

12.14 Bemerkung: Sei $\varphi_1, \dots, \varphi_n \in V^*$ eine Basis. Dann bilden die Elemente $\varphi_I \in \Delta V^*$ mit $\varphi_I := \varphi_{i_1} \wedge \dots \wedge \varphi_{i_k}$, wobei $I \subset \{1, \dots, n\}$ alle Teilmengen durchläuft, eine Basis von ΔV^* , $\varphi_\emptyset = 1 \in \mathbb{R} = \Delta^0 V^* \subset \Delta V^*$. Bezüglich dieser Basis definieren wir das Skalarprodukt „ \wedge “ durch

$$\varphi_I \wedge \varphi_J = \begin{cases} \pm \varphi_{I \cup J} & , \text{ wenn } I \cap J = \emptyset \\ 0 & , \text{ wenn } I \cap J \neq \emptyset \end{cases}$$

Das Vorzeichen ist dabei für $I = \{i_1 < \dots < i_k\}$ und $J = \{j_1 < \dots < j_l\}$ durch die Parität der Zahl der Vertauschungen festgelegt, die man benötigt,

$$(i_1, \dots, i_k, j_1, \dots, j_l)$$

zu erhalten.

12.15 Satz: Das „ \wedge “-Produkt macht ΔV^* zu einer assoziativen (graduierte) \mathbb{R} -Algebra. Für $w \in \Delta^k V^*, \eta \in \Delta^l V^*$ gilt das Kommutativgesetz

$$w \wedge \eta = (-1)^l \eta \wedge w.$$

ΔV^* heißt Grassmannalgebra von V^* oder äußere Algebra von V^* .

Beweis: 1) Das Assoziativgesetz

$$(w \wedge \eta) \wedge \varrho = w \wedge (\eta \wedge \varrho)$$

für $w, \eta, \varrho \in \Delta V^*$ ist klar nach Formel (**). $1 = \varphi_\emptyset \in \mathbb{R}$ ist das 1-Element.

2) Die Permutation

$$\sigma = \begin{pmatrix} 1 & \dots & l & l+1 & \dots & l+k \\ l+1 & & l+k & 1 & \dots & l \end{pmatrix}$$

lässt sich als Komposition von Transpositionen darstellen.

Also gilt nach Lemma 12.12 (2) für $w = \tau_{i_1} \wedge \dots \wedge \tau_{i_k}$,

$$\eta = \tau_{j_1} \wedge \dots \wedge \tau_{j_\ell}$$

$$w \wedge \eta = (-1) \eta \wedge w.$$

Für beliebige $w \in \Delta^k V^*$ und $\eta \in \Delta^\ell V^*$ folgt sie damit aus dem Distributivgesetz des \wedge -Produktes (12.13 (1)). \square

Beispiele: Seien $\tau_1, \dots, \tau_n \in V^*$ eine Basis und $\zeta_1, \dots, \zeta_k \in V^*$ weitere Elemente, etwa

$$\zeta_i = \sum_{j=1}^n a_{ij} \tau_j, \quad a_{ij} \in \mathbb{R}.$$

Dann lässt sich bezüglich der Basis $\tau_\mathbb{I}$ in $\Delta^k V^*$

$\zeta = \zeta_1 \wedge \dots \wedge \zeta_k$ in der Gestalt

$$\zeta = \sum_{|\mathbb{I}|=k} c_\mathbb{I} \tau_\mathbb{I}$$

mit gewissen Koeffizienten $c_\mathbb{I} \in \mathbb{R}$ darstellen.

Behauptung: Für $\mathbb{I} = \{i_1 < \dots < i_k\}$ ist

$$c_\mathbb{I} = \det \begin{pmatrix} a_{i_1,1} & \dots & a_{i_1,k} \\ \vdots & & \vdots \\ a_{i_k,1} & \dots & a_{i_k,k} \end{pmatrix}.$$

Mit anderen Worten: die Koeffizienten sind gerade die $k \times k$ Minoren der Matrix

$$A = \begin{pmatrix} a_{1,1} & \dots & a_{1,k} \\ \vdots & & \vdots \\ a_{k,1} & \dots & a_{k,k} \end{pmatrix}$$

Beweis: Sei $e_1, \dots, e_n \in V$ die zu $\varphi_1, \dots, \varphi_n$ duale Basis. Dann gilt nach Bew 12.9

$$\varphi_I(e_{j_1}, \dots, e_{j_k}) = \begin{cases} 1 & I = \{j_1 < \dots < j_k\} \\ 0 & \text{sonst,} \end{cases}$$

also gilt für $I = \{i_1 < \dots < i_k\}$

$$\begin{aligned} c_I &= \varphi(e_{i_1}, \dots, e_{i_k}) = (\varphi_{i_1} \wedge \dots \wedge \varphi_{i_k})(e_{i_1}, \dots, e_{i_k}) \\ &= \det(\varphi_j(e_{i_\nu}))_{\substack{\nu=1, \dots, k \\ j=1, \dots, k}} \\ &= \det(a_{j\nu}) \end{aligned}$$

wie behauptet. □

12.17 Definition: Seien V, W zwei \mathbb{R} -Vektorräume und $f: V \rightarrow W$ eine lineare Abbildung. Dann induziert f die Abbildungen

$$\begin{array}{ccc} \Delta^k f^* : \Delta^k W^* & \longrightarrow & \Delta^k V^* \\ \varphi & \longmapsto & f^* \varphi \end{array}$$

wobei $f^* \varphi$ durch

$$\Delta^k f^* \varphi(v_1, \dots, v_k) := \varphi(f(v_1), \dots, f(v_k))$$

definiert. Für $k=1$ ist $f^* = \Delta^1 f^* : W^* \rightarrow V^*$ die übliche duale (transponierte) Abbildung.

12.18 Satz: Sei $f: V \rightarrow W$ eine lineare Abbildung. Dann ist

1) $\Delta^k f^* : \Delta^k W^* \rightarrow \Delta^k V^*$ \mathbb{R} -linear;

2) $\Delta^k f^*(\varphi_1 \wedge \dots \wedge \varphi_k) = (f^* \varphi_1) \wedge \dots \wedge (f^* \varphi_k)$ für $\varphi_1, \dots, \varphi_k \in V^*$.

Insbesondere ist also $\Delta f^* : \Delta W^* \rightarrow \Delta V^*$ ein \mathbb{R} -Algebra-Homomorphismus der Grassmannalgebra.

Beweis: 1) ist klar.

2) folgt unmittelbar aus der Definition:

$$\begin{aligned}\Delta^k f^*(\zeta_1, \dots, \zeta_k)(v_1, \dots, v_k) &= \zeta_1 \wedge \dots \wedge \zeta_k(f(v_1), \dots, f(v_k)) \\ &= \det(\zeta_i(f(v_j))) \\ &= \det(f^* \zeta_i(v_j)) \\ &= (f^* \zeta_1) \wedge \dots \wedge (f^* \zeta_k)(v_1, \dots, v_k).\end{aligned}$$

12.19 Beispiel: Sei $V = W$ ein n -dimensionaler Vektorraum und $f: V \rightarrow V$ ein Endomorphismus gegeben, etwa durch die Matrix $A = (a_{ij})$ bezüglich der Basis e_1, \dots, e_n von V . Ist $\zeta_1, \dots, \zeta_n \in V^*$ die duale Basis, so wird die duale Abbildung $f^*: V^* \rightarrow V^*$ bekanntlich in der dualen Basis durch die Transponierte A^t beschrieben.

$\Delta^n V^*$ ist 1-dimensional, das Basiselement ist $\zeta_1 \wedge \dots \wedge \zeta_n$. □

Behauptung:

$$\Delta^n f^*(\zeta_1 \wedge \dots \wedge \zeta_n) = \det(A) \zeta_1 \wedge \dots \wedge \zeta_n,$$

oder mit anderen Worten

$$\Delta^n f^* \text{ ist durch Skalarmultiplikation mit } \det(f) = \det(A) = \det(A^t) \in \mathbb{R} \text{ gegeben.}$$

Beweis: Nach 12.18 gilt

$$\Delta^n f^*(\zeta_1 \wedge \dots \wedge \zeta_n) = f^* \zeta_1 \wedge \dots \wedge f^* \zeta_n.$$

Da $f^* \zeta_j = \sum_{i=1}^n a_{ij} \zeta_i$ folgt weiter mit (12.16), dass die Koeffizienten c_{α} von $\Delta^n f^*(\zeta_1 \wedge \dots \wedge \zeta_n)$ also

$$c_{1, \dots, n} = \det(A^t) = \det(A) = \det(f) \quad \square$$

12.20 Bemerkung: 1) Die äußere Algebra erlaubt eine Charakterisierung der Dimension von V

$$\dim(V) = \max \{ k \in \mathbb{N}_{>0} \mid \Delta^k V^* \neq 0 \}.$$

2) Sie erlaubt die Definition der Determinante $\det(f) \in \mathbb{R}$ ohne Bezug auf Basen zu nehmen. Wie im Beispiel:

Da $\Delta^n V^*$, $n = \dim(V)$, eindimensional ist, ist jeder Endomorphismus von $\Delta^n V^*$ durch eine Skalarmultiplikation gegeben: $\text{End}(\Delta^n V^*) \cong \mathbb{R}$. Der von $f: V \rightarrow V$, bzw. $f^*: V \rightarrow V$ induzierte Endomorphismus

$$\Delta^n f^* \in \text{End}(\Delta^n V^*)$$

ist eine reelle Zahl. Man kann also durch

$$\det(f) := \Delta^n f^* \in \mathbb{R}$$

die Determinante definieren.

Diese abstrakte Definition der Determinante verliert aber die geometrische Bedeutung der Determinante. $\det(A)$ ist bis auf Vorzeichen das Volumen des von den Spaltenvektoren / Zeilenvektoren von A aufgespannten Parallelotops.

3) Ist W ein endlichdimensionaler \mathbb{R} -Vektorraum, so ist die Grassmannalgebra von W

$$\Lambda W = \bigoplus_{k=0}^{\infty} \Lambda^k W$$

level $\Lambda W = \Lambda V^*$ definiert, wobei $V = W^* = \text{Hom}(W, \mathbb{R})$ der Dualraum ist. Da $(W^*)^* \cong W$ (kanonisch isomorph) ist, ist $V^* \cong W$ ebenfalls. Für $f \in \text{End}(W)$ berechnet dann $\Lambda^k f^* \in \text{End}(\Lambda^k W)$ die von $f^*: W^* \rightarrow V^*$ induzierte Abbildung.

4) Die äußere Algebra kann man für endlichdimensionale Vektorräume über anderen Körpern definieren. Lediglich wenn $\text{char}(K) = 2$ gilt, muss die richtige Definition für alternierend verwendet werden - nämlich unsere (12.5).