

3 Vektorräume

3.1. Definition

Bsp: \mathbb{R}^3 ist ein Vektorraum

$$\underline{a} = (a_1, a_2, a_3)$$

$$\underline{b} = (b_1, b_2, b_3)$$

$\rightsquigarrow \underline{a} + \underline{b} \dots$ Gruppe

$$r \in \mathbb{R} \rightsquigarrow r \cdot \underline{a} := (r \cdot a_1, r \cdot a_2, r \cdot a_3)$$

Im Folgenden sei K ein Körper.

Def. 3.1.1: Ein K -Vektorraum (Vektorraum über K) ist eine

abelsche Gruppe $(V, +, 0)$, zusammen mit einer Verknüpfung

$\cdot : K \times V \rightarrow V$, so dass für alle $r, s \in K, u, v \in V$ gilt:

$$(a) r \cdot (u + v) = r \cdot u + r \cdot v$$

$$(b) (r + s) \cdot v = r \cdot v + s \cdot v$$

$$(c) (r \cdot s) \cdot v = r \cdot (s \cdot v)$$

$$(d) 1 \cdot v = v$$

Skalar-
Multiplika-
tion

Vektorraum-
Axiome

Null-Vektor

Vektoraddition

Die Elemente von V nennt man Vektoren, die Elemente von K nennt man Skalare

Bsp 3.1.2: K^n ist ein K -Vektorraum mit komponentenweiser Skalarmultiplikation, d.h. $r \cdot (a_1, \dots, a_n) := (r \cdot a_1, \dots, r \cdot a_n)$.

Häufige Notation für Vektoren in K^n : $\begin{pmatrix} a_1 \\ \vdots \\ a_n \end{pmatrix}$ (statt (a_1, \dots, a_n))

Bsp 3.1.3: $K[x]$ ist ein K -VR.

$$\left(\text{Skalarmultiplikation: } r \cdot \sum_{i=0}^n a_i x^i = \sum_{i=0}^n (r \cdot a_i) \cdot x^i \right)$$

Satz 3.1.4: Ist V ein K -VR, $r \in K, v \in V$, so gilt:

$$(a) r \cdot v = 0 \iff (r=0 \vee v=0)$$

$$(b) (-1) \cdot v = -v$$

Bew: (a) " \Leftarrow " falls $r=0$: $0 \cdot v = (0+0) \cdot v \stackrel{(b)}{=} 0 \cdot v + 0 \cdot v$
 $\Rightarrow 0 = 0 \cdot v$

Falls $v=0$: Analog.

" \Rightarrow " • Sei $r \cdot v = 0$. Annahme: $r \neq 0$.

• r^{-1} existiert (in K). Betrachte $r^{-1} \cdot (r \cdot v) \stackrel{(c)}{=} (r^{-1} \cdot r) \cdot v$
 $= 1 \cdot v \stackrel{(d)}{=} v$
 $\stackrel{(a)}{=} 0$
 \square

(b) z.z: $(-1) \cdot v + v \stackrel{?}{=} 0$ 3.1.1
 $\stackrel{(a)}{=} 0$ 3.1.4
 $(-1) \cdot v + 1 \cdot v = (-1+1) \cdot v = 0 \cdot v \stackrel{(a)}{=} 0$ \square