

Soluzioni esercizi – Capitolo 4

Esercizio 4.1 Sia $T : \mathcal{C}([-1, 1]) \rightarrow \mathcal{C}([-1, 1])$ l'operatore di moltiplicazione per la funzione $h \in \mathcal{C}([-1, 1])$, cioè $(Tf)(x) = h(x)f(x)$. Nei seguenti casi calcolare spettro, autovalori e autofunzioni di T :

- a) $h(x) = 2x$.

b) $h(x) = 0$ per $x \leq 0$, $h(x) = x$ per $x > 0$.

SOLUZIONE: Secondo quanto illustrato nell'Esempio 4.3, si trova $\sigma(T) = h([-1, 1])$.

Quindi $\sigma(T) = [-2, 2]$ nel caso a), e $\sigma(T) = [0, 1]$ nel caso b).

Supponiamo λ sia un autovalore e f un'autofunzione, cioè

$$h(x)f(x) = \lambda f(x) \quad \forall x \in [-1, 1].$$

a) Sia $x_0 \in [-1, 1]$. Supponiamo $f(x_0) \neq 0$.

$$f \text{ continua} \Rightarrow \exists \varepsilon > 0 \quad \forall x \in [-1, 1], \quad |x - x_0| < \varepsilon : \quad f(x) \neq 0$$

$$\Rightarrow 2x = \lambda \quad \forall x \in [-1, 1], |x - x_0| < \varepsilon$$

$\Rightarrow f = 0$ su $[-1, 1]$ \Rightarrow Non esiste nessun autovalore/autofunzione.

b) Come sopra con $x_0 \geq 0$ si vede che per ogni autofunzione f vale $f(x) = 0 \quad \forall 0 \leq x \leq 1$.

Viceversa, $f(x) = 0 \quad \forall 0 \leq x \leq 1$ implica $(Tf)(x) = h(x)f(x) = 0$.

$\Rightarrow \lambda = 0$ unico autovalore con $\ker T = \{f \in C([-1, 1]) \mid f(x) = 0 \quad \forall 0 \leq x \leq 1\}$.

Esercizio 4.2 Sia $T \in \mathcal{L}(H)$. Dimostrare:

$$a) \quad \sigma(T^*) = \overline{\sigma(T)} = \{\bar{\lambda} \mid \lambda \in \sigma(T)\}.$$

$$\text{b) } T \text{ unitario} \Rightarrow \sigma(T) \subseteq \{\lambda \in \mathbb{C} \mid |\lambda| = 1\}.$$

SOLUZIONE: a) Sia $\lambda \in \mathbb{C}$.

$$\bar{\lambda}I - T^* = (\lambda I - T)^*, \quad \lambda I - T = (\bar{\lambda}I - T^*)^*$$

Teorema 1.5,d) $\bar{\lambda}I - T^*$ invertibile $\iff \lambda I - T$ invertibile

$$\Rightarrow \lambda \in \rho(T) \iff \bar{\lambda} \in \rho(T^*)$$

$$\Rightarrow \lambda \in \sigma(T) = \mathbb{C} \setminus \rho(T) \iff \bar{\lambda} \in \sigma(T^*) = \mathbb{C} \setminus \rho(T^*).$$

$$\text{b) } T^*T = I \Rightarrow 1 = \|T^*T\| \stackrel{\text{Teorema 1.5,e)}}{=} \|T\|^2 \Rightarrow \|T\| = 1$$

Teorema 4.2 $\Rightarrow \sigma(T) \subset \{\lambda \mid |\lambda| < 1\}$.

Si ha anche

$$TT^* = I \Rightarrow \lambda I - T = -T(I - \lambda T^*).$$

Ne segue

$$\begin{aligned} |\lambda| < 1 \Rightarrow \|\lambda T^*\| = |\lambda| \|T^*\| = |\lambda| \|T\| < 1 &\stackrel{\text{Teorema 3.1}}{\Rightarrow} (I - \lambda T^*) \text{ invertibile} \\ \Rightarrow \lambda I - T &\text{ invertibile} \\ \Rightarrow \{\lambda \mid |\lambda| < 1\} \subseteq \rho(T) \Rightarrow \sigma(T) \subseteq \{\lambda \mid |\lambda| = 1\} \end{aligned}$$

Esercizio 4.3 Sia $T \in \mathcal{L}(\ell^2)$ con $T(x_1, x_2, \dots) = (0, x_1, x_2, \dots)$. Dimostrare che $\sigma(T) = \{\lambda \in \mathbb{C} \mid |\lambda| \leq 1\}$ e che T non ha nessun autovalore.

SOLUZIONE: Sappiamo che T^* è dato da $T^*(x_1, x_2, x_3, \dots) = (x_2, x_3, x_4, \dots)$.

$$\text{Esempio 4.4} \Rightarrow \sigma(T^*) = \{\lambda \mid |\lambda| \leq 1\}.$$

$$\text{Esercizio 4.2} \Rightarrow \sigma(T) = \sigma(T^{**}) = \{\bar{\lambda} \mid |\lambda| \leq 1\} = \{\lambda \mid |\lambda| \leq 1\}.$$

$$\ker T = \{0\} \Rightarrow \lambda = 0 \text{ non è autovalore.}$$

$$\text{Sia } \lambda \neq 0.$$

$$Tx = \lambda x \iff (0, x_1, x_2, x_3, \dots) = (\lambda x_1, \lambda x_2, \lambda x_3, \dots) \iff x = 0$$

$$\Rightarrow \lambda \text{ non è autovalore.}$$

Esercizio 4.4 Determinare autovalori, autofunzioni e risolvente degli operatori integrali in L^2 con nucleo k :

- a) $k(x, y) = xy$ in $[0, 1]$,
- b) $k(x, y) = xy + x^2y^2$ in $[-1, 1]$,
- c) $k(x, y) = x - y$ in $[0, 1]$.

Trovare la soluzione f in L^2 della seguente equazione integrale:

$$\text{d)} \quad \int_0^{2\pi} \sin y f(y) dy - f(x) = x \text{ in } [0, 2\pi].$$

SOLUZIONE: Seguire il procedimento riportato negli appunti. Nel seguito, T sia l'operatore integrale in L^2 con nucleo $k(x, y)$.

$$\text{a) } k(x, y) = xy = r_1(x)\overline{s_1(y)} \text{ con } r_1(x) = s_1(x) = x.$$

(Nota: $\overline{k(y, x)} = \overline{yx} = xy = k(x, y) \Rightarrow T$ autoaggiunto.)

$$\left. \begin{aligned} \sigma(T) &= \{0, (r_1, s_1)\} \\ (r_1, s_1) &= \int_0^1 x^2 dx = \frac{1}{3} \end{aligned} \right\} \Rightarrow \sigma(T) = \left\{0, \frac{1}{3}\right\}.$$

$$\ker T = \langle s_1(x) \rangle^\perp, \ker \left(\frac{1}{3}I - T \right) = \langle r_1(x) \rangle.$$

$$[(\lambda I - T)^{-1}g](x) = \frac{g(x)}{\lambda} + \frac{x}{\lambda(\lambda - 1/3)} \int_0^1 g(y)y dy, \quad \lambda \notin \sigma(T).$$

b) $k(x, y) = xy + x^2y^2 = r_1(x)\overline{s_1(y)} + r_2(x)\overline{s_2(y)}$

con $r_1(x) = s_1(x) = x$ e $r_2(x) = s_2(x) = x^2$.

(Nota: $\overline{k(y, x)} = \overline{yx + y^2x^2} = xy + x^2y^2 = k(x, y) \Rightarrow T$ autoaggiunto.)

$\ker T = \langle s_1(x), s_2(x) \rangle^\perp = \langle x, x^2 \rangle^\perp$.

$$\mathbf{T} = \begin{pmatrix} (r_1, s_1) & (r_2, s_1) \\ (r_1, s_2) & (r_2, s_2) \end{pmatrix} = \dots = \begin{pmatrix} 2/3 & 0 \\ 0 & 2/5 \end{pmatrix}$$

$\Rightarrow 2/3, 2/5$ autovalori di \mathbf{T} con autospazi $\langle(1, 0)\rangle$ e $\langle(0, 1)\rangle$, rispettivamente

$\Rightarrow \sigma(T) = \{0, \frac{2}{3}, \frac{2}{5}\}$.

$\ker(\frac{2}{3}I - T) = \langle 1r_1(x) + 0r_2(x) \rangle = \langle r_1(x) \rangle$,

$\ker(\frac{2}{5}I - T) = \langle 0r_1(x) + 1r_2(x) \rangle = \langle r_2(x) \rangle$.

$$\begin{pmatrix} b_1(\lambda, g) \\ b_2(\lambda, g) \end{pmatrix} = (\lambda I - \mathbf{T})^{-1} \begin{pmatrix} (g, s_1) \\ (g, s_2) \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1/(\lambda - \frac{2}{3}) & 0 \\ 0 & 1/(\lambda - \frac{5}{2}) \end{pmatrix} \begin{pmatrix} (g, s_1) \\ (g, s_2) \end{pmatrix},$$

$$[(\lambda I - T)^{-1}g](x) = \frac{g(x)}{\lambda} + \frac{x}{\lambda(\lambda - \frac{2}{3})} \int_{-1}^1 g(y)y dy + \frac{x^2}{\lambda(\lambda - \frac{5}{2})} \int_{-1}^1 g(y)y^2 dy.$$

c) $k(x, y) = x - y = r_1(x)\overline{s_1(y)} + r_2(x)\overline{s_2(y)}$

con $r_1(x) = x$, $s_1(x) = r_2(x) = 1$ e $s_2(x) = -x$.

$\ker T = \langle s_1(x), s_2(x) \rangle^\perp = \langle 1, x \rangle^\perp$.

$$\mathbf{T} = \begin{pmatrix} (r_1, s_1) & (r_2, s_1) \\ (r_1, s_2) & (r_2, s_2) \end{pmatrix} = \dots = \begin{pmatrix} 1/2 & 1 \\ -1/3 & -1/2 \end{pmatrix}$$

$\Rightarrow \det(\lambda I - \mathbf{T}) = \lambda^2 - \text{traccia}(\mathbf{T})\lambda + \det \mathbf{T} = \lambda^2 + \frac{1}{12}$

$\Rightarrow -\frac{i}{\sqrt{12}}, \frac{i}{\sqrt{12}}$ autovalori di \mathbf{T} con autospazi $\left\langle \left(1, \frac{i}{\sqrt{12}} - \frac{1}{2}\right) \right\rangle$ e $\left\langle \left(1, -\frac{i}{\sqrt{12}} - \frac{1}{2}\right) \right\rangle$

$\Rightarrow \sigma(T) = \{0, -\frac{i}{\sqrt{12}}, \frac{i}{\sqrt{12}}\}$.

$\ker(-\frac{i}{\sqrt{12}}I - T) = \left\langle 1r_1(x) + \left(\frac{i}{\sqrt{12}} - \frac{1}{2}\right)r_2(x) \right\rangle = \left\langle x + \frac{i}{\sqrt{12}} - \frac{1}{2} \right\rangle$,

$\ker(\frac{i}{\sqrt{12}}I - T) = \left\langle 1r_1(x) + \left(-\frac{i}{\sqrt{12}} - \frac{1}{2}\right)r_2(x) \right\rangle = \left\langle x - \frac{i}{\sqrt{12}} - \frac{1}{2} \right\rangle$.

$$\begin{pmatrix} b_1(\lambda, g) \\ b_2(\lambda, g) \end{pmatrix} = (\lambda I - \mathbf{T})^{-1} \begin{pmatrix} (g, s_1) \\ (g, s_2) \end{pmatrix} = \frac{1}{\lambda^2 + \frac{1}{12}} \begin{pmatrix} \lambda + \frac{1}{2} & 1 \\ -\frac{1}{3} & \lambda - \frac{1}{2} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} (g, s_1) \\ (g, s_2) \end{pmatrix},$$

$$[(\lambda I - T)^{-1}g](x) =$$

$$= \frac{g(x)}{\lambda} + \frac{1}{\lambda} [b_1(g, \lambda)r_1(x) + b_2(g, \lambda)r_2(x)]$$

$$= \frac{g(x)}{\lambda} + \frac{1}{\lambda(\lambda^2 + \frac{1}{12})} \left\{ \left[\left(\lambda + \frac{1}{2}\right)(g, s_1) + (g, s_2) \right] x - \frac{1}{3}(g, s_1) + \left(\lambda - \frac{1}{2}\right)(g, s_2) \right\}.$$

d) $k(x, y) = \sin y = r_1(x)\overline{s_1(y)}$ con $r_1(x) = 1$, $s_1(x) = \sin x$.

$$(r_1, s_1) = \int_0^{2\pi} \sin y dy = 0 \Rightarrow \sigma(T) = \{0\}.$$

Si cerca la soluzione di $f(x) - (Tf)(x) = g(x)$ con $g(x) = -x$:

$$(I - T)f = g \iff f - r_1(f, s_1) = g$$

$$(r_1, s_1) = 0 \Rightarrow (f, s_1) = (f, s_1) - (r_1, s_1)(f, s_1) = (g, s_1)$$

$\Rightarrow f = g + r_1(g, s_1)$, cioè

$$f(x) = -x - \int_0^{2\pi} y \sin y dy = -x - (\sin y - y \cos y) \Big|_{y=0}^{y=2\pi} = 2\pi - x.$$

(In alternativa, si può utilizzare la formula per la soluzione $(\lambda I - T)^{-1}g$ con $\lambda = 1$ e $g(x) = -x$.)

Esercizio 4.5 Siano $T \in \mathcal{L}(H)$ e $\lambda, \mu \in \rho(T)$. Dimostrare che

$$R(\mu, T) - R(\lambda, T) = (\lambda - \mu)R(\lambda, T)R(\mu, T).$$

SOLUZIONE: $\lambda - \mu = (\lambda I - T) - (\mu I - T)$

$$\Rightarrow R(\lambda, T)(\lambda - \mu) = R(\lambda, T)[(\lambda I - T) - (\mu I - T)] = I - R(\lambda, T)(\mu I - T)$$

$$\Rightarrow R(\lambda, T)(\lambda - \mu)R(\mu, T) = [I - R(\lambda, T)(\mu I - T)]R(\mu, T) = R(\mu, T) - R(\lambda, T).$$

Esercizio 4.6 Sia $T \in \mathcal{L}(H)$. Dimostrare che $\lambda \mapsto R(\lambda, T) : \rho(T) \rightarrow \mathcal{L}(H)$ è continua.

SOLUZIONE: $\|(\lambda_k I - T) - (\lambda I - T)\| = \|(\lambda_k - \lambda)I\| = |\lambda_k - \lambda| \xrightarrow{k \rightarrow +\infty} 0$.

Continuità dell'inversione (Corollario 3.3) $\Rightarrow (\lambda_k I - T)^{-1} \xrightarrow{k \rightarrow +\infty} (\lambda I - T)^{-1}$.

Esercizio 4.7 Sia $T \in \mathcal{K}(H)$ autoaggiunto tale che $(Tx, x) \geq 0$ per ogni $x \in H$. Dimostrare che esiste un $S \in \mathcal{L}(H)$ tale che $S^2 = T$.

SOLUZIONE: Teorema spettrale $\Rightarrow H$ ammette una base ortonormale $\{x_1, x_2, x_3, \dots\}$ di autovettori di T . Sia $Tx_j = \lambda_j x_j$.

$$0 \leq (Tx_j, x_j) = (\lambda_j x_j, x_j) = \lambda_j \|x_j\|^2 = \lambda_j \Rightarrow \lambda_j \geq 0$$

$$\Rightarrow \text{ha senso definire } Sx := \sum_{j=1}^{+\infty} \sqrt{\lambda_j} (x, x_j) x_j, \quad x \in H.$$

$$\sum_{j=1}^{+\infty} |\sqrt{\lambda_j} (x, x_j)|^2 \leq (\max_j \lambda_j) \sum_{j=1}^{+\infty} |(x, x_j)|^2 \leq \|T\| \|x\|^2$$

$\Rightarrow Sx$ ben definita (serie convergente in H) e $\|Sx\|^2 \leq \|T\|\|x\|^2 \quad \forall x \in H$

$\Rightarrow S \in \mathcal{L}(H)$ e $\|S\| \leq \|T\|^{1/2}$.

$$(Sx, x_k) = \sum_{j=1}^{+\infty} \sqrt{\lambda_j}(x, x_j)(x_j, x_k) = \sqrt{\lambda_k}(x, x_k) \quad \forall k$$

$$\Rightarrow S(Sx) = \sum_{j=1}^{+\infty} \sqrt{\lambda_j}(Sx, x_j)x_j = \sum_{j=1}^{+\infty} \sqrt{\lambda_j}\sqrt{\lambda_j}(x, x_j)x_j = \sum_{j=1}^{+\infty} \lambda_j(x, x_j)x_j = Tx.$$

Esercizio 4.8 Sia $T \in \mathcal{K}(H)$ autoaggiunto e $\{x_1, x_2, x_3, \dots\}$ base ortonormale di autovettori, $Tx_j = \lambda_j x_j$. Sia $\lambda \notin \sigma(T)$ e $y \in H$. Dimostrare che

$$(\lambda I - T)^{-1}y = \sum_{j=1}^{+\infty} \frac{1}{\lambda - \lambda_j}(y, x_j)x_j = \frac{1}{\lambda}y + \frac{1}{\lambda} \sum_{j=1}^{+\infty} \frac{\lambda_j}{\lambda - \lambda_j}(y, x_j)x_j.$$

SOLUZIONE: Definiamo $Sy = \sum_{j=1}^{+\infty} \frac{1}{\lambda - \lambda_j}(y, x_j)x_j, \quad y \in H$.

$0 \in \sigma(T) \Rightarrow \lambda \neq 0$.

$\sigma(T)$ ha nessun punto di accumulazione oppure 0 è l'unico punto di accumulazione.

$$\Rightarrow M := \sup_j \left| \frac{1}{\lambda - \lambda_j} \right| < +\infty$$

$$\Rightarrow \sum_{j=1}^{+\infty} \left| \frac{1}{\lambda - \lambda_j}(y, x_j) \right|^2 \leq M^2 \sum_{j=1}^{+\infty} |(y, x_j)|^2 = M^2 \|y\|^2$$

\Rightarrow La serie converge in H per ogni $y \in H$ e $\|Sy\| \leq M\|y\|$.

$$\Rightarrow S \in \mathcal{L}(H) \text{ e } TSy = \sum_{j=1}^{+\infty} \frac{1}{\lambda - \lambda_j}(y, x_j)Tx_j = \sum_{j=1}^{+\infty} \frac{\lambda_j}{\lambda - \lambda_j}(y, x_j)x_j$$

$$\Rightarrow (\lambda I - T)Sy = \lambda Sy - TSy = \sum_{j=1}^{+\infty} \left(\frac{\lambda}{\lambda - \lambda_j} - \frac{\lambda_j}{\lambda - \lambda_j} \right) (y, x_j)x_j = \sum_{j=1}^{+\infty} (y, x_j)x_j = y \quad \forall y \in H.$$

$$\Rightarrow (\lambda I - T)S = I.$$

Analogamente $S(\lambda I - T) = I$.

La seconda formula segue immediatamente dal fatto che $\frac{1}{\lambda - \lambda_j} = \frac{1}{\lambda} + \frac{1}{\lambda} \frac{\lambda_j}{\lambda - \lambda_j}$.

Esercizio 4.9 Sia K un operatore integrale con nucleo $k \in L^2(A \times A)$, cf. Esempio 2.5. Supponiamo che $k(s, t) = \bar{k}(t, s)$, quindi K è autoaggiunto. Sia $\{e_1, e_2, e_3, \dots\}$ una base ortonormale di $L^2(A)$ di autofunzioni di K con $Ke_j = \lambda_j e_j$ per ogni j . Dimostrare che

$$\|k\|_{L^2(A \times A)}^2 = \sum_{j=1}^{+\infty} |\lambda_j|^2.$$

SOLUZIONE: Utilizzando le notazioni dell'Esercizio 2.4, scegliendo, come è possibile, la base data da $f_{ij}(t, s) = e_i(t) \overline{e_j(s)}$, $i, j = 1, 2, \dots$, si ha $\|k\|_{L^2(A \times A)}^2 = \sum_{i,j=1}^{+\infty} |(k, f_{ij})|^2$.

Dato che

$$\begin{aligned} (k, f_{ij}) &= \iint k(t, s) \overline{f_{ij}(t, s)} dt ds = \iint k(t, s) \overline{e_i(t)} e_j(s) dt ds \\ &= \int (Ke_j)(t) \overline{e_i(t)} dt = \lambda_j \int e_j(t) \overline{e_i(t)} dt = \lambda_j (e_j, e_i) = \delta_{ij} \lambda_j, \end{aligned}$$

concludiamo $\sum_{i,j=1}^{+\infty} |(k, f_{ij})|^2 = \sum_{j=1}^{+\infty} |\lambda_j|^2$.