

ΘΕΩΡΙΑ ΤΕΛΕΣΤΩΝ (Θ.13)

ΓΙΑ ΤΙΣ ΑΣΚΗΣΕΙΣ IV

**Άσκηση 2.** Αν  $x, y \in H$ , δείξτε ότι

$$\omega_{x,y}(A) = \text{tr}(Axy^*), \quad A \in \mathcal{B}(H).$$

Δείξτε ότι για κάθε  $\omega \in \mathcal{B}_\sim(H)$  υπάρχει μοναδικός  $T_\omega \in \mathcal{B}(H)$  πεπερασμένης τάξης ώστε

$$\omega(A) = \text{tr}(AT_\omega), \quad A \in \mathcal{B}(H)$$

και ότι η απεικόνιση  $\omega \mapsto T_\omega$  είναι ισομορφισμός γραμμικών χώρων από τον  $\mathcal{B}_\sim(H)$  στον χώρο των φραγμένων τελεστών πεπερασμένης τάξης  $H \mapsto H$ .

Η ισότητα  $\omega_{x,y}(A) = \text{tr}(Axy^*)$  είναι εύκολη: Αν  $\{e_n\}$  είναι ορθοκανονική βάση του  $H$ ,<sup>1</sup>

$$\text{tr}(Axy^*) = \sum_n \langle Axy^*e_n, e_n \rangle = \sum_n \langle \langle e_n, y \rangle Ax, e_n \rangle = \sum_n \langle Ax, \overline{\langle e_n, y \rangle} e_n \rangle = \langle Ax, \sum_n \langle y, e_n \rangle e_n \rangle = \langle Ax, y \rangle.$$

Έχουμε δείξει ότι κάθε  $\omega \in \mathcal{B}_\sim(H)$  γράφεται ως άθροισμα  $\omega = \sum_{k=1}^n \omega_{x_k, y_k}$ , οπότε για κάθε  $A \in \mathcal{B}(H)$  έχουμε

$$\omega(A) = \sum_{k=1}^n \omega_{x_k, y_k}(A) = \sum_k \text{tr}(Ax_k y_k^*) = \text{tr}(A \sum_k x_k y_k^*)$$

οπότε θέτοντας  $T_\omega := \sum_k x_k y_k^*$  έχουμε  $\omega(A) = \text{tr}(AT_\omega)$  για κάθε  $A \in \mathcal{B}(H)$ .

*Μοναδικότητα* Αν επίσης  $\omega(A) = \text{tr}(AS)$  για κάθε  $A \in \mathcal{B}(H)$ , τότε θέτοντας  $A = uv^*$  για τυχόντα  $u, v \in H$  έχουμε (θυμόμαστε ότι  $\text{tr}(AS) = \text{tr}(SA)$ )

$$\langle Su, v \rangle = \text{tr}(Suv^*) = \text{tr}(uv^*S) = \text{tr}(uv^*T_\omega) = \text{tr}(T_\omega uv^*) = \langle T_\omega u, v \rangle$$

κι αφού η ισότητα ισχύει για κάθε  $u, v \in H$  έχουμε  $S = T_\omega$ .

Για τον ισομορφισμό των χώρων  $\mathcal{B}_\sim(H)$  και  $\mathcal{F}(H)$  (=φραγμένοι τελεστές πεπερασμένης τάξης):

Έχουμε μια καλά ορισμένη απεικόνιση

$$\phi : \mathcal{B}_\sim(H) \rightarrow \mathcal{F}(H) : \omega \rightarrow T_\omega.$$

Αντίστροφα, αν  $T \in \mathcal{F}(H)$  ορίζουμε

$$\omega_T : \mathcal{B}(H) \rightarrow \mathbb{C} : \omega_T(A) = \text{tr}(AT) \quad (A \in \mathcal{B}(H)).$$

(Το  $\text{tr}(AT)$  είναι καλά ορισμένο γιατί ο  $AT$  έχει πεπερασμένη τάξη). Είναι προφανές ότι η  $\omega_T$  είναι γραμμική (από τη γραμμικότητα του  $\text{tr}$ ). Για να δείξουμε ότι  $\omega_T \in \mathcal{B}_\sim(H)$ , θεωρούμε μια ορθοκανονική βάση  $\{e_n = 1, \dots, K\}$  του χώρου  $(\ker T)^\perp$  και την επεκτείνουμε σε ορθοκανονική βάση του  $H$  οπότε (αφού  $ATe_n = 0$  για κάθε  $A \in \mathcal{B}(H)$  όταν  $n > K$ ) έχουμε

$$\omega_T(A) = \text{tr}(AT) = \sum_{n=1}^{\infty} \langle ATe_n, e_n \rangle = \sum_{n=1}^N \langle ATe_n, e_n \rangle = \sum_{n=1}^N \langle Af_n, e_n \rangle = \sum_{n=1}^N \omega_{f_n, e_n}(A)$$

(όπου  $f_n = Te_n$ ), δηλαδή  $\omega_T = \sum_{n=1}^N \omega_{f_n, e_n}$ . Δείξαμε λοιπόν ότι  $\omega_T \in \mathcal{B}_\sim(H)$ , οπότε έχουμε μια καλά ορισμένη απεικόνιση

$$\psi : \mathcal{F}(H) \rightarrow \mathcal{B}_\sim(H) : T \rightarrow \omega_T.$$

<sup>1</sup>Αν μάλιστα δεχτούμε ότι αρκεί να χρησιμοποιήσουμε μια ο.κ. βάση του χώρου  $\ker(Axy^*)^\perp$ , είναι ακόμα πιο εύκολη, καθώς ο χώρος αυτός είναι ο  $\text{span}\{y\}$  (γιατί;) οπότε αρκεί να πάρουμε την  $\{e\}$  όπου  $e = \frac{y}{\|y\|}$  και προκύπτει αμέσως το ζητούμενο...

Μάλιστα δείξαμε ότι αν  $\omega = \omega_T = \sum_{n=1}^N \omega_{f_n, e_n}$  τότε  $T = T_\omega = \sum_n f_n e_n^*$ . Και αντίστροφα αν  $T = T_\omega$  τότε  $\omega_T(A) = \text{tr}(AT) = \text{tr}(AT_\omega) = \omega_{T_\omega}(A)$  για κάθε  $A$ , δηλαδή  $\omega_T = \omega_{T_\omega}$ . Συνεπώς οι  $\phi$  και  $\psi$  είναι αντίστροφες η μια της άλλης.

Είναι τέλος πολύ εύκολο να ελέγξει κανείς ότι η  $\psi : \mathcal{F}(H) \rightarrow \mathcal{B}_\sim(H)$  είναι γραμμική απεικόνιση: αν  $S, T \in \mathcal{F}(H)$  και  $\lambda \in \mathbb{C}$  τότε για κάθε  $A \in \mathcal{B}(H)$  έχουμε

$$\omega_{T+\lambda S}(A) = \text{tr}(A(T + \lambda S)) = \text{tr}(AT) + \lambda \text{tr}(AS) = \omega_T(A) + \lambda \omega_S(A)$$

δηλαδή  $\psi(T + \lambda S) = \psi(T) + \lambda \psi(S)$ . □

**Άσκηση 3.** Ο χώρος  $\mathcal{B}_\sim(H)$  αποτελείται από συνεχείς γραμμικές μορφές  $\omega : \mathcal{B}(H) \rightarrow \mathbb{C}$ . Επομένως εφοδιάζεται με τη νόρμα του δυικού χώρου του  $\mathcal{B}(H)$ :  $\|\omega\| = \sup\{|\omega(A)| : A \in \text{ball}\mathcal{B}(H)\}$ .

Δείξτε ότι για κάθε  $\omega \in \mathcal{B}_\sim(H)$  έχουμε

$$\|\omega\| = \inf \left\{ \sum_k \|x_k\| \|y_k\| : \omega = \sum_k \omega_{x_k, y_k} \right\} = \sum_n \lambda_n$$

όπου  $\{\lambda_n\}$  οι ιδιοτιμές του τελεστή  $|T_\omega|$ . (Το  $\inf$  λαμβάνεται ως προς όλες τις αναπαράστασεις του  $\omega$  ως γραμμικού συνδυασμού των  $\omega_{x,y}$ ).

Για κάθε αναπαράσταση  $\omega = \sum_k \omega_{x_k, y_k}$  έχουμε από την τριγωνική ανισότητα  $\|\omega\| \leq \sum_k \|\omega_{x_k, y_k}\| \leq \sum_k \|x_k\| \|y_k\|$  (γιατί  $|\omega_{x_k, y_k}(A)| = |\langle Ax, y \rangle| \leq \|A\| \|x\| \|y\|$ ) και άρα  $\|\omega\| \leq \inf \left\{ \sum_k \|x_k\| \|y_k\| : \omega = \sum_k \omega_{x_k, y_k} \right\}$ .

Για την αντίστροφη ανισότητα, θεωρούμε τον τελεστή πεπερασμένης τάξης  $T_\omega$  για τον οποίο ισχύει  $\omega(A) = \text{Tr}(AT_\omega)$  και τη πολική αναπαράσταση  $T_\omega = V|T_\omega|$ . Από το φασματικό θεώρημα σε χώρους πεπερασμένης διάστασης, ο θετικός τελεστής  $|T_\omega|$  διαγωνοποιείται: Αν  $\{e_n\}$  είναι τα (ορθοκανονικά) ιδιοδιανύσματα και  $\{\lambda_n\}$  οι ιδιοτιμές του,

$$|T_\omega| = \sum_{n=1}^N \lambda_n e_n e_n^*.$$

Επεκτείνοντας την  $\{e_n\}$  σε ορθοκανονική βάση του  $H$ , έχουμε

$$\omega(A) = \text{Tr}(AT_\omega) = \text{Tr}(AV|T_\omega|) = \sum_{n=1}^N \langle AV|T_\omega|e_n, e_n \rangle = \sum_{n=1}^N \langle AV\lambda_n e_n, e_n \rangle = \sum_{n=1}^N \langle Af_n, e_n \rangle = \sum_{n=1}^N \omega_{f_n, e_n}(A)$$

όπου  $f_n = V\lambda_n e_n$ , οπότε  $\|f_n\| = \lambda_n$  γιατί  $\|e_n\| = 1$  και η  $V$  είναι μερική ισομετρία. Επομένως

$$\|\omega\| \leq \inf \left\{ \sum_k \|x_k\| \|y_k\| : \omega = \sum_k \omega_{x_k, y_k} \right\} \leq \sum_n \|f_n\| \|e_n\| = \sum_n \lambda_n.$$

Όμως,

$$\omega(V^*) = \sum_{n=1}^N \omega_{f_n, e_n}(V^*) = \sum_n \langle V^* f_n, e_n \rangle = \sum_n \langle f_n, V e_n \rangle = \sum_n \langle V\lambda_n e_n, V e_n \rangle = \sum_n \lambda_n \langle V e_n, V e_n \rangle = \sum_n \lambda_n$$

γιατί  $\|V e_n\|^2 = 1$ . Συνεπώς

$$\|\omega\| \leq \inf \left\{ \sum_k \|x_k\| \|y_k\| : \omega = \sum_k \omega_{x_k, y_k} \right\} \leq \sum_n \lambda_n = |\omega(V^*)| \leq \|\omega\|.$$

οπότε έχουμε τις ζητούμενες ισότητες. □