

- ▶ Auf dem Weg wiederholen wir und beweisen die Cauchy-Schwarz Ungleichung aus Lineare Algebra.
- ▶ Außerdem werden die Anwendungen besprochen wie z.B. Dreiecksungleichung, Parallelogrammgleichung, Cosinussatz.

Cauchy-Schwarz-Ungleichung

Lemma 7 (Cauchy-Schwarz-Ungleichung; Lineare Algebra)

$|\langle u, v \rangle| \leq |u| |v|$ (für alle $u, v \in \mathbb{R}^n$). Ferner gilt: $\langle u, v \rangle = |u| |v|$ g.d.w. die Vektoren proportional sind mit nicht-negativem Koeffizienten und $\langle u, v \rangle = -|u| |v|$ g.d.w. die Vektoren proportional sind mit nicht-positivem Koeffizienten.

Beweis. Ist $v = \vec{0}$, so sind beide Seiten gleich Null. Sei $v \neq \vec{0}$. Sind die Vektoren **linear abhängig**, so ist $u = \lambda v$, und $\langle u, v \rangle = \langle \lambda v, v \rangle = \lambda \cdot |v|^2 = \pm |\lambda v| \cdot |v|$ wobei das Vorzeichen wie oben formuliert ist.

Angenommen, die Vektoren sind **linear unabhängig**. Für alle $t \in \mathbb{R}$ gilt

$$\langle u + tv, u + tv \rangle \stackrel{\text{Linearität}}{=} \langle u, u + tv \rangle + t \langle v, u + tv \rangle \stackrel{\text{Linearität}}{=} \langle u, u \rangle + \underbrace{t \langle u, v \rangle + t \langle v, u \rangle}_{2t \langle u, v \rangle \text{ wegen Symmetrie}} + t^2 \langle v, v \rangle = \underbrace{|u|^2}_c + \underbrace{2 \langle u, v \rangle t}_b + t^2 \underbrace{|v|^2}_a.$$

Dies ist ein quadratisches Polynom in t . Es hat keine Nullstelle, da $\langle u + tv, u + tv \rangle$ gleich Null ist, genau dann wenn $u = -tv$, also falls u, v **linear abhängig** sind, was wir oben **explizit ausgeschlossen** haben. Da das Polynom keine Nullstelle hat, ist die Diskriminante negativ, also

$$\mathcal{D} = \left(\frac{b}{2}\right)^2 - ac = \langle u, v \rangle^2 - |v|^2 |u|^2 < 0. \quad \text{Dann ist } |\langle u, v \rangle| < |v| |u|. \quad \square$$

- ▶ In dem Beweis haben wir die Formel für die Nullstellen eines quadratischen Polynoms $at^2 + bt + c$ (mit $a \neq 0$) benutzt:

$$t_{\pm} = \frac{-\frac{b}{2} \pm \sqrt{\mathcal{D}}}{a} \quad (*)$$

(wobei $\mathcal{D} = \left(\frac{b}{2}\right)^2 - ac$)

- ▶ Nämlich, haben wir benutzt, dass es genau dann reelle Nullstelle gibt, wenn $\mathcal{D} \geq 0$ (und genau dann zwei reellen Nullstellen, wenn $\mathcal{D} > 0$).
- ▶ Obwohl die Formel (*) aus der Schule bekannt ist (und auch der Beweis in der Schule gegeben werden soll), wiederhole ich ihn.

- Zuerst forme ich die Gleichung um:

$$at^2 + bt + c = a \left(t^2 + \frac{b}{a}t + \frac{c}{a} \right) = a \left(t^2 + \frac{b}{a}t + \frac{b^2}{4a^2} - \frac{b^2}{4a^2} + \frac{c}{a} \right) \\ a \left(\left(t + \frac{b}{2a} \right)^2 - \left(\frac{b^2}{4a^2} - \frac{c}{a} \right) \right)$$

Dabei habe ich die binomische Formel benutzt:

$$(x + y)^2 = x^2 + 2xy + y^2 \text{ für } x = t \text{ und } y = \frac{b}{2a}.$$

- Die Gleichung $at^2 + bt + c = 0$ ist deswegen äquivalent zur Gleichung

$$\left(t + \frac{b}{2a} \right)^2 - \left(\frac{b^2}{4a^2} - \frac{c}{a} \right) = 0.$$

Wir sehen, dass wenn $\frac{b^2}{4a^2} - \frac{c}{a} < 0$ (was \iff zur $\mathcal{D} = \left(\frac{b}{2}\right)^2 - ac < 0$), dann ist die Gleichung nicht lösbar (in \mathbb{R}).

Wenn $\frac{b^2}{4a^2} - \frac{c}{a} \geq 0$, ist $\left(t + \frac{b}{2a} \right) = \pm \frac{1}{a} \sqrt{\left(\frac{b^2}{4} - ac \right)}$ was durch einer Umformung zur Formel (*),

$$t_{\pm} = \frac{-\frac{b}{2} \pm \sqrt{\mathcal{D}}}{a} \quad (*)$$

führt.

Winkelmaß ist wohldefiniert

Wir haben das Winkelmaß von $\langle u, v \rangle$ als $\arccos\left(\frac{\langle u, v \rangle}{|u||v|}\right)$ definiert. Aus Cauchy-Schwarz folgt, dass $-1 \leq \frac{\langle u, v \rangle}{|u||v|} \leq 1$ ist, also $\arccos\left(\frac{\langle u, v \rangle}{|u||v|}\right)$ wohldefiniert ist.

Außerdem müssen wir noch zeigen, dass Winkelmaß nicht von der Transformation $(u, v) \mapsto (\mu v, \lambda u)$ für $\lambda > 0, \mu > 0$ abhängt (bzw. von der entsprechenden Transformation für die trivialen Winkel).

Winkel	Punkt + zwei Vektoren $\neq 0$	Wenn Winkel nichttrivial ist, dann $(u, v) \mapsto (\lambda u, \mu v)$ für $\lambda > 0, \mu > 0$ und $(u, v) \mapsto (\mu v, \lambda u)$ für $\lambda > 0, \mu > 0$.
--------	--------------------------------	--

Wenn wir $u' = \lambda u$ und $v' = \mu v$ setzen (für $\lambda > 0, \mu > 0$), bekommen wir

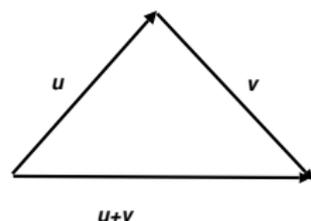
$$\frac{\langle u', v' \rangle}{|u'| |v'|} = \frac{\langle \lambda u, \mu v \rangle}{|\lambda u| |\mu v|} = \frac{\langle u, v \rangle}{|u| |v|}.$$

Für trivialen Winkel analog.

Also, Winkelmaß ist wohldefiniert.

Versprechen aus der Woche 1

Folgerung (Dreiecksungleichung für Vektoren). Für alle $u, v \in \mathbb{R}^n$ gilt: $|u + v| \leq |u| + |v|$. Ferner gilt: ist $|u + v| = |u| + |v|$, dann sind die Vektoren proportional, mit einem nichtnegativem Koeffizienten.



Beweis.

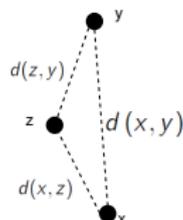
$$(|u + v|)^2 = \langle u + v, u + v \rangle \stackrel{\text{Linearität}}{=} |u|^2 + 2\langle u, v \rangle + |v|^2$$

$$(|u| + |v|)^2 = |u|^2 + 2|u||v| + |v|^2.$$

Da nach Cauchy-Schwarz $\langle u, v \rangle \leq |u||v|$, ist $(|u + v|)^2 \leq (|u| + |v|)^2$ und deswegen $|u + v| \leq |u| + |v|$. □

Bemerkung. Daraus folgt sofort die Dreiecksungleichung für die euklidische Abstandsfunktion:

$$\underbrace{d(x, y)}_{|x-y|} \leq \underbrace{d(x, z)}_{|x-z|} + \underbrace{d(z, y)}_{|z-y|}, \text{ da } x - y = (x - z) + (z - y).$$



Parallelogrammgleichung: Für alle $u, v \in V$ gilt:

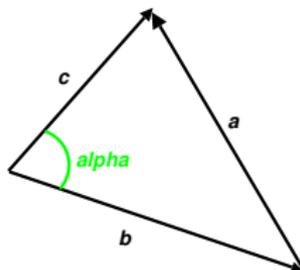
$$|u + v|^2 + |u - v|^2 = 2(|u|^2 + |v|^2).$$

Beweis. $|u + v|^2 + |u - v|^2 = \langle u + v, u + v \rangle + \langle u - v, u - v \rangle =$
 $\langle u, u \rangle + 2\langle u, v \rangle + \langle v, v \rangle + \langle u, u \rangle - \underbrace{2\langle u, v \rangle}_{=2\langle v, u \rangle} + \langle v, v \rangle =$

$$2(\langle u, u \rangle + \langle v, v \rangle) = 2(|u|^2 + |v|^2).$$



Kosinussatz *Im Dreieck auf dem Bild*



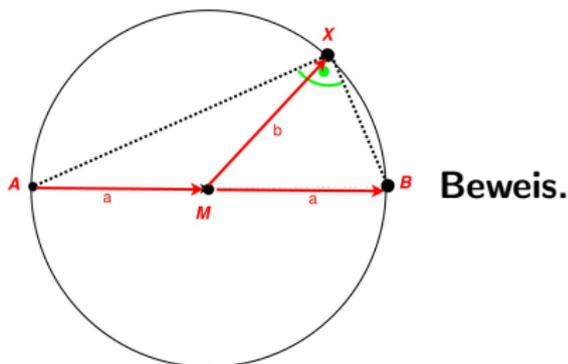
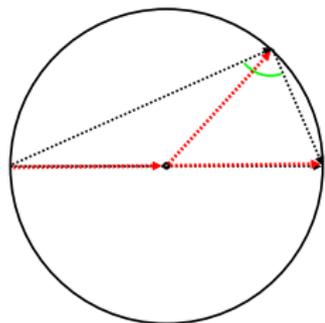
ist $|\vec{a}|^2 = |\vec{b}|^2 + |\vec{c}|^2 - 2|\vec{b}||\vec{c}|\cos(\text{alpha})$.

Beweis: $\vec{a} + \vec{b} = \vec{c}$, also $\vec{a} = \vec{c} - \vec{b}$.

Dann ist $|\vec{a}|^2 = \langle \vec{a}, \vec{a} \rangle = \langle \vec{c} - \vec{b}, \vec{c} - \vec{b} \rangle = \langle \vec{c}, \vec{c} \rangle - 2\langle \vec{b}, \vec{c} \rangle + \langle \vec{b}, \vec{b} \rangle = |\vec{b}|^2 + |\vec{c}|^2 - 2|\vec{b}||\vec{c}|\cos(\text{alpha})$. \square

Mit Hilfe der Bilinearität des Skalarprodukts kann man mehrere schulgeometrische Aufgaben lösen (Bsp: Thales)

Satz von Thales. *Im Dreieck auf dem Bild ist das Winkelmaß der Winkel α gleich 90° .*



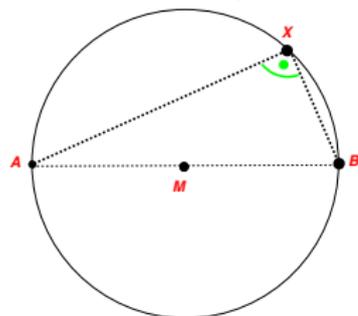
Man betrachte die Vektoren $\vec{a} = \vec{AM} = \vec{MB}$, $\vec{b} = \vec{MX}$ wie im Bild. Wir zeigen, dass $\langle \vec{a} + \vec{b}, \vec{a} - \vec{b} \rangle = 0$. Wegen Bilinearität und Symmetrie ist

$$\langle \vec{a} + \vec{b}, \vec{a} - \vec{b} \rangle = \langle \vec{a}, \vec{a} \rangle + \underbrace{\langle \vec{b}, \vec{a} \rangle - \langle \vec{a}, \vec{b} \rangle}_{=0, \text{ Symmetrie}} - \langle \vec{b}, \vec{b} \rangle = \langle \vec{a}, \vec{a} \rangle - \langle \vec{b}, \vec{b} \rangle =$$

$$|a|^2 - |b|^2 = 0. \quad \text{Dann ist } \arccos\left(\frac{\langle \vec{u}, \vec{v} \rangle}{|\vec{u}| |\vec{v}|}\right) = \arccos(0) = 90^\circ. \quad \square$$

Umkehrung des Satzes von Thales

Sei $A \neq B$. Dann gilt: die Menge $\{X \in \mathbb{R}^2 \mid \langle AXB = 90^\circ \rangle$ ist der Kreis um den Mittelpunkt $M = \frac{1}{2}(A + B)$ von AB vom Radius $\frac{1}{2}|AB|$.



Beweis. Wir setzen $a := M - A$; dann ist $B - M = a$ (weil $M = \frac{1}{2}(A + B)$). Sei $b := X - M$. Dann ist $X - A = a + b$ und $B - X = a - b$. Dann bedeutet die Bedingung $\langle X - A, B - X \rangle = 0$, dass $0 = \langle a + b, a - b \rangle = |a|^2 - |b|^2$. Damit ist $|a| = |b|$ und deswegen $|M - X| = \frac{1}{2}|AB|$; also X liegt auf dem Kreis um M mit Radius $\frac{1}{2}|AB|$. □

Wir haben einige geometrische Objekten definiert – Gerade, Strecke, Winkel. Für Winkel haben wir Winkelmaß definiert. Unsere “agebraische” Definition hat Vor- und Nachteile; wir haben Vorteile benutzt (z.B. Bilinearität des Skalarprodukts) um Cosinussatz und Satz von Thales zu beweisen.