBasis(B)$ enthält ein konstantes Polynom.*
4. *$\{1\}$ ist die minimale reduzierte Gröbnerbasis von B.*

Betrachten wir etwa das Gleichungssystem

```
Use R::=Q[x,y],Lex;
B:=[x^2 + y^2 - 2, x^3 + y^3 - 3, x^4 + y^4 - 4];
```

Wir erhalten nacheinander (bzgl. der lex. Termordnung mit $x > y$)

$$
\begin{aligned}
f_4 &= NF(S(f_1, f_2), f_{1\ldots3}) = x\,y^2 - 2\,x - y^3 + 3 \\
f_5 &= NF(S(f_1, f_4), f_{1\ldots4}) = 2\,x\,y - 3\,x + 2\,y^4 - 4\,y^2 - 3\,y + 4 \\
f_6 &= NF(S(f_4, f_5), f_{1\ldots5}) = x - 4\,y^5 - 6\,y^4 + 4\,y^3 + 18\,y^2 + y \\
f_7 &= NF(S(f_1, f_6), f_{1\ldots6}) = 2\,y^6 - 6\,y^4 - 6\,y^3 + 12\,y^2 + 1 \\
f_8 &= NF(S(f_1, f_3), f_{1\ldots7}) = y^4 - 2\,y^2 \\
f_9 &= NF(S(f_4, f_8), f_{1\ldots8}) = 2\,y^3 - 3\,y^2 \\
f_{10} &= NF(S(f_8, f_9), f_{1\ldots9}) = y^2 \\
f_{11} &= NF(S(f_4, f_{10}), f_{1\ldots10}) = 2y + 3 \\
f_{12} &= NF(S(f_{10}, f_{11}), f_{1\ldots11}) = 9/4
\end{aligned}
$$

Aufgabe 20 1.) Untersuchen Sie dasselbe Gleichungssystem bzgl. der gradweise lexikografischen und der gradweise revers lexikografischen Termordnung.
2.) Untersuchen Sie, ob das System

$$\{x^2+y^2+z^2-2, x^3+y^3+z^3-3, x^4+y^4+z^4-4, x^5+y^5+z^5-5\}$$

eine nichttriviale Lösungsmenge besitzt.

Mit einer Modifikation dieses Vorgehens können wir auch die Frage beantworten, für welche $a \in \mathbb{C}$ das System

$$B = \left\{x^2+y^2-2, x^3+y^3-3, x^4+y^4-a\right\}$$

Lösungen hat. Dazu führen wir dieselben Rechnungen wie oben aus:

```
Use R::=Q[x,y,a],Lex;
B:=[x^2 + y^2 - 2, x^3 + y^3 - 3, x^4 + y^4 - a];
ReducedGBasis(Ideal(B));
[a^3 + 6a^2 - 108a + 274,
  x + y - 1/3a^2 - 11/3a + 62/3,
  y^2 - 1/3ya^2 - 11/3ya + 62/3y + 1/2a^2 + 5a - 31]
------------------------------
```

Die reduzierte Gröbnerbasis enthält insbesondere ein Element $g(a) = a^3+6a^2-108a+274$, welches nur von a abhängt und im Ideal liegt, welches von B in $R = \mathbb{C}[x,y,a]$ erzeugt wird. Also gibt es eine polynomiale Kombination

$$g(a) = \sum_{b\in B} h_b(x,y,a)\cdot b(x,y,a)$$

und für konkrete Zahlen $a_0 \in \mathbb{C}$ ist $g(a_0)$ im Ideal I_0 enthalten, welches von $B_0 = B[a \mapsto a_0]$ erzeugt wird. I_0 ist also *höchstens* dann nicht trivial, wenn $g(a_0) = 0$ gilt.

Da B und G beides Basen des Ideals $I = Id(B) \subset k[x,y,a]$ sind, lassen sich die Elemente aus B als polynomiale Kombinationen der Elemente aus G und umgekehrt darstellen.

$$B^T = M_1\cdot G^T \qquad G^T = M_2\cdot B^T, \qquad M_1, M_2 \in Mat(R)$$

Dies gilt auch nach einer Substitution $a \mapsto a_0$: B_0 und $G_0 = G[a \mapsto a_0]$ erzeugen beide das Ideal I_0 – allerdings muss G_0 nicht unbedingt mehr Gröbnerbasis sein. Wählen wir a_0 mit $g(a_0) = 0$, so können wir die beiden Lösungen in unserem Fall aber aus G_0 unmittelbar ablesen.

Das Polynom $g(a)$ bezeichnet man auch als die *Diskriminante* des (parametrischen) Gleichungssystems $B \subset k(a)[x,y]$

6.2 Der Eliminationssatz und polynomiale Gleichungssysteme

Viele konstruktive Fragestellungen der Algebra lassen sich auf Eliminationsprobleme zurückführen. Diese lassen sich ebenfalls mit Gröbnerbasen konstruktiv behandeln.

Sei $B \subset R = k[\mathbf{x}]$ eine endliche Menge von Polynomen und die Menge der Variablen in zwei Teilmengen $\mathbf{x} = (x_1,\ldots,x_k,y_1,\ldots,y_m)$ aufgeteilt. Wir fragen nach den Polynomen im Ideal $I = Id(B)$, die $x_1,\ldots,x_k$ nicht enthalten, also nach einer Basis des *Eliminationsideals*

$$I' = Id(B)\bigcap k[y_1,\ldots,y_m].$$

Zu dessen Berechnung wählen wir auf $T(\mathbf{x})$ eine Termordnung, in der jeder Term, der eine Variable x_i enthält, größer ist als jeder Term, der nur Variablen y_j enthält. Solche Termordnungen bezeichnet man als *Eliminationsordnungen* für $(x_1,\ldots,x_k)$, da ein Polynom $f(x_1,\ldots,x_k,y_1,\ldots,y_m)$ genau dann keine der Variablen $x_1,\ldots,x_k$ enthält, wenn dies für dessen Leitterm $lt(f)$ gilt.

Neben der lexikografischen Ordnung gibt es eine Reihe anderer Eliminationsordnungen, bzgl. derer sich Gröbnerbasen gewöhnlich schneller ausrechnen lassen. So können wir etwa jede Matrix-Termordnung verwenden, deren erster Gewichtsvektor durch $w(x_i) = 1, w(y_j) = 0$ gegeben ist.

Satz 34 *Ist $G = GBasis(B)$ eine (min. reduzierte) Gröbnerbasis des Polynomsystems $B \subset R = k[x_1, \ldots, x_k, y_1, \ldots, y_m]$ bzgl. einer Eliminationsordnung für $x_1, \ldots, x_k, y_1, \ldots, y_m$, so ist*

$$G' = \{g \in G : lt(g) \in T(y_1, \ldots, y_m)\}$$

eine (min. reduzierte) Gröbnerbasis des Eliminationsideals $I' = Id(B) \bigcap k[y_1, \ldots, y_m]$.

Beweis: Offensichtlich gilt $G' \subset I'$. Ist $f \in I'$, so gilt $f \in I$ und folglich $NF(f, G) = 0$. Da bei der Reduktion aber nur solche $g \in G$ mit $lt(g) \leq lt(f)$, also $g \in G'$ herangezogen werden, gilt $NF(f, G') = 0$. Diese Eigenschaft charakterisiert aber Gröbnerbasen. □

Die lexikografische Termordnung ist eine Eliminationsordnung für jedes Anfangssegment der Variablen. Damit hat eine Gröbnerbasis bgzl. dieser Ordnung eine „Dreiecksgestalt“, aus der heraus sich die Lösungsmenge eines polynomialen Gleichungssystems berechnen lässt.

Folgerung 3 *Ist $G = GBasis(B)$ eine (min. reduzierte) Gröbnerbasis von $B \subset R = k[x_1, \ldots, x_n]$ bzgl. der lexikografischen Termordnung, so ist*

$$G_i = \{g \in G : lt(g) \in T(x_i, \ldots, x_n)\}$$

eine (min. reduzierte) Gröbnerbasis des Eliminationsideals $Id(B) \bigcap k[x_i, \ldots, x_n]$.

Insbesondere enthält G_n das Polynom $g(x_n) \in I$ kleinsten Grades, das nur von x_n abhängt, wenn es ein solches Polynom gibt und G eine minimale reduzierte Gröbnerbasis ist.

Die letzte Aussage folgt unmittelbar aus der Tatsache, dass $k[x_n]$ ein Hauptidealring ist. $G_i, i < n$ kann dagegen mehr als $n - i$ Polynome enthalten.

Dies liefert ein **induktives Verfahren zum Lösen polynomialer Gleichungssysteme**:

> Kennt man eine gemeinsame Nullstelle $(x_{i+1}^0, \ldots, x_n^0)$ von G_{i+1}, so enthält $G_i \setminus G_{i+1}$ alle Polynome, die zur Bestimmung von solchen x_i^0 verwendet werden können, dass $(x_i^0, \ldots, x_n^0)$ eine Nullstelle von G_i ist.

Dies entspricht der Triangulierung eines linearen Gleichungssystem durch den Gauß-Algorithmus.

Beispiel (CoCoA):

```
-------------------------------
Use R::=Q[x,y,z],Lex;
B:=[x^2 + y + z - 3, x + y^2 + z - 3, x + y + z^2 - 3];
I:=Ideal(B);
ReducedGBasis(I);
[ y^2 - y - z^2 + z,
  yz^2 - 2y + 1/2z^4 - 5/2z^2 + 3,
  z^6 - 10z^4 + 4z^3 + 19z^2 - 8z - 6,
  x + y + z^2 - 3]
-------------------------------
```

Die Gröbnerbasis enthält mit $f = z^6 - 10z^4 + 4z^3 + 19z^2 - 8z - 6$ ein Polynom allein in z, dessen Nullstellen bestimmt werden können.

```
-------------------------------
Factor(I.GBasis[3]);
[[z + 3, 1], [z - 1, 1], [z^2 - 2, 1], [z^2 - 2z - 1, 1]]
-------------------------------
```

Setzen wir diese in *gb* ein. Für $z = 1$ erhalten wir zwei Gleichungen zur Bestimmung von y, die aber voneinander abhängig sind.

```
------------------------------
Subst(I.GBasis,[[z,1]]);
I1:=Ideal(It);
ReducedGBasis(I1);
[y - 1, x - 1]
------------------------------
```

Wir können daraus die Lösung $(x, y, z) = (1, 1, 1)$ leicht ablesen. Denselben Effekt erhält man, wenn man f durch einen dieser Faktoren ersetzt. Für $z = -3$ erhalten wir auf diese Weise.

```
------------------------------
I2:=I+Ideal([z+3]);
ReducedGBasis(I2);
[y + 3, z + 3, x + 3]
------------------------------
```

Allgemein gilt: Ist $f = f_1 \cdot \ldots \cdot f_k$ eine Zerlegung in Faktoren und F eine Menge weiterer Polynome, so gilt offensichtlich

$$V(F \cup \{f\}) = \bigcup_k V(F \cup \{f_k\})$$

Neben den linearen enthält obige Faktorzerlegung noch quadratische Faktoren. Für den ersten Zugang – Substitution von Werten $z = \pm\sqrt{2}$ für z – müssen wir mit Polynomen rechnen, deren Koeffizienten in einem Erweiterungskörper liegen. Für den zweiten Zugang ist dies zunächst nicht erforderlich:

```
------------------------------
I3:=I+Ideal([z^2-2]);
ReducedGBasis(I3);
[z^2 - 2, y^2 - y + z - 2, x + y - 1]
I4:=I+Ideal([z^2 - 2z - 1]);
ReducedGBasis(I4);
[z^2 - 2z - 1, y + z - 1, x + z - 1]
------------------------------
```

In I_3 gibt es zu jeder der beiden Lösungen für z zwei Werte (x, y, z), also insgesamt 4 Lösungen. I_4 trägt zwei weitere Lösungen zur vollen Lösungsmenge bei, so dass $V(I)$ aus insgesamt 8 Punkten besteht.

Zusammenfassend hätten wir auch rechnen können

```
------------------------------
[ ReducedGBasis(Ideal(Concat(B,[J[1]]))) | J In Factor(I.GBasis[3])];
[ [y + 3, z + 3, x + 3],
  [y - 1, z - 1, x - 1],
  [z^2 - 2, y^2 - y + z - 2, x + y - 1],
  [z^2 - 2z - 1, y + z - 1, x + z - 1]]
------------------------------
```

Bessere Ergebnisse liefert eine integrierte Variante von Buchbergeralgorithmus und Faktorisierung, der **Gröbnerfaktorisierer** der aber nur in wenigen CAS implementiert bzw. nicht explizit zugänglich ist.

Eliminationssatz und Diskriminante

Zum Abschluss dieses Punkts wollen wir untersuchen, für welche Werte (a, b, c) das Gleichungssystem

$$\begin{aligned} x^2 + y^2 &= a \\ x^3 + y^3 &= b \\ x^4 + y^4 &= c \end{aligned} \tag{Discr}$$

Lösungen besitzt. Dazu müssen die drei rechten Seiten in einem wohlbestimmten Verhältnis zueinander stehen. Diese Lösbarkeitsbedingung bezeichnet man auch als die *Diskriminante* des parametrischen Gleichungssystems. Wir können solche Beziehungen ermitteln, wenn wir im Polynomring $k[x, y, a, b, c]$ das Eliminationsideal

$$Id(x^2 + y^2 - a,\, x^3 + y^3 - b,\, x^4 + y^4 - c) \cap k[a, b, c]$$

bestimmen. Wie im Abschnitt 6.1 gezeigt, ist das Verschwinden jedes Polynoms aus diesem Ideal eine notwendige Bedingung für die Existenz von Lösungen für spezielle rechte Seiten (a, b, c). Die entsprechende Gröbnerbasis besteht aus 19 Polynomen, darunter eins, das die Variablen x, y nicht enthält. Dieses können wir auch mit dem Kommando `Elim` bestimmen:

```
Use R::=Q[x,y,a,b,c];
B:=[x^2 + y^2 - a, x^3 + y^3 - b, x^4 + y^4 - c];
ReducedGBasis(Elim(x..y,Ideal(B)));
[a^6 - 4a^3b^2 - 4b^4 + 12ab^2c - 3a^2c^2 - 2c^3]
ReducedGBasis(Ideal(B));
[LPP(I) | I In It];
```

Jedoch kann für Parameter (a, b, c), welche die Diskriminantenbedingung erfüllen, nicht mehr so einfach wie im Abschnitt 6.1 argumentiert werden, dass (Discr) Lösungen besitzt, da nun mehrere Gleichungen zur Bestimmung von Werten (x, y) existieren und diese für konkrete (a, b, c) widersprüchlich sein könnten, wie etwa beim Gleichungs„system“ $a \cdot x = 1$, dessen Diskriminantenbedinung leer ist, das aber natürlich nur für $a \neq 0$ eine Lösung besitzt.

Auf dieselbe Weise können wir untersuchen, für welche Koeffizienten $f(x) = x^2 + ax + b$ Mehrfachnullstellen hat. Dies ist genau dann der Fall, wenn $f(x)$ und $f'(x)$ gemeinsame Nullstellen besitzen, d.h. das System $B := \{f(x), f'(x)\}$ gemeinsame Lösungen besitzt.

```
Use R::=Q[x,a,b];
F:=x^2+ax+b;
B:=[F,Der(F,x)];
ReducedGBasis(Elim(x,Ideal(B)));
[a^2 - 4b]
ReducedGBasis(Ideal(B));
[x + 1/2a, a^2 - 4b]
```

Wie oben haben wir dazu für $I = Id(B)$ das Eliminationsideal $I \cap k[a, b]$ berechnet. Es wird vom Polynom $a^2 - 4b$ erzeugt, das man auch als *Diskriminante* von f bezeichnet. Man beachte den Zusammenhang zur allgemeinen Lösungsformel für quadratische Gleichungen.

Aufgabe 21 Bestimmen Sie die Diskriminante des allgemeinen Polynoms dritten Grades $f(x) = x^3 + ax^2 + bx + c$ sowie des reduzierten Polynoms dritten Grades $g(x) = x^3 + px + q$ und vergleichen Sie Ihr Ergebnis mit der Cardanoschen Formel für die allgemeine Lösung einer Gleichung dritten Grades.

6.3 Polynomsysteme mit endlich vielen Nullstellen

Betrachten wir noch einmal das folgende Gleichungssystem:

```
Use R::=Q[x,y,z],Lex;
B3:=[x^2 + y + z - 3, x + y^2 + z - 3, x + y + z^2 - 3];
```

Aus der Gröbnerbasis hatten wir die Nullstellen berechnet, wobei das Vorhandensein von Gleichungen mit den Leittermen x, y^2 und z^6 in der Gröbnerbasis sicherten, dass es zu jeder Koordinate bei vorgegebenen Werten für die lexikografisch kleineren Koordinaten nur endlich viele verschiedene Werte gibt.

Eine ähnliche Eigenschaft charakterisiert Gleichungssysteme mit endlich vielen Lösungen bzgl. beliebiger Termordnungen:

Satz 35 (Charakterisierungssatz für Systeme mit endlich vielen Nullstellen)
Seien $B \subset R = k[X]$, $I = Id(B)$ das von B erzeugte Ideal und K ein algebraisch abgeschlossener Oberkörper von k. Folgende Aussagen sind äquivalent:

1. *$V_K(B)$ ist endlich.*
2. *I enthält für alle $i = 1, \ldots, n$ univariate Polynome $p_i(x_i)$.*
3. *$\Sigma(I)$ enthält für alle $i = 1, \ldots, n$ eine reine Potenz $x_i^{\mu_i}$.*
4. *Jede Gröbnerbasis $G = GBasis(B)$ enthält für alle $i = 1, \ldots, n$ Elemente g_i, deren Leitterm $lt(g_i) = x_i^{\nu_i}$ eine reine x_i-Potenz ist.*
5. *R/I ist ein endlichdimensionaler k-Vektorraum, d.h. es gibt nur endlich viele Standardterme.*

Ein Ideal I mit diesen Eigenschaften nennen wir nulldimensional.

Beweis: Wir zeigen zuerst die Äquivalenz von 1. und 2.:

Ist $V_K(B)$ endlich, so gibt es insbesondere unter den $\mathbf{a} \in V_K(B)$ nur endlich viele verschiedene Werte für die Koordinate x_i, also ein Polynom $\tilde{p}_i(x_i) \in I(V(B)) = \mathrm{rad}(I)$. Nach dem Hilbertschen Nullstellensatz liegt aber eine geeignete Potenz $p_i(x_i)$ dann bereits in I.

Gibt es umgekehrt solche univariaten Polynome, dann impliziert dies, dass es für jede der Koordinaten einer Lösung nur endlich viele Möglichkeiten gibt, also die Lösungsmenge selbst endlich sein muss.

Nun zeigen wir die Äquivalenz der verbleibenden Aussagen.

2. $\Rightarrow$ 3. : $lt(p_i) \in \Sigma(I)$.

3. $\Rightarrow$ 4. : $x_i^{\mu_i} \in \Sigma(I) \Rightarrow \exists\, x_i^{\nu_i} \in Gen(\Sigma(I))$.

4. $\Rightarrow$ 5. : evident.

5. $\Rightarrow$ 2. : $p_i(x_i)$ ist eine lineare Abhängigkeitsrelation zwischen den (unendlich vielen) x_i-Potenzen.
□

Bemerkung: In diesem Fall bezeichnet man die k-Vektorraum-Dimension $dim_k\, R/Id(B)$ als den *Grad* $deg\, R/I$ des Gleichungssystems B. Dieser ist als Zahl der Standardterme mit einfachen kombinatorischen Argumenten aus einer Gröbnerbasis zu gewinnen. Der Grad stimmt mit der Anzahl der Nullstellen überein, wenn man jeder von ihnen eine geeignete Vielfachheit zuordnet. Der Grad ist eine Invariante von I, hängt also nicht von der verwendeten Termordnung ab. In obigem Beispiel ist B_3 bereits eine Gröbnerbasis bzgl. der gradweise lexikografischen Termordnung, woraus man unmittelbar $Grad = 8$ ableitet.

Der Beweis des Satzes liefert zugleich eine Möglichkeit, wie man aus einer Gröbnerbasis G univariate Polynome $p_i(x_i)$ konstruieren kann: Ist $N = deg\, R/I$ die Zahl der Standardterme, so sind

die $N+1$ Polynome $TNF(x_i^k, G),\ k = 0, \ldots, N$ modulo I linear abhängig. Eine solche Abhängigkeitsrelation kann man mit Mitteln der linearen Algebra berechnen:

UPoly(x_i: Variable, G: GBasis): Polynom

Input: Gröbnerbasis G eines nulldimensionalen Ideals, Variable x_i
Output: Polynom $p(x_i) \in I$

`N:=`$|T(X) \setminus \Sigma(G)|$`; (* Anzahl der Standardterme *)`

`Bilde`
$F(\mathbf{a}, x_i) := \sum_{k=0}^{N} a_k\, NF(x_i^k, G) = \sum_{m \notin \Sigma(G)} l_m(\mathbf{a})\, m$
`mit neuen Variablen` $a_0, \ldots, a_N$ `und homogenen Linearformen` $l_m(\mathbf{a})$

`Finde nichttriviale Lösung` A_0 `des homogenen Gleichungssystems`
$\{l_m(\mathbf{a}) = 0,\ \ m \notin \Sigma(G)\}$

`return` $F(A_0, x_i)$

Das hierbei entstehende lineare homogene Gleichungssystem hat $N+1$ Variablen und N Gleichungen, besitzt also immer nichttriviale Lösungen.

Beispiel (MuPAD):

```
B:=[x^2 + y + z - 3, x + y^2 + z - 3, x + y + z^2 - 3];
G:=map(B, u->poly(u,[x,y,z]));
l:=[x^i$i=0..8];
l1:=map(l, u -> poly(u,[x,y,z]));
l2:=map(l1, u -> groebner::normalf(u,G,DegreeOrder));
l3:=_plus(a.i*expr(l2[i+1]) $ i=0..8);
sys:=[coeff(l3,[x,y,z])];
sol:=solve(sys,[a.i$i=0..8]);
f1:=subs(_plus(a.i*x^i$ i=0..8),sol[1],z=1,z1=0,z2=0);
f2:=subs(_plus(a.i*x^i$ i=0..8),sol[1],z=1,z1=1,z2=1);
```

Erläuterungen:

- G ist bereits eine Gröbnerbasis bgzl. der gradweisen Ordnung, da die Leitterme paarweise teilerfremd sind (Hauptsyzygien-Kriterium).
- l sind die x-Potenzen ($d+1$ Stück mit d = Anzahl der Standardterme).
- l_1 macht daraus Polynome und l_2 berechnet die Normalformen.
- l_3 erzeugt die Linearform mit unbestimmten Koeffizienten, *sys* extrahiert daraus die Koeffizienten als Polynom in $Q(a_0, \ldots, a_8)[x, y, z]$ und *sol* enthält die Lösungen dieses Gleichungssystems.
- f_1 und f_2 sind zwei daraus gewonnene univariate Polynome aus dem Ideal $Id(B)$.

Aufgabe 22 (1) Finden Sie alle Lösungen von

$$V(x^2 + y^2 + z^2 - 1, x^2 + y^2 + z^2 - 2x, 2x - 3y - z)$$

und geben Sie eine Interpretation der Lösungsmenge als Schnitt geometrischer Figuren im Raum.

(2) Gegeben sei das von $B = \{x^2 + 2y^2 - 3,\, x^2 + xy + y^2 - 3\}$ erzeugte Ideal I. Bestimmen Sie Polynome $p_1(x), p_2(y) \in I$ sowie $V(I)$.

(3) Lösen Sie das Gleichungssystem

$$\left\{x^2 + y^2 + z^2 = 4,\ x^2 + 2y^2 = 5,\ xz = 1\right\}$$

6.4 Gröbnerbasen und Dimensionsbestimmung

Wir hatten die Dimension eines Ideals $I \subset R$ als

$$\dim(R/I) = \max\left(d\ :\ \exists\,(x_{i_1}, \ldots, x_{i_d})\ \text{ mit } I \bigcap k[x_{i_1}, \ldots, x_{i_d}] = \{0\}\right)$$

definiert. Die Bedingung

$$I \bigcap k[x_{i_1}, \ldots, x_{i_d}] = \{0\}$$

lässt sich zwar durch eine Gröbnerbasis-Berechnungen bzgl. einer Eliminationsordnung überprüfen, aber wir müssten das für viele verschiedene Teilmengen der Variablen und damit für verschiedene Termordnungen machen.

Wir fixieren deshalb eine Termordnung auf R und stellen die folgende Frage: Welche Informationen über die Dimension kodiert $\Sigma(I)$ bzw. $Lt(I)$?

Sei $R' = k[x_{i_1}, \ldots, x_{i_d}]$ für eine fixierte Teilmenge $(x_{i_1}, \ldots, x_{i_d})$ der Variablen. Offensichtlich gilt

$$Lt(I) \bigcap R' = \{0\} \Rightarrow I \bigcap R' = \{0\}$$

Wir nennen deshalb die Teilmenge $(x_{i_1}, \ldots, x_{i_d})$ der Variablen *streng unabhängig* bzgl. I (und der Termordnung), wenn

$$\Sigma(I) \cap T(x_{i_1}, \ldots, x_{i_d}) = \emptyset$$

gilt, und

$$d' = \max\left(d\ :\ \exists\,(x_{i_1}, \ldots, x_{i_d})\ \text{ mit } \Sigma(I) \cap T(x_{i_1}, \ldots, x_{i_d}) = \emptyset\right)$$

die *strenge Dimension von* R/I. Nach Definition gilt $d' \leq \dim(R/I)$.

Satz 36 *Für jedes Ideal stimmen Dimension und strenge Dimension überein.*

Der vollständige Beweis dieses Satzes kann hier nicht geführt werden, da er von Techniken der algebraischen Deformationstheorie Gebrauch macht. Allerdings sind seine wichtigsten Etappen lehrreich, so dass diese hier an einem Beispiel vorgestellt werden sollen.

Wir betrachten wieder das Beispiel

$$B = \left\{x^2 + y + z - 3, x + y^2 + z - 3, x + y + z^2 - 3\right\}$$

und dessen Gröbnerbasis G bzgl. der lexikographischen Termordnung gerade aus den Polynomen

$$\begin{aligned}
&y^2 - y - z^2 + z,\\
&yz^2 - 2y + \frac{1}{2}z^4 - \frac{5}{2}z^2 + 3,\\
&z^6 - 10z^4 + 4z^3 + 19z^2 - 8z - 6,\\
&x + y + z^2 - 3
\end{aligned}$$

besteht. Es stellt sich zunächst heraus, dass es auch Matrix-Termordnungen mit positiven ganzzahligen Gewichten gibt, welche dieselbe Gröbnerbasis produzieren. Dazu muss nur gewährleistet sein, dass

$$y^2 > y, z^2, z; \quad yz^2 > y, z^4, z^2, 1; \quad z^6 > z^4, z^3, z^2, z, 1; \quad x > y, z^2, 1$$

gilt. Einige dieser Beziehungen sind für alle noetherschen Termordnungen gültig, andere ergeben sich als Folge aus dritten. Eine hinreichende Bedingung ist etwa $x > y > z^2$, was für den Gradvektor $(4, 3, 1)$ erfüllt ist. Und in der Tat, wenn wir eine Gröbnerbasis bzgl. einer Matrix-Termordnung mit diesem ersten Gradvektor berechnen, dann erhalten wir dasselbe Leittermideal $\Sigma(I)$ (und damit auch dieselben Standardterme und dieselben totalen Normalformen) wie bgzl. der lexikographischen Termordnung.

```
------------------------------
Use R::=Q[x,y,z],Ord(Mat[[4,3,1],[1,0,0],[0,1,0]]);
B:=[x^2 + y + z - 3, x + y^2 + z - 3, x + y + z^2 - 3];
I:=Ideal(B);
ReducedGBasis(I);
[yz^2 + 1/2z^4 - 2y - 5/2z^2 + 3,
 z^6 - 10z^4 + 4z^3 + 19z^2 - 8z - 6,
 x + y + z^2 - 3,
 y^2 - y - z^2 + z]
------------------------------
```

Aufgabe 23 Finden Sie einen positiven ganzzahligen Gradvektor, so dass auch die Reihenfolgen der Standardterme in den Normalformen dieselbe wie in der lexikographischen Ordnung ist.

Lemma 1 *Sei* $G = \left\{\mathbf{x}^\alpha - \sum_{\mathbf{x}^\beta \in N} c_{\alpha\beta}\mathbf{x}^\beta\right\}$ *eine minimale reduzierte Gröbnerbasis des Ideals* I*, wobei* $N = T \setminus \Sigma(I)$ *die Menge der Standardterme bezeichnet. Dann gibt es einen positiven Gewichtsvektor* $w \in \mathbb{Z}_+$*, für den gilt:*

$$\forall \alpha,\ \beta\ \ (c_{\alpha\beta} \neq 0 \Rightarrow w(\alpha) > w(\beta))$$

Für jede Termordnung $<'$*, die* w *verfeinert, gilt* $\Sigma'(G) = \Sigma(G)$ *und* G *ist damit eine Gröbnerbasis auch bgzl.* $<'$*.*

Beweis: G ist eine Gröbnerbasis bzgl. jeder Matrix-Termordnung, deren erster Gradvektor w die Bedingung

$$\forall \alpha, \beta\ \ (c_{\alpha,\beta} \neq 0 \Rightarrow w(\alpha - \beta) > 0)$$

erfüllt. Wir fügen noch die Bedingungen $w(e_i) > 0, i = 1, \ldots, n$, hinzu, wobei e_i für den i-ten Einheitsvektor steht, d.h. $x_i = \mathbf{x}^{e_i}$ gilt.

Andererseits gilt $w_0(\alpha - \beta) \geq 0$ und auch $w_0(e_i) \geq 0$, wobei w_0 der erste Gradvektor der Termordnung ist, bzgl. welcher G berechnet wurde. Die (endlich vielen!) Vektoren $\alpha - \beta \in \mathbb{Z}^n$ und $e_1, \ldots, e_n$ liegen also innerhalb des Positivkegels $(C_0)_+$ und spannen somit einen Kegel mit Spitze auf. Der dazu duale Kegel enthält dann innere Punkte mit rationalen (und damit – nach Skalierung – auch solche mit ganzzahligen) Koordinaten, die wegen $w(e_i) > 0$ sämtlich positiv sein müssen. □

Mit einem solchen Gradvektor kann nun eine Familie von Gröbnerbasen

$$G_t = \left\{\mathbf{x}^\alpha - \sum_\beta c_{\alpha\beta}\mathbf{x}^\beta \cdot t^{w(\alpha)-w(\beta)}\right\}$$

über dem Ring $R_t = k[t][x_1, \ldots, x_n]$ konstruiert werden, die für $t = 1$ die Gröbnerbasis G des Ausgangsideals I und für $t = 0$ das PP-Ideal $Lt(I)$ ergeben. Eine solche Familie von Idealen $I_t = Id(G_t)$ bezeichnet man als *Deformation* des Ideals I, jedes einzelne Ideal I_t als *Faser* der Deformation.

Für gutartige (flache – dies verallgemeinert den Stetigkeitsbegriff) Deformationen haben alle Fasern dieselbe Dimension. Die Gutartigkeit ergibt sich hier daraus, dass wir G_t auch als *ein* Ideal in $R' = k[x_1, \ldots, x_n, t]$ mit einer speziellen Matrix-Termorodnung betrachten können, deren erster

Gradvektor gerade w ist, erweitert um die Setzung $w(t) = 1$. Bzgl. dieses Gewichtsvektors sind die Elemente aus G_t homogene Polynome und G_t ist auch in diesem Ring eine Gröbnerbasis.
In unserem Beispiel eräbe sich

```
yz^2 + 1/2z^4t - 2yt^2 - 5/2z^2t^3 + 3t^5,
z^6 - 10z^4t^2 + 4z^3t^3 + 19z^2t^4 - 8zt^5 - 6t^6,
x + yt + z^2t^2 - 3t^4,
y^2 - yt^3 - z^2t^4 + zt^5
```

Spezielles Interesse besteht also an der Berechnung unabhängiger Variablenmengen für PP-Ideale. Da die Eigenschaft der Unabhängigkeit nur vom Radikal des Ideals abhängt, kann man zunächst alle Exponenten durch 1 ersetzen. Für obiges Beispiel $Lt(I) = Id(yz^2, z^6, x, y^2)$ gilt rad $Lt(I) = Id(yz, x, y, z) = Id(x, y, z)$ und jede unabhängige Variablenmenge ist leer. Generell bekomen wir auf diesem Wege noch einmal die Charakterisierung nulldimensionaler Ideale I als solcher, wo $\Sigma(I)$ reine v-Potenzen enthält für alle Variablen $v \in \mathbf{x}$.

Aufgabe 24 Finden Sie alle streng unabhängigen Variablenmengen für das Ideal

$$Id\left(x^2 + y^2 - a, x^3 + y^3 - b, x^4 + y^4 - c\right)$$

Finden Sie alle unabhängigen Variablenmengen für das PP-Ideal

$$Id\left(x_1x_2x_3, x_2x_3x_4, \ldots, x_{n-1}x_nx_1, x_nx_1x_2\right)$$

Berechnen Sie daraus jeweils die Dimension.

6.5 Gröbnerbasen und Hilbertreihe

Für ein homogenes Ideal I hatten wir die Hilbertreihe

$$H(R/I, t) = \sum_{d\in\mathbb{Z}} \dim_k([R/I]_d)\, t^d$$

eingeführt, die uns angibt, wie viele linear unabhängige $\pmod I$ Polynome vom Grad d es gibt.
Ist G eine Gröbnerbasis von I, so bildet die Menge $N(G) = T \setminus \Sigma(I)$ der Standardterme gerade eine solche k-Vektorraum-Basis, so dass

$$H(R/I, t) = \sum_{d\in\mathbb{Z}} |[N(G)]_d|\ t^d$$

gilt. Da die Menge der Standardterme nur von $\Sigma(I)$ abhängt, gilt auch $H(R/I, t) = H(R/Lt(I))$, so dass wir die Berechnung der Hilbertreihe allgemeiner Ideale auf die von PP-Idealen zurückführen können.
Mit der Formel (HQR) hatten wir bereits einen rekursiven Ansatz zur Berechnung der Hilbertreihe bei gegebener Basis formuliert, der aber mehrfache Berechnung von Idealquotienten erfordert. Dieser Ansatz ist für PP-Ideale besonders einfach auszuführen. Für unser Standardbeispiel ist

$$I = \left\{x^2 + y + z - 3, y^2 + x + z - 3, z^2 + x + y - 3\right\}$$

bgzl. der Ordnung degLex bereits eine Gröbnerbasis und wir erhalten aus (HQR)

$$H(R/I, t) = \frac{(1-t^2)^3}{(1-t)^3} = (1+t)^3 = t^3 + 3\,t^2 + 3\,t + 1$$

Diese entspricht der Unterteilung der Standardterme

$$1 \mid x, y, z \mid xy, xz, yz \mid xyz$$

nach dem Grad.

Bezüglich der lex. Termordnung ergab sich $Lt(I) = \left\{x, y^2, yz^2, z^6\right\}$ und die Anwendung von (HQR) induziert die folgenden Rechnungen:

		$H(R,t) = \frac{1}{(1-t)^3}$
(x)		$H(R/x,t) = \frac{1-t}{(1-t)^3} = \frac{1}{(1-t)^2}$
(x,y^2)	$(x) : (y^2) = (x)$	$H(R/(x,y^2),t) = \frac{1-t^2}{(1-t)^2} = \frac{1+t}{1-t}$
(x,y^2,z^6)	$(x,y^2) : (z^6) = (x,y^2)$	$H(R/(x,y^2,z^6),t) = \frac{(1-t^6)(1+t)}{1-t} = t^6 + 2\,t^5 + \ldots t + 1$

Im letzten Schritt schließlich ergibt sich wegen $(x,y^2,z^6) : (yz^2) = (x,y,z^4)$

$$\begin{aligned} H(R/I,t) &= H(R/(x,y^2,z^6),t) - t^3\,H(R/(x,y,z^4),t) \\ &= t^6 + 2t^5 + 2t^4 + 2t^3 + 2t^2 + 2t + 1 - t^3\left(1 + t + t^2 + t^3\right) \\ &= t^5 + t^4 + t^3 + 2\,t^2 + 2\,t + 1 \end{aligned}$$

was auch hier genau der Verteilung der Standardterme nach Graden entspricht:

$$1 \mid y, z \mid yz, z^2 \mid z^3 \mid z^4 \mid z^5$$

6.6 Konstruktiv-algorithmische Idealtheorie

Eine Reihe von Algorithmen verwenden zusätzliche Variablen, mit deren Hilfe sich die zu untersuchende Aufgabenstellung auf andere Aufgabenstellungen zurückführen lässt.

Ein Radikalenthaltenseinstest

Ein Polynom $f \in R$ verschwindet auf einer gegebenen Varietät $V = V(I)$ genau dann, wenn $f \in \mathrm{rad}(I)$ gilt. Im Allgemeinen ist es schwierig, eine Basis von $\mathrm{rad}(I)$ zu berechnen.

Zum Test $f \in \mathrm{rad}(I)$ verwenden wir stattdessen die Äquivalenz

$$f \in \mathrm{rad}(I) \quad \Leftrightarrow \quad I \cdot R[t] + Id(1 - t \cdot f) = Id(1),$$

die wir im Zusammenhang mit Hilberts Nullstellensatz über den Rabinowitsch-Trick bewiesen hatten. t ist hierbei eine neue Variable. Damit ist der **Radikalenthaltenseinstest** auf die Frage des Erkennens eines trivialen ideals zurückgeführt.

Beispiel:

```
Use R::=Q[t,x,y,z],Lex;
B:=Ideal(-x^2z^2 +xy^2z +xz^2-y^2z, -xyz+xz^2+y^3-y^2z,
x^3y-x^2z-xyz+z^2, x^4-x^2y-x^2z+yz, -x^3z+x^2y^2+xz^2-y^2z);
F:=xz-y^2;
```

Wir wollen untersuchen, ob $f \in \mathrm{rad}(Id(B))$ gilt.

Wir berechnen dazu die Gröbnerbasis von $I + (1 - f\,t)$

```
G:=B.Gens; Append(G,F*t-1);
GBasis(Ideal(G));
[-1]
------------------------------
```

Diese ist in der Tat trivial. Alternativ hätten wir in diesem Fall $f^2 \in I$ mit dem Normalformalgorithmus zeigen können.

```
NF(F^2,B);
0
------------------------------
```

Für den Radikalenthaltenseinstest kann eine beliebige Termordnung gewählt werden. Die folgenden Algorithmen verwenden eine Tag-Variablen t im Zusammenhang mit Eliminationsproblemen. Sei also $R' = R[t] = k[t, x_1, \ldots, x_n]$ mit einer Eliminationsordnung $t \gg x_1, \ldots, x_n$, etwa der lexikographischen Ordnung.

Berechnung des Idealdurchschnitts

Betrachten wir die beiden Ideale

$$I_1 = Id(x^3 - x^2\,y, x\,y^2 - y^3), \quad I_2 = Id(x^3 - x\,y^2, x^2\,y - y^3).$$

Man überzeugt sich leicht, dass beide Idealbasen bzgl. der lex. Termordnung bereits Gröbnerbasen sind.

Aufgabe 25 Zeigen Sie, dass die gegebenen Basen sogar Gröbnerbasen bzgl. jeder nur denkbaren Termordnung, d.h. *universelle Gröbnerbasen* sind.

Grundlage des Verfahrens zur Berechnung des Idealdurchschnitts ist der folgende

Satz 37 *Sind I_1, I_2 zwei Ideale im Polynomring $R = k[\mathbf{x}]$ und t eine neue Variable, so gilt*

$$I_1 \cap I_2 = (I_1 \cdot t\,R[t] + I_2 \cdot (1-t)\,R[t]) \cap R.$$

Beweis: $f(x) \in I_1 \cap I_2 \;\Rightarrow\; f = f \cdot t + f \cdot (1-t) \in (I_1 \cdot t + I_2 \cdot (1-t)) \cap R$.
Zum Beweis der anderen Inklusion sei $B_1 := \{f_1(x), \ldots, f_r(x)\}$ eine Basis von I_1 und $B_2 := \{g_1(x), \ldots, g_s(x)\}$ eine Basis von I_2. $f(x) \in I_1 \cdot t\,R[t] + I_2 \cdot (1-t)\,R[t]$ kann man dann darstellen als

$$f(x) = \sum_i p_i(x,t)\,f_i(x)\,t + \sum_j q_j(x,t)\,g_j(x)\,(1-t).$$

Setzen wir $t = 0$, so erhalten wir $f(x) = \sum_j q_j(x,0)\,g_j(x) \in I_2$. Setzen wir dagegen $t = 1$, so erhalten wir $f(x) = \sum_i p_i(x,1)\,f_i(x) \in I_1$, also insgesamt $f \in I_1 \cap I_2$. $\square$

In unserem Beispiel berechnen wir den Idealdurchschnitt mit CoCoA:

```
Use R::=Q[t,x,y],Lex;
I1:=[x^3-x^2*y,x*y^2-y^3];
I2:=[x^3-x*y^2,x^2*y-y^3];
J:=Concat([t*F | F In I1],[(1-t)*F | F In I2]);
ReducedGBasis(Ideal(J));
[tx^2y - ty^3 - x^2y + y^3, txy^2 - ty^3, x^3 - x^2y - xy^2 + y^3, x^2y^2 - y^4]
------------------------------
Elim(t,Ideal(J));
Ideal(-x^3 + x^2y + xy^2 - y^3, -x^2y^2 + y^4)
------------------------------
```

Dies liefert den Idealdurchschnitt

$$Id(x^2y^2 - y^4,\, x^3 - x^2y - xy^2 + y^3) = Id(x^2 - y^2) \cdot Id(y^2, x - y)$$

Alternativ hätten wir auch gleich

```
Intersection(Ideal(I1),Ideal(I2));
```

berechnen können.

Aufgabe 26 Berechnen Sie den Idealdurchschnitt

$$Id(wz - xy, w^2y - x^3) \cap Id(wy^2 - x^2z, xz^2 - y^3)$$

Diesen Algorithmus kann man folgendermaßen auf die Berechnung des Durchschnitt mehrerer Ideale erweitern:

Seien $I_1, \ldots, I_k$ Ideale im Polynomring $R = k[\mathbf{x}]$ und $y_1, \ldots, y_k$ neue Variablen. Dann gilt

$$I_1 \cap \ldots \cap I_k = (I_1\, y_1 + \ldots I_k\, y_k + Id(y_1 + \ldots + y_k - 1)) \cap R.$$

Der Beweis verläuft ähnlich dem des oben betrachteten Falls.

CoCoA kennt zur Berechnung von Idealdurchschnitten die Kommandos

```
Intersection(E_1:IDEAL,...,E_n:IDEAL):IDEAL
IntersectionList(L:LIST):OBJECT
```

Idealquotienten und stabile Idealquotienten

Im Zusammenhang mit der Untersuchung relativer Nullstellengebilde hatten zwei Sorten von Idealquotienten eine Rolle gespielt. Zur Erinnerung: Ist $I \subset R$ ein Ideal und $c \in R$ ein Polynom, so bezeichnet man

$$I : c \;:=\; \{f \in R \mid f\, c \in I\}$$

als den *Idealquotienten* von I nach c und

$$I : c^\infty \;:=\; \{f \in R \mid \exists\, k\; f\, c^k \in I\}$$

als den *stabilen Idealquotienten* (oder Saturation) von I nach c.

Beide Quotienten kann man auf Ideale als Divisor ausdehnen, was einer zusätzlichen Durchschnittsbestimmung entspricht:

$$I : J \;:= \{f \in R \;:\; f \cdot J \subset I\} = \bigcap \{I : c \;:\; c \in Gen(J)\}$$
$$I : J^\infty \;:= \{f \in R \;:\; \exists\, n (f \cdot J^n) \subset I\} = \bigcap \{I : c^\infty \;:\; c \in Gen(J)\}$$

Es zeigt sich, dass man Basen der entsprechenden Ideale ebenfalls mit Eliminationstechniken berechnen kann.

Satz 38 *Ist $R = k[\mathbf{x}]$, $I \subset R$ ein Ideal, $c(x) \in R$ und t eine neue Variable, so gilt*

$$I : c = \frac{1}{c}(I \cap Id(c))$$

und

$$I : c^\infty = (I \cdot R[t] + Id(1 - t \cdot c)) \cap R.$$

Beweis: Die erste Beziehung ist offensichtlich. Zum Beweis der zweiten wenden wir wieder den Rabinowitsch-Trick an.

Sei dazu $B = \{f_1(x), \ldots, f_s(x)\}$ eine Basis des Ideals I. Gilt $f(x) \in I : c^\infty$, also $f\, c^k \in I$ für ein geeignetes $k \gg 0$, so folgt

$$f\, c^k = r_1(x) f_1(x) + \ldots + r_s(x) f_s(x)$$

in R und damit

$$f = t^k \cdot (r_1(x)f_1(x) + \ldots + r_s(x)f_s(x)) + f \cdot (1 - c^k\, t^k) \in I\, R[t] + Id(1 - t\, c).$$

Ist umgekehrt

$$f = p_1(x,t)f_1(x) + \ldots + p_s(x,t)f_s(x) + p(x,t) \cdot (1 - t\, c) \in I\, R[t] + Id(1 - t\, c),$$

so erhalten wir nach der Substitution $t \mapsto 1/c$ wiederum eine rationale Funktion mit einem Hauptnenner c^k. Multiplizieren wir mit diesem durch, so bleibt ein polynomialer Ausdruck

$$f\, c^k = \tilde{p}_1(x)f_1(x) + \ldots + \tilde{p}_s(x)f_s(x) \in I.$$

Damit haben wir den Satz bewiesen. □

Die Berechnung von $I : J$ bzw. $I : J^\infty$ kann nun auf die Berechnung von Idealdurchschnitten zurückgeführt werden.

Alternativ kann man die Berechnung der Quotienten bzgl. eines Ideals auch auf die Berechnung des Quotienten bzgl. eines Polynoms in einer zusätzlichen Variablen zurückführen, was den Aufwand deutlich vermindert: Sei $J = Id(c_0, \ldots, c_s)$ und $c(y) := c_0 + c_1 + \ldots + c_s\, y^s \in R[y]$ ein Polynom in einer neuen Variablen y. Ist $I \subset R$ ein Ideal und $f(x,y) \in I\, R[y]$ ein Polynom im Erweiterungsideal, so kann f in seine y-homogenen Komponenten $f = f_0 + f_1\, y + \ldots + f_k y^k$ mit $f_i \in R$ zerlegt werden. Man überzeugt sich leicht, dass aus $f \in I\, R[y]$ stets $f_i \in I$ für alle i folgt.

Satz 39 *Es gilt*

$$I : J = \cap(I : c_i) = (I\, R[y] : c(y)) \cap R$$

und

$$I : J^\infty = \cap(I : c_i^\infty) = (I\, R[y] : c(y)^\infty) \cap R$$

Beweis: Für $f \in R$ gilt $f \in I : J$ genau dann, wenn $f \cdot c(y) = (fc_0) + (fc_1)y + \ldots + (fc_k)y^k \in I\, R[y]$, da (fc_i) die homogene Komponente vom y-Grad i in $f \cdot c(y)$ ist. □

CoCoA kennt zur Berechnung von Idealquotienten deshalb nur die Kommandos

```
Colon(M:IDEAL,N:IDEAL):IDEAL /* oder */ M : N
Saturation(I:IDEAL,J:IDEAL):IDEAL
```

Die Idealberechnung bzgl. eines Polynoms als Divisor kann durch das davon erzeugte Hauptideal als Divisor simuliert werden.

6.7 Implizite Darstellung regulär parametrisierter Varietäten

Sei $\phi : \mathbb{A}^d \longrightarrow \mathbb{A}^n$ eine reguläre Parametrisierung der d-dimensionalen Varietät $V = im\, \phi$, wie wir sie bereits im Kapitel 4 betrachtet haben, d.h. gegeben durch die polynomialen Funktionen $x_i = \phi_i(t_1, \ldots, t_d)$, $i = 1, \ldots, n$. Wir hatten dort gesehen, dass ϕ eine Abbildung

$$\phi^* : k[x_1, \ldots, x_n] \longrightarrow k[t_1, \ldots, t_d]$$

der zugehörigen Koordinatenringe induziert und dass

$$I(V) = Ker\, \phi^* = Id(x_1 - \phi_1(\mathbf{t}), \ldots, x_n - \phi_n(\mathbf{t})) \cap R[\mathbf{x}]$$

genau das Ideal der auf V verschwindenden Funktionen beschreibt. Dieses ist ein Eliminationsideal und lässt sich folglich über Gröbnerbasen berechnen.

Beispiel: Betrachten wir noch einmal die Tangentialfläche T an die Kubik $C = \left\{(t, t^2, t^3) \;:\; t \in \mathbb{C}\right\}$, die durch die Abbildung $(t,u) \mapsto (x = t + u, y = t^2 + 2ut, z = t^3 + 3ut^2)$ gegeben ist. $Id(T)$ können wir damit berechnen, indem wir im Ideal $I = Id(x - (t+u), y - (t^2 + 2u\, t), z - (t^3 + 3u\, t^2))$ die Parameter t und u eliminieren.

```
Use R::=Q[t,u,x,y,z],Lex;
I:=Ideal(x-(t+u), y-(t^2+2ut), z-(t^3+3ut^2));
Elim([t,u],I);
Ideal(2x^3z - 3/2x^2y^2 - 3xyz + 2y^3 + 1/2z^2)
------------------------------
ReducedGBasis(I);
[ t + u - x, u^2 - x^2 + y,
  ux^2 - uy - x^3 + 3/2xy - 1/2z,
  uxy - uz - x^2y - xz + 2y^2,
  uxz - uy^2 + x^2z - 1/2xy^2 - 1/2yz,
  uy^3 - uz^2 - 2x^2yz + 1/2xy^3 - xz^2 + 5/2y^2z,
  x^3z - 3/4x^2y^2 - 3/2xyz + y^3 + 1/4z^2]
------------------------------
```

Da nur das letzte Polynom in der Gröbnerbasis die zu eliminierenden Variablen nicht enthält, wird das Verschwindungsideal $Id(T)$ (wie für eine Fläche im $\mathbb{A}^3$ zu erwarten) von einem einzigen Polynom

$$h := 4\,x^3\,z - 3\,x^2\,y^2 - 6\,x\,y\,z + 4\,y^3 + z^2$$

erzeugt.

Es gibt Beispiele von Parametrisierungen, wo $T = im\,\phi$ nicht die gesamte algebraische Varietät $\overline{T} = V(h)$ ausschöpft. Wir können in unserem Fall die anderen Gleichungen der Gröbnerbasis verwenden, um eine Aussage zu treffen, welche Punkte auf $V(h)$ wirklich zu T gehören, indem wir entsprechende Parameter (t, u) finden. Für $\mathbf{x}_0 = (x_0, y_0, z_0) \notin V(x\,z-y^2, x\,y-z, x^2-y, y^3-z^2)$ können wir eine der linearen Gleichungen nach u auflösen. Sind $u\,g_1-f_1, u\,g_2-f_2 \in I$ zwei unterschiedliche solche Formeln, so gilt $g_2(u\,g_1 - f_1) - g_1(u\,g_2 - f_2) = f_2g_1 - f_1g_2 \in I \cap k[\mathbf{x}] = Id(T)$. Folglich ergibt sich aus zwei unterschiedlichen Gleichungen $u_1(\mathbf{x}) = f_1(\mathbf{x})/g_1(\mathbf{x})$ und $u_2(\mathbf{x}) = f_2(\mathbf{x})/g_2(\mathbf{x})$ für $\mathbf{x} = \mathbf{x}_0$ derselbe Wert für u, d.h. wir erhalten keine sich widersprechenden Lösungen. Ansonsten, für $\mathbf{x}_0 \in V(x\,z-y^2, x\,y-z, x^2-y, y^3-z^2)$ – dies sind genau die Punkte auf der Kurve $C \subset T$ –, ist $u^2 = 0$, also $u = 0$. In jedem Fall bekommen wir aus der ersten Gleichung den zugehörigen Parameter für t heraus und es gilt $T = \overline{T}$.

Betrachten wir als zweites Beispiel die Kurve $C = \{(t^2, t^3, t^4) \,|\, t \in \mathbb{C}\}$. Zur Bestimmung ihres Verschwindungsideals berechnen wir die Gröbnerbasis `GBasis`$(\{x - t^2, y - t^3, z - t^4\})$ bzgl. einer Ordnung, die t eliminiert:

```
Use R::=Q[t,x,y,z],Lex;
I:=Ideal(x-t^2,y-t^3,z-t^4);
ReducedGBasis(I);
[x^2 - z, xz - y^2, xy^2 - z^2, tz - xy, y^4 - z^3, t^2 - x, tx - y, ty - z]
------------------------------
```

Das Eliminationsideal $I(C)$ hat damit die Basis

$$\{y^4 - x^3,\, xy^2 - z^2,\, xz - y^2,\, x^2 - z\}$$

Mit dem Kommando `Elim` verwendet CoCoA eine effizientere Ordnung:

```
Elim([t],I);
Ideal(-x^2 + z, xz - y^2)
------------------------------
```

$I(C)$ wird also bereits von den beiden Polynomen $x^2 - z$ und $xz - y^2$ erzeugt. Für jeden Punkt $\mathbf{x} \in C$ mit $x \neq 0$ oder $y \neq 0$ kann einer der Formeln $t = y/x$ oder $t = z/y$ zur Berechnung des zugehörigen Parameters verwendet werden. Für $(0, 0, 0) \in C$ ergibt sich als einziger Parameterwert $t = 0$. Auch in diesem Fall gilt also $C = \overline{C}$.

```
Use R::=Q[t,x,y,z],Lex;
I:=Ideal(x-t^2,y-t^5,z-t^7);
ReducedGBasis(I);
[x^2 - z, xz - y^2, xy^2 - z^2, tz - xy, y^4 - z^3, t^2 - x, tx - y, ty - z]
------------------------------
```

Aufgabe 27 Bestimmen Sie die Verschwindungsideale der folgenden Kurven und Flächen

(1) $E_1 := \{(t^4, t^6, t^7) \,|\, t \in \mathbb{C}\}$
(2) $E_2 := \{(s^4, s^3t, st^3, t^4) \,|\, s, t \in \mathbb{C}\}$
(3) $E_3 := \{(s^5, s^4t + t^5, s^2t^3, st^4) \,|\, s, t \in \mathbb{C}\}$

Die Flächen E_2 und E_3 sind *Kegel* mit der Spitze im Ursprung, d.h. mit jedem Punkt $P := (w_0, x_0, y_0, z_0) \in E_i$ gehört die gesamte Gerade λP zu E_i. Der Schnitt dieser Fläche mit der Hyperebene $(w = 1)$ ist dann eine Kurve C_i und wir haben eine eineindeutige Korrespondenz zwischen den Mantellinien des Kegels E_i und den Punkten auf C_i, wenn wir letztere um „unendlich ferne“ Punkte ergänzen, die Mantellinien durch Punkte $P \in E_i$ mit $w_0 = 0$ entsprechen. Wir sprechen in diesem Zusammenhang auch vom *projektiven Raum* und sagen, dass E_2 und E_3 Kurven im projektiven Raum $\mathbb{P}^3$ beschreiben. Es stellt sich heraus, dass ähnlich wie zwischen Idealen und affinen Varietäten eine enge Bezeihung zwischen projektiven Varietäten und *homogenen* Idealen besteht. Diese wichtige geometrische Konstruktion müssen wir allerdings außerhalb unserer Betrachtungen lassen.

6.8 Implizite Darstellung rational parametrisierter Varietäten

Gegeben ist eine Varietät

$$V = \{(\phi_1(a), \ldots, \phi_n(a)) \mid a \in \mathbb{A}^d \setminus W\},$$

wobei $\phi_i(\mathbf{t}) \in k(\mathbf{t})$ rationale Funktionen in $\mathbf{t} = (t_1, \ldots . t_d)$ sind und W die Varietät, auf der eine dieser rationalen Funktionen nicht definiert ist. Gesucht ist das Verschwindungsideal $I(V)$ dieser Varietät.

Wir können zunächst einmal annehmen, dass die rationalen Funktionen $\phi_i(\mathbf{t}) = f_i(\mathbf{t})/g(\mathbf{t})$ einen gemeinsamen Nenner haben und $\gcd(f_1, \ldots, f_n, g) = 1$ gilt. Eine solche Parametrisierung kann man dann analog dem regulären Fall als Abbildung

$$\phi \,:\, \mathbb{A}^d \setminus W \;\longrightarrow\; \mathbb{A}^n$$

mit $W = V(g)$ auffassen, wobei $V = im\,\phi$ und $I(V) = Ker\,(\phi^*)$ gilt. ϕ^* ist hierbei die Abbildung

$$\phi^* \,:\, k[\mathbf{x}] \;\longrightarrow\; k(\mathbf{t}) \qquad \text{via} \qquad x_i \mapsto \frac{f_i(\mathbf{t})}{g(\mathbf{t})},$$

wobei $\mathbf{x} = (x_1, \ldots, x_n)$ bedeutet.

Im Gegensatz zu regulären Parametrisierungen besteht das Bild $im\,\phi^*$ nicht mehr aus Polynomen, weil die Variablen x_i durch rationale Funktionen ersetzt wurden. Wir werden diese Abbildung wie im Fall regulärer Parametrisierungen in Etappen zerlegen, jedoch noch eine Zusatzvariable y einfügen und mit der polynomialen Substitution $\psi_1 :\; x_i \mapsto f_i \cdot y$ und der rationalen Substitution $\psi_2 :\; y \mapsto 1/g$ arbeiten.

$$k[\mathbf{x}] \;\xrightarrow{\psi_1}\; k[\mathbf{t}, y] \;\xrightarrow{\psi_2}\; k(\mathbf{t})$$

Wie im Fall regulärer Parametrisierungen erweitern wir ψ_1 zu einer Abbildung

$$k[\mathbf{x}] \longrightarrow\; k[\mathbf{x}, \mathbf{t}, y] \;\xrightarrow{\psi_1}\; k[\mathbf{t}, y] \;\xrightarrow{\psi_2}\; k(\mathbf{t}),$$

wobei $k[\mathbf{x}] \to k[\mathbf{x},\mathbf{t},y]$ die Einbettungsabbildung ist. Im Ring $k[\mathbf{x},\mathbf{t},y]$ betrachten wir das von $B = \{x_1 - f_1(\mathbf{t})\,y,\ x_2 - f_2(\mathbf{t})\,y, \ldots,\ x_n - f_n(\mathbf{t})\,y\}$ erzeugte Ideal. B ist nach dem Hauptsyzygienkriterium eine Gröbnerbasis bzgl. einer Termordnung mit $\mathbf{x} \gg y, \mathbf{t}$ und für $F(x_1,\ldots,x_n) \in k[\mathbf{x}]$ gilt (wie im Fall regulärer Parametrisierungen)

$$F_0 := \psi_1(F) = F(f_1 y, \ldots, f_n y) = \mathrm{NF}(F(x_1,\ldots,x_n), B)$$

d.h. $F \equiv F_0 \pmod{Id(B)}$ in $k[\mathbf{x},\mathbf{t},y]$. Da $\phi^*(F) = \psi_2(F_0)$ und $F_0 \in k[\mathbf{t},y]$, gilt weiter

$$F \in Ker\,(\phi^*) \quad \Longleftrightarrow \quad F_0 \in Ker\,(\psi_2)\,.$$

Berechnen wir deshalb zuerst $Ker\,(\psi_2)$. Offensichtlich gilt $Id(g\,y-1) \subset Ker\,(\psi_2)$. Sei umgekehrt $p(\mathbf{t},y) = \sum_{i=0}^{n} p_i(\mathbf{t})y^i \in Ker\,(\psi_2)$. Dann ist $\sum_{i=0}^{n} \frac{p_i}{g^i} = 0$ und damit auch

$$g^n \cdot p(\mathbf{t},y) = \sum_{i=0}^{n} g^n \cdot p_i(\mathbf{t})(y^i - \frac{1}{g^i}) = \sum_{i=0}^{n} g^{n-i} \cdot p_i(\mathbf{t})((g\,y)^i - 1) \in Id(g\,y-1)$$

in $k[\mathbf{t},y]$. Wegen

$$(g\,y)^n = ((g\,y-1)+1)^n \equiv 1 \pmod{(g\,y-1)}$$

gilt schließlich auch

$$p(\mathbf{t},y) \equiv (g\,y)^n p(\mathbf{t},y) \equiv 0 \pmod{(g\,y-1)}$$

und somit

$$Ker\,(\psi_2) = Id(g\,y-1).$$

Also gilt

$$F \in Ker\,(\phi^*) \quad \Longleftrightarrow \quad \mathrm{NF}(F_0, (g\,y-1)) = 0.$$

Wir haben damit folgenden Satz bewiesen:

Satz 40 (Implizite Darstellung rational parametrisierter Varietäten) *Sei*

$$V = \left\{ \left(\frac{f_1(a)}{g(a)}, \ldots, \frac{f_n(a)}{g(a)} \right) \mid a \in \mathbb{A}^d \setminus V(g) \right\}$$

eine rational parametrisierte Varietät. Dann gilt

$$Id(V) = Id(x_1 - f_1(\mathbf{t})\,y, \ldots, x_n - f_n(\mathbf{t})\,y, g(\mathbf{t})\,y - 1) \cap k[\mathbf{x}],$$

wobei $\mathbf{t} = (t_1,\ldots t_d)$ *und* y *neue Variablen sind, d.h. das Verschwindungsideal kann man als Eliminationsideal berechnen.*

Aufgabe 28 Zeigen Sie, dass

$$Id(x_1 - f_1\,y,\ \ldots,\ x_n - f_n\,y,\ g\,y-1) = Id(g\,x_1 - f_1,\ \ldots,\ g\,x_n - f_n,\ g\,y-1)$$

gilt.

Letzteres Ideal spielte bei der Berechnung des stabilen Idealquotienten von

$$I_2 = Id(g\,x_1 - f_1, \ldots, g\,x_n - f_n)$$

nach g eine Rolle. Diese Verbindung ist nicht zufällig. Bei der Substitution ϕ^* entstehen nicht beliebige rationale Funktionen, sondern nur solche, deren Nenner eine Potenz von g ist. Die Menge $\{g^i,\, i \in \mathbb{N}\}$ aller Potenzen von g ist aber eine *multiplikative Menge*, d.h. eine solche Menge $s \subset R$, dass $1 \in S$ und

$$s_1, s_2 \in S \quad \Longrightarrow \quad s_1 \cdot s_2 \in S$$

gilt. Die Menge

$$R_S := \left\{ \frac{f}{s} \mid f \in R,\ s \in S \right\}$$

ist, wie man leicht nachprüft, abgeschlossen unter Addition und Multiplikation rationaler Funktionen, also ein Ring zwischen R und dessen Quotientenkörper. Im Fall $S := \{g^i,\, i \in \mathbb{N}\}$ schreiben wir auch kurz R_g. Für $R = k[\mathbf{t}]$ besteht dieser Ring aus genau den auf $\mathbb{A}^d \setminus V(g)$ regulären Funktionen. $I : g^\infty = I \cdot R_g \cap R$ heißt deshalb auch *Saturierung* von I bzgl. g.

Literatur

[1] D. Cox, J. Little, D. O'Shea: Ideals, Varieties and Algorithms. An Introduction to Algebraic Geometry and Commutative Algebra. Undergraduate Text, Springer, 1992.

[2] T. Becker, V. Weispfenning: Groebner bases. Springer, 1993.

[3] D. Eisenbud: Commutative algebra with a view toward algebraic geometry. Springer, 1995.

[4] B. Mishra: Algorithmic Algebra. Springer 1993.

[5] G.-M. Greuel, G. Pfister: A *Singular* Introduction to Commutative Algebra. Springer, Berlin 2002.