

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 $tx + (1-t)y \in A$ 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 $f(tx + (1-t)y) \leq tf(x) + (1-t)f(y)$ 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 $f(tx + (1-t)y) \leq tf(x) + (1-t)f(y) - ct(1-t)\|x - y\|^2$ für ein $c > 0$ ("starke Konvexität").
- Wir ersetzen die Affinkombination $tf(x) + (1-t)f(y)$ 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.