

作用素のベクトル値関数空間への表現について

東北大 教養 吉野 崇

ヒルベルト空間 \mathcal{H} 上の有界線型作用素 T を扱う。 $\|T\| < 1$ とするとき、 $x \in \mathcal{H}$ に対して、 $Wx = \hat{x}(z)$, $\hat{x}(z) = \sum_{n=0}^{\infty} [(I - T^*T)^{\frac{1}{2}} T^n x] z^n$ で定義される W は、 \mathcal{H} から $H^2_{\mathcal{H}}(dz)$ の中への isometry で、この W によって T は $H^2_{\mathcal{H}}(dz)$ 上の backward shift の restriction として表現出来ることが知られている。即ち、 $T = W^{-1}(S^*|_{W\mathcal{H}})W$ と表わせる。(ここで S は $H^2_{\mathcal{H}}(dz)$ 上の shift である。)

この表現は $W\mathcal{H}$ の構造が詳しく解析出来るならば、contraction に対する unitary dilation の理論に比較して、表現が同型表現であるから T を解析するのに非常に有効な手段であると思われる。この観点から、ここでは $W\mathcal{H}$ の $H^2_{\mathcal{H}}(dz)$ の中での構造を調べる。

定理 1 \mathcal{H} 上の線型作用素 T が、 $\|T\| < 1$ とすると、 \mathcal{H} から $H^2_{\mathcal{H}}(dz)$ の中への isometry W が存在して、 $W\mathcal{H}$ は S^* で不変で、 $T = W^{-1}(S^*|_{W\mathcal{H}})W$ である。ここで S は $H^2_{\mathcal{H}}(dz)$ 上の片側 shift である。

証明 $x \in \mathcal{H}$ に対し $Wx = \hat{x}(z)$, $\hat{x}(z) = \sum_{n=0}^{\infty} [(I-T^*T)^{\frac{1}{2}} T^n x] z^n$ とせよ. $\| \sum_{n=0}^k [(I-T^*T)^{\frac{1}{2}} T^n x] z^n \|^2 = \sum_{n=0}^k \| (I-T^*T)^{\frac{1}{2}} T^n x \|^2 = \sum_{n=0}^k \langle (I-T^*T) T^n x, T^n x \rangle = \sum_{n=0}^k [\|T^n x\|^2 - \|T^{n+1} x\|^2] = \|x\|^2 - \|T^{k+1} x\|^2$ 故に $\|T\| < 1$ により, $\|Wx\|^2 = \lim_{k \rightarrow \infty} \| \sum_{n=0}^k [(I-T^*T)^{\frac{1}{2}} T^n x] z^n \|^2 = \|x\|^2 - \lim_{k \rightarrow \infty} \|T^{k+1} x\|^2 = \|x\|^2$. 又, $WTx = \widehat{Tx}(z) = \sum_{n=0}^{\infty} [(I-T^*T)^{\frac{1}{2}} T^{n+1} x] z^n = S^* \hat{x}(z) = S^* Wx$, for all $x \in \mathcal{H}$ 故に $W\mathcal{H}$ は S^* で不変で, $T = W^{-1}(S^*/W\mathcal{H})W$ である.

$x \in \mathcal{H}$, $x \neq 0$ に対し $E_x \in H^2_{\mathcal{H}}(dz)$ から $V\{xz^n; n=0,1,2,\dots\} = H^2_{E_x \mathcal{H}}(dz)$ 上への orthogonal projection とすると, E_x は S と可換故に E_x は S と可換である.

補助定理 1 $\phi(z) \in H^{\infty}(dz)$ に対し $E_x W\mathcal{H}$ 及び $\widehat{E_x W\mathcal{H}}$ (the closure of $E_x W\mathcal{H}$) は $\phi(S)^*$ で不変である.

証明 $\phi(S)^* E_x W\mathcal{H} = E_x \phi(S)^* W\mathcal{H} \subset E_x W\mathcal{H} \subset \widehat{E_x W\mathcal{H}}$ 故に $\phi(S)^* \widehat{E_x W\mathcal{H}} \subset \widehat{E_x W\mathcal{H}}$.

E_x は S と可換故に $S_x = E_x S E_x$ は $H^2_{E_x \mathcal{H}}(dz)$ 上の simple unilateral shift であり, 補助定理 1 より $\widehat{E_x W\mathcal{H}}$ は S_x^* で不変である.

補助定理 2 $\widehat{E_x W\mathcal{H}} \subsetneq H^2_{E_x \mathcal{H}}(dz)$ で $\dim \widehat{E_x W\mathcal{H}} > 1$ ならば, S_x^* の閉不変部分空間 \mathcal{M} が存在して, $\{0\} \subsetneq \mathcal{M} \subsetneq \widehat{E_x W\mathcal{H}}$ 且 $\mathcal{M} \cap E_x W\mathcal{H} = \{0\}$.

証明 $\dim \widehat{E_x W\mathcal{H}} > 1$ のとき, $\{0\} \subsetneq \mathcal{M} \subsetneq \widehat{E_x W\mathcal{H}}$ なる S_x^* の閉不変部分空間 \mathcal{M} が存在することは知られてゐるから, 条件 $\widehat{E_x W\mathcal{H}} \subsetneq H^2_{E_x \mathcal{H}}(dz)$ の下で $\mathcal{M} \cap E_x W\mathcal{H} = \{0\}$ なる \mathcal{M} を示せばよい. $H^2_{E_x \mathcal{H}}(dz) \ominus \widehat{E_x W\mathcal{H}} = \phi_1(S_x) H^2_{E_x \mathcal{H}}(dz)$, $H^2_{E_x \mathcal{H}}(dz) \ominus \mathcal{M} = \phi_2(S_x) H^2_{E_x \mathcal{H}}(dz)$ with $\phi_1(z), \phi_2(z)$ inner

とせよ. $\phi(z) = \phi_2(z)\phi_3(z)$ for some inner $\phi_3(z)$ と分解出来るから.

$$\mathcal{M} = \{f(z) \in H_{E_x \mathcal{H}}^2(dz); \phi_2(S_x)^* f(z) = 0\} \text{ で } \widehat{E_x \mathcal{W}\mathcal{H}} = \{f(z) \in H_{E_x \mathcal{H}}^2(dz); \phi_2(S_x)^* \phi_3(S_x)^* f(z) = 0\}$$

$$= \phi_3(S_x) \mathcal{M} \oplus \{f(z) \in H_{E_x \mathcal{H}}^2(dz); \phi_3(S_x)^* f(z) = 0\} \text{ である. 従って, } g(z) \in E_x \mathcal{W}\mathcal{H},$$

$$g(z) \neq 0 \text{ は } g(z) = g_1(z) \oplus g_2(z), \quad g_1(z) \in \phi_3(S_x) \mathcal{M}, \quad g_2(z) \in \{f(z) \in H_{E_x \mathcal{H}}^2(dz); \phi_3(S_x)^* f(z) = 0\}$$

と分解出来る. $g_1(z) = 0$ の場合は \mathcal{M} の代りに $H_{E_x \mathcal{H}}^2(dz) \ominus \phi_3(S_x) H_{E_x \mathcal{H}}^2(dz)$

をとればよいから $g_1(z) \neq 0$ の場合を考へよ. $\phi_3(S_x)^* g(z) = \phi_3(S_x)^* g_1(z)$

$\in \mathcal{M}$ だから, 補助定理 1 によつて, $0 \neq \phi_3(S_x)^* g(z) \in \mathcal{M} \cap E_x \mathcal{W}\mathcal{H}$.

定理 2 或る $x \in \mathcal{H}$, $x \neq 0$ に対して $\widehat{E_x \mathcal{W}\mathcal{H}} \subsetneq H_{E_x \mathcal{H}}^2(dz)$ ならば, T は自明でない閉不変部分空間を持つ.

証明 定理 1 により $S^*/\mathcal{W}\mathcal{H}$ が自明でない閉不変部分空間を持つことを示せばよい. P_0 を $H_{\mathcal{H}}^2(dz)$ から \mathcal{H} 上への orthogonal

$$\text{projection とすると, } P_0 \text{ は } E_x \text{ と可換だから, } P_0 E_x \sum_{n=0}^{\infty} [(1-T)^n T^n (1-T)^{-1/2} x] z^n$$

$$= E_x P_0 \sum_{n=0}^{\infty} [(1-T)^{-1/2} T^n (1-T)^{-1/2} x] z^n = E_x x = x \neq 0 \text{ 従つて, } E_x \mathcal{W}\mathcal{H} \neq \{0\} \text{ である.}$$

ある. $\dim \widehat{E_x \mathcal{W}\mathcal{H}} = 1$ の場合は, $E_x \hat{u}(z) = 0$ とする $\hat{u}(z) \in \mathcal{W}\mathcal{H}$, $\hat{u}(z) \neq 0$

が存在するから, $\mathcal{M} = \vee \{S^{*n} \hat{u}(z); n=0, 1, 2, \dots\}$ とすると,

$\mathcal{M} \neq \{0\}$ で, \mathcal{M} は S^* で不変であり, $\phi(z) \in H^{\infty}(dz)$ に対して,

$$E_x \phi(S)^* \hat{u}(z) = \phi(S)^* E_x \hat{u}(z) = 0 \text{ だから, } E_x \mathcal{M} = \{0\}. \text{ 一方 } E_x \mathcal{W}\mathcal{H} \neq \{0\}$$

だから $\mathcal{M} \subsetneq \mathcal{W}\mathcal{H}$ である. 故に, \mathcal{M} は求める不変部分空間である.

次に $\dim \widehat{E_x \mathcal{W}\mathcal{H}} > 1$ の場合は, 補助定理 2 により, $\{0\} \subsetneq \mathcal{M} \subsetneq \widehat{E_x \mathcal{W}\mathcal{H}}$

且つ $\mathcal{M} \cap E_x \mathcal{W}\mathcal{H} \neq \{0\}$ なる S_x^* の閉不変部分空間 \mathcal{M} が存在するから,

$g(z) \in \mathcal{M} \cap E_x \mathcal{W}\mathcal{H}$, $g(z) \neq 0$ に対して, $E_x \hat{u}(z) = g(z)$ なる $\hat{u}(z) \in \mathcal{W}\mathcal{H}$

が存在する。 $\xi = z$, $m = \vee \{ S^{*n} \hat{u}(z); n=0, 1, 2, \dots \}$ とすると、 m は明らかに S^* で不変な $\{0\} \subsetneq E_x m \subset \mathcal{M}$ である。 何故なら、 $\phi(z) \in H^{\infty}(d\bar{z})$ に対して、 $E_x \phi(S)^* \hat{u}(z) = \phi(S)^* E_x \hat{u}(z) = \phi(S)^* g(z) \in \mathcal{M}$ であり $g(z) \neq 0$ だから。 従って、 $\{0\} \subsetneq \widehat{E_x m} \subset \mathcal{M} \subsetneq \widehat{E_x W\mathcal{H}} \subset \mathcal{M}$ となり $\{0\} \subsetneq m \subsetneq W\mathcal{H}$ である。 故に m は求める $S^*|_{W\mathcal{H}}$ の不変部分空間である。

註 $\{0\} \subsetneq \widehat{E_x W\mathcal{H}} \subsetneq H^2_{E_x \mathcal{H}}(d\bar{z})$ の場合は、 $H^2_{E_x \mathcal{H}}(d\bar{z}) \ominus \widehat{E_x W\mathcal{H}} = g(S_x) H^2_{E_x \mathcal{H}}(d\bar{z})$, for some inner $g(z) = \sum_{n=0}^{\infty} a_n z^n$ だから、 $\langle g(S_x) x, W\mathcal{H} \rangle = \langle g(S_x) x, E_x W\mathcal{H} \rangle = 0$ 従って、 $y \in \mathcal{H}$ に対して、 $\langle g(T^*) (1-T^*)^{\frac{1}{2}} x, y \rangle = \sum_{n=0}^{\infty} \langle a_n x, (1-T^*)^{\frac{1}{2}} T^n y \rangle = \langle g(S_x) x, \hat{y}(z) \rangle = 0$ よって、 $g(T^*) (1-T^*)^{\frac{1}{2}} x = 0$. $(1-T^*)^{\frac{1}{2}} x \neq 0$ 故に、 $g(T^*) = 0$ 又は、 $0 \in \mathcal{O}_p(g(T^*))$ である。 $g(T^*) = 0$ の場合は、 T^* は、 Sz.-Nagy + C. Foias の意味の class C_0 の operator である。

次に $H^2_{\mathcal{H}}(d\bar{z}) \ominus W\mathcal{H}$ の構造を調べる。

補助定理 3 $y \in \mathcal{H}$, $y \neq 0$ に対して、

$m_y = \vee \{ [-(1-T^*)^{\frac{1}{2}} T^* y] z^n + [(1-T^*)^{\frac{1}{2}} y] z^{n+1}; n=0, 1, 2, \dots \}$ とすると、 m_y は S で不変な $m_y \subset H^2_{\mathcal{H}}(d\bar{z}) \ominus W\mathcal{H}$ である。

証明 m_y の作り方から S で不変なることは明らかである。

$$\begin{aligned} \hat{x}(z) \in W\mathcal{H} \text{ に対して、 } & \langle [-(1-T^*)^{\frac{1}{2}} T^* y] z^n + [(1-T^*)^{\frac{1}{2}} y] z^{n+1}, \hat{x}(z) \rangle \\ &= \langle -(1-T^*)^{\frac{1}{2}} T^* y, (1-T^*)^{\frac{1}{2}} T^n x \rangle + \langle (1-T^*)^{\frac{1}{2}} y, (1-T^*)^{\frac{1}{2}} T^{n+1} x \rangle \\ &= \langle -T^* y, T^n x \rangle + \langle y, T^{n+1} x \rangle = 0. \end{aligned}$$

定理 3 $\{x_n\}_{n=0}^{\infty} \in \mathcal{H}$ の complete orthonormal basis とすると、 $H^2_{\mathcal{H}}(d\bar{z}) \ominus W\mathcal{H} = \vee \{ m_{(1-T^*)^{\frac{1}{2}} x_n}; n=0, 1, 2, \dots \}$ である。

証明 補助定理 3 に よ り, $\forall \{m_{(1-T^*)^{\frac{1}{2}}x_n} : n=0, 1, 2, \dots\} \subset H_{Y_0}^2(dz) \ominus W^{\mathcal{H}}$ で

ある. $g(z) = \sum_{n=0}^{\infty} g_n z^n \in [H_{Y_0}^2(dz) \ominus W^{\mathcal{H}}] \ominus \forall \{m_{(1-T^*)^{\frac{1}{2}}x_n} : n=0, 1, 2, \dots\}$ と する と,

$$\hat{x}(z) \in W^{\mathcal{H}} \text{ に対 し } \langle \sum_{n=0}^{\infty} T^{*n} (1-T^*)^{\frac{1}{2}} g_n, x \rangle = \sum_{n=0}^{\infty} \langle g_n, (1-T^*)^{\frac{1}{2}} T^n x \rangle$$

$$= \langle g(z), \hat{x}(z) \rangle = 0 \text{ なる } \text{から, } \sum_{n=0}^{\infty} T^{*n} (1-T^*)^{\frac{1}{2}} g_n = 0. \text{ 一方 } g(z) \text{ は } \forall$$

$$m_{(1-T^*)^{\frac{1}{2}}x_n} \text{ と 直交 し } \text{て } \text{ある } \text{から, } \langle -(1-T^*)^{\frac{1}{2}} T (1-T^*)^{\frac{1}{2}} g_m + g_{m+1}, x_n \rangle$$

$$= \langle -T (1-T^*)^{-\frac{1}{2}} g_m + (1-T^*)^{-\frac{1}{2}} g_{m+1}, (1-T^*)^{\frac{1}{2}} x_n \rangle$$

$$= \langle g_m, -(1-T^*)^{-\frac{1}{2}} T^* (1-T^*)^{\frac{1}{2}} x_n \rangle + \langle g_{m+1}, (1-T^*)^{-\frac{1}{2}} (1-T^*)^{\frac{1}{2}} x_n \rangle$$

$$= \langle g(z), [-(1-T^*)^{-\frac{1}{2}} T^* (1-T^*)^{\frac{1}{2}} x_n] z^m + [(1-T^*)^{-\frac{1}{2}} (1-T^*)^{\frac{1}{2}} x_n] z^{m+1} \rangle = 0.$$

$$\text{従 } \text{う } \text{て, } g_{m+1} = (1-T^*)^{\frac{1}{2}} T (1-T^*)^{-\frac{1}{2}} g_m = (1-T^*)^{\frac{1}{2}} T^2 (1-T^*)^{-\frac{1}{2}} g_{m-1}$$

$$= \dots = (1-T^*)^{\frac{1}{2}} T^{m+1} (1-T^*)^{-\frac{1}{2}} g_0 \text{ と なる } \text{から, 前式に代入して}$$

$$0 = \sum_{n=0}^{\infty} T^{*n} (1-T^*)^{\frac{1}{2}} g_n = \sum_{n=0}^{\infty} T^{*n} (1-T^*) T^n (1-T^*)^{-\frac{1}{2}} g_0$$

$$= \sum_{n=0}^{\infty} [T^{*n} T^n - T^{*(n+1)} T^{n+1}] (1-T^*)^{-\frac{1}{2}} g_0 = (1-T^*)^{-\frac{1}{2}} g_0 - \lim_{n \rightarrow \infty} [T^{*(n+1)} T^{n+1}] (1-T^*)^{-\frac{1}{2}} g_0$$

$$= (1-T^*)^{-\frac{1}{2}} g_0. \text{ 故 } \text{し } g_0 = 0 \text{ なる } \text{から, 前に得られた漸化式によ } \text{り,}$$

$$g_n = 0 \text{ なる } \text{から } g(z) = 0.$$

以上.

参考文献

[1]. H. Helson, Lectures on invariant subspaces, Academic press 1964.

[2]. B. Sz. Nagy & C. Foias, Analyse harmonique des opérateurs de l'espace de Hilbert, Académiai Kiadó 1967.

[3]. H. Radjavi & P. Rosenthal, Invariant subspaces, Ergebnisse der Mathematik und ihrer Grenzgebiete, Band 77 1973.