

## Beispiele: Dualraum

### Beispiel 1: $V = \mathbb{K}^n$

- Die Elemente von  $\mathbb{K}^n$  sind die *Spaltenvektoren* mit  $n$  Einträgen aus  $\mathbb{K}$ .
- In Kapitel 10 lernen wir, dass jede lineare Abbildung  $\Phi : \mathbb{K}^n \rightarrow \mathbb{K}^m$  durch eine *eindeutige*  $m \times n$ -Matrix  $A$  ausgedrückt werden kann, so dass  $\Phi(x) = Ax$  gilt.
- Speziell für den Dualraum  $V^*$  bedeutet das, dass jeder Linearform  $\varphi : \mathbb{K}^n \rightarrow \mathbb{K} = \mathbb{K}^1$  durch eine  $1 \times n$ -Matrix  $A = (a_1 \dots a_n)$ , also durch eine *Zeilenvektor* ausgedrückt werden kann:

$$\varphi(x) = Ax = (a_1 \dots a_n) \cdot \begin{pmatrix} x_1 \\ \vdots \\ x_n \end{pmatrix} = a_1x_1 + \dots + a_nx_n.$$

Den Dualraum  $(\mathbb{K}^n)^*$  können wir also mit dem „Raum der Zeilenvektoren“  $\mathbb{K}^{1 \times n}$  identifizieren.

- Dann haben wir einen Isomorphismus

$$\Psi : \mathbb{K}^n \rightarrow \mathbb{K}^{1 \times n}, \quad x = \begin{pmatrix} x_1 \\ \vdots \\ x_n \end{pmatrix} \mapsto x^\top = (x_1 \dots x_n).$$

- Für die Standardbasis  $\{e_1, \dots, e_n\}$  wird die Dualbasis  $\{e_1^*, \dots, e_n^*\}$  gerade durch die Bilder  $\Psi(e_1), \dots, \Psi(e_n)$  dargestellt, denn es gilt:

$$e_i^*(e_k) = \delta_{ik} = e_i^\top \cdot e_k = \Psi(e_i) \cdot e_k.$$

**Beispiel 2:**  $V = \mathcal{C}([-1, 1])$

- Die Elemente von  $V = \mathcal{C}([-1, 1])$  sind die stetigen Funktionen auf dem Intervall  $[-1, 1]$ .
- $V$  ist ein Vektorraum, da das Vielfache einer stetigen Funktion und die Summe von zwei stetigen Funktionen wieder stetig sind. Außerdem hat  $V$  (überabzählbar) unendliche Dimension.
- Für jede Funktion  $h \in V$  definieren wir eine Linearform  $\varphi_h$  durch

$$\varphi_h(f) = \int_{-1}^1 h(x)f(x) \, dx.$$

- Analog zu der linearen Abbildung  $\Psi$  aus Beispiel 1 definieren wir

$$\Psi : V \rightarrow V^*, \quad h \mapsto \varphi_h.$$

- $\Psi$  ist injektiv: Falls  $\Psi(h_1) = \Psi(h_2)$  für  $h_1, h_2 \in V$ , so gilt für alle  $f \in V$ :

$$\int_{-1}^1 h_1(x)f(x) \, dx = \int_{-1}^1 h_2(x)f(x) \, dx,$$

oder äquivalent

$$\int_{-1}^1 (h_1(x) - h_2(x))f(x) \, dx = 0.$$

Speziell für  $f = h_1 - h_2$  also

$$\int_{-1}^1 (h_1(x) - h_2(x))^2 \, dx = 0.$$

Da die Funktionen stetig sind, bedeutet dies  $h_1 = h_2$ .

- Also ist  $V \cong \Psi(V) \subset V^*$ . Die Frage ist nun, ob  $\Psi$  auch surjektiv ist, so dass bereits  $\Psi(V) = V^*$  gilt?
- Dies ist jedoch nicht der Fall: Betrachte dazu die Linearform  $\delta_0 \in V^*$ , definiert durch

$$\delta_0(f) = f(0).$$

Wir werden sehen, dass  $\delta_0 \notin \Psi(V)$ .

- Nehmen wir dazu das Gegenteil an, also dass eine Funktion  $\delta \in V$  existiert, so dass für alle  $f \in V$  gilt

$$f(0) = \delta_0(f) = \Psi(\delta)(f) = \int_{-1}^1 \delta(x)f(x) \, dx.$$

- Für dieses  $\delta$  gilt  $\delta(t_0) = 0$  für alle  $t_0 \neq 0$ , denn wäre etwa  $\delta(t_0) > 0$ , so gäbe es wegen der Stetigkeit von  $\delta$  ein offenes Intervall  $U$  um  $t_0$  mit  $0 \notin U$ , so dass  $\delta(t) > 0$  für alle  $t \in U$ . Nun kann man aber eine stetige Funktion  $f$  finden, die  $f(0) = 0$  erfüllt, aber  $f(t) > 0$  für alle  $t \in U$  („Hütchenfunktion über  $U$  und sonst 0“). Für dieses  $f$  müsste gelten

$$0 = \delta_0(f) \stackrel{!}{=} \int_{-1}^1 \delta(x)f(x) \, dx = \int_U \underbrace{\delta(x)f(x)}_{>0} \, dx > 0,$$

ein Widerspruch. Insgesamt muss also  $\delta(t_0) = 0$  gelten für  $t_0 \neq 0$ .

- Da  $\delta$  außerdem stetig sein soll, folgt aus dem vorigen Punkt, dass auch  $\delta(0) = 0$  gilt. Also insgesamt  $\delta = 0$ . Dann wäre aber auch  $\varphi_\delta(f) = 0$  für alle  $f \in V$ , also

$$0 = \varphi_\delta = \delta_0 \neq 0,$$

ein Widerspruch. Somit kann eine solche Funktion  $\delta$  nicht in  $V$  existieren, d.h.  $\Psi$  ist nicht surjektiv.

- Man kann sogar zeigen, dass auch keine *unstetige* Funktion  $\delta$  existieren kann, die  $\varphi_\delta = \delta_0$  erfüllt.
- Das Beispiel zeigt, dass in unendlicher Dimension der Dualraum  $V^*$  „größer“ sein kann als  $V$ .<sup>1)</sup>

*Bemerkung:* Die Linearform  $\delta_0$  heißt *Dirac-Impuls* (zum Zeitpunkt 0) und wird in der Signalverarbeitung verwendet, um Signale zu modellieren, die aus einem einzigen „unendlich starken“ Impulsstoß zum Zeitpunkt 0 bestehen.

---

<sup>1)</sup>Man beachte, dass dies im Allgemeinen aber noch nicht ausschließt, dass  $V \cong V^*$  gilt!