



Politecnico  
di Torino

Dipartimento di Scienze  
Matematiche "G. L. Lagrange"

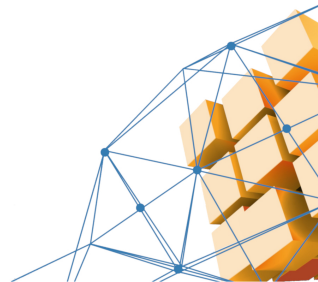


## Recent results on the norm of localization operators

Candidato:  
Federico Riccardi

Relatore:  
Prof. Fabio Nicola

Laurea Magistrale in Ingegneria Matematica





## Introduzione

- **Problema:** elaborare un segnale, ad esempio una traccia audio, un'immagine, una misurazione di un sensore, ecc.;

# Introduzione

- **Problema:** elaborare un segnale, ad esempio una traccia audio, un'immagine, una misurazione di un sensore, ecc.;
- **Motivazioni:** analizzare il segnale ed estrarne informazioni rilevanti, separare delle componenti, filtrare elementi non desiderati;

## Introduzione

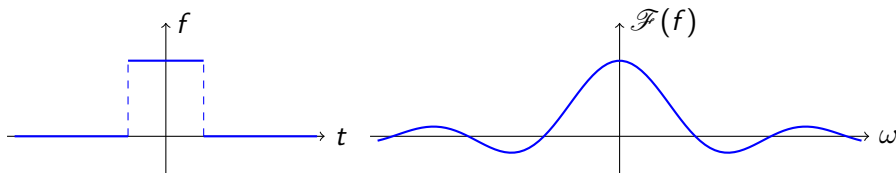
- **Problema:** elaborare un segnale, ad esempio una traccia audio, un'immagine, una misurazione di un sensore, ecc.;
- **Motivazioni:** analizzare il segnale ed estrarne informazioni rilevanti, separare delle componenti, filtrare elementi non desiderati;
- **Come fare:** trasformate, ad esempio la trasformata di Fourier  $\mathcal{F}$ , trasformate tempo-frequenza, come la short-time Fourier transform, filtri, operatori di localizzazione.

# Introduzione

## Principi di indeterminazione

L'obiettivo di localizzare un segnale si scontra con un limite fondamentale, ovvero i *principi di indeterminazione*. Esistono numerosi principi di indeterminazione, ognuno espressione del seguente concetto:

*una funzione non può essere troppo concentrata sia in tempo che in frequenza.*



*Esempio di funzione ben concentrata in tempo con trasformata poco concentrata in frequenza.*

## Introduzione

### Esempio: principio di indeterminazione di Heisenberg

#### Principio di indeterminazione di Heisenberg

Sia  $f \in L^2(\mathbb{R})$  con  $\|f\|_2 = 1$  e siano  $a, b \in \mathbb{R}$ . Allora:

$$\left( \int_{\mathbb{R}} (t-a)^2 |f(t)|^2 dt \right)^{1/2} \left( \int_{\mathbb{R}} (\omega-b)^2 |\mathcal{F}f(\omega)|^2 d\omega \right)^{1/2} \geq \frac{1}{4\pi}. \quad (1)$$

Le funzioni che raggiungono l'uguaglianza sono solo le gaussiane del tipo  $f(t) = ce^{2\pi i b t} e^{-\alpha(t-a)^2}$  con  $c \in \mathbb{C}$  e  $\alpha > 0$ .

**Interpretazione:** i due integrali si possono vedere come misure della concentrazione di  $f$  e  $\mathcal{F}f$  vicino ai punti  $a$  e  $b$ , rispettivamente. Se una delle concentrazioni è “piccola”, l'altra deve essere “grande”.

# Short-time Fourier transform

## Definizione

La *short-time Fourier transform*, in breve *STFT*, è una trasformata tempo-frequenza. Prima di definirla, dobbiamo introdurre gli operatori di traslazione e modulazione. Dati  $x, \omega \in \mathbb{R}$  abbiamo:

$$T_x f(t) = f(t - x), \quad M_\omega f(t) = e^{2\pi i \omega t} f(t).$$

## Short-time Fourier transform

### Definizione

La *short-time Fourier transform*, in breve *STFT*, è una trasformata tempo-frequenza. Prima di definirla, dobbiamo introdurre gli operatori di traslazione e modulazione. Dati  $x, \omega \in \mathbb{R}$  abbiamo:

$$T_x f(t) = f(t - x), \quad M_\omega f(t) = e^{2\pi i \omega t} f(t).$$

### Short-time Fourier transform

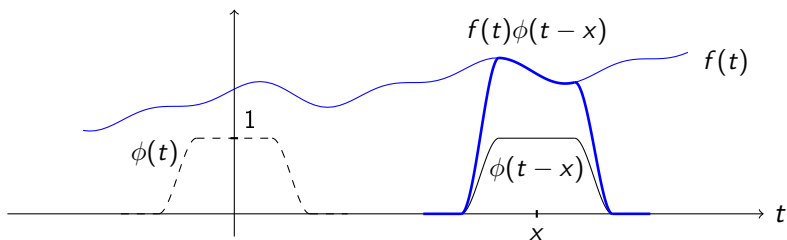
La short-time Fourier transform di una funzione  $f \in L^2(\mathbb{R})$  rispetto alla finestra  $\phi \in L^2(\mathbb{R})$  è data da:

$$\mathcal{V}_\phi f(x, \omega) = \langle f, M_\omega T_x \phi \rangle = \int_{\mathbb{R}} f(t) \overline{\phi(t - x)} e^{-2\pi i \omega t} dt.$$



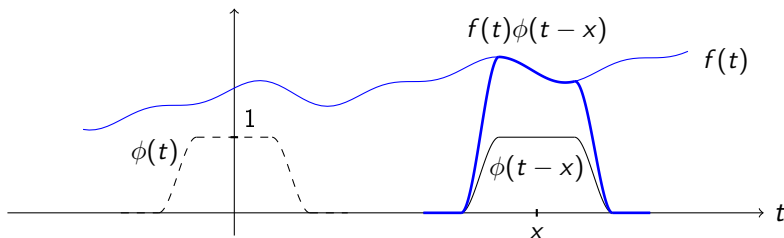
# Short-time Fourier transform

## Finestra gaussiana



# Short-time Fourier transform

## Finestra gaussiana



Per avere una buona risoluzione è necessario scegliere una finestra ben localizzata sia in tempo che in frequenza. Una scelta ottimale è quindi una finestra gaussiana normalizzata in  $L^2$

$$\varphi(t) = 2^{1/4} e^{-\pi t^2}.$$

# Operatori di localizzazione in tempo-frequenza

## Definizione

Con la particolare scelta di finestra gaussiana normalizzata l'operatore  $\mathcal{V}_\varphi : L^2(\mathbb{R}) \rightarrow L^2(\mathbb{R}^2)$  diventa un'isometria e vale la seguente formula di inversione:

$$\mathcal{V}_\varphi^* \mathcal{V}_\varphi = I_{L^2(\mathbb{R})}.$$

# Operatori di localizzazione in tempo-frequenza

## Definizione

Con la particolare scelta di finestra gaussiana normalizzata l'operatore  $\mathcal{V}_\varphi : L^2(\mathbb{R}) \rightarrow L^2(\mathbb{R}^2)$  diventa un'isometria e vale la seguente formula di inversione:

$$\mathcal{V}_\varphi^* \mathcal{V}_\varphi = I_{L^2(\mathbb{R})}.$$

Questo suggerisce come definire un operatore di localizzazione:

$$f \in L^2(\mathbb{R})$$

# Operatori di localizzazione in tempo-frequenza

## Definizione

Con la particolare scelta di finestra gaussiana normalizzata l'operatore  $\mathcal{V}_\varphi : L^2(\mathbb{R}) \rightarrow L^2(\mathbb{R}^2)$  diventa un'isometria e vale la seguente formula di inversione:

$$\mathcal{V}_\varphi^* \mathcal{V}_\varphi = I_{L^2(\mathbb{R})}.$$

Questo suggerisce come definire un operatore di localizzazione:

$$f \in L^2(\mathbb{R}) \mapsto \mathcal{V}_\varphi f \in L^2(\mathbb{R}^2)$$

# Operatori di localizzazione in tempo-frequenza

## Definizione

Con la particolare scelta di finestra gaussiana normalizzata l'operatore  $\mathcal{V}_\varphi : L^2(\mathbb{R}) \rightarrow L^2(\mathbb{R}^2)$  diventa un'isometria e vale la seguente formula di inversione:

$$\mathcal{V}_\varphi^* \mathcal{V}_\varphi = I_{L^2(\mathbb{R})}.$$

Questo suggerisce come definire un operatore di localizzazione:

$$f \in L^2(\mathbb{R}) \mapsto \mathcal{V}_\varphi f \in L^2(\mathbb{R}^2) \mapsto F\mathcal{V}_\varphi f \in L^2(\mathbb{R}^2)$$

## Operatori di localizzazione in tempo-frequenza

### Definizione

Con la particolare scelta di finestra gaussiana normalizzata l'operatore  $\mathcal{V}_\varphi : L^2(\mathbb{R}) \rightarrow L^2(\mathbb{R}^2)$  diventa un'isometria e vale la seguente formula di inversione:

$$\mathcal{V}_\varphi^* \mathcal{V}_\varphi = I_{L^2(\mathbb{R})}.$$

Questo suggerisce come definire un operatore di localizzazione:

$$f \in L^2(\mathbb{R}) \mapsto \mathcal{V}_\varphi f \in L^2(\mathbb{R}^2) \mapsto F \mathcal{V}_\varphi f \in L^2(\mathbb{R}^2) \mapsto \mathcal{V}_\varphi^* F \mathcal{V}_\varphi f \in L^2(\mathbb{R})$$

### Operatore di localizzazione in tempo-frequenza - Daubechies 1988

Data una finestra  $F : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{C}$ , l'operatore di localizzazione in tempo-frequenza con finestra  $\varphi$  e peso  $F$  è definito da

$$L_{F,\varphi} := \mathcal{V}_\varphi^* F \mathcal{V}_\varphi : L^2(\mathbb{R}) \rightarrow L^2(\mathbb{R}).$$

# Operatori di localizzazione in tempo-frequenza

## Proprietà

Le proprietà di  $L_{F,\varphi}$  dipendono dalle caratteristiche della funzione peso  $F$ :

- se  $F \in L^p(\mathbb{R}^2)$  con  $p \in [1, +\infty]$  allora  $L_{F,\varphi}$  è limitato e  $\|L_{F,\varphi}\| \leq \|F\|_p$ ;



# Operatori di localizzazione in tempo-frequenza

## Proprietà

Le proprietà di  $L_{F,\varphi}$  dipendono dalle caratteristiche della funzione peso  $F$ :

- se  $F \in L^p(\mathbb{R}^2)$  con  $p \in [1, +\infty]$  allora  $L_{F,\varphi}$  è limitato e  $\|L_{F,\varphi}\| \leq \|F\|_p$ ;
- se  $F \in L^p(\mathbb{R}^2)$  con  $p \in [1, +\infty)$  allora  $L_{F,\varphi}$  è compatto;

# Operatori di localizzazione in tempo-frequenza

## Proprietà

Le proprietà di  $L_{F,\varphi}$  dipendono dalle caratteristiche della funzione peso  $F$ :

- se  $F \in L^p(\mathbb{R}^2)$  con  $p \in [1, +\infty]$  allora  $L_{F,\varphi}$  è limitato e  $\|L_{F,\varphi}\| \leq \|F\|_p$ ;
- se  $F \in L^p(\mathbb{R}^2)$  con  $p \in [1, +\infty)$  allora  $L_{F,\varphi}$  è compatto;
- se  $F \in L^2(\mathbb{R}^2)$  allora  $L_{F,\varphi}$  è un operatore integrale di Hilbert-Schmidt e la sua norma di Hilbert-Schmidt è minore o uguale di  $\|F\|_2$ ;

# Operatori di localizzazione in tempo-frequenza

## Proprietà

Le proprietà di  $L_{F,\varphi}$  dipendono dalle caratteristiche della funzione peso  $F$ :

- se  $F \in L^p(\mathbb{R}^2)$  con  $p \in [1, +\infty]$  allora  $L_{F,\varphi}$  è limitato e  $\|L_{F,\varphi}\| \leq \|F\|_p$ ;
- se  $F \in L^p(\mathbb{R}^2)$  con  $p \in [1, +\infty)$  allora  $L_{F,\varphi}$  è compatto;
- se  $F \in L^2(\mathbb{R}^2)$  allora  $L_{F,\varphi}$  è un operatore integrale di Hilbert-Schmidt e la sua norma di Hilbert-Schmidt è minore o uguale di  $\|F\|_2$ ;
- se  $F \in L^1(\mathbb{R}^2)$  allora  $L_{F,\varphi}$  è un operatore di classe traccia;

# Operatori di localizzazione in tempo-frequenza

## Proprietà

Le proprietà di  $L_{F,\varphi}$  dipendono dalle caratteristiche della funzione peso  $F$ :

- se  $F \in L^p(\mathbb{R}^2)$  con  $p \in [1, +\infty]$  allora  $L_{F,\varphi}$  è limitato e  $\|L_{F,\varphi}\| \leq \|F\|_p$ ;
- se  $F \in L^p(\mathbb{R}^2)$  con  $p \in [1, +\infty)$  allora  $L_{F,\varphi}$  è compatto;
- se  $F \in L^2(\mathbb{R}^2)$  allora  $L_{F,\varphi}$  è un operatore integrale di Hilbert-Schmidt e la sua norma di Hilbert-Schmidt è minore o uguale di  $\|F\|_2$ ;
- se  $F \in L^1(\mathbb{R}^2)$  allora  $L_{F,\varphi}$  è un operatore di classe traccia;
- se  $F$  è radialmente simmetrica, ovvero  $F(x, \omega) = \mathcal{F}(r^2)$  con  $r^2 = x^2 + \omega^2$ , le autofunzioni di  $L_{F,\varphi}$  sono le funzioni di Hermite e i corrispondenti autovalori sono dati da

$$\lambda_k = \frac{1}{k!} \int_0^{+\infty} \mathcal{F}\left(\frac{s}{\pi}\right) s^k e^{-s} ds.$$

# Stime sulla norma di operatori di localizzazione

## Disuguaglianza di Lieb

Oltre alle proprietà appena elencate, è interessante studiare il problema di trovare delle stime sharp per la norma degli operatori di localizzazione.

# Stime sulla norma di operatori di localizzazione

## Disuguaglianza di Lieb

Oltre alle proprietà appena elencate, è interessante studiare il problema di trovare delle stime sharp per la norma degli operatori di localizzazione.

### Disuguaglianza di Lieb - Lieb 1978

Sia  $p \in (1, +\infty)$ . Allora, per ogni  $F \in L^p(\mathbb{R}^2)$  vale

$$\|L_{F,\varphi}\| \leq \left(\frac{p-1}{p}\right)^{\frac{p-1}{p}} \|F\|_p, \quad (2)$$

con uguaglianza se e solo se  $F$  è una gaussiana (eventualmente traslata) del tipo  $F(x, \omega) = ce^{-\frac{\pi}{p-1}(x^2+\omega^2)}$  con  $c \in \mathbb{C}$ .

# Stime sulla norma di operatori di localizzazione

## Disuguaglianza di Faber-Krahn per la STFT

Alcuni risultati su questo problema sono stati ottenuti solo recentemente.

### Disuguaglianza di Faber-Krahn per la STFT - Nicola e Tilli 2022

Sia  $\Omega \subset \mathbb{R}^2$  un insieme misurabile di misura finita. Allora, indicando con  $L_{\Omega,\varphi}$  l'operatore di localizzazione con peso pari alla funzione indicatrice di  $\Omega$ , si ha:

$$\|L_{\Omega,\varphi}\| \leq 1 - e^{-|\Omega|},$$

con uguaglianza se e solo se  $\Omega$  è una palla.

## Stime sulla norma di operatori di localizzazione

Risultati recenti:  $F \in L^p \cap L^\infty$

Grazie al risultato precedente è possibile trattare il caso in cui il peso  $F$  sia generico e non solo una funzione indicatrice. In questa direzione, in [Nicola e Tilli 2023] è stato studiato il seguente problema:

trovare  $C > 0$  tale che  $\|L_{F,\varphi}\| \leq C$  per ogni  $F$  che soddisfa  
 $\|F\|_\infty \leq A$  e  $\|F\|_p \leq B$ ,

dove  $p \in [1, +\infty)$ ,  $A \in (0, +\infty]$  e  $B \in (0, +\infty)$  (con la condizione aggiuntiva  $A < +\infty$  se  $p = 1$ ). Presentiamo il risultato nel caso  $p > 1$ .



## Stime sulla norma di operatori di localizzazione

Risultati recenti:  $F \in L^p \cap L^\infty$

Teorema - Nicola e Tilli 2023

Sia  $p \in (1, +\infty)$  e sia  $F \in L^p(\mathbb{R}^2) \cap L^\infty(\mathbb{R}^2)$ . Allora:

**1** se  $\|F\|_p / \|F\|_\infty \leq (p-1)/p$  la stima (2) resta ottimale;

## Stime sulla norma di operatori di localizzazione

Risultati recenti:  $F \in L^p \cap L^\infty$

### Teorema - Nicola e Tilli 2023

Sia  $p \in (1, +\infty)$  e sia  $F \in L^p(\mathbb{R}^2) \cap L^\infty(\mathbb{R}^2)$ . Allora:

- 1 se  $\|F\|_p / \|F\|_\infty \leq (p-1)/p$  la stima (2) resta ottimale;
- 2 se  $\|F\|_p / \|F\|_\infty > (p-1)/p$  allora

$$\|L_{F,\varphi}\| \leq \|F\|_\infty \left( 1 - \frac{e^{(p-1)/p - (\|F\|_p / \|F\|_\infty)^p}}{p} \right),$$

con uguaglianza se e solo se  $F$  è (a meno di traslazioni) una *gaussiana troncata dall'alto*, ovvero della forma

$$F(x, \omega) = e^{i\theta} \min\{\lambda e^{-\frac{\pi}{p-1}(x^2 + \omega^2)}, A\}.$$

per qualche  $\lambda > A$  e  $\theta \in \mathbb{R}$ .

## Stime sulla norma di operatori di localizzazione

Risultati recenti:  $F \in L^p \cap L^q$

Nella mia tesi ho considerato l'analogo problema con due vincoli di tipo  $L^p$ :

trovare  $C > 0$  tale che  $\|L_{F,\varphi}\| \leq C$  per ogni  $F$  che soddisfa  
 $\|F\|_p \leq A$  e  $\|F\|_q \leq B$ ,

dove  $p, q \in (1, +\infty)$ ,  $A, B \in (0, +\infty)$ .

## Stime sulla norma di operatori di localizzazione

Risultati recenti:  $F \in L^p \cap L^q$

### Teorema

Siano  $p, q \in (1, +\infty)$  e sia  $F \in L^p(\mathbb{R}^2) \cap L^q(\mathbb{R}^2)$ . Allora esistono due costanti

$$c_1 = \left( \frac{q-1}{q} \right)^{\frac{1}{q} - \frac{1}{p}} \left( \frac{p}{q} \right)^{\frac{1}{p}}, \quad c_2 = \left( \frac{p-1}{p} \right)^{\frac{1}{q} - \frac{1}{p}} \left( \frac{p}{q} \right)^{\frac{1}{q}},$$

con  $c_1 < c_2$ , tali che:

- I** se  $\|F\|_q / \|F\|_p \leq c_1$  o se  $\|F\|_q / \|F\|_p \geq c_2$ , la stima (2) resta ottimale, con  $p$  e  $q$  rispettivamente.

## Stime sulla norma di operatori di localizzazione

Risultati recenti:  $F \in L^p \cap L^q$

### Teorema

2 se  $c_1 < \|F\|_q / \|F\|_p < c_2$  allora

$$\|L_{F,\varphi}\| \leq T - \lambda_1 T^p/p - \lambda_2 T^q/q, \quad (3)$$

dove  $\lambda_1, \lambda_2 > 0$  sono univocamente determinati da

$$p \int_0^{+\infty} t^{p-1} u(t) dt = A^p, \quad q \int_0^{+\infty} t^{q-1} u(t) dt = B^q,$$

con  $u(t) = \max\{-\log(\lambda_1 t^{p-1} + \lambda_2 t^{q-1}), 0\}$  e  $T > 0$  tale che  $\lambda_1 T^{p-1} + \lambda_2 T^{q-1} = 1$ . Infine, l'uguaglianza in (3) si ha se e solo se  $F$  è (a meno di traslazioni e moltiplicazione per un numero complesso di modulo 1) radialmente simmetrica e ha  $u$  come funzione di distribuzione.

# Stime sulla norma di operatori di localizzazione

## Idea della dimostrazione nel secondo regime

- Il primo passo viene suggerito da un teorema presente in [Nicola e Tilli 2023].

### Teorema

Data  $F \in L^p(\mathbb{R}^2)$  con  $p \in [1, +\infty)$  e indicando con  $\mu(t) = |\{|F| > t\}|$  la funzione di distribuzione di  $|F|$ , si ha

$$\|L_{F,\varphi}\| \leq \int_0^{+\infty} (1 - e^{-\mu(t)}) dt,$$

con uguaglianza se e solo se  $F$  è (a meno di traslazioni) radialmente simmetrica.

Questo ci indica che è necessario trovare stime sharp per il membro destro.

# Stime sulla norma di operatori di localizzazione

## Idea della dimostrazione nel secondo regime

- Il problema variazionale per la funzione di distribuzione, dopo un'opportuna traduzione dei vincoli di integrabilità, è il seguente:

$$\sup_{v \in \mathcal{C}} \int_0^{+\infty} (1 - e^{-v(t)}) dt$$

dove  $\mathcal{C}$  è l'insieme delle funzioni  $v : (0, +\infty) \rightarrow [0, +\infty)$  decrescenti e che soddisfano i vincoli

$$p \int_0^{+\infty} t^{p-1} v(t) dt \leq A^p, \quad q \int_0^{+\infty} t^{q-1} v(t) dt \leq B^q.$$

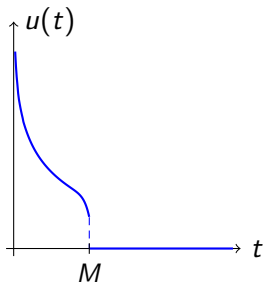
## Stime sulla norma di operatori di localizzazione

### Idea della dimostrazione nel secondo regime

- Una volta dimostrata l'esistenza di soluzioni per il problema variazionale, si dimostra che le funzioni estremali sono della forma

$$u(t) = \begin{cases} -\log(\lambda_1 t^{p-1} + \lambda_2 t^{q-1}) & t \in (0, M) \\ 0 & t \in (M, +\infty) \end{cases}$$

per qualche  $M > 0$  e  $\lambda_1, \lambda_2 \in \mathbb{R}$ .



*Esempio di funzione estrema*



# Stime sulla norma di operatori di localizzazione

## Idea della dimostrazione nel secondo regime

- Gli ultimi step prevedono di dimostrare che gli estremali sono continui e che devono raggiungere l'uguaglianza nei vincoli. Questo permette poi di dimostrare che  $\lambda_1, \lambda_2$  sono entrambi positivi e univocamente determinati.

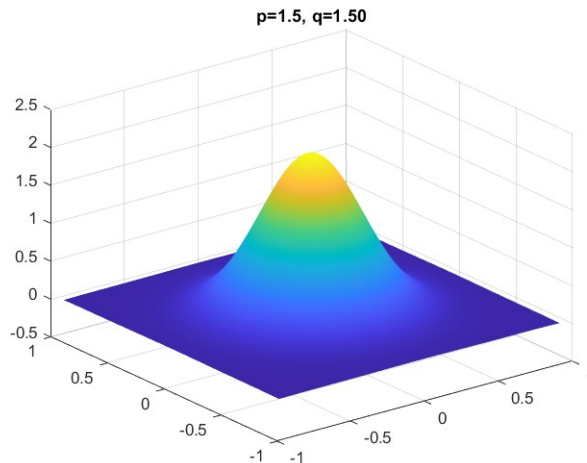
# Stime sulla norma di operatori di localizzazione

## Idea della dimostrazione nel secondo regime







- Gli ultimi step prevedono di dimostrare che gli estremali sono continui e che devono raggiungere l'uguaglianza nei vincoli. Questo permette poi di dimostrare che  $\lambda_1, \lambda_2$  sono entrambi positivi e univocamente determinati.
- Una volta determinata la funzione di distribuzione  $u$  ottimale, è semplice ricostruire  $F$  tramite riarrangiamento.

# Stime sulla norma di operatori di localizzazione

Funzioni peso ottimali nel caso  $A = B = 1$ ,  $p = 1.5$ ,  $q$  variabile



## Bibliografia

-  I. Daubechies. “Time-frequency localization operators: a geometric phase space approach”. In: *IEEE Transactions on Information Theory* 34.4 (1988), pp. 605–612.
-  R. L. Frank. “Sharp inequalities for coherent states and their optimizers”. In: *Advanced Nonlinear Studies* 23.1 (2023), p. 20220050.
-  A. Kulikov. “Functionals with extrema at reproducing kernels”. In: *Geometric and Functional Analysis* 32.4 (2022), pp. 938–949.
-  E. H. Lieb. “Proof of an entropy conjecture of Wehrl”. In: *Communications in Mathematical Physics* 62.1 (1978), pp. 35–41.
-  F. Nicola and P. Tilli. “The Faber–Krahn inequality for the short-time Fourier transform”. In: *Inventiones mathematicae* 230.1 (2022), pp. 1–30.
-  F. Nicola and P. Tilli. “The norm of time-frequency localization operators”. In: *Transactions of the American Mathematical Society (to appear)* (2023).



Grazie per l'attenzione



Politecnico  
di Torino