

Repetition Tensoren:

- Ein Tensor ist eine multilineare Abbildung

$$T: V^* \times \dots \times V^* \times V \times \dots \times V \rightarrow \mathbb{R}$$

wobei V ein n -dim. reeller Vektorraum ist und V^* der Dualraum von V ist.

- Ist p die Anzahl der Faktoren V^* , so ist T p -fach kontravariant.
- Ist q die Anzahl der Faktoren V , so ist T q -fach kovariant.
- Ist T ein (p, q) -Tensor und $\{b_1, \dots, b_n\}$ und $\{\beta^1, \dots, \beta^n\}$ ein Paar dualer Basen von V bzw. V^* , dann ist T dadurch bestimmt, dass wir

$$T(\beta^{i_1}, \dots, \beta^{i_p}, b_{j_1}, \dots, b_{j_q}) =: T_{j_1 \dots j_q}^{i_1 \dots i_p}$$

kennen, wobei $1 \leq i_k \leq n$ (für $1 \leq k \leq p$) und $1 \leq j_l \leq n$ (für $1 \leq l \leq q$) ist. D.h. die i_1, \dots, i_p durchlaufen alle möglichen p -Tupel von Zahlen i_k mit $1 \leq i_k \leq n$; analog für j_1, \dots, j_q .

- Ein (p, q) -Tensor T ist also bestimmt durch $n^p \cdot n^q = n^{(p+q)}$ Werte (wobei n die Dimension von V ist).
- Zum Beispiel ist für $n=3$, ein $(0, 2)$ -Tensor bestimmt durch 9 Werte, und ein $(2, 3)$ -Tensor durch 243 Werte.

• Beispiel: $n=3$, T ein $(2,3)$ -Tensor.

Für alle $1 \leq i_1, i_2 \leq 3$ und alle $1 \leq j_1, j_2, j_3 \leq 3$ ist $T_{j_1 j_2 j_3}^{i_1 i_2}$ eine reelle Zahl. Zum Beispiel

$$T_{331}^{12} = T_{322}^{13} = T_{121}^{22} = 4$$

$$T_{222}^{11} = T_{333}^{22} = -7$$

alle anderen $T_{j_1 j_2 j_3}^{i_1 i_2}$ seien $= 0$.

Weiter sei $w_1^* = (0 \ 2 \ 9)$, $w_2^* = (3 \ -2 \ -4)$

$$v_1 = \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 2 \end{pmatrix}, \quad v_2 = \begin{pmatrix} 0 \\ 7 \\ -1 \end{pmatrix}, \quad v_3 = \begin{pmatrix} -2 \\ 0 \\ 8 \end{pmatrix}.$$

Um $T(w_1^*, w_2^*, v_1, v_2, v_3)$ zu berechnen, müssen wir also 243 Produkte addieren; von diesen Produkten sind aber höchstens 5 Produkte $\neq 0$: $w_2^* = 3 \cdot \underline{e^1} + (-2) \cdot \underline{e^2}$

$$T_{331}^{12} : 4 \cdot \left(\underset{\substack{\uparrow \\ w_1^* = 0 \cdot \underline{e^1} + \dots}}{0} \cdot \overset{\downarrow}{-2} \cdot \underset{\substack{\nwarrow \\ v_1 = 0 \cdot e_1 + 1 \cdot e_2 + 2 \cdot \underline{e_3}}}{2} \cdot -1 \cdot -2 \right) = 0$$

$$T_{322}^{13} : 4 \cdot (0 \cdot -4 \cdot 2 \cdot 7 \cdot 0) = 0$$

$$T_{121}^{22} : 4 \cdot (2 \cdot -2 \cdot 0 \cdot 7 \cdot -2) = 0$$

$$T_{222}^{11} : -7 \cdot (0 \cdot 3 \cdot 1 \cdot 7 \cdot 0) = 0$$

$$T_{333}^{22} : -7 \cdot (2 \cdot -2 \cdot 2 \cdot -1 \cdot 8) = -7 \cdot 64$$

Also ist $T(w_1^*, w_2^*, v_1, v_2, v_3) = -448$.

5 DER EUKLIDISCHE RAUM

Ein reeller Vektorraum (also \mathbb{R}^n) mit einem (allgemeinen) Skalarprodukt heißt Euklidischer Raum.

5.1 Das skalare Produkt

Sei $V = \mathbb{R}^n$. In V sei eine bilineare Funktion (v, w) gegeben, d.h. $(\cdot, \cdot): V \times V \rightarrow \mathbb{R}$, welche $\langle v, w \rangle \mapsto (v, w)$ folgende Eigenschaften besitzt:

- (\cdot, \cdot) ist symmetrisch: $(v, w) = (w, v)$ für alle $v, w \in V$.
- (\cdot, \cdot) ist positiv definit: $(v, v) \geq 0$ für alle $v \in V$ und $(v, v) = 0 \iff v = 0$.

Die reelle Zahl (v, w) heißt das skalare Produkt der Vektoren v & w ; bzw. (\cdot, \cdot) ist ein Skalarprodukt.

Beispiel: Das Standard-Skalarprodukt ist ein skalares Produkt, denn es ist eine bilineare Funktion und besitzt die beiden Eigenschaften symmetrisch und positiv definit.

Weil ein skalares Produkt $(\cdot, \cdot): V \times V \rightarrow \mathbb{R}$ $\langle v, w \rangle \mapsto (v, w)$

eine bilineare Funktion auf $V \times V$ ist, ist ein skalares Produkt ein spezieller $(0, 2)$ -Tensor (der Tensor ist speziell, weil er symmetrisch und positiv definit ist).

Beispiel: $V = \mathbb{R}^2$, $T = \begin{pmatrix} T_{11} & T_{12} \\ T_{21} & T_{22} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 & 5 \\ 5 & 26 \end{pmatrix}$

bezüglich der Standardbasis $\{e_1, e_2\}$.

Es gilt also $T(e_1, e_1) = 1$, $T(e_2, e_2) = 26$,
 $T(e_1, e_2) = T(e_2, e_1) = 5$.

• Wir zeigen zuerst, dass T symmetrisch ist:

$$T\left(\begin{pmatrix} a \\ b \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} c \\ d \end{pmatrix}\right) = \underbrace{1 \cdot a \cdot c}_{T_{11}} + \underbrace{5 \cdot b \cdot c}_{T_{21}} + \underbrace{5 \cdot a \cdot d}_{T_{12}} + \underbrace{26 \cdot b \cdot d}_{T_{22}}$$

$$T\left(\begin{pmatrix} c \\ d \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} a \\ b \end{pmatrix}\right) = \underbrace{1 \cdot c \cdot a}_{T_{11}} + \underbrace{5 \cdot d \cdot a}_{T_{21}} + \underbrace{5 \cdot c \cdot b}_{T_{12}} + \underbrace{26 \cdot d \cdot b}_{T_{22}}$$

Somit ist $T\left(\begin{pmatrix} a \\ b \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} c \\ d \end{pmatrix}\right) = T\left(\begin{pmatrix} c \\ d \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} a \\ b \end{pmatrix}\right)$.

• Nun zeigen wir, dass T positiv definit ist:

Sei $v = \begin{pmatrix} a \\ b \end{pmatrix}$. $T(v, v) = T\left(\begin{pmatrix} a \\ b \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} a \\ b \end{pmatrix}\right) = a^2 + 10ab + 26b^2$.

Ist $T(v, v) = 0$, so ist auch $T(\lambda v, \lambda v) = 0$ für
irgend ein $\lambda \in \mathbb{R}$ (weil T bilinear ist). D.h.

für $a \neq 0$ und $\lambda = \frac{1}{a}$ ist $T\left(\begin{pmatrix} 1 \\ \frac{b}{a} \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 1 \\ \frac{b}{a} \end{pmatrix}\right) = 0$.

$a=0$: Dann ist $v = \begin{pmatrix} 0 \\ b \end{pmatrix}$ und $T(v, v) = 26b^2$.

Ist $T(v, v) = 0$, so ist $b = 0$, also $v = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix}$.

$a \neq 0$: Sei $\lambda = \frac{1}{a}$, dann ist, für $\tilde{b} = \frac{b}{a}$, $v = \begin{pmatrix} 1 \\ \tilde{b} \end{pmatrix}$,

$T(v, v) = 1 + 10\tilde{b} + 26\tilde{b}^2$, und aus $T(v, v) = 0$

folgt $\tilde{b} = \frac{-10 \pm \sqrt{4}}{2} \notin \mathbb{R}$, d.h. $T(v, v) \neq 0$.

Somit gilt: $T(v, v) = 0 \Leftrightarrow v = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix}$, also T pos. definit.

Wir definieren $|v| := \sqrt{(v,v)}$ als die Norm oder die Länge von v bezüglich dem Skalarprodukt (\cdot, \cdot) .

Bem: Hier wird gebraucht, dass das Skalarprodukt positiv definit ist!

Das Skalarprodukt (v,w) kann durch $|v|, |w|, |v+w|$ ausgedrückt werden:

$$\begin{aligned} |v+w|^2 &= (v+w, v+w) \stackrel{\text{bilinear}}{=} (v,v) + 2 \cdot (v,w) + (w,w) \\ &= |v|^2 + |w|^2 + 2 \cdot (v,w) \end{aligned}$$

$$\text{also } (v,w) = \frac{1}{2} \cdot (|v+w|^2 - |v|^2 - |w|^2).$$

Beispiel: T derselbe Tensor (bzw. dasselbe Skalarprodukt) wie vorher. Seien $v = \begin{pmatrix} 0 \\ 2 \end{pmatrix}$ und $w = \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \end{pmatrix}$.

Um $T(v,w)$ zu berechnen, können wir auch

$v^t \cdot \begin{pmatrix} 1 & 5 \\ 5 & 26 \end{pmatrix} \cdot w$ berechnen, also

$$(0 \ 2) \cdot \begin{pmatrix} 1 & 5 \\ 5 & 26 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \end{pmatrix} = (0 \ 2) \begin{pmatrix} -4 \\ 21 \end{pmatrix} = -42.$$

Weiter ist $|v|^2 = 104$; $|w|^2 = 17$; $|v+w|^2 = 37$;

$$\text{und } \frac{1}{2} \cdot (37 - 104 - 17) = -42.$$

Zwei Vektoren v & w heißen zueinander orthogonal wenn ihr Skalarprodukt verschwindet, d.h. wenn gilt:

$$(v,w) = 0.$$

Beachte: Der Nullvektor ist zu allen Vektoren orthogonal, und ein Vektor v ist genau dann zu sich selber orthogonal wenn $v=0$ ist.

Beispiel: Wir betrachten die beiden Vektoren $\begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix}$ & $\begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix}$ und die beiden Skalarprodukte

$$T = \begin{pmatrix} 1 & 5 \\ 5 & 26 \end{pmatrix} \quad \text{und} \quad S = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix}.$$

T ist aus vorherigem Beispiel ein Skalarprodukt und S ist das Standard-Skalarprodukt.

- Bezüglich S sind $\begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix}$ & $\begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix}$ orthogonal, denn $(1 \ 0) \cdot \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix} = 0$.
- Bezüglich T sind $\begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix}$ & $\begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix}$ nicht orthogonal, denn $(1 \ 0) \cdot \begin{pmatrix} 1 & 5 \\ 5 & 26 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix} = 5$.

Ob zwei Vektoren orthogonal zueinander sind hängt also vom Skalarprodukt ab, nicht aber von der Basis.

Der folgende Satz gibt einen Zusammenhang zwischen linearer Unabhängigkeit von Vektoren und Orthogonalität:

Satz. Paarweise orthogonale, von Null verschiedene, Vektoren sind linear unabhängig.

Beweis: Seien v_1, \dots, v_n paarweise orthogonale Vektoren, d.h. $(v_i, v_j) = 0$ (wobei $v_i \neq 0$ für $1 \leq i \leq n$).

$$\Leftrightarrow i \neq j$$

Ist $r_i v_i = 0$, so folgt $(0, v_j) = (r_i v_i, v_j) = 0$
für jedes $1 \leq j \leq n$. Aus der Linearität von (\cdot, \cdot)
gilt dann

$$(r_i v_i, v_j) = r_i (v_i, v_j)$$

und weil $(v_i, v_j) = 0$ für $i \neq j$, erhalten wir

$$(r_i v_i, v_j) = r_i (v_i, v_j)$$

wobei $(v_i, v_i) \neq 0$ weil $v_i \neq 0$.

Weil nun $(r_i v_i, v_j) = 0$ für alle $1 \leq j \leq n$,
ist also auch $r_i (v_i, v_j) = 0$ für alle $1 \leq j \leq n$,
d.h. $r_i = 0$ für alle $1 \leq j \leq n$, was zu zeigen war. \rightarrow

Um bezüglich eines Skalarprodukts Winkel zwischen Vektoren zu definieren, brauchen wir den folgenden

Satz. Für je zwei Vektoren eines Euklidischen Raumes gilt für jedes Skalarprodukt (\cdot, \cdot) die Schwarz'sche Ungleichung:

$$(v, w)^2 \leq |v|^2 \cdot |w|^2$$

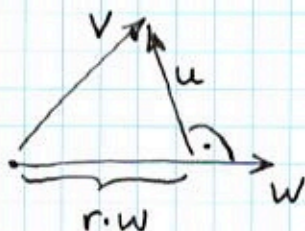
Beweis: Ist $w = 0$, so ist $(v, w) = 0 = |w|$ und die Ungleichung ist richtig.

Wir dürfen also $w \neq 0$ annehmen, und weil ein Skalarprodukt positiv definit ist gilt dann $(w, w) > 0$.

Wir schreiben nun v in der Form

$$v = r \cdot w + u \quad (\text{mit } r \in \mathbb{R}, u \text{ ein Vektor})$$

und zwar so, dass $r \cdot w$ zum Vektor u orthogonal ist, d.h. wir suchen ein geeignetes $r \in \mathbb{R}$ und den entsprechenden Vektor u :



- Sind v und w lin. abh., so ist $v = r \cdot w$ und wir wählen $u = 0$.
- Sind v und w lin. unabh., so spannen v & w eine Ebene auf. In dieser Ebene finden wir einen Vektor $\tilde{u} \neq 0$ der zu v orthogonal ist. Mit dem vorherigen Satz sind \tilde{u} und v linear unabhängig, d.h. wir können w schreiben als Linearkomb. von \tilde{u} und v , womit wir dann ein $u = \lambda \tilde{u}$ und ein $r \in \mathbb{R}$ finden mit den gewünschten Eigenschaften.

- Ist $v = r \cdot w + u$ (mit w und u orthogonal), so ist

$$(v, w) = (r \cdot w + u, w) = r \cdot \underbrace{(w, w)}_{\substack{\neq 0 \\ \text{pos. def.}}} + \underbrace{(u, w)}_{\substack{= 0 \\ \text{orthogonal}}}$$

also $r = \frac{(v, w)}{(w, w)}$ und $u = v - r \cdot w$. Weiter gilt

$$|v|^2 = (v, v) = (r \cdot w + u, r \cdot w + u) = r^2 \cdot |w|^2 + \underbrace{|u|^2}_{\geq 0} \geq r^2 \cdot |w|^2 = \frac{(v, w)^2}{(w, w)^2} \cdot |w|^2 = \frac{(v, w)^2}{|w|^4} \cdot |w|^2 = \frac{(v, w)^2}{|w|^2}, \text{ also}$$

$$(v, w)^2 \leq |v|^2 \cdot |w|^2$$