

Operadores acotados autoadjuntos y sus formas cuadráticas (un tema de la unidad “Operadores en espacios de Hilbert”)

Egor Maximenko

<https://esfm.egormaximenko.com>

Instituto Politécnico Nacional (México)
Escuela Superior de Física y Matemáticas

28 de julio de 2022

En este tema suponemos que H es un espacio de Hilbert complejo.

Denotamos por $\mathcal{B}(H)$ al conjunto de los operadores lineales acotados $H \rightarrow H$.

En este tema suponemos que H es un espacio de Hilbert complejo.

Denotamos por $\mathcal{B}(H)$ al conjunto de los operadores lineales acotados $H \rightarrow H$.

Definición

Sea $A \in \mathcal{B}(H)$. Se dice que A es autoadjunto o hermítico, si

$$A^* = A.$$

En este tema suponemos que H es un espacio de Hilbert complejo.

Denotamos por $\mathcal{B}(H)$ al conjunto de los operadores lineales acotados $H \rightarrow H$.

Definición

Sea $A \in \mathcal{B}(H)$. Se dice que A es autoadjunto o hermítico, si

$$A^* = A.$$

Objetivo: estudiar algunas propiedades elementales de operadores autoadjuntos, especialmente la relación entre estos operadores y sus formas cuadráticas.

Prerrequisitos

- el operador adjunto en espacios de Hilbert;
- correspondencia entre los operadores y sus formas cuadráticas;
- la identidad de polarización.

- 1 El conjunto de los operadores autoadjuntos
- 2 Criterio del operador autoadjunto en términos de su forma sesquilineal
- 3 Criterio del operador autoadjunto en términos de su forma cuadrática
- 4 La norma del operador autoadjunto en términos de su forma cuadrática

Plan

- 1 El conjunto de los operadores autoadjuntos
- 2 Criterio del operador autoadjunto en términos de su forma sesquilineal
- 3 Criterio del operador autoadjunto en términos de su forma cuadrática
- 4 La norma del operador autoadjunto en términos de su forma cuadrática

El conjunto de los operadores autoadjuntos

$$\mathcal{B}_a(H) := \{A \in \mathcal{B}(H) : A^* = A\}.$$

El conjunto de los operadores autoadjuntos

$$\mathcal{B}_a(H) := \{A \in \mathcal{B}(H) : A^* = A\}.$$

Ejercicio. Demostrar que $\mathcal{B}_a(H)$ es un subespacio vectorial real de $\mathcal{B}(H)$.

El conjunto de los operadores autoadjuntos

$$\mathcal{B}_a(H) := \{A \in \mathcal{B}(H) : A^* = A\}.$$

Ejercicio. Demostrar que $\mathcal{B}_a(H)$ es un subespacio vectorial real de $\mathcal{B}(H)$.

Ejercicio. Demostrar que $\mathcal{B}_a(H)$ es un subconjunto cerrado de $\mathcal{B}(H)$.

El conjunto de los operadores autoadjuntos

$$\mathcal{B}_a(H) := \{A \in \mathcal{B}(H) : A^* = A\}.$$

Ejercicio. Demostrar que $\mathcal{B}_a(H)$ es un subespacio vectorial real de $\mathcal{B}(H)$.

Ejercicio. Demostrar que $\mathcal{B}_a(H)$ es un subconjunto cerrado de $\mathcal{B}(H)$.

Ejercicio. Demostrar que si $S \in \mathcal{B}_a(H)$, entonces S es normal.

La parte real y la parte imaginaria del operador

Dado S en $\mathcal{B}(H)$, pongamos

$$\operatorname{Re}(S) := \frac{S + S^*}{2}, \quad \operatorname{Im}(S) := \frac{S - S^*}{2i}.$$

La parte real y la parte imaginaria del operador

Dado S en $\mathcal{B}(H)$, pongamos

$$\operatorname{Re}(S) := \frac{S + S^*}{2}, \quad \operatorname{Im}(S) := \frac{S - S^*}{2i}.$$

Ejercicio. Mostrar que

$$S = \operatorname{Re}(S) + i \operatorname{Im}(S), \quad \operatorname{Re}(S), \operatorname{Im}(S) \in \mathcal{B}_a(H).$$

La parte real y la parte imaginaria del operador

Dado S en $\mathcal{B}(H)$, pongamos

$$\operatorname{Re}(S) := \frac{S + S^*}{2}, \quad \operatorname{Im}(S) := \frac{S - S^*}{2i}.$$

Ejercicio. Mostrar que

$$S = \operatorname{Re}(S) + i \operatorname{Im}(S), \quad \operatorname{Re}(S), \operatorname{Im}(S) \in \mathcal{B}_a(H).$$

Ejercicio. Mostrar que si $S = T + iU$, donde $T, U \in \mathcal{B}_a(H)$, entonces

$$T = \operatorname{Re}(S), \quad U = \operatorname{Im}(S).$$

Un criterio trivial de operadores autoadjuntos (acotados)

Proposición

Sea $A \in \mathcal{B}(H)$. Entonces $A^* = A$ si, y sólo si,

$$\forall x, y \in H \quad \langle Ax, y \rangle = \langle x, Ay \rangle.$$

Un criterio trivial de operadores autoadjuntos (acotados)

Proposición

Sea $A \in \mathcal{B}(H)$. Entonces $A^* = A$ si, y sólo si,

$$\forall x, y \in H \quad \langle Ax, y \rangle = \langle x, Ay \rangle.$$

Ejercicio. Recordar la definición del operador adjunto y demostrar la proposición.

Plan

- 1 El conjunto de los operadores autoadjuntos
- 2 Criterio del operador autoadjunto en términos de su forma sesquilineal
- 3 Criterio del operador autoadjunto en términos de su forma cuadrática
- 4 La norma del operador autoadjunto en términos de su forma cuadrática

Repaso: la forma sesquilineal asociada al operador lineal acotado

$\mathcal{S}(H) :=$ el espacio de las formas sesquilineales acotadas.

Repaso: la forma sesquilineal asociada al operador lineal acotado

$\mathcal{S}(H)$:= el espacio de las formas sesquilineales acotadas.

Dado A en $\mathcal{B}(H)$, se define $f_A \in \mathcal{S}(H)$,

$$f_A(x, y) := \langle Ax, y \rangle.$$

Repaso: la forma sesquilineal asociada al operador lineal acotado

$\mathcal{S}(H)$:= el espacio de las formas sesquilineales acotadas.

Dado A en $\mathcal{B}(H)$, se define $f_A \in \mathcal{S}(H)$,

$$f_A(x, y) := \langle Ax, y \rangle.$$

Sabemos que $\|f_A\| = \|A\|$ y que la correspondencia $A \mapsto f_A$ es inyectiva.

Criterio del operador autoadjunto en términos de la forma sesquilineal asociada

Dada g en $\mathcal{S}(H)$, definimos $g^*: H^2 \rightarrow \mathbb{C}$,

$$g^*(x, y) := \overline{g(y, x)}.$$

Criterio del operador autoadjunto en términos de la forma sesquilineal asociada

Dada g en $\mathcal{S}(H)$, definimos $g^*: H^2 \rightarrow \mathbb{C}$,

$$g^*(x, y) := \overline{g(y, x)}.$$

Ejercicio. Sea $A \in \mathcal{B}(H)$. Entonces

$$A^* = A \quad \Longleftrightarrow \quad f_A^* = f_A.$$

Plan

- 1 El conjunto de los operadores autoadjuntos
- 2 Criterio del operador autoadjunto en términos de su forma sesquilineal
- 3 Criterio del operador autoadjunto en términos de su forma cuadrática**
- 4 La norma del operador autoadjunto en términos de su forma cuadrática

La forma cuadrática asociada al operador lineal acotado

Dado A en $\mathcal{B}(H)$, se define $q_A: H \rightarrow \mathbb{C}$,

$$q_A(x) := f_A(x, x).$$

Repaso: la identidad de polarización para las formas sesquilineales

Sea $g \in \mathcal{S}(H)$. Entonces para cada x, y en H

$$g(x, y)$$

Repaso: la identidad de polarización para las formas sesquilineales

Sea $g \in \mathcal{S}(H)$. Entonces para cada x, y en H

$$g(x, y) =$$

Repaso: la identidad de polarización para las formas sesquilineales

Sea $g \in \mathcal{S}(H)$. Entonces para cada x, y en H

$$g(x, y) = \frac{1}{4} \sum_{k=0}^3 i^k g(x + i^k y, x + i^k y).$$

Repaso: la correspondencia entre las formas sesquilineales y las formas cuadráticas es inyectiva

Proposición

Sean $g_1, g_2 \in \mathcal{S}(H)$ tales que $g_1(v, v) = g_2(v, v)$ para cada v en H . Entonces $g_1 = g_2$.

Repaso: la correspondencia entre las formas sesquilineales y las formas cuadráticas es inyectiva

Proposición

Sean $g_1, g_2 \in \mathcal{S}(H)$ tales que $g_1(v, v) = g_2(v, v)$ para cada v en H . Entonces $g_1 = g_2$.

Demostración.

$$g_1(x, y)$$

Repaso: la correspondencia entre las formas sesquilineales y las formas cuadráticas es inyectiva

Proposición

Sean $g_1, g_2 \in \mathcal{S}(H)$ tales que $g_1(v, v) = g_2(v, v)$ para cada v en H . Entonces $g_1 = g_2$.

Demostración.

$$g_1(x, y) =$$

Repaso: la correspondencia entre las formas sesquilineales y las formas cuadráticas es inyectiva

Proposición

Sean $g_1, g_2 \in \mathcal{S}(H)$ tales que $g_1(v, v) = g_2(v, v)$ para cada v en H . Entonces $g_1 = g_2$.

Demostración.

$$g_1(x, y) = \frac{1}{4} \sum_{k=0}^3 i^k g_1(x + i^k y, x + i^k y)$$

Repaso: la correspondencia entre las formas sesquilineales y las formas cuadráticas es inyectiva

Proposición

Sean $g_1, g_2 \in \mathcal{S}(H)$ tales que $g_1(v, v) = g_2(v, v)$ para cada v en H . Entonces $g_1 = g_2$.

Demostración.

$$g_1(x, y) = \frac{1}{4} \sum_{k=0}^3 i^k g_1(x + i^k y, x + i^k y) =$$

Repaso: la correspondencia entre las formas sesquilineales y las formas cuadráticas es inyectiva

Proposición

Sean $g_1, g_2 \in \mathcal{S}(H)$ tales que $g_1(v, v) = g_2(v, v)$ para cada v en H . Entonces $g_1 = g_2$.

Demostración.

$$g_1(x, y) = \frac{1}{4} \sum_{k=0}^3 i^k g_1(x + i^k y, x + i^k y) = \frac{1}{4} \sum_{k=0}^3 i^k g_2(x + i^k y, x + i^k y)$$

Repaso: la correspondencia entre las formas sesquilineales y las formas cuadráticas es inyectiva

Proposición

Sean $g_1, g_2 \in \mathcal{S}(H)$ tales que $g_1(v, v) = g_2(v, v)$ para cada v en H . Entonces $g_1 = g_2$.

Demostración.

$$g_1(x, y) = \frac{1}{4} \sum_{k=0}^3 i^k g_1(x + i^k y, x + i^k y) = \frac{1}{4} \sum_{k=0}^3 i^k g_2(x + i^k y, x + i^k y) =$$

Repaso: la correspondencia entre las formas sesquilineales y las formas cuadráticas es inyectiva

Proposición

Sean $g_1, g_2 \in \mathcal{S}(H)$ tales que $g_1(v, v) = g_2(v, v)$ para cada v en H . Entonces $g_1 = g_2$.

Demostración.

$$g_1(x, y) = \frac{1}{4} \sum_{k=0}^3 i^k g_1(x + i^k y, x + i^k y) = \frac{1}{4} \sum_{k=0}^3 i^k g_2(x + i^k y, x + i^k y) = g_2(x, y).$$

Repaso: la correspondencia entre los operadores
y sus formas cuadráticas es inyectiva

Proposición

Sean $S, T \in \mathcal{B}(H)$ tales que $q_S = q_T$. Entonces $S = T$.

Repaso: la correspondencia entre los operadores
y sus formas cuadráticas es inyectiva

Proposición

Sean $S, T \in \mathcal{B}(H)$ tales que $q_S = q_T$. Entonces $S = T$.

Demostración.

Repaso: la correspondencia entre los operadores
y sus formas cuadráticas es inyectiva

Proposición

Sean $S, T \in \mathcal{B}(H)$ tales que $q_S = q_T$. Entonces $S = T$.

Demostración.

Por la identidad de polarización, $f_S = f_T$.

Repaso: la correspondencia entre los operadores
y sus formas cuadráticas es inyectiva

Proposición

Sean $S, T \in \mathcal{B}(H)$ tales que $q_S = q_T$. Entonces $S = T$.

Demostración.

Por la identidad de polarización, $f_S = f_T$.

Luego $S = T$.

Criterio del operador autoadjunto en términos de su forma cuadrática

Proposición

Sea $A \in \mathcal{B}(H)$. Entonces A es autoadjunto si, y sólo si,

$$\forall x \in H \quad \langle Ax, x \rangle \in \mathbb{R}.$$

Demostración, necesidad

Supongamos que $A^* = A$.

Demostración, necesidad

Supongamos que $A^* = A$.

Entonces para cada x en H

$$q_A(x)$$

Demostración, necesidad

Supongamos que $A^* = A$.

Entonces para cada x en H

$$q_A(x) =$$

Demostración, necesidad

Supongamos que $A^* = A$.

Entonces para cada x en H

$$q_A(x) = \langle Ax, x \rangle$$

Demostración, necesidad

Supongamos que $A^* = A$.

Entonces para cada x en H

$$q_A(x) = \langle Ax, x \rangle =$$

Demostración, necesidad

Supongamos que $A^* = A$.

Entonces para cada x en H

$$q_A(x) = \langle Ax, x \rangle = \langle x, Ax \rangle$$

Demostración, necesidad

Supongamos que $A^* = A$.

Entonces para cada x en H

$$q_A(x) = \langle Ax, x \rangle = \langle x, Ax \rangle =$$

Demostración, necesidad

Supongamos que $A^* = A$.

Entonces para cada x en H

$$q_A(x) = \langle Ax, x \rangle = \langle x, Ax \rangle = \overline{\langle Ax, x \rangle}$$

Demostración, necesidad

Supongamos que $A^* = A$.

Entonces para cada x en H

$$q_A(x) = \langle Ax, x \rangle = \langle x, Ax \rangle = \overline{\langle Ax, x \rangle} =$$

Demostración, necesidad

Supongamos que $A^* = A$.

Entonces para cada x en H

$$q_A(x) = \langle Ax, x \rangle = \langle x, Ax \rangle = \overline{\langle Ax, x \rangle} = \overline{q_A(x)}.$$

Demostración, necesidad

Supongamos que $A^* = A$.

Entonces para cada x en H

$$q_A(x) = \langle Ax, x \rangle = \langle x, Ax \rangle = \overline{\langle Ax, x \rangle} = \overline{q_A(x)}.$$

Otra forma de escribir este razonamiento:

$$q_A(x)$$

Demostración, necesidad

Supongamos que $A^* = A$.

Entonces para cada x en H

$$q_A(x) = \langle Ax, x \rangle = \langle x, Ax \rangle = \overline{\langle Ax, x \rangle} = \overline{q_A(x)}.$$

Otra forma de escribir este razonamiento:

$$q_A(x) =$$

Demostración, necesidad

Supongamos que $A^* = A$.

Entonces para cada x en H

$$q_A(x) = \langle Ax, x \rangle = \langle x, Ax \rangle = \overline{\langle Ax, x \rangle} = \overline{q_A(x)}.$$

Otra forma de escribir este razonamiento:

$$q_A(x) = f_A(x, x)$$

Demostración, necesidad

Supongamos que $A^* = A$.

Entonces para cada x en H

$$q_A(x) = \langle Ax, x \rangle = \langle x, Ax \rangle = \overline{\langle Ax, x \rangle} = \overline{q_A(x)}.$$

Otra forma de escribir este razonamiento:

$$q_A(x) = f_A(x, x) =$$

Demostración, necesidad

Supongamos que $A^* = A$.

Entonces para cada x en H

$$q_A(x) = \langle Ax, x \rangle = \langle x, Ax \rangle = \overline{\langle Ax, x \rangle} = \overline{q_A(x)}.$$

Otra forma de escribir este razonamiento:

$$q_A(x) = f_A(x, x) = f_A^*(x, x)$$

Demostración, necesidad

Supongamos que $A^* = A$.

Entonces para cada x en H

$$q_A(x) = \langle Ax, x \rangle = \langle x, Ax \rangle = \overline{\langle Ax, x \rangle} = \overline{q_A(x)}.$$

Otra forma de escribir este razonamiento:

$$q_A(x) = f_A(x, x) = f_A^*(x, x) =$$

Demostración, necesidad

Supongamos que $A^* = A$.

Entonces para cada x en H

$$q_A(x) = \langle Ax, x \rangle = \langle x, Ax \rangle = \overline{\langle Ax, x \rangle} = \overline{q_A(x)}.$$

Otra forma de escribir este razonamiento:

$$q_A(x) = f_A(x, x) = f_A^*(x, x) = \overline{f_A(x, x)}$$

Demostración, necesidad

Supongamos que $A^* = A$.

Entonces para cada x en H

$$q_A(x) = \langle Ax, x \rangle = \langle x, Ax \rangle = \overline{\langle Ax, x \rangle} = \overline{q_A(x)}.$$

Otra forma de escribir este razonamiento:

$$q_A(x) = f_A(x, x) = f_A^*(x, x) = \overline{f_A(x, x)} =$$

Demostración, necesidad

Supongamos que $A^* = A$.

Entonces para cada x en H

$$q_A(x) = \langle Ax, x \rangle = \langle x, Ax \rangle = \overline{\langle Ax, x \rangle} = \overline{q_A(x)}.$$

Otra forma de escribir este razonamiento:

$$q_A(x) = f_A(x, x) = f_A^*(x, x) = \overline{f_A(x, x)} = \overline{q_A(x)}.$$

Demostración, suficiencia

Supongamos que $q_A(x) \in \mathbb{R}$ para cada x en H .

Demostración, suficiencia

Supongamos que $q_A(x) \in \mathbb{R}$ para cada x en H .

Entonces para cada x en H tenemos

Demostración, suficiencia

Supongamos que $q_A(x) \in \mathbb{R}$ para cada x en H .

Entonces para cada x en H tenemos

$$q_{A^*}(x)$$

Demostración, suficiencia

Supongamos que $q_A(x) \in \mathbb{R}$ para cada x en H .

Entonces para cada x en H tenemos

$$q_{A^*}(x) =$$

Demostración, suficiencia

Supongamos que $q_A(x) \in \mathbb{R}$ para cada x en H .

Entonces para cada x en H tenemos

$$q_{A^*}(x) = \langle A^*x, x \rangle$$

Demostración, suficiencia

Supongamos que $q_A(x) \in \mathbb{R}$ para cada x en H .

Entonces para cada x en H tenemos

$$q_{A^*}(x) = \langle A^*x, x \rangle =$$

Demostración, suficiencia

Supongamos que $q_A(x) \in \mathbb{R}$ para cada x en H .

Entonces para cada x en H tenemos

$$q_{A^*}(x) = \langle A^*x, x \rangle = \langle x, Ax \rangle$$

Demostración, suficiencia

Supongamos que $q_A(x) \in \mathbb{R}$ para cada x en H .

Entonces para cada x en H tenemos

$$q_{A^*}(x) = \langle A^*x, x \rangle = \langle x, Ax \rangle =$$

Demostración, suficiencia

Supongamos que $q_A(x) \in \mathbb{R}$ para cada x en H .

Entonces para cada x en H tenemos

$$q_{A^*}(x) = \langle A^*x, x \rangle = \langle x, Ax \rangle = \overline{\langle Ax, x \rangle}$$

Demostración, suficiencia

Supongamos que $q_A(x) \in \mathbb{R}$ para cada x en H .

Entonces para cada x en H tenemos

$$q_{A^*}(x) = \langle A^*x, x \rangle = \langle x, Ax \rangle = \overline{\langle Ax, x \rangle} =$$

Demostración, suficiencia

Supongamos que $q_A(x) \in \mathbb{R}$ para cada x en H .

Entonces para cada x en H tenemos

$$q_{A^*}(x) = \langle A^*x, x \rangle = \langle x, Ax \rangle = \overline{\langle Ax, x \rangle} = \overline{q_A(x)}$$

Demostración, suficiencia

Supongamos que $q_A(x) \in \mathbb{R}$ para cada x en H .

Entonces para cada x en H tenemos

$$q_{A^*}(x) = \langle A^*x, x \rangle = \langle x, Ax \rangle = \overline{\langle Ax, x \rangle} = \overline{q_A(x)} =$$

Demostración, suficiencia

Supongamos que $q_A(x) \in \mathbb{R}$ para cada x en H .

Entonces para cada x en H tenemos

$$q_{A^*}(x) = \langle A^*x, x \rangle = \langle x, Ax \rangle = \overline{\langle Ax, x \rangle} = \overline{q_A(x)} = q_A(x).$$

Demostración, suficiencia

Supongamos que $q_A(x) \in \mathbb{R}$ para cada x en H .

Entonces para cada x en H tenemos

$$q_{A^*}(x) = \langle A^*x, x \rangle = \langle x, Ax \rangle = \overline{\langle Ax, x \rangle} = \overline{q_A(x)} = q_A(x).$$

Sabemos que la correspondencia entre los operadores y sus formas cuadráticas es inyectiva.

Demostración, suficiencia

Supongamos que $q_A(x) \in \mathbb{R}$ para cada x en H .

Entonces para cada x en H tenemos

$$q_{A^*}(x) = \langle A^*x, x \rangle = \langle x, Ax \rangle = \overline{\langle Ax, x \rangle} = \overline{q_A(x)} = q_A(x).$$

Sabemos que la correspondencia entre los operadores y sus formas cuadráticas es inyectiva.

Por lo tanto, $A^* = A$.

Plan

- 1 El conjunto de los operadores autoadjuntos
- 2 Criterio del operador autoadjunto en términos de su forma sesquilineal
- 3 Criterio del operador autoadjunto en términos de su forma cuadrática
- 4 La norma del operador autoadjunto en términos de su forma cuadrática

El cociente de Rayleigh

Sea $A \in \mathcal{B}(H)$ y sea $x \in H \setminus \{0_H\}$.

La siguiente expresión se conoce como el cociente de Rayleigh :

$$\frac{\langle Ax, x \rangle}{\|x\|^2}.$$

El cociente de Rayleigh

Sea $A \in \mathcal{B}(H)$ y sea $x \in H \setminus \{0_H\}$.

La siguiente expresión se conoce como el cociente de Rayleigh :

$$\frac{\langle Ax, x \rangle}{\|x\|^2}.$$

Ejercicio. Sea v un vector propio de A . Demostrar que su valor propio asociado es

$$\lambda = \frac{\langle Av, v \rangle}{\|v\|^2}.$$

Fórmula para la parte real de la forma sesquilineal asociada al operador autoadjunto

Proposición

Sea $A \in \mathcal{B}_a(H)$. Entonces

$$4 \operatorname{Re}(\langle Ax, y \rangle) = \langle A(x + y), x + y \rangle - \langle A(x - y), x - y \rangle.$$

Demostración, inicio

Expandimos $\langle A(x + y), x + y \rangle$:

$$\langle A(x + y), x + y \rangle$$

Demostración, inicio

Expandimos $\langle A(x + y), x + y \rangle$:

$$\langle A(x + y), x + y \rangle =$$

Demostración, inicio

Expandimos $\langle A(x + y), x + y \rangle$:

$$\langle A(x + y), x + y \rangle = \langle Ax, x \rangle$$

Demostración, inicio

Expandimos $\langle A(x + y), x + y \rangle$:

$$\langle A(x + y), x + y \rangle = \langle Ax, x \rangle +$$

Demostración, inicio

Expandimos $\langle A(x + y), x + y \rangle$:

$$\langle A(x + y), x + y \rangle = \langle Ax, x \rangle + \langle Ax, y \rangle$$

Demostración, inicio

Expandimos $\langle A(x + y), x + y \rangle$:

$$\langle A(x + y), x + y \rangle = \langle Ax, x \rangle + \langle Ax, y \rangle +$$

Demostración, inicio

Expandimos $\langle A(x + y), x + y \rangle$:

$$\langle A(x + y), x + y \rangle = \langle Ax, x \rangle + \langle Ax, y \rangle + \langle Ay, x \rangle$$

Demostración, inicio

Expandimos $\langle A(x + y), x + y \rangle$:

$$\langle A(x + y), x + y \rangle = \langle Ax, x \rangle + \langle Ax, y \rangle + \langle Ay, x \rangle +$$

Demostración, inicio

Expandimos $\langle A(x + y), x + y \rangle$:

$$\langle A(x + y), x + y \rangle = \langle Ax, x \rangle + \langle Ax, y \rangle + \langle Ay, x \rangle + \langle Ay, y \rangle.$$

Demostración, inicio

Expandimos $\langle A(x + y), x + y \rangle$:

$$\langle A(x + y), x + y \rangle = \langle Ax, x \rangle + \langle Ax, y \rangle + \langle Ay, x \rangle + \langle Ay, y \rangle.$$

Transformamos el tercer sumando usando la suposición que $A^* = A$:

$$\langle Ay, x \rangle$$

Demostración, inicio

Expandimos $\langle A(x + y), x + y \rangle$:

$$\langle A(x + y), x + y \rangle = \langle Ax, x \rangle + \langle Ax, y \rangle + \langle Ay, x \rangle + \langle Ay, y \rangle.$$

Transformamos el tercer sumando usando la suposición que $A^* = A$:

$$\langle Ay, x \rangle =$$

Demostración, inicio

Expandimos $\langle A(x + y), x + y \rangle$:

$$\langle A(x + y), x + y \rangle = \langle Ax, x \rangle + \langle Ax, y \rangle + \langle Ay, x \rangle + \langle Ay, y \rangle.$$

Transformamos el tercer sumando usando la suposición que $A^* = A$:

$$\langle Ay, x \rangle = \langle y, Ax \rangle$$

Demostración, inicio

Expandimos $\langle A(x + y), x + y \rangle$:

$$\langle A(x + y), x + y \rangle = \langle Ax, x \rangle + \langle Ax, y \rangle + \langle Ay, x \rangle + \langle Ay, y \rangle.$$

Transformamos el tercer sumando usando la suposición que $A^* = A$:

$$\langle Ay, x \rangle = \langle y, Ax \rangle =$$

Demostración, inicio

Expandimos $\langle A(x + y), x + y \rangle$:

$$\langle A(x + y), x + y \rangle = \langle Ax, x \rangle + \langle Ax, y \rangle + \langle Ay, x \rangle + \langle Ay, y \rangle.$$

Transformamos el tercer sumando usando la suposición que $A^* = A$:

$$\langle Ay, x \rangle = \langle y, Ax \rangle = \overline{\langle Ax, y \rangle}.$$

Demostración, inicio

Expandimos $\langle A(x + y), x + y \rangle$:

$$\langle A(x + y), x + y \rangle = \langle Ax, x \rangle + \langle Ax, y \rangle + \langle Ay, x \rangle + \langle Ay, y \rangle.$$

Transformamos el tercer sumando usando la suposición que $A^* = A$:

$$\langle Ay, x \rangle = \langle y, Ax \rangle = \overline{\langle Ax, y \rangle}.$$

Como $z + \bar{z} = 2 \operatorname{Re}(z)$, obtenemos

$$\langle A(x + y), x + y \rangle$$

Demostración, inicio

Expandimos $\langle A(x + y), x + y \rangle$:

$$\langle A(x + y), x + y \rangle = \langle Ax, x \rangle + \langle Ax, y \rangle + \langle Ay, x \rangle + \langle Ay, y \rangle.$$

Transformamos el tercer sumando usando la suposición que $A^* = A$:

$$\langle Ay, x \rangle = \langle y, Ax \rangle = \overline{\langle Ax, y \rangle}.$$

Como $z + \bar{z} = 2 \operatorname{Re}(z)$, obtenemos

$$\langle A(x + y), x + y \rangle =$$

Demostración, inicio

Expandimos $\langle A(x + y), x + y \rangle$:

$$\langle A(x + y), x + y \rangle = \langle Ax, x \rangle + \langle Ax, y \rangle + \langle Ay, x \rangle + \langle Ay, y \rangle.$$

Transformamos el tercer sumando usando la suposición que $A^* = A$:

$$\langle Ay, x \rangle = \langle y, Ax \rangle = \overline{\langle Ax, y \rangle}.$$

Como $z + \bar{z} = 2 \operatorname{Re}(z)$, obtenemos

$$\langle A(x + y), x + y \rangle = \langle Ax, x \rangle$$

Demostración, inicio

Expandimos $\langle A(x + y), x + y \rangle$:

$$\langle A(x + y), x + y \rangle = \langle Ax, x \rangle + \langle Ax, y \rangle + \langle Ay, x \rangle + \langle Ay, y \rangle.$$

Transformamos el tercer sumando usando la suposición que $A^* = A$:

$$\langle Ay, x \rangle = \langle y, Ax \rangle = \overline{\langle Ax, y \rangle}.$$

Como $z + \bar{z} = 2 \operatorname{Re}(z)$, obtenemos

$$\langle A(x + y), x + y \rangle = \langle Ax, x \rangle +$$

Demostración, inicio

Expandimos $\langle A(x + y), x + y \rangle$:

$$\langle A(x + y), x + y \rangle = \langle Ax, x \rangle + \langle Ax, y \rangle + \langle Ay, x \rangle + \langle Ay, y \rangle.$$

Transformamos el tercer sumando usando la suposición que $A^* = A$:

$$\langle Ay, x \rangle = \langle y, Ax \rangle = \overline{\langle Ax, y \rangle}.$$

Como $z + \bar{z} = 2 \operatorname{Re}(z)$, obtenemos

$$\langle A(x + y), x + y \rangle = \langle Ax, x \rangle + 2 \operatorname{Re}(\langle Ax, y \rangle)$$

Demostración, inicio

Expandimos $\langle A(x + y), x + y \rangle$:

$$\langle A(x + y), x + y \rangle = \langle Ax, x \rangle + \langle Ax, y \rangle + \langle Ay, x \rangle + \langle Ay, y \rangle.$$

Transformamos el tercer sumando usando la suposición que $A^* = A$:

$$\langle Ay, x \rangle = \langle y, Ax \rangle = \overline{\langle Ax, y \rangle}.$$

Como $z + \bar{z} = 2 \operatorname{Re}(z)$, obtenemos

$$\langle A(x + y), x + y \rangle = \langle Ax, x \rangle + 2 \operatorname{Re}(\langle Ax, y \rangle) +$$

Demostración, inicio

Expandimos $\langle A(x + y), x + y \rangle$:

$$\langle A(x + y), x + y \rangle = \langle Ax, x \rangle + \langle Ax, y \rangle + \langle Ay, x \rangle + \langle Ay, y \rangle.$$

Transformamos el tercer sumando usando la suposición que $A^* = A$:

$$\langle Ay, x \rangle = \langle y, Ax \rangle = \overline{\langle Ax, y \rangle}.$$

Como $z + \bar{z} = 2 \operatorname{Re}(z)$, obtenemos

$$\langle A(x + y), x + y \rangle = \langle Ax, x \rangle + 2 \operatorname{Re}(\langle Ax, y \rangle) + \langle Ay, y \rangle.$$

Demostración, final

Hemos mostrado que

$$\langle A(x + y), x + y \rangle$$

Demostración, final

Hemos mostrado que

$$\langle A(x + y), x + y \rangle =$$

Demostración, final

Hemos mostrado que

$$\langle A(x + y), x + y \rangle = \langle Ax, x \rangle + 2 \operatorname{Re}(\langle Ax, y \rangle) + \langle Ay, y \rangle.$$

Demostración, final

Hemos mostrado que

$$\langle A(x + y), x + y \rangle = \langle Ax, x \rangle + 2 \operatorname{Re}(\langle Ax, y \rangle) + \langle Ay, y \rangle.$$

Sustituimos $-y$ en lugar de y :

$$\langle A(x - y), x - y \rangle$$

Demostración, final

Hemos mostrado que

$$\langle A(x + y), x + y \rangle = \langle Ax, x \rangle + 2 \operatorname{Re}(\langle Ax, y \rangle) + \langle Ay, y \rangle.$$

Sustituimos $-y$ en lugar de y :

$$\langle A(x - y), x - y \rangle =$$

Demostración, final

Hemos mostrado que

$$\langle A(x + y), x + y \rangle = \langle Ax, x \rangle + 2 \operatorname{Re}(\langle Ax, y \rangle) + \langle Ay, y \rangle.$$

Sustituimos $-y$ en lugar de y :

$$\langle A(x - y), x - y \rangle = \langle Ax, x \rangle - 2 \operatorname{Re}(\langle Ax, y \rangle) + \langle Ay, y \rangle.$$

Demostración, final

Hemos mostrado que

$$\langle A(x + y), x + y \rangle = \langle Ax, x \rangle + 2 \operatorname{Re}(\langle Ax, y \rangle) + \langle Ay, y \rangle.$$

Sustituimos $-y$ en lugar de y :

$$\langle A(x - y), x - y \rangle = \langle Ax, x \rangle - 2 \operatorname{Re}(\langle Ax, y \rangle) + \langle Ay, y \rangle.$$

Restamos la segunda igualdad de la primera:

$$\langle A(x + y), x + y \rangle - \langle A(x - y), x - y \rangle$$

Demostración, final

Hemos mostrado que

$$\langle A(x + y), x + y \rangle = \langle Ax, x \rangle + 2 \operatorname{Re}(\langle Ax, y \rangle) + \langle Ay, y \rangle.$$

Sustituimos $-y$ en lugar de y :

$$\langle A(x - y), x - y \rangle = \langle Ax, x \rangle - 2 \operatorname{Re}(\langle Ax, y \rangle) + \langle Ay, y \rangle.$$

Restamos la segunda igualdad de la primera:

$$\langle A(x + y), x + y \rangle - \langle A(x - y), x - y \rangle =$$

Demostración, final

Hemos mostrado que

$$\langle A(x + y), x + y \rangle = \langle Ax, x \rangle + 2 \operatorname{Re}(\langle Ax, y \rangle) + \langle Ay, y \rangle.$$

Sustituimos $-y$ en lugar de y :

$$\langle A(x - y), x - y \rangle = \langle Ax, x \rangle - 2 \operatorname{Re}(\langle Ax, y \rangle) + \langle Ay, y \rangle.$$

Restamos la segunda igualdad de la primera:

$$\langle A(x + y), x + y \rangle - \langle A(x - y), x - y \rangle = 4 \operatorname{Re}(\langle Ax, y \rangle).$$

La norma de la forma cuadrática

Dada g en $\mathcal{S}(H)$, le asociamos la forma sesquilineal $q(x) := g(x, x)$.

Definimos $\|q\|$ como

$$\|q\| := \sup_{\substack{x \in H \\ x \neq 0_H}} \frac{|q(x)|}{\|x\|^2}.$$

La norma de la forma cuadrática

Dada g en $\mathcal{S}(H)$, le asociamos la forma sesquilineal $q(x) := g(x, x)$.

Definimos $\|q\|$ como

$$\|q\| := \sup_{\substack{x \in H \\ x \neq 0_H}} \frac{|q(x)|}{\|x\|^2}.$$

Ejercicio. Demostrar que

$$\|q\| = \sup_{\substack{x \in H \\ \|x\|=1}} |q(x)|.$$

La norma de la forma cuadrática

Dada g en $\mathcal{S}(H)$, le asociamos la forma sesquilineal $q(x) := g(x, x)$.

Definimos $\|q\|$ como

$$\|q\| := \sup_{\substack{x \in H \\ x \neq 0_H}} \frac{|q(x)|}{\|x\|^2}.$$

Ejercicio. Demostrar que

$$\|q\| = \sup_{\substack{x \in H \\ \|x\|=1}} |q(x)|.$$

Ejercicio. Demostrar que $\|q\| \leq \|g\|$.

La norma de la forma cuadrática

Dada g en $\mathcal{S}(H)$, le asociamos la forma sesquilineal $q(x) := g(x, x)$.

Definimos $\|q\|$ como

$$\|q\| := \sup_{\substack{x \in H \\ x \neq 0_H}} \frac{|q(x)|}{\|x\|^2}.$$

Ejercicio. Demostrar que

$$\|q\| = \sup_{\substack{x \in H \\ \|x\|=1}} |q(x)|.$$

Ejercicio. Demostrar que $\|q\| \leq \|g\|$.

Si $A \in \mathcal{B}(H)$ y $g = f_A$,

$$\|q_A\| = \sup_{\substack{x \in H \\ x \neq 0_H}} \frac{|\langle Ax, x \rangle|}{\|x\|^2}.$$

La norma del operador autoadjunto
coincide con la norma de su forma cuadrática

Proposición

Sea $A \in \mathcal{B}_a(H)$. Entonces

$$\|A\| = \sup_{x \in H \setminus \{0_H\}} \frac{|\langle Ax, x \rangle|}{\|x\|^2}.$$

La norma del operador autoadjunto
coincide con la norma de su forma cuadrática

Proposición

Sea $A \in \mathcal{B}_a(H)$. Entonces

$$\|A\| = \sup_{x \in H \setminus \{0_H\}} \frac{|\langle Ax, x \rangle|}{\|x\|^2}.$$

En otras palabras, estamos afirmando que $\|A\| = \|q_A\|$.

Demostración de la parte trivial, $\|q_A\| \leq \|A\|$

Esta parte es válida para cualquier operador lineal acotado, no necesariamente autoadjunto.

Demostración de la parte trivial, $\|q_A\| \leq \|A\|$

Esta parte es válida para cualquier operador lineal acotado, no necesariamente autoadjunto.

Para cada x en H ,

$$|\langle Ax, x \rangle|$$

Demostración de la parte trivial, $\|q_A\| \leq \|A\|$

Esta parte es válida para cualquier operador lineal acotado, no necesariamente autoadjunto.

Para cada x en H ,

$$|\langle Ax, x \rangle| \leq$$

Demostración de la parte trivial, $\|q_A\| \leq \|A\|$

Esta parte es válida para cualquier operador lineal acotado, no necesariamente autoadjunto.

Para cada x en H ,

$$|\langle Ax, x \rangle| \leq \|Ax\| \|x\|$$

Demostración de la parte trivial, $\|q_A\| \leq \|A\|$

Esta parte es válida para cualquier operador lineal acotado, no necesariamente autoadjunto.

Para cada x en H ,

$$|\langle Ax, x \rangle| \leq \|Ax\| \|x\| \leq$$

Demostración de la parte trivial, $\|q_A\| \leq \|A\|$

Esta parte es válida para cualquier operador lineal acotado, no necesariamente autoadjunto.

Para cada x en H ,

$$|\langle Ax, x \rangle| \leq \|Ax\| \|x\| \leq \|A\| \|x\|^2.$$

Demostración de la parte trivial, $\|q_A\| \leq \|A\|$

Esta parte es válida para cualquier operador lineal acotado, no necesariamente autoadjunto.

Para cada x en H ,

$$|\langle Ax, x \rangle| \leq \|Ax\| \|x\| \leq \|A\| \|x\|^2.$$

Si $x \neq 0_H$, entonces

$$\frac{|\langle Ax, x \rangle|}{\|x\|^2} \leq \|A\|.$$

Demostración de la parte trivial, $\|q_A\| \leq \|A\|$

Esta parte es válida para cualquier operador lineal acotado, no necesariamente autoadjunto.

Para cada x en H ,

$$|\langle Ax, x \rangle| \leq \|Ax\| \|x\| \leq \|A\| \|x\|^2.$$

Si $x \neq 0_H$, entonces

$$\frac{|\langle Ax, x \rangle|}{\|x\|^2} \leq \|A\|.$$

De aquí

$$M := \|q_A\| = \sup_{\substack{x \in H \\ \|x\| \leq 1}} |\langle Ax, x \rangle| \leq \|A\|.$$

Demostración de la parte interesante, $\|q_A\| \geq \|A\|$

Por la definición de M , para cada u en H

$$|\langle Au, u \rangle| \leq M \|u\|^2.$$

Demostración de la parte interesante, $\|q_A\| \geq \|A\|$

Por la definición de M , para cada u en H

$$|\langle Au, u \rangle| \leq M \|u\|^2.$$

Expresamos la parte real de la forma sesquilineal por medio de la forma cuadrática:

$$4 \operatorname{Re}(\langle Ax, y \rangle)$$

Demostración de la parte interesante, $\|q_A\| \geq \|A\|$

Por la definición de M , para cada u en H

$$|\langle Au, u \rangle| \leq M \|u\|^2.$$

Expresamos la parte real de la forma sesquilineal por medio de la forma cuadrática:

$$4 \operatorname{Re}(\langle Ax, y \rangle) =$$

Demostración de la parte interesante, $\|q_A\| \geq \|A\|$

Por la definición de M , para cada u en H

$$|\langle Au, u \rangle| \leq M \|u\|^2.$$

Expresamos la parte real de la forma sesquilineal por medio de la forma cuadrática:

$$4 \operatorname{Re}(\langle Ax, y \rangle) = \langle A(x + y), x + y \rangle - \langle A(x - y), x - y \rangle.$$

Demostración de la parte interesante, $\|q_A\| \geq \|A\|$

Por la definición de M , para cada u en H

$$|\langle Au, u \rangle| \leq M \|u\|^2.$$

Expresamos la parte real de la forma sesquilineal por medio de la forma cuadrática:

$$4 \operatorname{Re}(\langle Ax, y \rangle) = \langle A(x + y), x + y \rangle - \langle A(x - y), x - y \rangle.$$

Acotamos esta expresión, aplicando la desigualdad de arriba y la ley de paralelogramo:

$$4 |\operatorname{Re}(\langle Ax, y \rangle)|$$

Demostración de la parte interesante, $\|q_A\| \geq \|A\|$

Por la definición de M , para cada u en H

$$|\langle Au, u \rangle| \leq M \|u\|^2.$$

Expresamos la parte real de la forma sesquilineal por medio de la forma cuadrática:

$$4 \operatorname{Re}(\langle Ax, y \rangle) = \langle A(x + y), x + y \rangle - \langle A(x - y), x - y \rangle.$$

Acotamos esta expresión, aplicando la desigualdad de arriba y la ley de paralelogramo:

$$4 |\operatorname{Re}(\langle Ax, y \rangle)| \leq$$

Demostración de la parte interesante, $\|q_A\| \geq \|A\|$

Por la definición de M , para cada u en H

$$|\langle Au, u \rangle| \leq M \|u\|^2.$$

Expresamos la parte real de la forma sesquilineal por medio de la forma cuadrática:

$$4 \operatorname{Re}(\langle Ax, y \rangle) = \langle A(x + y), x + y \rangle - \langle A(x - y), x - y \rangle.$$

Acotamos esta expresión, aplicando la desigualdad de arriba y la ley de paralelogramo:

$$4 |\operatorname{Re}(\langle Ax, y \rangle)| \leq M \|x + y\|^2 + M \|x - y\|^2$$

Demostración de la parte interesante, $\|q_A\| \geq \|A\|$

Por la definición de M , para cada u en H

$$|\langle Au, u \rangle| \leq M \|u\|^2.$$

Expresamos la parte real de la forma sesquilineal por medio de la forma cuadrática:

$$4 \operatorname{Re}(\langle Ax, y \rangle) = \langle A(x + y), x + y \rangle - \langle A(x - y), x - y \rangle.$$

Acotamos esta expresión, aplicando la desigualdad de arriba y la ley de paralelogramo:

$$4 |\operatorname{Re}(\langle Ax, y \rangle)| \leq M \|x + y\|^2 + M \|x - y\|^2 =$$

Demostración de la parte interesante, $\|q_A\| \geq \|A\|$

Por la definición de M , para cada u en H

$$|\langle Au, u \rangle| \leq M \|u\|^2.$$

Expresamos la parte real de la forma sesquilineal por medio de la forma cuadrática:

$$4 \operatorname{Re}(\langle Ax, y \rangle) = \langle A(x + y), x + y \rangle - \langle A(x - y), x - y \rangle.$$

Acotamos esta expresión, aplicando la desigualdad de arriba y la ley de paralelogramo:

$$4 |\operatorname{Re}(\langle Ax, y \rangle)| \leq M \|x + y\|^2 + M \|x - y\|^2 = 2M(\|x\|^2 + \|y\|^2).$$

Demostración de la parte interesante, $\|q_A\| \leq \|A\|$

Supongamos que $\|x\| \leq 1$, $\|y\| \leq 1$. Entonces

$$|\operatorname{Re}(\langle Ax, y \rangle)| \leq M.$$

Demostración de la parte interesante, $\|q_A\| \leq \|A\|$

Supongamos que $\|x\| \leq 1$, $\|y\| \leq 1$. Entonces

$$|\operatorname{Re}(\langle Ax, y \rangle)| \leq M.$$

Para cada z en \mathbb{C} , existe τ en \mathbb{C} con $|\tau| = 1$ tal que $z = \tau |z|$.

Demostración de la parte interesante, $\|q_A\| \leq \|A\|$

Supongamos que $\|x\| \leq 1$, $\|y\| \leq 1$. Entonces

$$|\operatorname{Re}(\langle Ax, y \rangle)| \leq M.$$

Para cada z en \mathbb{C} , existe τ en \mathbb{C} con $|\tau| = 1$ tal que $z = \tau |z|$.

Encontramos τ para $z = \langle Ax, y \rangle$.

Demostración de la parte interesante, $\|q_A\| \leq \|A\|$

Supongamos que $\|x\| \leq 1$, $\|y\| \leq 1$. Entonces

$$|\operatorname{Re}(\langle Ax, y \rangle)| \leq M.$$

Para cada z en \mathbb{C} , existe τ en \mathbb{C} con $|\tau| = 1$ tal que $z = \tau |z|$.

Encontramos τ para $z = \langle Ax, y \rangle$. Entonces $\langle Ax, y \rangle = \tau |\langle Ax, y \rangle|$.

Demostración de la parte interesante, $\|q_A\| \leq \|A\|$

Supongamos que $\|x\| \leq 1$, $\|y\| \leq 1$. Entonces

$$|\operatorname{Re}(\langle Ax, y \rangle)| \leq M.$$

Para cada z en \mathbb{C} , existe τ en \mathbb{C} con $|\tau| = 1$ tal que $z = \tau |z|$.

Encontramos τ para $z = \langle Ax, y \rangle$. Entonces $\langle Ax, y \rangle = \tau |\langle Ax, y \rangle|$.

Aplicamos la desigualdad anterior con τy en vez de y .

Demostración de la parte interesante, $\|q_A\| \leq \|A\|$

Supongamos que $\|x\| \leq 1$, $\|y\| \leq 1$. Entonces

$$|\operatorname{Re}(\langle Ax, y \rangle)| \leq M.$$

Para cada z en \mathbb{C} , existe τ en \mathbb{C} con $|\tau| = 1$ tal que $z = \tau |z|$.

Encontramos τ para $z = \langle Ax, y \rangle$. Entonces $\langle Ax, y \rangle = \tau |\langle Ax, y \rangle|$.

Aplicamos la desigualdad anterior con τy en vez de y .

M

Demostración de la parte interesante, $\|q_A\| \leq \|A\|$

Supongamos que $\|x\| \leq 1$, $\|y\| \leq 1$. Entonces

$$|\operatorname{Re}(\langle Ax, y \rangle)| \leq M.$$

Para cada z en \mathbb{C} , existe τ en \mathbb{C} con $|\tau| = 1$ tal que $z = \tau |z|$.

Encontramos τ para $z = \langle Ax, y \rangle$. Entonces $\langle Ax, y \rangle = \tau |\langle Ax, y \rangle|$.

Aplicamos la desigualdad anterior con τy en vez de y .

$$M \geq$$

Demostración de la parte interesante, $\|q_A\| \leq \|A\|$

Supongamos que $\|x\| \leq 1$, $\|y\| \leq 1$. Entonces

$$|\operatorname{Re}(\langle Ax, y \rangle)| \leq M.$$

Para cada z en \mathbb{C} , existe τ en \mathbb{C} con $|\tau| = 1$ tal que $z = \tau |z|$.

Encontramos τ para $z = \langle Ax, y \rangle$. Entonces $\langle Ax, y \rangle = \tau |\langle Ax, y \rangle|$.

Aplicamos la desigualdad anterior con τy en vez de y .

$$M \geq |\operatorname{Re}(\langle Ax, \tau y \rangle)|$$

Demostración de la parte interesante, $\|q_A\| \leq \|A\|$

Supongamos que $\|x\| \leq 1$, $\|y\| \leq 1$. Entonces

$$|\operatorname{Re}(\langle Ax, y \rangle)| \leq M.$$

Para cada z en \mathbb{C} , existe τ en \mathbb{C} con $|\tau| = 1$ tal que $z = \tau |z|$.

Encontramos τ para $z = \langle Ax, y \rangle$. Entonces $\langle Ax, y \rangle = \tau |\langle Ax, y \rangle|$.

Aplicamos la desigualdad anterior con τy en vez de y .

$$M \geq |\operatorname{Re}(\langle Ax, \tau y \rangle)| =$$

Demostración de la parte interesante, $\|q_A\| \leq \|A\|$

Supongamos que $\|x\| \leq 1$, $\|y\| \leq 1$. Entonces

$$|\operatorname{Re}(\langle Ax, y \rangle)| \leq M.$$

Para cada z en \mathbb{C} , existe τ en \mathbb{C} con $|\tau| = 1$ tal que $z = \tau |z|$.

Encontramos τ para $z = \langle Ax, y \rangle$. Entonces $\langle Ax, y \rangle = \tau |\langle Ax, y \rangle|$.

Aplicamos la desigualdad anterior con τy en vez de y .

$$M \geq |\operatorname{Re}(\langle Ax, \tau y \rangle)| = |\operatorname{Re}(\bar{\tau} \langle Ax, y \rangle)|$$

Demostración de la parte interesante, $\|q_A\| \leq \|A\|$

Supongamos que $\|x\| \leq 1$, $\|y\| \leq 1$. Entonces

$$|\operatorname{Re}(\langle Ax, y \rangle)| \leq M.$$

Para cada z en \mathbb{C} , existe τ en \mathbb{C} con $|\tau| = 1$ tal que $z = \tau |z|$.

Encontramos τ para $z = \langle Ax, y \rangle$. Entonces $\langle Ax, y \rangle = \tau |\langle Ax, y \rangle|$.

Aplicamos la desigualdad anterior con τy en vez de y .

$$M \geq |\operatorname{Re}(\langle Ax, \tau y \rangle)| = |\operatorname{Re}(\bar{\tau} \langle Ax, y \rangle)| =$$

Demostración de la parte interesante, $\|q_A\| \leq \|A\|$

Supongamos que $\|x\| \leq 1$, $\|y\| \leq 1$. Entonces

$$|\operatorname{Re}(\langle Ax, y \rangle)| \leq M.$$

Para cada z en \mathbb{C} , existe τ en \mathbb{C} con $|\tau| = 1$ tal que $z = \tau |z|$.

Encontramos τ para $z = \langle Ax, y \rangle$. Entonces $\langle Ax, y \rangle = \tau |\langle Ax, y \rangle|$.

Aplicamos la desigualdad anterior con τy en vez de y .

$$M \geq |\operatorname{Re}(\langle Ax, \tau y \rangle)| = |\operatorname{Re}(\bar{\tau} \langle Ax, y \rangle)| = |\operatorname{Re}(|\langle Ax, y \rangle|)|$$

Demostración de la parte interesante, $\|q_A\| \leq \|A\|$

Supongamos que $\|x\| \leq 1$, $\|y\| \leq 1$. Entonces

$$|\operatorname{Re}(\langle Ax, y \rangle)| \leq M.$$

Para cada z en \mathbb{C} , existe τ en \mathbb{C} con $|\tau| = 1$ tal que $z = \tau |z|$.

Encontramos τ para $z = \langle Ax, y \rangle$. Entonces $\langle Ax, y \rangle = \tau |\langle Ax, y \rangle|$.

Aplicamos la desigualdad anterior con τy en vez de y .

$$M \geq |\operatorname{Re}(\langle Ax, \tau y \rangle)| = |\operatorname{Re}(\bar{\tau} \langle Ax, y \rangle)| = |\operatorname{Re}(|\langle Ax, y \rangle|)| =$$

Demostración de la parte interesante, $\|q_A\| \leq \|A\|$

Supongamos que $\|x\| \leq 1$, $\|y\| \leq 1$. Entonces

$$|\operatorname{Re}(\langle Ax, y \rangle)| \leq M.$$

Para cada z en \mathbb{C} , existe τ en \mathbb{C} con $|\tau| = 1$ tal que $z = \tau |z|$.

Encontramos τ para $z = \langle Ax, y \rangle$. Entonces $\langle Ax, y \rangle = \tau |\langle Ax, y \rangle|$.

Aplicamos la desigualdad anterior con τy en vez de y .

$$M \geq |\operatorname{Re}(\langle Ax, \tau y \rangle)| = |\operatorname{Re}(\bar{\tau} \langle Ax, y \rangle)| = |\operatorname{Re}(|\langle Ax, y \rangle|)| = |\langle Ax, y \rangle|.$$

Demostración de la parte interesante, $\|q_A\| \leq \|A\|$

Supongamos que $\|x\| \leq 1$, $\|y\| \leq 1$. Entonces

$$|\operatorname{Re}(\langle Ax, y \rangle)| \leq M.$$

Para cada z en \mathbb{C} , existe τ en \mathbb{C} con $|\tau| = 1$ tal que $z = \tau |z|$.

Encontramos τ para $z = \langle Ax, y \rangle$. Entonces $\langle Ax, y \rangle = \tau |\langle Ax, y \rangle|$.

Aplicamos la desigualdad anterior con τy en vez de y .

$$M \geq |\operatorname{Re}(\langle Ax, \tau y \rangle)| = |\operatorname{Re}(\bar{\tau} \langle Ax, y \rangle)| = |\operatorname{Re}(|\langle Ax, y \rangle|)| = |\langle Ax, y \rangle|.$$

Por lo tanto, $M \geq \|f_A\| = \|A\|$.

Observación sobre los máximos, mínimos y valores absolutos

Ejercicio.

Sean $M_1, M_2 \in \mathbb{R}$, $M_1 \leq M_2$,

$$C := \max\{|M_1|, |M_2|\}.$$

Mostrar que

$$[M_1, M_2] \subseteq [-C, C].$$

Sobre el ínfimo y el supremo del cociente de Rayleigh

Proposición

Sea $A \in \mathcal{B}_a(H)$. Entonces

$$\|A\| = \max\{|M_1(A)|, |M_2(A)|\},$$

donde

$$M_1(A) := \inf_{\substack{x \in H \\ x \neq 0_H}} \frac{\langle Ax, x \rangle}{\|x\|^2}, \quad M_2(A) := \sup_{\substack{x \in H \\ x \neq 0_H}} \frac{\langle Ax, x \rangle}{\|x\|^2}.$$

Sobre el ínfimo y el supremo del cociente de Rayleigh

Proposición

Sea $A \in \mathcal{B}_a(H)$. Entonces

$$\|A\| = \max\{|M_1(A)|, |M_2(A)|\},$$

donde

$$M_1(A) := \inf_{\substack{x \in H \\ x \neq 0_H}} \frac{\langle Ax, x \rangle}{\|x\|^2}, \quad M_2(A) := \sup_{\substack{x \in H \\ x \neq 0_H}} \frac{\langle Ax, x \rangle}{\|x\|^2}.$$

Observación. Como A es autoadjunto, $\langle Ax, x \rangle \in \mathbb{R}$ para cada x .

Sobre el ínfimo y el supremo del cociente de Rayleigh

Proposición

Sea $A \in \mathcal{B}_a(H)$. Entonces

$$\|A\| = \max\{|M_1(A)|, |M_2(A)|\},$$

donde

$$M_1(A) := \inf_{\substack{x \in H \\ x \neq 0_H}} \frac{\langle Ax, x \rangle}{\|x\|^2}, \quad M_2(A) := \sup_{\substack{x \in H \\ x \neq 0_H}} \frac{\langle Ax, x \rangle}{\|x\|^2}.$$

Observación. Como A es autoadjunto, $\langle Ax, x \rangle \in \mathbb{R}$ para cada x .

Por lo tanto, las definiciones de $M_1(A)$, $M_2(A)$ tienen sentido.

Sobre el ínfimo y el supremo del cociente de Rayleigh

Proposición

Sea $A \in \mathcal{B}_a(H)$. Entonces

$$\|A\| = \max\{|M_1(A)|, |M_2(A)|\},$$

donde

$$M_1(A) := \inf_{\substack{x \in H \\ x \neq 0_H}} \frac{\langle Ax, x \rangle}{\|x\|^2}, \quad M_2(A) := \sup_{\substack{x \in H \\ x \neq 0_H}} \frac{\langle Ax, x \rangle}{\|x\|^2}.$$

Observación. Como A es autoadjunto, $\langle Ax, x \rangle \in \mathbb{R}$ para cada x .

Por lo tanto, las definiciones de $M_1(A)$, $M_2(A)$ tienen sentido.

En la siguiente demostración, pongamos $M_3(A) := \max\{|M_1(A)|, |M_2(A)|\}$.

Demostración

Para cada x en $H \setminus \{0_H\}$,

$$-\|A\| \leq \frac{\langle Ax, x \rangle}{\|x\|^2} \leq \|A\|.$$

Demostración

Para cada x en $H \setminus \{0_H\}$,

$$-\|A\| \leq \frac{\langle Ax, x \rangle}{\|x\|^2} \leq \|A\|.$$

Por lo tanto,

$$-\|A\| \leq M_1(A) \leq M_2(A) \leq \|A\|.$$

Demostración

Para cada x en $H \setminus \{0_H\}$,

$$-\|A\| \leq \frac{\langle Ax, x \rangle}{\|x\|^2} \leq \|A\|.$$

Por lo tanto,

$$-\|A\| \leq M_1(A) \leq M_2(A) \leq \|A\|.$$

Esto implica que $|M_1(A)| \leq \|A\|$, $|M_2(A)| \leq \|A\|$, $M_3(A) \leq \|A\|$.

Demostración

Para cada x en $H \setminus \{0_H\}$,

$$-\|A\| \leq \frac{\langle Ax, x \rangle}{\|x\|^2} \leq \|A\|.$$

Por lo tanto,

$$-\|A\| \leq M_1(A) \leq M_2(A) \leq \|A\|.$$

Esto implica que $|M_1(A)| \leq \|A\|$, $|M_2(A)| \leq \|A\|$, $M_3(A) \leq \|A\|$.

Por otro lado, para cada x en $H \setminus \{0_H\}$ tenemos

$$-M_3(A) \leq M_1(A) \leq \frac{\langle Ax, x \rangle}{\|x\|^2} \leq M_2(A) \leq M_3(A),$$

Demostración

Para cada x en $H \setminus \{0_H\}$,

$$-\|A\| \leq \frac{\langle Ax, x \rangle}{\|x\|^2} \leq \|A\|.$$

Por lo tanto,

$$-\|A\| \leq M_1(A) \leq M_2(A) \leq \|A\|.$$

Esto implica que $|M_1(A)| \leq \|A\|$, $|M_2(A)| \leq \|A\|$, $M_3(A) \leq \|A\|$.

Por otro lado, para cada x en $H \setminus \{0_H\}$ tenemos

$$-M_3(A) \leq M_1(A) \leq \frac{\langle Ax, x \rangle}{\|x\|^2} \leq M_2(A) \leq M_3(A),$$

así que $\frac{|\langle Ax, x \rangle|}{\|x\|^2} \leq M_3(A)$.

Demostración

Para cada x en $H \setminus \{0_H\}$,

$$-\|A\| \leq \frac{\langle Ax, x \rangle}{\|x\|^2} \leq \|A\|.$$

Por lo tanto,

$$-\|A\| \leq M_1(A) \leq M_2(A) \leq \|A\|.$$

Esto implica que $|M_1(A)| \leq \|A\|$, $|M_2(A)| \leq \|A\|$, $M_3(A) \leq \|A\|$.

Por otro lado, para cada x en $H \setminus \{0_H\}$ tenemos

$$-M_3(A) \leq M_1(A) \leq \frac{\langle Ax, x \rangle}{\|x\|^2} \leq M_2(A) \leq M_3(A),$$

así que $\frac{|\langle Ax, x \rangle|}{\|x\|^2} \leq M_3(A)$.

Pasando al supremo, obtenemos $\|A\| \leq C$.

Ejercicio: análisis de un operador no autoadjunto

En el espacio $H := \mathbb{C}^2$ consideremos el operador $x \mapsto Ax$ asociado a la matriz

$$A = \begin{bmatrix} 0 & 0 \\ 1 & 0 \end{bmatrix}.$$

Ejercicio: análisis de un operador no autoadjunto

En el espacio $H := \mathbb{C}^2$ consideremos el operador $x \mapsto Ax$ asociado a la matriz

$$A = \begin{bmatrix} 0 & 0 \\ 1 & 0 \end{bmatrix}.$$

Demostrar que $\|A\| = 1$, pero $\|q_A\| = \frac{\sqrt{2}}{2}$.

Ejercicio: análisis de un operador no autoadjunto

En el espacio $H := \mathbb{C}^2$ consideremos el operador $x \mapsto Ax$ asociado a la matriz

$$A = \begin{bmatrix} 0 & 0 \\ 1 & 0 \end{bmatrix}.$$

Demostrar que $\|A\| = 1$, pero $\|q_A\| = \frac{\sqrt{2}}{2}$.

Sugerencia: puede ser útil la desigualdad elemental

$$ab \leq \frac{a^2 + b^2}{2} \quad (a, b \in \mathbb{R}).$$