

Satz: Es existiert in jedem Fall ein Tensorprodukt.

Beweis: Betrachte  $n=2$ .

$$V_1 \times V_2 \xrightarrow{f} V_1 \otimes V_2 \xrightarrow{f_4} W$$

$\curvearrowright$   
 $\psi$

Idee: Wähle Basen  $B = \{b_1, b_2, \dots\}$  Basis von  $V_1$   
 $A = \{a_1, a_2, \dots\} = \{a_i : i \in I\}$

Jeden Vektor in  $V_1$  bzw.  $V_2$  können wir als Linear komb. einzelner von Basisvektoren schreiben.

Jede bilineare Abbildung  $\psi: V_1 \times V_2 \rightarrow W$  ist eindeutig bestimmt über die Bilder der Basisvektoren.

d.h. kennt man  $\psi(b_x, a_y) \quad \forall x \in J, y \in I$  so kennt man  $\psi$  und umgekehrt.

Für beliebige Funktionswerte von  $\psi(b_x, a_y)$  erhält man immer eine bilineare Abbildung über  $\psi(v, w) := \sum \sum \beta_x \alpha_y \psi(\underline{b_x}, \underline{a_y})$   
falls  $v = \sum \beta_x b_x$  und  $w = \sum \alpha_y a_y$

Für das Tensorprodukt wählen wir also entsprechend folgende Basis:

Die Abbildungen:  $t_{x,y} : I \times J \rightarrow K$  mit  $t_{x,y}(b_t, a_s) = \delta_{x,t} \delta_{y,s}$

Konstruktion des Tensorproduktes:

$$V_1 \otimes V_2 := \left\{ t : I \times J \rightarrow K \mid \begin{array}{l} \text{nur endlich viele Paare } \overset{(x,y)}{\text{aus } I \times J} \\ \text{haben } t(x,y) \neq 0 \end{array} \right\}$$

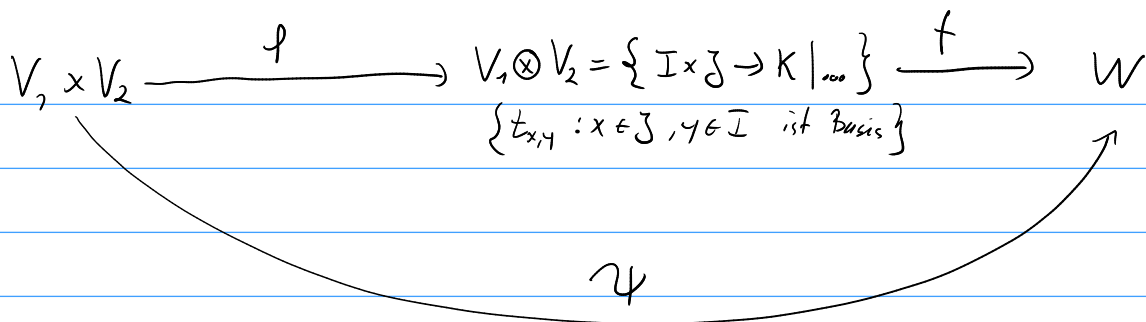
$V_1 \otimes V_2$  ist offensichtlich ein Vektorraum.

$$\alpha t_1 + t_2 \in V_1 \otimes V_2 \quad \text{falls } t_1, t_2 \in V_1 \otimes V_2 \quad \alpha \in K.$$

Die Abbildung  $f: V_1 \times V_2 \rightarrow V_1 \otimes V_2$  ist definiert über

$t_{x,y} := f(b_x, a_y)$  ist definiert als die Abbildung von  $I \times J \rightarrow K$

mit  $t_{x,y}(b_s, a_t) = \delta_{x,s} \cdot \delta_{y,t}$  d.h.  $(b_x, a_y) \rightarrow 1$   
alle anderen Paare von Basiselem.  
auf die 0.



$\varphi$  ist eindeutig bestimmt über die Bilder der Basiselemente d.h.  $\varphi(b_x, a_y) \forall x \in J, y \in I$  legt  $\varphi$  eindeutig fest.

$f(t_{xy}) := \varphi(b_x, a_y)$  dies legt die lineare Abbildung  $f$  fest.

$f(\varphi(v, w))$  für  $v = \sum \beta_x b_x$  und  $w = \sum \alpha_y a_y$

z.z.:  $f(\varphi(v, w)) = \varphi(v, w)$   *$\varphi$  bilinear*

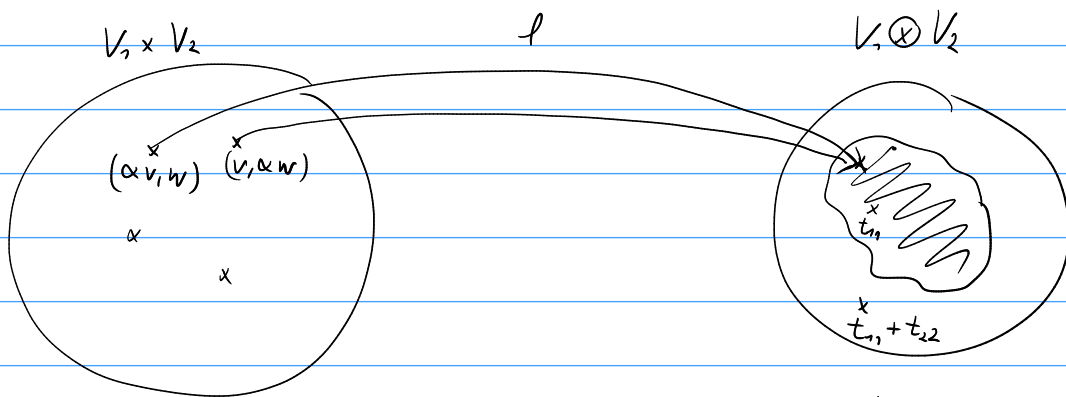
$$f\left(\sum \sum \beta_x \alpha_y t_{xy}\right) = \sum \sum \beta_x \alpha_y f(t_{xy}) = \sum \sum \beta_x \alpha_y \varphi(b_x, a_y)$$

"=" gilt nur wegen obiger Definitionen. Bei Abänderung nur eines Funktionswerts  $f(t_{xy})$  gilt das "=" nicht mehr allgemein  $\Rightarrow \exists!$  von  $f$  per Konstruktion.

Bemerkung: Das Tensorprodukt hat die bemerkenswerte Eigenschaft, dass mit jeder multilinearen Abbildung  $V_1 \times V_2 \times \dots \times V_n \rightarrow W$  in eindeutiger Weise mit einer linearen Abbildung identifizieren können.

Statt multilineare Algebra auf  $V_1 \times V_2 \times \dots \times V_n$  zu betrachten können wir lineare Algebra auf  $V_1 \otimes V_2 \otimes \dots \otimes V_n$  betrachten.

Bemerkung: Die Abbildung  $\varphi$  ist in der Regel weder injektiv noch surjektiv.



$\text{Im}(\varphi)$  ist kein Vektorraum. Man muß weitere Elemente dazu nehmen, um einen Vektorraum zu erhalten.

Definition: Die Elemente im Bild von  $\varphi$  nennt man auch reine Tensoren.

Beispiel:  $\mathbb{R}^n \times \mathbb{R}^n$  bzw.  $\mathbb{R}^n \otimes \mathbb{R}^n$ .

$\mathbb{R}^n \otimes \mathbb{R}^n$  kann als Menge der  $n \times n$ -Matrizen aufgefasst werden.

$$B = \{e_1, \dots, e_n\} \quad A = \{e_1, \dots, e_n\}$$

$\mathbb{R}^n \otimes \mathbb{R}^n$  hat wie oben konstruiert eine zweifach indizierte Basis:

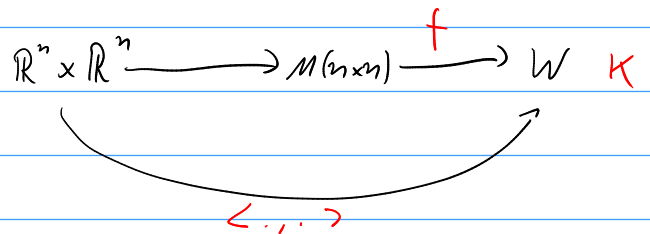
$$\{t_{xy} : x, y \in \{1, \dots, n\}\}.$$

In natürlicher Weise haben wir die Isomorphie zu den

$n \times n$  Matrizen

$t_{xy}$  ist Matrix mit Eintragung  $a_{xy} = 1$   
sonst 0.

z.B.  $t_{12} = \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$



$\langle e_x, e_y \rangle = \delta_{x,y}$

$f$  ist daher die Spur der Matrix.

( $n=2$ )  $f(t_{11}) = f\left(\begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 0 \end{pmatrix}\right) = \text{spur} \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 0 \end{pmatrix} = 1 \checkmark$

$f(t_{22}) = f\left(\begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 0 & 0 \end{pmatrix}\right) = \text{spur} \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 0 & 0 \end{pmatrix} = 0 \checkmark$   
usw.

Korollar: Die Dimension von  $V_1 \otimes V_2 \otimes \dots \otimes V_n$  ist das Produkt der Dimensionen von  $V_1, V_2, \dots, V_n$ .

Beispiel: Sei  $K[x]$  die Menge der Polynome mit einer Variable zum Körper  $K$ ,  
 $K[x_1, x_2]$  " " " mit zwei Variablen.

$$K[x_1, x_2] = K[x_1] \otimes K[x_2]$$

Die Vektorraum eigenschaft von  $K[x_1, x_2]$  bzw.  $K[x]$  ist offensichtlich.

Eine Basis von  $K[x]$  ist die Menge  $\{1, x, x^2, \dots\}$

Eine Basis von  $K[x_1, x_2]$  ist  $\{1, x_1, x_1^2, \dots\} \times \{1, x_2, x_2^2, \dots\}$

z.B.  $f(x_1, x_2) = 3 + x_1 + 4x_1x_2^2 \cong \{1, x_1, x_2, x_1x_2, \dots\}$

Die entsprechenden "reinen Tensoren" sind solche, die als Produkt von Polynomen in  $x_1$  bzw.  $x_2$  geschrieben werden können.

$$f(x_1, x_2) = g(x_1) h(x_2) \quad \text{"rein"}$$