

Funcionales lineales:

L. A. Núñez

*Escuela de Física, Facultad de Ciencias,
Universidad Industrial de Santander, Santander, Colombia*

18 de agosto de 2020

Agenda de funcionales lineales

Funcionales lineales

Espacio vectorial dual

Vectores y Covectores

Ejemplo: Cartensianas y Polares

Funcionales lineales

- ▶ Funcional lineal asocia un número complejo (o real) $\in \mathbf{K}$ a un vector $|v\rangle \in \mathbf{V}$ y cumple con:
 - ▶ $\forall |v\rangle \in \mathbf{V} \rightarrow \mathcal{F}[|v\rangle] \in \mathbb{C}$,
 - ▶ $\mathcal{F}[\alpha |v_1\rangle + \beta |v_2\rangle] \equiv \alpha \mathcal{F}[|v_1\rangle] + \beta \mathcal{F}[|v_2\rangle]$, $\forall |v_1\rangle, |v_2\rangle \in \mathbf{V}$ y $\forall \alpha, \beta \in \mathbf{K}$.

Funcionales lineales

- ▶ Funcional lineal asocia un número complejo (o real) $\in \mathbf{K}$ a un vector $|v\rangle \in \mathbf{V}$ y cumple con:
 - ▶ $\forall |v\rangle \in \mathbf{V} \rightarrow \mathcal{F}[|v\rangle] \in \mathbb{C}$,
 - ▶ $\mathcal{F}[\alpha |v_1\rangle + \beta |v_2\rangle] \equiv \alpha \mathcal{F}[|v_1\rangle] + \beta \mathcal{F}[|v_2\rangle]$, $\forall |v_1\rangle, |v_2\rangle \in \mathbf{V}$ y $\forall \alpha, \beta \in \mathbf{K}$.
- ▶ El $\{\mathcal{F}_1, \mathcal{F}_2, \dots, \mathcal{F}_n, \dots\}$ forman un espacio vectorial dual \mathbf{V}^* . Si \mathbf{V} es de dimensión finita n , entonces $\dim \mathbf{V} = \dim \mathbf{V}^* = n$.

Funcionales lineales

- ▶ Funcional lineal asocia un número complejo (o real) $\in \mathbf{K}$ a un vector $|v\rangle \in \mathbf{V}$ y cumple con:
 - ▶ $\forall |v\rangle \in \mathbf{V} \rightarrow \mathcal{F}[|v\rangle] \in \mathbb{C}$,
 - ▶ $\mathcal{F}[\alpha |v_1\rangle + \beta |v_2\rangle] \equiv \alpha \mathcal{F}[|v_1\rangle] + \beta \mathcal{F}[|v_2\rangle]$, $\forall |v_1\rangle, |v_2\rangle \in \mathbf{V}$ y $\forall \alpha, \beta \in \mathbf{K}$.
- ▶ El $\{\mathcal{F}_1, \mathcal{F}_2, \dots, \mathcal{F}_n, \dots\}$ forman un espacio vectorial dual \mathbf{V}^* . Si \mathbf{V} es de dimensión finita n , entonces $\dim \mathbf{V} = \dim \mathbf{V}^* = n$.
- ▶ Un funcional lineal es la integral de Riemann
$$\mathcal{I}[|f\rangle] = \int_a^b f(x)dx$$
- ▶ El producto interno constituye la expresión natural del funcional $\mathcal{F}_a[|v\rangle] \equiv \langle a | v \rangle \forall |v\rangle \in \mathbf{V} \wedge \forall \langle a | \in \mathbf{V}^*$.
- ▶ Dada una base $\{|e_1\rangle, |e_2\rangle, \dots, |e_n\rangle\}$ para \mathbf{V} siempre es posible asociar una base para \mathbf{V}^* de tal manera que:
$$|v\rangle = \lambda^i |e_i\rangle \Leftrightarrow \langle v| = \lambda_i^* \langle e^i|, \text{ con}$$
$$\lambda^i = \langle e^i | v \rangle \wedge \lambda_i^* = \langle v | e_i \rangle \text{ para } i = 1, 2, \dots, n.$$

Espacio vectorial dual

- El conjunto de funcionales lineales $\{\mathcal{F}_1, \mathcal{F}_2, \mathcal{F}_3, \dots, \mathcal{F}_n, \dots\}$ constituyen a su vez un espacio vectorial, el cual se denomina espacio vectorial dual de \mathbf{V} —que es el espacio directo— y se denotará como \mathbf{V}^* (aquí $*$ no es complejo conjugado).

Espacio vectorial dual

- ▶ El conjunto de funcionales lineales $\{\mathcal{F}_1, \mathcal{F}_2, \mathcal{F}_3, \dots, \mathcal{F}_n, \dots\}$ constituyen a su vez un espacio vectorial, el cual se denomina espacio vectorial dual de \mathbf{V} —que es el espacio directo— y se denotará como \mathbf{V}^* (aquí $*$ no es complejo conjugado).
- ▶ Aquellos espacios lineales con producto interno definido, el mismo producto interno constituye la expresión natural del funcional. Así tendremos que:

$$\mathcal{F}_a[|v\rangle] \equiv \langle a | v \rangle \quad \forall \quad |v\rangle \in \mathbf{V} \quad \wedge \quad \forall \quad \langle a | \in \mathbf{V}^* .$$

Espacio vectorial dual

- ▶ El conjunto de funcionales lineales $\{\mathcal{F}_1, \mathcal{F}_2, \mathcal{F}_3, \dots, \mathcal{F}_n, \dots\}$ constituyen a su vez un espacio vectorial, el cual se denomina espacio vectorial dual de \mathbf{V} —que es el espacio directo— y se denotará como \mathbf{V}^* (aquí $*$ no es complejo conjugado).
- ▶ Aquellos espacios lineales con producto interno definido, el mismo producto interno constituye la expresión natural del funcional. Así tendremos que:

$$\mathcal{F}_a[|v\rangle] \equiv \langle a | v \rangle \quad \forall \quad |v\rangle \in \mathbf{V} \quad \wedge \quad \forall \quad \langle a | \in \mathbf{V}^* .$$

- ▶ Se establece entonces una correspondencia 1 a 1 entre *kets* y *bras*, entre vectores y funcionales lineales (o formas diferenciales): $\lambda_1 |v_1\rangle + \lambda_2 |v_2\rangle \quad \Leftrightarrow \quad \lambda_1^* \langle v_1| + \lambda_2^* \langle v_2|$,

Espacio vectorial dual

- ▶ El conjunto de funcionales lineales $\{\mathcal{F}_1, \mathcal{F}_2, \mathcal{F}_3, \dots, \mathcal{F}_n, \dots\}$ constituyen a su vez un espacio vectorial, el cual se denomina espacio vectorial dual de \mathbf{V} —que es el espacio directo— y se denotará como \mathbf{V}^* (aquí $*$ no es complejo conjugado).
- ▶ Aquellos espacios lineales con producto interno definido, el mismo producto interno constituye la expresión natural del funcional. Así tendremos que:

$$\mathcal{F}_a[|v\rangle] \equiv \langle a | v \rangle \quad \forall \quad |v\rangle \in \mathbf{V} \quad \wedge \quad \forall \quad \langle a| \in \mathbf{V}^* .$$

- ▶ Se establece entonces una correspondencia 1 a 1 entre *kets* y *bras*, entre vectores y funcionales lineales (o formas diferenciales): $\lambda_1 |v_1\rangle + \lambda_2 |v_2\rangle \quad \Leftrightarrow \quad \lambda_1^* \langle v_1| + \lambda_2^* \langle v_2|$,
- ▶ y también

$$|v\rangle = \xi^i |e_i\rangle \quad \Leftrightarrow \quad \langle v| = \xi_i^* \langle e^i| , \text{ con } \xi^i = \langle e^i | v \rangle \wedge \xi_i^* = \langle v | e_i \rangle .$$

Vectores y Covectores 1/2

- Sea $|a\rangle \in \mathbf{V}$ y existe una base ortonormal $\{|e_j\rangle\}$ como: $a^j |e_j\rangle$ donde las a^j son las componentes *contravariantes*;

Vectores y Covectores 1/2

- ▶ Sea $|a\rangle \in \mathbf{V}$ y existe una base ortonormal $\{|e_j\rangle\}$ como: $a^j |e_j\rangle$ donde las a^j son las componentes *contravariantes*;
- ▶ Sea una forma diferencial $\langle b| \in \mathbf{V}^*$ que puede expresarse en una base $\{\langle e^i|\}$ del espacio dual \mathbf{V}^* como $b_i \langle e^i|$. Las b_j son las componentes *covariantes* o componentes de los covectores;

Vectores y Covectores 1/2

- ▶ Sea $|a\rangle \in \mathbf{V}$ y existe una base ortonormal $\{|e_j\rangle\}$ como: $a^j |e_j\rangle$ donde las a^j son las componentes *contravariantes*;
- ▶ Sea una forma diferencial $\langle b| \in \mathbf{V}^*$ que puede expresarse en una base $\{\langle e^i|\}$ del espacio dual \mathbf{V}^* como $b_i \langle e^i|$. Las b_j son las componentes *covariantes* o componentes de los covectores;
- ▶ Supongamos que existe un producto interno
$$\langle a | b \rangle = \langle b | a \rangle = (b_i \langle e^i|) \cdot (a^j |e_j\rangle) = b_i a^j \delta_j^i = a^i b_i ;$$

Vectores y Covectores 1/2

- ▶ Sea $|a\rangle \in \mathbf{V}$ y existe una base ortonormal $\{|e_j\rangle\}$ como: $a^j |e_j\rangle$ donde las a^j son las componentes *contravariantes*;
- ▶ Sea una forma diferencial $\langle b| \in \mathbf{V}^*$ que puede expresarse en una base $\{\langle e^i|\}$ del espacio dual \mathbf{V}^* como $b_i \langle e^i|$. Las b_j son las componentes *covariantes* o componentes de los covectores;
- ▶ Supongamos que existe un producto interno
 $\langle a | b \rangle = \langle b | a \rangle = (b_i \langle e^i|) \cdot (a^j |e_j\rangle) = b_i a^j \delta_j^i = a^i b_i$;
- ▶ Supongamos además que existen otras bases $\{|\tilde{e}_j\rangle\}$ y $\{\langle \tilde{e}^i|\}$ en \mathbf{V} y \mathbf{V}^* ;

Vectores y Covectores 1/2

- ▶ Sea $|a\rangle \in \mathbf{V}$ y existe una base ortonormal $\{|e_j\rangle\}$ como: $a^j |e_j\rangle$ donde las a^j son las componentes *contravariantes*;
- ▶ Sea una forma diferencial $\langle b| \in \mathbf{V}^*$ que puede expresarse en una base $\{\langle e^i|\}$ del espacio dual \mathbf{V}^* como $b_i \langle e^i|$. Las b_j son las componentes *covariantes* o componentes de los covectores;
- ▶ Supongamos que existe un producto interno $\langle a | b \rangle = \langle b | a \rangle = (b_i \langle e^i|) \cdot (a^j |e_j\rangle) = b_i a^j \delta_j^i = a^i b_i$;
- ▶ Supongamos además que existen otras bases $\{|\tilde{e}_j\rangle\}$ y $\{\langle \tilde{e}^i|\}$ en \mathbf{V} y \mathbf{V}^* ;
- ▶ Entonces las componentes de los vectores y formas, expresadas en esas bases, están relacionadas

$$\left. \begin{aligned} \langle e^i | a \rangle &= a^j \langle e^i | e_j \rangle = a^j \delta_j^i = \tilde{a}^j \langle e^i | \tilde{e}_j \rangle \\ \langle \tilde{e}^i | a \rangle &= \tilde{a}^j \langle \tilde{e}^i | \tilde{e}_j \rangle = \tilde{a}^j \delta_j^i = a^j \langle \tilde{e}^i | e_j \rangle \end{aligned} \right\} \Rightarrow \begin{cases} a^i = A_j^i \tilde{a}^j \\ \tilde{a}^i = \tilde{A}_j^i a^j, \end{cases}$$

donde

$$\langle e^i | \tilde{e}_j \rangle = A_j^i; \quad \langle \tilde{e}^i | e_j \rangle = \tilde{A}_j^i \text{ y } A_k^i \tilde{A}_j^k = \delta_j^i \iff \tilde{A}_j^i = (A_j^i)^{-1}.$$

Vectores y Covectores 2/2

- ▶ las componentes contravariantes de un vector, $\langle e^i | a \rangle = a^i$, se representan como una columna

$$|a\rangle \Rightarrow a^i = \langle e^i | a \rangle \quad \text{con } i = 1, 2, 3, \dots, n \quad \Longleftrightarrow \quad \begin{pmatrix} a^1 \\ \vdots \\ a^n \end{pmatrix}.$$

Vectores y Covectores 2/2

- ▶ las componentes contravariantes de un vector, $\langle e^i | a \rangle = a^i$, se representan como una columna

$$|a\rangle \Rightarrow a^i = \langle e^i | a \rangle \quad \text{con } i = 1, 2, 3, \dots, n \quad \Longleftrightarrow \quad \begin{pmatrix} a^1 \\ \vdots \\ a^n \end{pmatrix}.$$

- ▶ Las componentes covariantes transforman de un sistema de referencia a otro mediante la siguiente ley de transformación:

$$\left. \begin{aligned} \langle b | e_j \rangle = b_j \langle e^i | e_j \rangle = b_i \delta_j^i = \tilde{b}_i \langle \tilde{e}^i | e_j \rangle \\ \langle b | \tilde{e}_j \rangle = \tilde{b}_i \langle \tilde{e}^i | \tilde{e}_j \rangle = \tilde{b}_i \delta_j^i = b_i \langle e^i | \tilde{e}_j \rangle \end{aligned} \right\} \Rightarrow \begin{cases} b_j = \tilde{b}_i A_j^i \\ \tilde{b}_j = b_i \tilde{A}_j^i. \end{cases}$$

Vectores y Covectores 2/2

- ▶ las componentes contravariantes de un vector, $\langle e^i | a \rangle = a^i$, se representan como una columna

$$|a\rangle \Rightarrow a^i = \langle e^i | a \rangle \quad \text{con } i = 1, 2, 3, \dots, n \quad \Longleftrightarrow \quad \begin{pmatrix} a^1 \\ \vdots \\ a^n \end{pmatrix}.$$

- ▶ Las componentes covariantes transforman de un sistema de referencia a otro mediante la siguiente ley de transformación:

$$\left. \begin{aligned} \langle b | e_j \rangle &= b_j \langle e^i | e_j \rangle = b_j \delta_j^i = \tilde{b}_i \langle \tilde{e}^i | e_j \rangle \\ \langle b | \tilde{e}_j \rangle &= \tilde{b}_j \langle \tilde{e}^i | \tilde{e}_j \rangle = \tilde{b}_j \delta_j^i = b_i \langle e^i | \tilde{e}_j \rangle \end{aligned} \right\} \Rightarrow \begin{cases} b_j = \tilde{b}_i A_j^i \\ \tilde{b}_j = b_i \tilde{A}_j^i. \end{cases}$$

- ▶ Las componentes de *vectores covariantes* o *covectores* y serán representados matricialmente como un arreglo tipo fila

$$\langle b | \Rightarrow b_i = \langle b | e_i \rangle \quad \text{con } i = 1, 2, 3, \dots, n \quad \Longleftrightarrow \quad (b_1 \quad \dots \quad b_n).$$

Cartesianas y Polares 1/2

- Consideremos dos sistemas de coordenadas en el plano: Cartesianas $\{|i\rangle, |j\rangle\}$ y polares $\{|u_r\rangle, |u_\theta\rangle\}$. Entonces

$$|a\rangle = a_x |i\rangle + a_y |j\rangle = a_r |u_r\rangle + a_\theta |u_\theta\rangle ;$$

Cartesianas y Polares 1/2

- Consideremos dos sistemas de coordenadas en el plano: Cartesianas $\{|i\rangle, |j\rangle\}$ y polares $\{|u_r\rangle, |u_\theta\rangle\}$. Entonces

$$|a\rangle = a_x |i\rangle + a_y |j\rangle = a_r |u_r\rangle + a_\theta |u_\theta\rangle ;$$

- Expresamos una base en términos de la otra como

$$|u_r\rangle = \cos(\theta) |i\rangle + \sin(\theta) |j\rangle \text{ y } |u_\theta\rangle = -\sin(\theta) |i\rangle + \cos(\theta) |j\rangle ,$$

Cartesianas y Polares 1/2

- Consideremos dos sistemas de coordenadas en el plano: Cartesianas $\{|i\rangle, |j\rangle\}$ y polares $\{|u_r\rangle, |u_\theta\rangle\}$. Entonces

$$|a\rangle = a_x |i\rangle + a_y |j\rangle = a_r |u_r\rangle + a_\theta |u_\theta\rangle ;$$

- Expresamos una base en términos de la otra como

$$|u_r\rangle = \cos(\theta) |i\rangle + \sin(\theta) |j\rangle \text{ y } |u_\theta\rangle = -\sin(\theta) |i\rangle + \cos(\theta) |j\rangle ,$$

- Entonces $\langle \tilde{e}^i | e_j \rangle = \tilde{A}_j^i \Rightarrow$

$$\tilde{A}_j^i = \begin{pmatrix} \langle u_r | i \rangle & \langle u_r | j \rangle \\ \langle u_\theta | i \rangle & \langle u_\theta | j \rangle \end{pmatrix} \equiv \begin{pmatrix} \cos(\theta) & \sin(\theta) \\ -\sin(\theta) & \cos(\theta) \end{pmatrix}$$

y

$$\langle e^i | \tilde{e}_j \rangle = A_j^i = \begin{pmatrix} \langle i | u_r \rangle & \langle i | u_\theta \rangle \\ \langle j | u_r \rangle & \langle j | u_\theta \rangle \end{pmatrix} \equiv \begin{pmatrix} \cos(\theta) & -\sin(\theta) \\ \sin(\theta) & \cos(\theta) \end{pmatrix}$$

Cartesianas y Polares 2/2

Entonces, como

$$|a\rangle = a_r |u_r\rangle + a_\theta |u_\theta\rangle \equiv \tilde{a}^1 |\tilde{e}_1\rangle + \tilde{a}^2 |\tilde{e}_2\rangle = a_x |i\rangle + a_y |j\rangle \equiv a^1 |e_1\rangle + a^2 |e_2\rangle$$

tendremos que $\tilde{a}^i = \tilde{A}_j^i a^j \iff$

$$\begin{pmatrix} a_r \\ a_\theta \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \cos(\theta) & \sin(\theta) \\ -\sin(\theta) & \cos(\theta) \end{pmatrix} \begin{pmatrix} a_x \\ a_y \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} a_x \cos(\theta) + a_y \sin(\theta) \\ -a_x \sin(\theta) + a_y \cos(\theta) \end{pmatrix}$$

con lo cual

$$a_r = a_x \cos(\theta) + a_y \sin(\theta) \quad \text{y} \quad a_\theta = -a_x \sin(\theta) + a_y \cos(\theta).$$

Del mismo modo $a^i = A_j^i \tilde{a}^j \iff$

$$\begin{pmatrix} a_x \\ a_y \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \cos(\theta) & -\sin(\theta) \\ \sin(\theta) & \cos(\theta) \end{pmatrix} \begin{pmatrix} a_r \\ a_\theta \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} a_r \cos(\theta) - a_\theta \sin(\theta) \\ a_r \sin(\theta) + a_\theta \cos(\theta) \end{pmatrix}$$

y

$$a_x = a_r \cos(\theta) - a_\theta \sin(\theta) \quad \text{y} \quad a_y = a_r \sin(\theta) + a_\theta \cos(\theta).$$