

Konvexitätsbegriffe

Es gibt die übliche Konvexität von Mengen oder Funktionen: Eine Menge A in einem reellen Vektorraum heißt konvex, wenn für alle $x, y \in A$ und alle $t \in [0, 1]$ gilt, dass $t x + (1 - t) y \in A$ ist. Ebenso definiert man die Konvexität von reellwertigen Funktionen f auf einer konvexen Menge A , dass für alle $x, y \in A$ und alle $t \in [0, 1]$ die Ungleichung $f(t x + (1 - t) y) \leq t f(x) + (1 - t) f(y)$ gelten soll.

Diese Bedingungen kann man nun abschwächen oder verschärfen, und dazu den Vergleich mit der ursprünglichen Definition anstellen:

- Wir betrachten nur das offene Intervall $]0, 1[$ (statt $[0, 1]$).
- Wir betrachten nur rationale Werte $t \in [0, 1]$.
- Wir betrachten nur einen Wert $t_0 \in]0, 1[,$ zum Beispiel $t_0 = \frac{1}{2}.$
- Wir betrachten an Stelle der Funktion f die obere oder untere Menge, also $\{(x, z) \in A \times \mathbb{R} \mid z > f(x)\}$ oder $\{(x, z) \in A \times \mathbb{R} \mid z < f(x)\}.$
- Wir verschärfen die Ungleichung für konvexe Funktionen zu $f(t x + (1 - t) y) \leq t f(x) + (1 - t) f(y) - c t (1 - t) \|x - y\|^2$ für ein $c > 0$ (“starke Konvexität”).
- Wir ersetzen die Affinkombination $t f(x) + (1 - t) f(y)$ auf der rechten Seite (also eine Gerade durch die Punkte $(x, f(x))$ und $y, f(y))$ durch eine Funktion h aus einer genügend großen Familie \mathcal{H} (welche auch durch die beiden Punkte $(x, f(x))$ und $(y, f(y))$ festgelegt ist) – Beckenbach-Konvexität.