

Definition 4.3: Sei  $f \in \mathbb{R}_n$  und  $g \in \mathbb{R}_k$

$k \leq n$ ,  $f$  und  $g$  heißen stabil äquivalent, falls

$$g(x_1, \dots, x_k) + a_{n+1}x_{n+1}^2 + \dots + a_m x_m^2 \underset{\mathbb{R}}{\sim} f(x_1, \dots, x_n) \quad \& \quad a_i \in \begin{cases} \{1, -1\} & \mathbb{R} = \mathbb{E}_n \\ \{1\} & \mathbb{R} = \mathbb{O}_n \end{cases}$$

Lemma 4.4: Sei  $f \in \mathbb{R}_n$ ,  $g \in \mathbb{R}_m$  nicht-entartete

quadratische Form. Dann ist  $\mu(f+g) = \mu(f)$ .

Beweis: Sei  $r := m+n$ , dann gilt:  $J_{f+g} = J_f \mathbb{R}_r + J_g \mathbb{R}_r$

$J_g \mathbb{R}_r = m_{\mathbb{E}_m} \mathbb{R}_r$  und wegen  $\mathbb{R}_r = m_{\mathbb{R}_m} \mathbb{R}_r \oplus \mathbb{R}_n$  ist

also  $J_{f+g} = J_f + m_{\mathbb{R}_m} \mathbb{R}_r \Rightarrow \mathbb{R}_r / J_{f+g} \cong \mathbb{R}_n / J_f \quad \square$

$\Rightarrow \mu(f+g) = \mu(f)$

Lemma 4.5.: Sei  $f \in m_{\mathbb{R}^n}^2$ ,  $\mu(f) < \infty$ ,  $\text{Korang}(f) = 1$

dann ist  $f$  stabil äquivalent zu  $\varepsilon \cdot x^{m+1}$ ,  $\varepsilon \in \begin{cases} \{1, -1\} \\ \{1\} \end{cases}$   
 (außer wenn  $\varepsilon = -1$  falls  $n = \varepsilon$  und  $\mu$  grade)

Beweis: Aus Satz 4.2 folgt, daß

$$f \underset{\mathbb{R}}{\sim} g(x_1) + g(x_2, x_3, \dots, x_n) \quad \text{wobei } g$$

eine quadratische Form ist, und  $\mu(f) = \mu(g)$

(Lemma 4.4.)

Lemma 1.6. besagt, daß  $g(x_1) \sim \varepsilon x_1^{\mu(g)+1} = \varepsilon x_1^{\mu+1}$  gilt,

also ist  $f$  stabil äquivalent zu  $\varepsilon x_1^{\mu+1}$  □

Jetzt wollen wir  $\mu$  in Abhängigkeit vom Korang abschätzen.

Lemma 4.6: Sei  $f \in m_{\mathbb{R}^n}^2$ ,  $\mu(f) < \infty$ , dann ist

$$J_f = m_{\mathbb{R}^n} J_f \oplus \mathbb{K} \partial_{x_1} f \oplus \dots \oplus \mathbb{K} \partial_{x_n} f$$

Beweis: klar:  $m_{\mathbb{R}^n} \mathcal{J}_f \subset \mathcal{J}_f$ ,  $d_{x_i} f \in \mathcal{J}_f$

Sei  $g \in \mathcal{J}_f$ , d.h.  $\exists \lambda_1, \dots, \lambda_n \in \mathbb{R}^n$ :  $g = \sum_{i=1}^n \lambda_i \cdot d_{x_i} f$

setze  $\tilde{\lambda}_i := \lambda_i - \lambda_i(0) \Rightarrow \tilde{\lambda}_i \in m_{\mathbb{R}^n}$  und

$$g = \underbrace{\sum_{i=1}^n \tilde{\lambda}_i d_{x_i} f}_{m \mathcal{J}_f} + \sum_{i=1}^n \underbrace{\lambda_i(0)}_{\in \mathbb{K}} \cdot d_{x_i} f \Rightarrow \mathcal{J}_f = m \mathcal{J}_f + \mathbb{K} d_{x_1} f + \dots + \mathbb{K} d_{x_n} f$$

nach z.z.: diese Summe ist direkt. Es reicht, zu zeigen,

dass aus  $\sum h_i(x) (d_{x_i} f)(x) = 0 \Rightarrow h_i(0) = 0$

(Sei  $\sum g_i(x) d_{x_i} f + \sum a_i \cdot d_{x_i} f = 0, g_i \in m_{\mathbb{R}^n} \Rightarrow g_i(0) + a_i = 0 \xrightarrow{g_i \in m_{\mathbb{R}^n}} a_i = 0 \Rightarrow \sum g_i(x) d_{x_i} f = 0$ )

Falls nicht, dann  $\exists \varphi \in \mathcal{G}_n$ :  $\varphi^* \left( \sum_{i=1}^n h_i \cdot d_{x_i} f \right) = d_{x_1} (f \circ \varphi)$

Dies lässt sich wieder mit Hilfe der Existenzsätze für Lsg. von gewöhnlichen DGL's beweisen.

(siehe auch Beweis von Satz 3.6.)

$$\Rightarrow d_{x_1} (f \circ \varphi) = 0 \Rightarrow f \circ \varphi \in \mathcal{R}_{n-1} \Rightarrow \mu(f) = \mu(f \circ \varphi) = \infty$$

Lemma 4.7.:  $f \in m_{\mathbb{R}_k}^2$ ,  $k = \text{Koranz}(f)$ , dann ist

$$\mu(f) > \frac{1}{2}k(k+1) \quad (\text{eventuell } \mu(f) = \infty).$$

Beweis: 1. Fall:  $k=0 \Rightarrow \mu(f)=1$  ✓

2. Fall:  $\mu(f) = \infty$  ✓

3. Fall:  $k > 0, \mu(f) < \infty$ : Nach Satz 4.2.

$f \sim g(x_1, \dots, x_k) + q(x_{k+1}, \dots, x_n)$  & nach Lemma 4.4

$\in m_{\mathbb{R}_k}^3$  quadratisch

$\mu(f) = \mu(g)$ . Setze  $I := m_{\mathbb{R}_k} \mathcal{J}g \subset \mathbb{R}_k$ . Nach

Lemma 4.6. (angewendet auf  $g$ ) ist dann

$$\mu(g) = \dim_{\mathbb{K}} \mathbb{R}_k / \mathcal{J}g = \dim_{\mathbb{K}} \mathbb{R}_k / I - k. \quad \text{Wegen}$$

$$g \in m_{\mathbb{R}_k}^3 \Rightarrow \mathcal{J}g \subset m_{\mathbb{R}_k}^2 \Rightarrow I \subset m_{\mathbb{R}_k}^3 \Rightarrow \dim_{\mathbb{K}} \mathbb{R}_k / I$$

$$\geq \dim_{\mathbb{K}} \mathbb{R}_k / m_{\mathbb{R}_k}^3 = \binom{k+2}{2}$$

Also  $\mu(f) \geq \binom{k+2}{2} - k$

$\Rightarrow \mu(f) > \frac{(k+2)(k+1)}{2} - k - 1$

$= \frac{k^2 + 3k + 2 - 2k - 2}{2} = \frac{k^2 + k}{2} = \frac{k(k+1)}{2}$

D

Konsequenz: Wollen wir keine bis einschließlich  $\mu=5$  klassifizieren, so ist  $\text{Korang}(f) \leq 2$ . Da der Fall  $\text{Korang}(f)=1$  in Lemma 4.5 behandelt wurde, können wir uns also auf  $\text{Korang}(f)=2$  beschränken, dann gilt nach dem Spaltungslemma

$f \underset{\mathbb{R}}{\sim} g(x,y) + \sum_{i=2}^2 a_i x_i^2 \quad a_i \in \{-1,1\}, \quad g \in \mathcal{M}_{\mathbb{R}}^3$

Andererseits:  $\text{Korang}(f)=2 \xrightarrow{4.6} \mu(f) \geq 4$

Wir müssen also nur solche Keime  $g$  klassifizieren, beachte  $g \sim_{\mathbb{K}} g_3 + \dots + g_{m+1}$  mit

$$g_d \in \mathbb{K}[x,y]_d := \left\{ \sum_{i+j=d} a_{ij} x^i y^j \mid a_{ij} \in \mathbb{K} \right\}$$

Satz 4.8: Sei  $g_3 = ax^3 + bx^2y + cy^2 + dy^3 \in \mathbb{K}[x,y]_3$

Dann existiert  $A \in \text{Gl}(2, \mathbb{K})$ , so daß für

$$\phi_A(x,y) = A \cdot (x,y)^{\text{tr}} \in g_2 \text{ gilt:}$$

$$\phi_A^* g_3 \in \left\{ \begin{array}{l} 0 \\ x^3 \\ x^2y \\ x^3 - y^2 \\ x^3 + y^3 \end{array} \right\} \leftarrow \begin{array}{l} \text{diese Keime sind} \\ \text{linear inäquivalent} \\ \text{falls } \mathcal{R} = E_n, \text{ für } \mathcal{R} = O_n \text{ sind} \\ \text{nur } x^3 - y^2 \text{ und } x^3 + y^3 \text{ äquivalent} \end{array}$$

Beweis: Falls einer der obigen Keime durch eine lineare Transformation in einen anderen überführt werden kann, dann gilt das auch für seine kritische Menge und seinen Verschwindungsort

Keim	Verschwünder	kritische Menge
0	$\mathbb{K}^2$	$\mathbb{K}^2$
$x^3$	$\{x=0\}$	$\{x=0\}$
$x^2y$	$\{x=0\} \cup \{y=0\}$	$\{x=0\}$
$x^2-y$	$\{x=0\} \cup \{x=1\} \cup \{x=-1\}$	$\{0\}$
$x^3+y^3$	$\{x=-y\}$ für $R = E_n$ $\{x=-y\} \cup L_1 \cup L_2$ für $R = O_n$ $L_1, L_2$ 1-dim UVR in $\mathbb{C}^2$	$\{0\}$

$\Rightarrow R = E_n$ :  $\exists$  lin. Trafo, welche diese Keime in lin. "überführt"  
 $R = O_n$ : nur  $x^2-y$  &  $x^3+y^3$  können lin. äquivalent sein  
 (nicht nie tatsächlich, siehe unten)

Beweis der Existenz von A: Für  $A = \begin{pmatrix} \alpha & \beta \\ \gamma & \delta \end{pmatrix}$  ist

$$\phi^*(x) = \alpha \cdot x + \beta \cdot y \quad ; \quad \phi^*(y) = \gamma \cdot x + \delta \cdot y$$

$$\phi^* g_3 = \phi^* (ax^3 + bx^2y + cy^2 + dy^3)$$

$$= a(\alpha x + \beta y)^3 + b(\alpha x + \beta y)^2 (\gamma x + \delta y) + c(\alpha x + \beta y) (\gamma x + \delta y)^2 + d(\gamma x + \delta y)^3$$

$$= a \cdot d^3 x^3 + 3ad^2\beta x^2y + 3a\alpha\beta^2 xy^2 + a\beta^3 y^3$$

$$+ (\theta d^2 x^2 + 2\theta\alpha\beta xy + \theta\beta^2 y^2) (\gamma x + \delta y)$$

$$(c\alpha x + c\beta y) (\gamma^2 x^2 + 2\gamma\delta xy + \delta^2 y^2)$$

$$+ d\gamma^3 x^3 + 3d\gamma^2\delta x^2y + 3d\gamma\delta^2 xy^2 + d\delta^3 y^3$$

$$= a \cdot d^3 x^3 + 3ad^2\beta x^2y + 3a\alpha\beta^2 xy^2 + a\beta^3 y^3$$

$$+ \theta d^2 \gamma x^3 + 2\theta\alpha\beta\gamma x^2y + \theta\beta^2 \gamma xy^2 + \theta d^2 \delta x^2y + 2\theta\alpha\beta\delta xy^2 + \theta\beta^2 \delta y^3$$

$$+ c\alpha\gamma^2 x^3 + 2c\alpha\gamma\delta x^2y + c\alpha\delta^2 xy^2 + c\beta\gamma^2 x^2y + 2c\beta\gamma\delta xy^2 + c\beta\delta^2 y^3$$

$$+ d\gamma^3 x^3 + 3d\gamma^2\delta x^2y + 3d\gamma\delta^2 xy^2 + d\delta^3 y^3$$

$$= x^3 (ad^3 + \theta d^2 \gamma + c\alpha\gamma^2 + d\gamma^3) + x^2 y (3ad^2\beta + \theta(2\alpha\beta\gamma + d^2\delta))$$

$$+ c(2\alpha\gamma\delta + \beta\gamma^2) + 3d\gamma^2\delta) + xy^2 (3a\alpha\beta^2 + \theta(\beta^2\gamma + 2\alpha\beta\delta))$$

$$+ c(\alpha\delta^2 + 2\beta\gamma\delta) + 3d\gamma\delta^2) + y^3 (a\beta^3 + \theta\beta^2\delta + c\beta\delta^2 + d\delta^3)$$

$$= a'x^3 + b'x^2y + c'xy^2 + d'y^3$$



1. Fall:  $a=0 \rightarrow$  setze  $\alpha=\delta=0$  &  $\beta=\gamma=1$

2. Fall  $a \neq 0 \rightarrow$  setze  $\alpha=\delta=1$  &  $\gamma=0$  &  $\beta \in \mathbb{R}$  s.d.

$$a\beta^3 + b\beta^2 + c\beta + d = 0$$

$$d' = 0 \quad \& \quad \begin{pmatrix} \alpha & \beta \\ \gamma & \delta \end{pmatrix} \in \text{gl}(2, \mathbb{R})$$

$\rightarrow$  oBdA kann man  $d=0$  annehmen, d.h.

$$g_3(x,y) = ax^3 + bx^2y + cy^2$$

1. Fall:  $c \neq 0$ , setze:  $\alpha=\delta=1, \beta=0, \gamma = -b/2c \Rightarrow \begin{matrix} b'=0 \\ d'=0 \end{matrix}$

2. Fall:  $c=0, b \neq 0$  setze:  $\alpha=0, \beta=\gamma=1, \delta = -a/b$

$\Rightarrow b'=0$  (hier wegen  $\alpha=0, \delta$  kann beliebig sein)  
&  $d'=0$  (hier wird  $\delta = -a/b$  gebraucht)

3. Fall:  $c=b=0$  setze:  $\beta=0$

$\rightarrow$  oBdA:  $g_3(x,y) = ax^3 + cy^2$

Jetzt hat man 4 Fälle.

1. Fall:  $a=c=0 \rightarrow g_3 = 0$

2. Fall:  $c=0, a \neq 0 \rightarrow g_3 \stackrel{\wedge}{=} x^3$   
lin. äquivalent

3. Fall:  $c \neq 0, a = 0 \rightarrow g_3 \stackrel{!}{=} xy^2 \stackrel{!}{=} x^2y$

4. Fall:  $K = \mathcal{O}_n$ :  $a \neq 0, c \neq 0 \Rightarrow g_3 \stackrel{!}{=} x^3 - xy^2$

$K = \mathcal{E}_n$ : 4.1. Fall:  $a \cdot c < 0 \Rightarrow g_3 \stackrel{!}{=} x^3 - xy^2$

4.2. Fall:  $a \cdot c > 0 \Rightarrow g_3 \stackrel{!}{=} x^3 + xy^2$

Subst:  $x = \frac{1}{4^{1/3}} \tilde{x} + \tilde{y}$ ;  $y = \frac{3^{1/2}}{4^{1/3}} (\tilde{x} - \tilde{y})$

$\rightarrow g_3 = \frac{1}{4} (\tilde{x} + \tilde{y})^3 + \frac{1}{4^{1/3}} (\tilde{x} + \tilde{y}) \frac{3}{4^{2/3}} (\tilde{x} - \tilde{y})^2$

$= \frac{1}{4} (\tilde{x} + \tilde{y}) \left( (\tilde{x} + \tilde{y})^2 + 3(\tilde{x} - \tilde{y})^2 \right)$

$= \frac{1}{4} (\tilde{x} + \tilde{y}) (4\tilde{x}^2 + 4\tilde{y}^2 - 4\tilde{x}\tilde{y}) = \tilde{x}^3 + \tilde{y}^3$

$\Rightarrow g_3 \stackrel{!}{=} x^3 + y^3$

