

## - 6.1 - § 6 Bilinearformen.

Sei  $K$  Körper und  $V, W$   $K$ -Vektorräume.

6.1 Def: Eine Abbildung  $\beta: V \times W \rightarrow K$  heißt eine Bilinearform auf  $V \times W$ , falls  $\beta$  in jeder Variablen linear ist, also gilt:

$$\beta(\alpha_1 v_1 + \alpha_2 v_2, w) = \alpha_1 \beta(v_1, w) + \alpha_2 \beta(v_2, w)$$

$$\beta(v, \alpha_1 w_1 + \alpha_2 w_2) = \alpha_1 \beta(v, w_1) + \alpha_2 \beta(v, w_2),$$

für  $\alpha_1, \alpha_2 \in K$  und  $v_1, v_2 \in V$  und  $w_1, w_2 \in W$ .

Schreibe  $\text{Bil}(V, W)$  für die Menge aller Bilinearformen  $\beta: V \times W \rightarrow K$ . Ist  $V = W$ , so heißt  $\beta \in \text{Bil}(V, V)$  eine Bilinearform auf  $V$  oder von  $V$ , und wir schreiben kurz  $\text{Bil}(V) := \text{Bil}(V, V)$ .

6.2 Bew:

(a)  $\text{Bil}(V, W)$  ist ein  $K$ -Vektorraum mit punktweiser Addition und Skalarmultiplikation, d.h. mit

$$(\beta_1 + \beta_2)(v, w) := \beta_1(v, w) + \beta_2(v, w)$$

$$(\lambda \beta)(v, w) := \lambda \cdot \beta(v, w),$$

mit  $v \in V, w \in W$  und  $\beta, \beta_1, \beta_2 \in \text{Bil}(V, W)$  und  $\lambda \in K$ .

(b) Die Definition 6.1 besagt, daß die Abbildungen  $\beta(v, -): W \rightarrow K$  und die Abbildungen  $\beta(-, w): V \rightarrow K$  alle linear sind. Insbesondere folgt, daß

$$\beta(0, w) = 0, \quad \text{für alle } w \in W$$

$$\beta(v, 0) = 0, \quad \text{für alle } v \in V.$$

Wie auch bei linearen Abbildungen lassen sich Bilinearformen leicht durch Matrizen beschreiben. Interessant sind dann Bilinearformen mit weiteren Eigenschaften.

### 6.3 Def:

- (a) Eine Bilinearform  $\beta \in \text{Bil}(V, W)$  heißt nicht-ausgeartet oder regulär in der 1. Variable beziehungsweise in der 2. Variablen, falls gilt

$$\{v \in V \mid \beta(v, w) = 0 \quad \forall w \in W\} = \{0\}, \text{ beziehungsweise}$$

$$\{w \in W \mid \beta(v, w) = 0 \quad \forall v \in V\} = \{0\}.$$

Andernfalls heißt sie ausgeartet.

Alternativ heißt sie ausgeartet.

- (b) Eine Bilinearform  $\beta \in \text{Bil}(V)$  heißt symmetrisch, falls  $\beta(v, w) = \beta(w, v)$  für alle  $v, w \in V$  ist. Sie heißt  
schief-symmetrisch, falls  $\beta(v, w) = -\beta(w, v)$ ,  $\forall v, w \in V$ .  
- alternierend, falls  $\beta(v, v) = 0$ , für alle  $v \in V$ .

### 6.4 Bew:

Sei  $\beta \in \text{Bil}(V)$ .  
 (a) Alternierend impliziert schief-symmetrisch:

$$\text{Da } 0 = \underset{\text{Vor.}}{\beta(v+w, v+w)} \stackrel{\text{Bilin.}}{=} \underbrace{\beta(v, v)}_{=0} + \beta(v, w) + \beta(w, v) + \underbrace{\beta(w, w)}_{=0}$$

$$\Rightarrow \beta(v, w) = -\beta(w, v).$$

- (b) Ist  $\beta$  symmetrisch, alternierend oder schief-symmetrisch, so impliziert die Linearität in der 1. Variable, dass  $\beta$  auch linear in der 2. Variable ist.

Übung: Sei  $\text{char } K \neq 2$ , also  $1+1 \neq 0$  im Körper  $K$ .

- (a) Ist  $\beta$  schief-symmetrisch, so folgt  $\beta$  ist alternierend.  
 (b) Jede symmetrische Bilinearform  $\beta$  ist vollständig durch die Werte  $\beta(v, v)$ , für  $v \in V$ , bestimmt.  
 (c) Jede  $\beta \in \text{Bil}(V)$  kann eindeutig als  $\beta = \beta_1 + \beta_2$  geschrieben werden mit  $\beta_1$  symmetrisch und  $\beta_2$  schiefsymmetrisch.

6.5 Bsp: Der Prototyp der Bilinearformen ist wie folgt gegeben: Sei  $A \in M_{m \times n}(K)$  und  $\beta_A: K^m \times K^n \rightarrow K$  definiert durch

$$\begin{aligned}\beta_A(x, y) &= x^T A y \\ &= \sum_{i=1}^m x_i (A y)_i \\ &= \sum_{i=1}^m \sum_{j=1}^n x_i a_{ij} y_j\end{aligned}$$

(a) (i) Dann ist  $\beta := \beta_A$  eine Bilinearform, die von  $A$  vermittelte Bilinearform auf  $K^m \times K^n$ , denn beispielsweise gilt:

$$\begin{aligned}\beta(x+z, y) &= (x+z)^T A y = (x^T + z^T) A y \\ &= x^T A y + z^T A y \\ &= \beta(x, y) + \beta(z, y).\end{aligned}$$

Genauso:

$\beta(\lambda x, y) = (\lambda x)^T A y = \lambda (x^T A y) = \lambda \cdot \beta(x, y)$ , für alle  $\lambda \in K, x \in K^m, y \in K^n$ . Dies zeigt Linearität in der 1. Variablen. Analog für 2. Variable.

(ii) Es ist  $\beta$  symmetrisch, genau dann, wenn die Matrix  $A$  symmetrisch ist:

(i) Wir haben für  $\beta$  symmetrisch:

$$a_{ij} = e_i^T A e_j = \beta(e_i, e_j) \stackrel{\text{Vor.}}{=} \beta(e_j, e_i) = e_j^T A e_i = a_{ji},$$

für alle  $1 \leq i \leq m, 1 \leq j \leq n$ .

(ii) Wir haben für  $A = A^T$ , also  $A$  symmetrisch:

$$\begin{aligned}\beta(x, y) &= x^T A y \stackrel{\text{Vor.}}{=} (x^T A y)^T = y^T A^T (x^T)^T = y^T A x \\ &= \beta(y, x),\end{aligned}$$

für alle  $x \in K^m, y \in K^n$ .

- 6.4 -

(b) Ein Spezialfall ist  $A = I_n$ ,  $n = m$ . Dann ist

$\beta: K^n \times K^n \rightarrow K$

$((x_1, \dots, x_n), (y_1, \dots, y_n)) \mapsto \sum_{i=1}^n x_i y_i.$

eine symmetrische Bilinearform. Wir studieren später Skalarprodukte, spezielle Bilinearformen. Diese Bilinearform  $\beta$  heißt Standard-Skalarprodukt.

6.6 Bsp: Es gibt viele weitere Beispiele.

(a) Sei  $V$  ein endlich-dimensionaler  $K$ -Vektorraum. Dann ist  $\langle -, - \rangle : V \times V^* \rightarrow K$ , definiert durch  $\langle v, f \rangle := f(v)$  eine Bilinearform, die in beiden Variablen nicht ausgeartet ist:

(i) Sei  $f \in V^*$  mit  $\langle v, f \rangle = 0 \quad \forall v \in V$ .  
 $\Rightarrow f(v) = 0, \quad \forall v \in V$ .  
 $\Rightarrow f = 0$ .

(ii) Sei  $v \in V$  mit  $0 = \langle v, f \rangle = f(v)$ , für alle  $f \in V^*$ . Wähle Basis  $\{v_1, \dots, v_n\} = B$  von  $V$ . Wähle duale Basis  $B^* = \{v_1^*, \dots, v_n^*\}$  und wähle  $f = v_j^*, 1 \leq j \leq n$ .  
 $\Rightarrow 0 = v_j^*(v) = j$ -te Koordinate von  $v$  bzgl Basis  $B$   
 $\Rightarrow v = 0$ .

(b) Schränkt man eine Bilinearform  $\beta \in \text{Bil}(V, W)$  auf einen Unterraum von  $V \times W$  ein, so erhält man wieder eine Bilinearform.

Wie bei linearen Abbildungen, wo man sich insbesondere für  $\text{End}_K(V)$ , die Endomorphismen eines Vektorraumes  $V$  interessiert, gilt hier: Von besonderem Interesse ist  $\text{Bil}(V)$ .

(c) Ist  $V$  endlich-dimensionaler  $K$ -Vektorraum und  $T_1, T_2 \in \text{End}_K(V)$ , so wird durch  $\beta: \text{End}_K(V) \times \text{End}_K(V) \rightarrow K, (T_1, T_2) \mapsto \text{Spur}(T_1 \circ T_2)$  eine Bilinearform definiert. Wegen  $\text{Spur}(T_1 \circ T_2) = \text{Spur}(T_2 \circ T_1)$  folgt, diese ist symmetrisch.

(d) Sei  $V$  der Vektorraum der konvergenten Folgen über  $\mathbb{R}$ . Definiere für konvergente Folgen  $a = (a_n)$  und  $b = (b_n)$  aus  $V$ :  $s(a, b) := \lim_{n \rightarrow \infty} a_n b_n$ .

Dann ist  $s$  eine symmetrische Bilinearform auf  $V$ . Ist  $s$  ausgeartet?

(e) Sei  $V = \mathbb{R}[X]$ . Definiere für  $f, g \in V$ :

$$\sigma(f, g) := \sum_{m=0}^{\infty} f^{(m)}(0) \cdot g^{(m)}(0)$$

mit  $f^{(m)}, g^{(m)}$  jeweils  $m$ -ten Ableitungen.

Beachte, die Summe ist endlich.

Dann ist  $\sigma$  eine symmetrische Bilinearform.

Ist  $\sigma$  ausgeartet?

(f) In der speziellen Relativitätstheorie modelliert man die Raumzeit unter anderem als  $\mathbb{R}^4$  mit der symmetrischen Bilinearform

$$\beta(x, y) = x_1 y_1 - x_2 y_2 - x_3 y_3 - x_4 y_4 \cdot c^2,$$

wobei  $c$  = Lichtgeschwindigkeit,  $x_1, x_2, x_3$  die Raumkoordinaten,  $x_4$  = Zeit.