

# Appendici

## Meccanica Quantistica

---

### Indice

<b>1 Appendici matematiche</b>	<b>2</b>
1.1 Definizione di prodotto tensore . . . . .	2
1.2 Dualità e Riflessività negli Spazi Normati . . . . .	3
1.3 La Notazione di Dirac in uno Spazio di Hilbert . . . . .	4
1.3.1 Duali Algebrici vs. Topologici . . . . .	4
1.4 Gli Spazi di Hilbert Attrezzati (Rigged Hilbert Spaces) . . . . .	5
1.4.1 La Decomposizione di un Vettore di $\mathcal{H}$ . . . . .	6
1.4.2 Perché l'Integrale "Torna" in $\mathcal{H}$ ? . . . . .	6
1.5 PVMs . . . . .	7
1.6 Decomposizione spettrale per operatori autoaggiunti . . . . .	10
1.7 Divergenza della serie di Dyson . . . . .	11
1.8 $C^*$ algebre . . . . .	12
<b>2 Esempi ed osservazioni utili</b>	<b>13</b>
2.1 Spazi di Hilbert . . . . .	13
2.2 Spazio di Successioni . . . . .	13
2.3 Spazi di Funzioni $L^p(\mathbb{R}^n)$ ( $p \in [1, +\infty]$ ) . . . . .	15
2.4 Spazi $L_{loc}^p(\mathbb{R}^n)$ . . . . .	16
2.5 Richiami di Complementi di Analisi III . . . . .	16
2.6 Spazi di Sobolev $W^{k,p}(\mathbb{R}^n)$ . . . . .	16
2.7 Operatori . . . . .	18
2.8 Varie su operatori . . . . .	21
2.9 Osservazioni sulla MQ . . . . .	22
2.10 Distribuzioni . . . . .	23

# 1 Appendici matematiche

## 1.1 Definizione di prodotto tensore

**Definizione (Spazio vettoriale libero)**

Dato un insieme qualunque  $S$  possiamo definire lo spazio vettoriale libero su un campo  $\mathbb{K}$  l'insieme

$$\mathbb{K}(S) := \{f : S \rightarrow \mathbb{K} \mid f \neq 0 \text{ su un numero finito di elementi di } S\}$$

**Definizione (Funzione caratteristica)**

Definisco una funzione  $\chi : S \rightarrow \mathbb{K}(S)$  in modo che un elemento di un qualunque insieme  $S$  sia in relazione con la  $f \in \mathbb{K}(S)$  che fa 1 su quell'elemento e fa 0 su tutti gli altri.

Abbiamo quindi trovato una base  $\mathcal{B}$  di  $\mathbb{K}(S)$  che è l'insieme delle funzioni caratteristiche dell'insieme  $S$  tale che  $\mathcal{B} \subset \mathbb{K}(S)$ . Quindi ci sono elementi di  $\mathbb{K}(S)$  che non sono funzione caratteristica di nessun elemento in  $S$  però possiamo sempre scrivere per un certo  $k \in \mathbb{K}(S)$

$$k = \sum \lambda_i k_i = \sum \lambda_i \chi(s_i)$$

dove  $k_i \in \mathcal{B}$ .

Identifichiamo ora  $S$  con il prodotto cartesiano di una serie di spazi vettoriali  $U_1, \dots, U_n$  su un campo  $\mathbb{K}$ . Definiamo inoltre un sottoinsieme  $\mathcal{R} \subset \mathbb{K}(S)$  nel seguente modo:

- $q \in \mathcal{R} \iff$  dato un certo  $\lambda \in \mathbb{K}$  e un certo  $j \in \mathbb{N}$  esistano due elementi in  $S$ ,  $s_1 = (v_1, \dots, v_n)$  e  $s_2 = (v_1, \dots, \lambda v_j, \dots, v_n)$  tale che

$$q = \lambda \chi(s_1) - \chi(s_2)$$

- $q \in \mathcal{R} \iff$  dato  $j \in \mathbb{N}$  esistano tre elementi in  $S$ ,  $s_1 = (v_1, \dots, v_n)$ ,  $s_2 = (v_1, \dots, v'_j, \dots, v_n)$  e  $s_3 = (v_1, \dots, v_j + v'_j, \dots, v_n)$  tale che

$$q = \chi(s_1) + \chi(s_2) - \chi(s_3)$$

Ora possiamo quoziare su questo insieme definendo  $U_T := \mathbb{K}(S)/\mathcal{R}$  e una mappa di proiezione  $T : S \rightarrow U_T$  che associa ad ogni elemento la sua classe di equivalenza (definita per esempio associando ogni elemento di  $S$  alla classe di equivalenza di cui fa parte  $\chi(s)$ ).

**Teorema**

La mappa  $T$  soddisfa la proprietà di universalità cioè per ogni spazio vettoriale  $W$  e per ogni mappa multilinear  $f : U_1 \times \dots \times U_n \rightarrow W$  esiste un'unica mappa lineare  $f^T : U_T \rightarrow W$  che fa commutare il seguente diagramma

$$\begin{array}{ccc} U_1 \times \dots \times U_n & \xrightarrow{T} & U_T \\ & \searrow f & \downarrow f^T \\ & & W \end{array}$$

Quindi  $U_T$  è lo spazio prodotto tensore  $U_T = U_1 \otimes \dots \otimes U_n$

*Dimostrazione.* Definiamo l'applicazione  $\tilde{f} : \mathbb{K}(U_1 \times \dots \times U_n) \rightarrow W$  in modo che, dopo aver fissato la base  $\{k_i\}$ , e preso un  $k = \sum_i a_i k_i$

$$\tilde{f}(k) := \sum_i a_i f(\chi^{-1}(k_i))$$

dato che l'inversa di  $\chi$  esiste per gli elementi della base. Ora, posso prendere  $f^T$  come  $f^T([k]) := \tilde{f}(k)$  dove  $[k]$  è la classe di equivalenza dell'elemento  $k \in \mathbb{K}(S)$  di cui  $k$  è un rappresentativo. Troviamo infatti che in questo modo  $f = f^T \circ T$  che fa commutare il diagramma.

$f^T$  è lineare, infatti

$$f^T(a[v] + b[w]) = f^T([av] + [bw]) = f^T([av + bw]) = f(av + bw) = af(a) + bf(w) = af^T([v]) + vf^T([w])$$

per le proprietà di linearità del modulo e di  $f$ .

Inoltre se io avessi  $f^T$  e  $g^T$  entrambe con le proprietà dimostrate sopra avrei che  $f = f^T \circ T = g^T \circ T$  quindi che

$$(f^T \circ T)(s) = f^T([\chi(s)]) = f^T([k]) = f(s) = (g^T \circ T)(s) = g^T([k])$$

quindi sono uguali in un sistema di generatori per  $U_T$ , in quanto le classi di equivalenza che contengono almeno un rappresentativo della base sono un sistema di generatori per tutto  $U_T$ . Per risultati di algebra lineare si trova che se le due mappe sono uguali su un sistema di generatori allora lo sono per tutto lo spazio.  $\square$

**Notazione** In meccanica quantistica

$$[\chi(v_1, \dots, v_n)] =: |v_1\rangle|v_2\rangle\dots|v_n\rangle$$

## 1.2 Dualità e Riflessività negli Spazi Normati

Per comprendere appieno il framework matematico della meccanica quantistica, dobbiamo introdurre i concetti di spazio duale e riflessività.

**Definizione (Spazio Duale Topologico)**

Dato uno spazio normato  $X$  sul campo  $\mathbb{K}$  ( $\mathbb{R}$  o  $\mathbb{C}$ ), il suo **duale topologico**, denotato con  $X^*$ , è lo spazio di tutti i funzionali lineari **continui** (o equivalentemente, limitati)  $f : X \rightarrow \mathbb{K}$ .

Possiamo iterare questo processo. Il duale di  $X^*$  è  $X^{**} = (X^*)^*$ , chiamato **biduale topologico** di  $X$ .

Esiste un'applicazione "canonica" (naturale)  $\hat{J} : X \rightarrow X^{**}$  che mappa ogni vettore  $x \in X$  in un funzionale lineare continuo su  $X^*$ . Questo funzionale,  $\hat{J}(x)$ , agisce su un elemento  $f \in X^*$  nel seguente modo:

$$(\hat{J}(x))(f) = f(x)$$

Si può dimostrare che  $\hat{J}$  è un'isometria (cioè conserva la norma:  $\|\hat{J}(x)\|_{X^{**}} = \|x\|_X$ ).

**Definizione (Riflessività)**

Uno spazio normato  $X$  è detto **riflessivo** se l'immersione canonica  $\hat{J} : X \rightarrow X^{**}$  è **surgettiva**, cioè se  $\hat{J}(X) = X^{**}$ .

In termini semplici, uno spazio è riflessivo se il suo biduale topologico "non è più grande" dello spazio stesso. Ogni elemento di  $X^{**}$  (ogni funzionale lineare continuo sui funzionali lineari continui su  $X$ ) è, di fatto, solo l'immagine di un vettore  $x \in X$  originale.

### Condizioni per la Riflessività

La riflessività è una proprietà potente ma non universale.

#### Spazi Riflessivi (Sì):

- **Tutti gli spazi di Hilbert.** Questo è il risultato più importante per la meccanica quantistica, come vedremo, ed è una conseguenza diretta del Teorema di Riesz-Fréchet.
- Tutti gli spazi normati di dimensione finita.
- Gli spazi  $L^p(\Omega)$  e  $l^p$  per  $1 < p < \infty$ .

#### Spazi Non Riflessivi (No):

- Lo spazio  $L^1(\Omega)$ . Il suo duale è  $L^\infty(\Omega)$ , ma il duale di  $L^\infty(\Omega)$  è uno spazio molto più vasto (lo spazio delle misure di Borel finitamente additive) di  $L^1(\Omega)$ .
- Lo spazio  $L^\infty(\Omega)$ .
- Lo spazio  $C(K)$  delle funzioni continue su un insieme compatto  $K$ .
- Lo spazio  $c_0$  delle successioni che tendono a zero (il suo duale è  $l^1$ , ma il suo biduale è  $l^\infty$ ).

Il motivo per cui gli spazi di Hilbert ( $\mathcal{H}$ ) sono così speciali e "ben comportati" è codificato nel seguente teorema fondamentale.

### Teorema (di Rappresentazione di Riesz-Fréchet)

Sia  $\mathcal{H}$  uno spazio di Hilbert. Per ogni funzionale lineare continuo  $f \in H\text{space}^*$ , esiste un **unico** vettore  $y_f \in \mathcal{H}$  tale che:

$$f(x) = \langle y_f, x \rangle \quad \text{per ogni } x \in \mathcal{H}$$

Inoltre,  $\|f\|_{\mathcal{H}^*} = \|y_f\|_{\mathcal{H}}$ .

(Nota: se il prodotto scalare  $\langle \cdot, \cdot \rangle$  è antilineare nel primo argomento, come in fisica, l'isomorfismo è antilineare. Se è antilineare nel secondo, è lineare).

**Conseguenze per la Riflessività:** Questo teorema stabilisce un isomorfismo (anti-lineare) tra  $\mathcal{H}$  e il suo duale  $\mathcal{H}^*$ . Poiché  $\mathcal{H} \cong \mathcal{H}^*$ , segue banalmente che  $\mathcal{H}^* \cong \mathcal{H}^{**}$ . Combinando i due,  $\mathcal{H} \cong \mathcal{H}^{**}$ . Si può dimostrare che questo isomorfismo è esattamente l'immersione canonica  $\hat{J}$ . **Pertanto, ogni spazio di Hilbert è riflessivo.**

## 1.3 La Notazione di Dirac in uno Spazio di Hilbert

La notazione di Dirac è un modo geniale per sfruttare la riflessività di  $\mathcal{H}$ .

1. **Kets:** Un vettore  $\psi$  nello spazio di Hilbert  $\mathcal{H}$  (ad esempio,  $L^2(\mathbb{R})$ ) è denotato da un "ket":  $|\psi\rangle \in \mathcal{H}$ .
2. **Bras:** Un funzionale lineare continuo  $f \in \mathcal{H}^*$  è denotato da un "bra":  $\langle f |$ .
3. **Il Teorema di Riesz in azione:** Grazie a Riesz, per ogni ket  $|\psi\rangle \in \mathcal{H}$ , esiste un unico bra  $\langle \psi | \in \mathcal{H}^*$  (il funzionale  $f_\psi(\cdot) = \langle \psi, \cdot \rangle$ ) e viceversa. C'è una corrispondenza biunivoca tra kets e bras.
4. **Il Bracket:** L'azione del bra  $\langle \phi | \in \mathcal{H}^*$  sul ket  $|\psi\rangle \in \mathcal{H}$  è scritta come  $\langle \phi | \psi \rangle$ . Matematicamente, questo è:

$$\langle \phi | \psi \rangle \equiv f_\phi(|\psi\rangle) \equiv \langle \phi, \psi \rangle$$

Il risultato è uno scalare (un numero complesso). La notazione "bracket" è la chiusura di un "bra" e un "ket".

La notazione di Dirac brilla per la sua gestione delle "basi continue", come la base della posizione  $\{|x\rangle\}_{x \in \mathbb{R}}$ . Qui sorgono le sottigliezze.

L'oggetto  $|x\rangle$  dovrebbe essere l'autovettore dell'operatore posizione  $\hat{X}$ , tale che  $\hat{X}|x\rangle = x|x\rangle$ . Se lavoriamo in  $\mathcal{H} = L^2(\mathbb{R})$ , dove  $\hat{X}$  agisce come  $(\hat{X}\psi)(y) = y \cdot \psi(y)$ , la "funzione d'onda" di  $|x\rangle$  sarebbe  $\psi_x(y) = \delta(y - x)$ , la delta di Dirac. **Problema:** La delta di Dirac non è una funzione e non è in  $L^2(\mathbb{R})$ .

$$\int_{\mathbb{R}} |\delta(y - x)|^2 dy = \infty$$

Quindi,  $|x\rangle$  non è un vettore nel nostro spazio di Hilbert  $\mathcal{H}$ .

### 1.3.1 Duali Algebrici vs. Topologici

Il prompt solleva un punto cruciale: la distinzione tra duale \*algebrico\* e \*topologico\*.

- **Duale Algebrico ( $\mathcal{L}(X)$ ):** Lo spazio di *tutti* i funzionali lineari  $f : X \rightarrow \mathbb{K}$ , senza alcun requisito di continuità.
- **Duale Topologico ( $X^*$ ):** Il sottospazio  $X^* \subset \mathcal{L}(X)^*$  che contiene solo i funzionali lineari *continui*.

Sempre  $X^* \subseteq \mathcal{L}(X)$ , e  $X^{**} \subseteq \mathcal{L}(X)^*$  (biduali).

Consideriamo il funzionale "valutazione nel punto  $x$ ":

$$E_x : \psi \mapsto \psi(x)$$

Questo funzionale  $E_x$  è lineare. Ma è continuo sulla norma  $L^2$ ? No. Si può costruire una successione di funzioni  $\psi_n \in L^2(\mathbb{R})$  tale che  $\|\psi_n\|_{L^2} \rightarrow 0$  (converge a zero in norma), ma  $\psi_n(x) \rightarrow \infty$  (diverge nel punto  $x$ ). Poiché il funzionale mappa una successione convergente (a 0) in una non convergente,  $E_x$  è **non continuo** (non limitato) sulla topologia di  $L^2$ .

Dunque,  $|x\rangle$  (o più precisamente, il bra  $\langle x|$  che implementa  $E_x$ ) **non è in  $\mathcal{H}^*$** . Risiede nello spazio molto più ampio  $\mathcal{L}(X)$  (il duale algebrico).

Bisogna quindi vedere  $|x\rangle$  come un elemento del **biduale algebrico**  $\mathcal{L}(X)^*$ . In questo caso,  $|x\rangle$  è un funzionale  $F_x : \mathcal{H}^* \rightarrow \mathbb{C}$  che agisce su un bra  $\langle y| \in \mathcal{H}^*$ . Se  $|x\rangle$  è non limitato, allora la sua azione su un elemento  $\langle y| \in \mathcal{H}^*$  non è ben definita in termini semplici.

## 1.4 Gli Spazi di Hilbert Attrezzati (Rigged Hilbert Spaces)

La fisica risolve questo problema in modo più elegante, non usando l'ingestibile duale algebrico (che indicheremo con  $\mathcal{L}(X)$  per uno spazio  $X$ ), ma introducendo una struttura più fine nota come **Spazio di Hilbert Attrezzato o Triade di Gelfand**.

### Definizione (Spazio di Hilbert Attrezzato (Gelfand Triple))

*Sia  $\mathcal{H}$  uno spazio di Hilbert (ad esempio,  $\mathcal{H} = L^2(\mathbb{R})$ ). Uno **Spazio di Hilbert Attrezzato** è una terna di spazi  $(\Phi, \mathcal{H}, \Phi^*)$  con le seguenti proprietà:*

1.  $\Phi$  è un sottospazio vettoriale di  $\mathcal{H}$  che è **denso** in  $\mathcal{H}$ .
2.  $\Phi$  è dotato di una sua topologia (spesso derivante da una norma  $\|\cdot\|_\Phi$ ) che è **più fine** (più forte) della topologia indotta da  $\mathcal{H}$ .  
(Ciò significa che  $\|v\|_{\mathcal{H}} \leq C\|v\|_\Phi$  per qualche  $C$ , e quindi ogni successione che converge in  $\Phi$ , converge anche in  $\mathcal{H}$ ).
3.  $\Phi^*$  è il **duale topologico** di  $\Phi$  rispetto alla topologia di  $\Phi$ .

L'esempio canonico è prendere  $\Phi = \mathcal{S}(\mathbb{R})$  (lo spazio delle funzioni  $C^\infty$  a decrescenza rapida) e  $\mathcal{H} = L^2(\mathbb{R})$ . La topologia di  $\mathcal{S}$  è più fine di quella  $L^2$ .

Questa costruzione porta a una "triade" di inclusioni canoniche:

$$\Phi \subset \mathcal{H} \subset \Phi^*$$

Spieghiamo la seconda inclusione,  $\mathcal{H} \subset \Phi^*$ :

- Grazie al Teorema di Riesz, identifichiamo  $\mathcal{H}$  con il suo duale topologico  $\mathcal{H}^*$ . Quindi  $\Phi \subset \mathcal{H} \cong \mathcal{H}^*$ .
- L'inclusione  $\Phi \subset \mathcal{H}$  è continua (come visto al punto 2 della definizione).
- Per proprietà generali degli spazi duali, questo implica un'inclusione continua "al contrario" per i loro duali topologici:  $\mathcal{H}^* \subset \Phi^*$ .
- Combinando i passaggi, otteniamo la catena di inclusioni:  $\Phi \subset \mathcal{H} \cong \mathcal{H}^* \subset \Phi^*$ .

Lo spazio  $\Phi^*$  è lo spazio delle **distribuzioni temperate**  $\mathcal{S}'(\mathbb{R})$ , che è molto più grande di  $L^2(\mathbb{R})$  ma molto più "gestibile" del duale algebrico  $\mathcal{L}(\mathcal{H})$ .

**Conseguenze per la Notazione di Dirac** Questo formalismo ci permette di collocare rigorosamente ogni oggetto:

- I "veri" kets (stati fisici normalizzabili)  $|\psi\rangle$  sono in  $\mathcal{H}$ . Gli stati "particolarmente belli" (es. funzioni d'onda  $C^\infty$  e a decrescenza rapida) sono in  $\Phi$ .
- I "kets generalizzati" (autostati non normalizzabili) come  $|x\rangle$  sono elementi di  $\Phi^*$ .

Il bracket  $\langle y|x\rangle$ , che coinvolge due "kets generalizzati" appartenenti entrambi al duale topologico  $\Phi^*$  (ad esempio  $|x\rangle = \delta_x \in \mathcal{S}'(\mathbb{R})$ ), non può essere interpretato come un prodotto scalare (definito su  $\mathcal{H} \times \mathcal{H}$ ) né come l'azione di un funzionale su un vettore test (definita su  $\Phi^* \times \Phi$ ). Il suo significato emerge invece operazionalmente considerando la *risoluzione dell'identità*,  $\mathbb{I} = \int dx|x\rangle\langle x|$ . Se applichiamo questa identità a un vettore test  $|\psi\rangle \in \Phi$  e poi proiettiamo sul "bra"  $\langle y| \in \Phi^*$ , otteniamo un'identità:  $\langle y|\psi\rangle = \langle y|\mathbb{I}\psi\rangle$ . Sviluppando il lato destro, assumendo la linearità per scambiare l'integrale con il bracket (un'operazione che richiede il rigore della teoria delle distribuzioni), abbiamo  $\langle y|\mathbb{I}\psi\rangle = \langle y|(\int dx|x\rangle\langle x|)\psi\rangle = \int dx\langle y|x\rangle\langle x|\psi\rangle$ .

La rigorosità menzionata è fondamentale perché l'operazione non è banale:  $\langle y|$  è essa stessa una distribuzione ( $\delta_y \in \Phi^*$ ), non un funzionale continuo su  $\mathcal{H}$ , e l'integrale  $\int dx|x\rangle\psi(x)$  è un integrale "debole"

(o integrale di Bochner generalizzato), poiché l'integrando  $|x\rangle$  appartiene a  $\Phi^*$ , non a  $\mathcal{H}$ . L'atto di "portare il bra dentro l'integrale" (scambiare  $\langle y|\int \dots \rangle \rightarrow \int \langle y| \dots \rangle$ ) è uno scambio tra un funzionale e un'integrazione, analogo allo scambio tra un limite e un integrale, che non è universalmente lecito. Il **Teorema del Nucleo (Kernel Theorem) di Schwartz** fornisce il framework matematico rigoroso per definire tali integrali a valori operatoriali e per giustificare questa procedura, stabilendo che un operatore lineare (come l'Identità) da  $\Phi$  a  $\Phi^*$  può essere rappresentato da un "nucleo"  $K(y, x)$  (una distribuzione in due variabili) tale che la sua azione  $\psi(y)$  è data proprio da  $\int dx K(y, x)\psi(x)$ .

Poiché  $\langle y|\psi\rangle = \psi(y)$  e  $\langle x|\psi\rangle = \psi(x)$ , l'equazione diventa  $\psi(y) = \int_{\mathbb{R}} dx \langle y|x\rangle \psi(x)$ . Questa relazione definisce  $\langle y|x\rangle$  non come uno scalare, ma come il **nucleo (kernel)**  $K(y, x)$  dell'operatore identità. L'unico oggetto matematico che soddisfa questa proprietà per ogni funzione test  $\psi$  è la **distribuzione delta di Dirac**  $\delta(y - x)$ , che è una distribuzione (un funzionale lineare continuo) definita sullo spazio delle funzioni test in due variabili (es.  $\mathcal{S}(\mathbb{R}^2)$ ), non uno scalare.

#### 1.4.1 La Decomposizione di un Vettore di $\mathcal{H}$

Consideriamo ora la decomposizione di un "vero" ket  $|\psi\rangle \in \mathcal{H}$  sulla base continua:

$$|\psi\rangle = \int_{\mathbb{R}} dx |x\rangle \langle x|\psi\rangle$$

- $|\psi\rangle \in \mathcal{H} = L^2(\mathbb{R})$ .
- $\langle x|\psi\rangle = \psi(x)$ . Questa è la "funzione d'onda", una funzione in  $L^2(\mathbb{R})$ . È uno scalare (complesso) per ogni  $x$ .
- $|x\rangle \in \Phi^*$ . È una distribuzione.

L'integrale è quindi:

$$|\psi\rangle = \int_{\mathbb{R}} dx |x\rangle \psi(x)$$

Questa non è un'integrazione di Riemann o Lebesgue. È un **integrale debole**. È l'oggetto  $|\Psi\rangle \in \Phi'$  definito dalla sua azione su un qualsiasi "bra test"  $\langle\phi| \in \Phi$ :

$$\langle\phi|\Psi\rangle := \int_{\mathbb{R}} dx \langle\phi|x\rangle \psi(x) = \int_{\mathbb{R}} dx \overline{\phi(x)} \psi(x)$$

L'ultimo termine è semplicemente il prodotto scalare  $L^2$ :  $\langle\phi, \psi\rangle_{\mathcal{H}}$ .

#### 1.4.2 Perché l'Integrale "Torna" in $\mathcal{H}$ ?

Qui sta il punto cruciale. Abbiamo definito un oggetto  $|\Psi\rangle$  (l'integrale) che agisce come un funzionale  $f_{\psi}$  su tutti gli elementi  $\phi \in \Phi$ :

$$f_{\psi}(\phi) = \langle\phi|\Psi\rangle = \langle\phi, \psi\rangle_{\mathcal{H}}$$

Questo funzionale  $f_{\psi}$  è definito su  $\Phi$ . Ma è continuo anche sulla norma di  $\mathcal{H}$ ? Sì. Per la disuguaglianza di Cauchy-Schwarz, per ogni  $\phi \in \mathcal{H}$ :

$$|f_{\psi}(\phi)| = |\langle\phi, \psi\rangle| \leq \|\phi\|_{\mathcal{H}} \cdot \|\psi\|_{\mathcal{H}}$$

Poiché  $\psi \in \mathcal{H}$ ,  $\|\psi\|_{\mathcal{H}}$  è finito. Dunque  $f_{\psi}$  è un funzionale lineare **continuo sull'intero spazio di Hilbert  $\mathcal{H}$** .

Questo significa che l'oggetto  $|\Psi\rangle$  (l'integrale) è **un elemento di  $\mathcal{H}^*$** , il duale topologico di  $\mathcal{H}$ . Infine, per il **Teorema di Riesz-Fréchet**, ogni elemento di  $\mathcal{H}^*$  corrisponde a un unico vettore in  $\mathcal{H}$ . E quale vettore in  $\mathcal{H}$  genera il funzionale  $f_{\psi}(\cdot) = \langle\cdot, \psi\rangle$ ? Per l'unicità garantita da Riesz, è proprio il vettore  $|\psi\rangle$  da cui eravamo partiti.

1. Decomponiamo  $|\psi\rangle \in \mathcal{H}$  usando kets "cattivi"  $|x\rangle \in \Phi^*$  e coefficienti "buoni"  $\psi(x) \in L^2$ .
2. L'integrale  $\int dx |x\rangle \psi(x)$  è definito in senso debole (distribuzionale).

3. Questo integrale definisce un funzionale lineare  $f_\psi$  che, grazie al fatto che  $\psi(x) \in L^2$ , risulta essere **continuo su  $\mathcal{H}$** .
4. L'integrale, quindi, "collassa" da  $\Phi'$  (distribuzioni) a  $\mathcal{H}^*$  (duale topologico di  $\mathcal{H}$ ).
5. Poiché  $\mathcal{H}$  è **riflessivo** (via Riesz,  $\mathcal{H} \cong \mathcal{H}^*$ ), questo elemento  $|\Psi\rangle \in \mathcal{H}^*$  è identificato con un unico elemento in  $\mathcal{H}$ , che è esattamente il  $|\psi\rangle$  originale.

La riflessività dello spazio di Hilbert è la garanzia matematica che la decomposizione di un vettore  $L^2$  lungo una "base" di distribuzioni, pesata con i coefficienti  $L^2$  (la funzione d'onda), ricostruisce fedelmente il vettore  $L^2$  di partenza.

## 1.5 PVMs

### Definizione (Misura complessa)

*Sia  $\Sigma(X)$  una  $\sigma$ -algebra su un insieme  $X$ , allora  $\mu : \Sigma(X) \rightarrow \mathbb{C}$  è una misura complessa if  $\mu(\emptyset) = 0$  e se vale la  $\sigma$ -addittività in modo che la somma converga nonostante l'ordine (converge assolutamente).*

### Definizione (Variazione)

*La variazione  $|\mu| : \Sigma(X) \rightarrow [0, +\infty)$  è una misura positiva  $\sigma$ -additiva definita come*

$$|\mu|(E) := \sup \left\{ \sum_{F \in P(E)} |\mu(F)| \middle| P(E) \subset \Sigma(X) \text{ al più partizione numerabile di } E \right\}$$

*Si dimostra che la variazione totale  $\|\mu\| := |\mu|(X)$  è sempre finita.*

### Teorema (Radon-Nikodym)

*Data una misura complessa, esiste una funzione misurabile  $h : X \rightarrow \mathbb{C}$  con  $|h(x)| = 1$  rispetto a  $|\mu|$  q.o. che è unica a meno di set di misura nulla, tale che*

$$\mu(E) = \int_E h d|\mu| \quad \forall E \in \Sigma(X)$$

### Definizione (Integrale di una funzione misurabile)

*la nozione di integrale rispetto a  $\mu$  è riservata a funzioni misurabili che sono assolutamente  $\mu$ -integrabili definito come*

$$\int_X f d\mu := \int_X f h d|\mu|$$

*tutte le proprietà della misura positiva possono essere trasportate a misure complesse.*

### Definizione (PVMs)

*Sia  $\mathcal{H}$  uno spazio di Hilbert e  $\Sigma(X)$  una  $\sigma$ -algebra su  $X$ . Una PVM su  $X$  è una mappa  $P : \Sigma(X) \ni E \mapsto P_E \in \mathcal{P}(H)$  dove  $\mathcal{P}(H)$  è lo spazio dei proiettori su  $\mathcal{H}$  tale che*

1.  $P_X = \mathbb{I}$
2.  $P_E P_F = P_{E \cap F}$
3. *Si sommano per famiglie di insiemi disgiunte numerabili*

L'ultima proprietà ha senso, in quanto si nota con la disuguaglianza di Bessel, che quella somma converge sempre.

Prendiamo ora  $x, y \in \mathcal{H}, \Sigma(X) \ni E \mapsto \langle x | P_E y \rangle =: \mu_{xy}^{(P)}(E)$ , si noti che è una misura complessa con le seguenti proprietà

- $\mu_{xy}^{(P)}(\cup_{n \in \mathbb{N}} E_n) = \sum_{n \in \mathbb{N}} \mu_{xy}^{(P)}(E_n)$  per le proprietà del prodotto interno
- $\mu_{xy}^{(P)}(X) = \langle x | y \rangle$
- $\mu_{xx}^{(P)}$  è sempre positiva e finita

Se consideriamo ora una funzione semplice  $s$  e denotiamo con  $h$  la funzione relativa al teorema di Radon vista precedentemente possiamo scrivere

$$\int_X s d\mu_{xy} := \int_X sh d|\mu_{xy}| = \sum s_k \int_{E_k} h d|\mu_{xy}| = \left\langle x \middle| \sum_k s_k P_{E_k} y \right\rangle$$

a questo punto possiamo finalmente definire

$$\int_X s(\lambda) dP(\lambda) := \sum s_k P_{E_k}$$

e quindi abbiamo che

$$\int_X s d\mu_{xy} = \left\langle x \middle| \int_X s(\lambda) dP(\lambda) y \right\rangle$$

### Esempio di PVM con proiettori numerabili

Se ponessimo che  $\mathcal{H} = \bigoplus_{j \in J} H_j$  e prendessimo come  $\sigma$ -algebra  $\Sigma(J)$  allora avrei che per  $E \in \Sigma(J)$

$$P_E z = \sum_{j \in E} Q_j z$$

con  $Q_j$  proiettore su  $H_j$ , si può dimostrare che  $P_E$  sono una PVM. In particolare se  $f : J \in \mathbb{C}$  è  $\mu_{xx}$ -integrabile

$$\int_J f(j) d\mu_{xx}(j) = \sum_{j \in J} f(j) \|Q_j x\|^2$$

questo è il cosiddetto integrale su una "counting measure" e si può estendere a mappe generali usando il teorema della convergenza monotona e poi il teorema di Lebesgue.

### Esempio di PVM su borealiani

Prendiamo  $\mathcal{H} = L^2(\mathbb{R}^n, d^n x)$  e un  $E \in \mathfrak{B}(\mathbb{R}^n)$  nella  $\sigma$ -algebra di Borel associato al proiettore ortonormale dato dalla funzione caratteristica sul tale insieme. Si può mostrare che

$$\mu_{hg}^{(P)}(E) = \langle h | P_E g \rangle = \int_E \overline{h(x)} g(x) d^n x$$

### Teorema

Sia  $\mathcal{H}$  uno spazio di Hilbert,  $P$  una PVM e  $f : X \rightarrow \mathbb{C}$  una funzione misurabile, si definisca

$$\Delta_f := \left\{ x \in \mathcal{H} \middle| \int_X |f(\lambda)|^2 \mu_{xx}^{(P)}(\lambda) < \infty \right\}$$

valgono le seguenti proprietà

- $\Delta_f$  è un sottospazio denso in  $H$  ed esiste un operatore unico

$$\int_X f(\lambda) dP(\lambda) : \Delta_f \in \mathcal{H} \tag{*}$$

tale che

$$\left\langle x \middle| \int_X f(\lambda) dP(\lambda) y \right\rangle = \int_X f(\lambda) d\mu_{xy}^{(P)}(\lambda) \quad \forall x \in \mathcal{H}, \forall y \in \Delta_f$$

in particolare  $f$  è integrabile

- L'operatore  $\star$  è chiuso e normale

- L'operatore aggiunto è

$$\left( \int_X f(\lambda) dP(\lambda) \right)^* = \int_X \overline{f(\lambda)} dP(\lambda)$$

- Vale che

$$\left\| \int_X f(\lambda) dP(\lambda) x \right\|^2 = \int_X |f(\lambda)|^2 d\mu_{xx}^{(P)}(\lambda)$$

### Corollario

Se  $f : X \rightarrow \mathbb{C}$  solo assume valori non negativi reali allora

$$\left\langle x \left| \int_X f dP_x \right. \right\rangle \geq 0 \quad \forall x \in \Delta_f$$

Se  $T$  è un operatore con  $D(T) = \Delta_f$  in modo che

$$\langle x | Tx \rangle = \int_X f(\lambda) d\mu_{xx}^{(P)}(\lambda) \quad \forall x \in \Delta_f$$

allora

$$T = \int_X f(\lambda) dP(\lambda)$$

Possiamo ora definire la seguente proprietà.

### Definizione (P-essenzialmente limitatezza)

Sia  $f : X \rightarrow \mathbb{C}$  misurabile e  $P$  una PVM

$$\|f\|_{\infty}^{(P)} := \inf\{r \geq 0 | P(x \in X | |f(x)| > r) = 0\}$$

allora se  $\|f\|_{\infty}^{(P)} < +\infty$ ,  $P$  è essenzialmente limitato.

Allora possiamo dare il seguente teorema devastante per le funzioni limitate.

### Teorema

1. Una mappa misurabile  $f$  è P-essenzialmente limitata se e solo se

$$\int_X f(\lambda) dP(\lambda) \in \mathfrak{B}(\mathcal{H}).$$

In quel caso

$$\left\| \int_X f(\lambda) dP(\lambda) \right\| \leq \|f\|_{\infty}^{(P)} \leq \|f\|_{\infty}$$

In particolare, se  $f, f_n : X \rightarrow \mathbb{C}$  sono limitate e  $f_n \rightarrow f$  uniformemente come  $n \rightarrow +\infty$  - o più debolmente  $\|f - f_n\|_{\infty}^{(P)} \rightarrow 0$  dove  $f$  e tutte le  $f_n$  sono P-essenzialmente limitate - allora

$$\left\| \int_X f_n(\lambda) dP(\lambda) - \int_X f(\lambda) dP(\lambda) \right\| \rightarrow 0 \quad \text{as } n \rightarrow +\infty.$$

Risulta anche che

$$\left\| \int_X f(\lambda) dP(\lambda) \right\| = \|f\|_{\infty}^{(P)}$$

2. Abbiamo che

$$\int_X \chi_E dP = P_E, \quad \text{if } E \in \Sigma(X)$$

In particolare,

$$\int_X 1 dP = \mathbb{I}$$

Per una funzione semplice  $s = \sum_{k=1}^n s_k \chi_{E_k}$ , dove  $s_k \in \mathbb{C}$  e  $E_k \in \Sigma(X)$ ,  $k = 1, \dots, n$ ,

$$\int_X \sum_{k=1}^n s_k \chi_{E_k} dP = \sum_{k=1}^n s_k P_{E_k}$$

3. Sia  $f, f_n : X \rightarrow \mathbb{C}$  funzioni misurabili tali che  $\|f\|_{\infty}^{(P)}, \|f_n\|_{\infty}^{(P)} \leq K < +\infty$  per qualche  $K \in \mathbb{R}$  e tutti  $n \in \mathbb{N}$ . Se  $f_n \rightarrow f$  puntualmente come  $n \rightarrow +\infty$ , allora

$$\int_X f_n dP_x \rightarrow \int_X f dP_x \quad \text{as } n \rightarrow +\infty, \text{ for every } x \in \mathcal{H}$$

4. If  $f, g : X \rightarrow \mathbb{C}$  sono  $P$ -essenzialmente limitate e  $a, b \in \mathbb{C}$ , allora

$$\int_X (af + bg) dP = a \int_X f dP + b \int_X g dP$$

$$\int_X f dP \int_X g dP = \int_X f \cdot g dP$$

Possiamo quindi estendere a quelle non limitate.

### Teorema

Consideriamo una PVM  $P : \Sigma(X) \rightarrow \mathcal{P}(\mathcal{H})$ , due funzioni misurabili  $f, g : X \rightarrow \mathbb{C}$  e sia  $a \in \mathbb{C}$

1.

$$a \int_X f dP = \int_X a f dP$$

2.  $D(\int_X f dP + \int_X g dP) = \Delta_f \cap \Delta_g$  e

$$\int_X f dP + \int_X g dP \subset \int_X (f + g) dP$$

con l'uguaglianza se e solo se  $\Delta_f \cap \Delta_g = \Delta_{f+g}$

3. Stesso con il prodotto

4. Funziona bene con l'aggiunto

5. Se  $U : \mathcal{H} \rightarrow \mathcal{H}'$  è un'isometria lineare e suriettiva  $\Sigma(X) \ni E \mapsto P'_E := U P_E U^{-1}$  è una PVM su  $\mathcal{H}'$   
e

$$U \left( \int_X f dP \right) U^{-1} = \int_X f dP'$$

e il suo dominio è  $U(\Delta_f)$

6. Si può comporre per mappe misurabili del tipo  $\phi : X \rightarrow X'$

## 1.6 Decomposizione spettrale per operatori autoaggiunti

**Notazione.** Denotiamo con  $\mathcal{B}(X)$  la  $\sigma$ -algebra di Borel sullo spazio topologico  $X$ .

### Teorema (Spettrale per operatori autoaggiunti)

Sia  $A$  un operatore autoaggiunto sullo spazio di Hilbert complesso  $\mathcal{H}$

- Esiste un'unica PVM  $P^{(A)} : \mathcal{B}(X) \rightarrow \mathcal{P}(\mathcal{H})$  chiamata la misura spettrale di  $A$ , tale che

$$A = \int_{\mathbb{R}} \lambda dP^{(A)}(\lambda)$$

In particolare  $D(A) = \Delta_{\iota}$  dove  $\iota : \mathbb{R} \ni \lambda \rightarrow \lambda$

- Abbiamo inoltre che il supporto della PVM  $P$ , ossia il complemento in  $X$  dell'unione di tutti i set aperti  $O \subset X$  con  $P_O = 0$  è tale che

$$\text{supp}(P^{(A)}) = \sigma(A)$$

e quindi  $P^{(A)}$  è concentrata su  $\sigma(A)$

$$P^{(A)}(E) = P^{(A)}(E \cap \sigma(A)) \quad \forall E \in \mathcal{B}(\mathbb{R})$$

- $\lambda \in \sigma_p(A)$  se e solo se  $P^{(A)}(\lambda) \neq 0$ , questo succede in particolare quando  $\lambda$  è un punto isolato di  $\sigma(A)$ .  $P^{(A)}(\lambda)$  è il proiettore ortogonale sull'autospazio relativo a  $\lambda$ .
- $\lambda \in \sigma_c(A)$  se e solo se  $P^{(A)}(\lambda) = 0$  ma  $P^{(A)}(E) \neq 0$  se  $E \ni \lambda$  è un aperto in  $\mathbb{R}$ .

### Osservazione

Sia data una PVM  $P$  e  $\iota : \mathbb{R} \ni \lambda \mapsto \lambda$  possiamo definire l'operatore normale

$$A = \int_{\mathbb{R}} \iota(\lambda) dP(\lambda)$$

che è autoaggiunto dato che  $\iota$  è reale. Dato che il teorema spettrale fornisce il risultato di unicità abbiamo che  $P^{(A)} = P$ , quindi abbiamo una corrispondenza biunivoca tra le PVM reali sui boreiani e gli operatori autoaggiunti su  $\mathcal{H}$ .

Vale inoltre che dato un operatore  $A$  autoaggiunto e una  $f : \sigma(A) \in \mathbb{C}$  mappa continua

$$\sigma(f(A)) = \overline{f(\sigma(A))}$$

dove la chiusura non è necessaria se  $A$  è limitato.

### Teorema (Misura spettrale in comune)

Sia  $\mathfrak{U} := \{A_1, A_2, \dots, A_n\}$  sia un set di operatori autoaggiunti su  $\mathcal{H}$  supponiamo che la loro misura spettrale commuti. Allora esiste un'unica PVM,  $P^{(\mathfrak{U})}$  in modo che

$$P_{E_1 \times E_2 \dots}^{(\mathfrak{U})} = P_{E_1}^{(A_1)} \dots P_{E_n}^{(A_n)}$$

$\forall E_i \in \mathcal{B}(X)$ . Inoltre per ogni  $f : \mathbb{R} \in \mathbb{C}$  misurabile

$$\int_{\mathbb{R}^n} f(x_k) dP^{(\mathfrak{U})}(x) = f(A_k) := \int_{\mathbb{R}} f(\lambda) dP^{(A_k)} \quad \forall k = 1, \dots, n$$

e infine, ogni proiettore commuta con la misura congiunta se commuta con tutti i  $P^{(A_k)}$ .

### Osservazione (Formalismo in MQ)

Dato uno stato  $\psi \in \mathcal{H}$  descrivente un ensamble di sistemi identici preparati in ugual modo, la probabilità di ottenere il risultato nel boreiano  $E \subset \sigma(A)$  quando misuro  $A$  è

$$\mu_{\psi, \psi}^{(P(A))}(E) := \|P_E^{(A)}\psi\|^2$$

dove  $P^{(A)}$  è la PVM dell'operatore  $A$ . Il valore di aspettazione di  $A$ ,  $\langle A \rangle_{\psi}$  risulta essere

$$\langle A \rangle_{\psi} := \int_{\sigma(A)} \lambda d\mu_{\psi, \psi}^{(P(A))}(\lambda)$$

possiamo derivarne la famosa formula

$$\langle A \rangle_{\psi} = \langle \psi | A \psi \rangle$$

## 1.7 Divergenza della serie di Dyson

Generalmente le serie in fisica non sono convergenti e non importa che lo siano. In particolare, la serie proposta da Dyson per trovare approssimazioni successive dell'operatore evoluzione temporale con Hamiltoniane illimitate e tempo-dipendenti diverge molto velocemente.

### Teorema (Formula di Taylor con Resto di Peano)

Sia  $I \subseteq \mathbb{R}$  un intervallo,  $x_0$  un punto interno ad  $I$ , e sia  $f : I \rightarrow \mathbb{R}$  una funzione.

Se  $f$  è derivabile  $n$  volte nel punto  $x_0$ , allora esiste un unico polinomio  $P_n(x)$  di grado minore o uguale a  $n$  tale che

$$f(x) = P_n(x) + o((x - x_0)^n) \quad \text{per } x \rightarrow x_0$$

Il polinomio  $P_n(x)$  è il **Polinomio di Taylor** di  $f$  centrato in  $x_0$ :

$$P_n(x) = \sum_{k=0}^n \frac{f^{(k)}(x_0)}{k!} (x - x_0)^k$$

La notazione  $o((x - x_0)^n)$  (detto **Resto di Peano**) indica una funzione  $R_n(x) = f(x) - P_n(x)$  tale che:

$$\lim_{x \rightarrow x_0} \frac{R_n(x)}{(x - x_0)^n} = 0$$

Questo significa che possiamo sempre stimare di quanto stiamo sbagliando se supponiamo di prendere un intervallo delle  $x$  e un espansione della serie fino all'ordine  $k$ -esimo.

$$|R_n(x)| \leq M|x - x_0|^n$$

dove  $M$  dipende dalla derivata  $n$ -esima e  $|x - x_0|$  è l'intervallo che stiamo considerando.

Calandoci nell'esempio della serie di Dyson (o di qualsiasi altra serie divergente), quello che ci mostra questo teorema è che se io scelgo una certa accuratezza  $\varepsilon$  (dovuta allo strumento) che stimi l'errore, allora  $\forall \varepsilon > 0 \exists x$  t.c.  $M|x - x_0|^n > \varepsilon$  e non solo, infatti  $M$ , cresce con l'ordine della derivata (in questo tipo di serie) e quindi quello che succede è che più si vuole un resto accurato e ad un ordine alto, più si deve accorciare la scala dei tempi ( $x$ ). Queste serie vengono dette asintotiche.

## 1.8 $C^*$ algebre

p.86 Moretti.

## 2 Esempi ed osservazioni utili

### A cosa serve uno spazio normato e il prodotto scalare?

Prendo un SR e fisso una  $(O, e_1, e_2, \dots, e_n)$  a questo punto un vettore diventa

$$v = (x, y) = xe_1 + ye_2$$

con

$$\begin{aligned} x : \mathbb{R}^2 &\rightarrow \mathbb{R} & x(v) &= x = (e_1, v) \\ y : \mathbb{R}^2 &\rightarrow \mathbb{R} & y(v) &= y = (e_2, v) \end{aligned}$$

$x$  e  $y$  dipendono quindi dalla base. La norma di un vettore invece non dipende dalla base. Il prodotto scalare invece mi serve per distinguere due vettori della stessa norma.

### Norma su $\mathcal{D}(\mathbb{R})$

Si prenda  $\mathcal{D}(\mathbb{R})$  lo spazio delle funzioni reali  $C^\infty$  a supporto compatto. Posso definirci sopra la norma  $\|\cdot\|_p$  si può fare perché è liscia e avendo supporto compatto è limitata.

### 2.1 Spazi di Hilbert

#### Spazi non separabili

- **Oscilloscopio**

Vorrei ricostruire  $\psi(x) = \sum c_n e^{i\omega_n x}$ . Il problema però è che quando si vuole ricostruire un suono per esempio si fa uno spettro continuo in frequenze (oppure non sono dei seni multipli). Non ho infatti periodicità e quindi nessuna serie di Fourier.

- **Funzioni quasi-periodiche**

Prendiamo  $f, g \in C^\infty(\mathbb{R})$

$$(f, g) = \lim_{R \rightarrow \infty} \frac{1}{2R} \int_{-R}^R dx \overline{g(x)} f(x)$$

questo permette di costruire uno spazio di Hilbert  $B_2(\mathbb{R})$  con la  $\|\cdot\|_2$ . Una base è  $\{e^{i\lambda x}\}_{\lambda \in \mathbb{R}}$ . Questo spazio di Hilbert non è separabile.

#### Insiemi densi

E' possibile lavorare con un certo insieme di funzioni e ottenere risultati che valgono per tutte le altre? Questo ci porta al concetto di insieme denso.

$\mathcal{D}(\mathbb{R})$  e  $\mathcal{S}(\mathbb{R})$  sono denso in  $L^2(\mathbb{R})$ . Non ha senso lavorarci in dimensione finita.

#### Perchè usiamo $L^2$

Perchè non vogliamo imporre limiti geometrici a priori sul modello.

### 2.2 Spazio di Successioni

- $l^p = \{(x_n)_{n \in \mathbb{N}} \subset \mathbb{K} \mid \sum_{n=1}^{\infty} |x_n|^p < \infty\}$ ,  $1 \leq p < \infty$
- $l^\infty = \{(x_n) \subset \mathbb{K} \mid (x_n) \text{ è limitata}\}$   
 $(x_n) \in l^\infty \Leftrightarrow \exists C > 0 \text{ t.c. } \sup_{n \in \mathbb{N}} |x_n| \leq C < \infty$
- $c = \{(x_n) \subset \mathbb{K} \mid (x_n) \text{ ammette limite} < \infty\}$
- $c_0 = \{(x_n) \subset \mathbb{K} \mid \lim_{n \rightarrow \infty} x_n = 0\}$
- $c_{00} = \{(x_n) \subset \mathbb{K} \mid x_n \text{ definitivamente nulla}\}$

#### Norme

- Su  $l^p$ :  $\|x\|_p = (\sum_{n=1}^{\infty} |x_n|^p)^{1/p}$
- Su  $l^\infty, c, c_0, c_{00}$ :  $\|x\|_\infty := \sup_{n \in \mathbb{N}} |x_n|$

### Inclusioni Naturali tra Spazi $l^p/c/c_0/c_{00}$

Per  $1 \leq p < r < \infty$ :

$$c_{00} \subset l^p \subset l^r \subset c_0 \subset c \subset l^\infty$$

$c_{00}$  è denso in  $l^p$  (per  $p < \infty$ ) e in  $c_0$ . Le inclusioni sono continue.

- $(l^p, \|\cdot\|_p)$  è Banach.
- $(l^2, \|\cdot\|_2)$  con  $\langle x, y \rangle = \sum_{n=1}^{\infty} \overline{x_n} y_n$  è Hilbert.
- $(c_0, \|\cdot\|_\infty)$  e  $(c, \|\cdot\|_\infty)$  sono Banach (sono sottospazi chiusi di  $l^\infty$ ).
- $(c_{00}, \|\cdot\|_\infty)$  NON è banach (perchè non è completo).

Controesempio: Si consideri la successione  $(x^k)_{k \in \mathbb{N}}$  in  $c_{00}$  data da  $x_n^k = \begin{cases} 1/n & \text{se } 1 \leq n \leq k \\ 0 & \text{altrimenti} \end{cases}$ .

– È una successione di Cauchy in  $l^\infty$ : per  $l \geq 1$ ,

$$\|x^k - x^{k+l}\|_\infty = \sup_{n=k+1}^{k+l} \left| \frac{1}{n} \right| = \frac{1}{k+1} \xrightarrow{k \rightarrow \infty} 0$$

- Ma  $(x^k)$  converge in  $l^\infty$  alla successione  $x = (1/n)_{n \in \mathbb{N}}$ .
- $x \in c_0$  (perché  $1/n \rightarrow 0$ ), ma  $x \notin c_{00}$  (non è definitivamente nulla).
- Quindi  $c_{00}$  non è uno spazio chiuso in  $c_0$ , perciò non è completo.

### Disuguaglianza di Hölder

$\forall x \in l^p, \forall y \in l^q$  t.c.  $\frac{1}{p} + \frac{1}{q} = 1$ :

$$\sum_{n=1}^{\infty} |x_n y_n| \leq \|x\|_p \|y\|_q$$

Se  $p = q = 2 \implies$  Disuguaglianza di Cauchy-Schwartz.

### Separabilità di $l^p$

- $l^p$  è separabile per  $1 \leq p < \infty$ . ( $l^\infty$  non è separabile).
- Uno spazio è separabile  $\Leftrightarrow \exists$  un sottospazio denso numerabile.
- $c_{00}$  (in particolare l'insieme delle successioni a valori razionali) è denso in  $(l^p, \|\cdot\|_p)$  per  $1 \leq p < \infty$ .
- $\overline{c_{00}}^{\|\cdot\|_p} = l^p$ .
- $(\forall x \in l^p, \exists(x^k) \subset c_{00}$  t.c.  $\|x^k - x\|_p \rightarrow 0$ )

### Riflessività

Def: Uno spazio normato  $(X, \|\cdot\|_X)$  è riflessivo se l'immersione canonica  $J : X \rightarrow X^{**}$  è suriettiva.

- $J : x \mapsto \delta_x$
- $\delta_x : X^* \rightarrow \mathbb{K}$  è un funzionale lineare e continuo (un elemento del biduale  $X^{**}$ ) definito da:

$$f \mapsto \delta_x(f) = f(x)$$

- $X^* = \{f : X \rightarrow \mathbb{K}, \text{lineare e continuo}\}$  (duale topologico)
- $X^{**} = (X^*)^*$  (biduale topologico)
- La riflessività vale per  $(l^p, \|\cdot\|_p)$  con  $1 < p < \infty$ .
- Tutti gli spazi di Hilbert sono riflessivi.

### 2.3 Spazi di Funzioni $L^p(\mathbb{R}^n)$ ( $p \in [1, +\infty]$ )

Sia  $\Omega \subseteq \mathbb{R}^n$  un aperto e  $\mu$  la misura di Lebesgue.

- $L^p(\Omega) = \{[f] : \Omega \rightarrow \mathbb{K} \mid \int_{\Omega} |f(x)|^p d^n x < \infty\}$ , per  $1 \leq p < \infty$ .
- $L^\infty(\Omega) = \{[f] : \Omega \rightarrow \mathbb{K} \mid \exists C > 0 \text{ t.c. } |f(x)| \leq C \text{ q.o. in } \Omega\}$
- La norma in  $L^\infty$  è  $\|f\|_{L^\infty} = \inf\{C > 0 \mid |f(x)| \leq C \text{ q.o. in } \Omega\}$  (estremo superiore essenziale).

Si considerano classi di equivalenza  $[f]$  (funzioni uguali quasi ovunque) affinché  $\|f\|_{L^p} = 0 \Leftrightarrow f = 0$  q.o.

#### Disuguaglianza di Hölder per $L^p$

Siano  $f \in L^p(\Omega)$  e  $g \in L^q(\Omega)$  con  $\frac{1}{p} + \frac{1}{q} = 1$ . Allora  $fg \in L^1(\Omega)$  e

$$\int_{\Omega} |f(x)g(x)| d^n x \leq \left( \int_{\Omega} |f(x)|^p d^n x \right)^{1/p} \left( \int_{\Omega} |g(x)|^q d^n x \right)^{1/q}$$

ovvero  $\|fg\|_{L^1} \leq \|f\|_{L^p} \|g\|_{L^q}$ .

#### Inclusioni Naturali

Se  $\text{mis}(\Omega) = \int_{\Omega} 1 d^n x < \infty$  (misura finita) e  $1 \leq p < r \leq \infty$ :

$$L^r(\Omega) \subset L^p(\Omega)$$

L'inclusione è continua.

#### Riflessività

- $L^p(\Omega)$  è riflessivo per  $1 < p < \infty$ .
- $L^1(\Omega)$  e  $L^\infty(\Omega)$  non sono riflessivi (in generale).

#### Separabilità

- $L^p(\Omega)$  è separabile per  $1 \leq p < \infty$ .
- $L^\infty(\Omega)$  non è separabile (in generale).
- $C_0^\infty(\Omega)$  (funzioni  $C^\infty$  a supporto compatto in  $\Omega$ ) è denso in  $L^p(\Omega)$  per  $p < \infty$ .
- $\overline{C_0^\infty(\Omega)}^{||\cdot||_{L^p}} = L^p(\Omega)$ .

#### Convergenza Debole e Forte in $X^*$

Sia  $(X, \|\cdot\|_X)$  uno spazio normato e  $\{f_n\} \subset X^*$ .

- **Convergenza Debole (puntuale):**  $f_n \rightharpoonup f$  se  $f_n(x) \rightarrow f(x) \forall x \in X$ .
- **Convergenza Forte (in norma):**  $f_n \rightarrow f$  se  $\|f_n - f\|_{X^*} \rightarrow 0$ .
- forte  $\implies$  debole.
- debole  $\implies$  forte se  $\dim X < \infty$ .

## 2.4 Spazi $L_{loc}^p(\mathbb{R}^n)$

Def:  $f \in L_{loc}^p(\mathbb{R}^n)$  (spazio delle funzioni localmente  $p$ -integrabili),  $1 \leq p \leq \infty$ , se:

$$\forall K \subset \mathbb{R}^n \text{ compatto, } f \in L^p(K)$$

(cioè  $\int_K |f(x)|^p dx < \infty$ ).

Esempi:

- $f(x) \equiv c \in \mathbb{R}$ . Se  $c \neq 0$ ,  $f \notin L^1(\mathbb{R})$  ma  $f \in L_{loc}^1(\mathbb{R})$  (e  $L_{loc}^p$  per ogni  $p$ ).
- $f \in C^0(\mathbb{R}^n) \implies f \in L_{loc}^p(\mathbb{R}^n)$  per ogni  $p$ , perché  $f$  è limitata sui compatti.
- $f(x) = 1/x$  (con  $f(0) = 0$ ) non è in  $L_{loc}^1(\mathbb{R})$ . Basta prendere un compatto  $K$  che contiene 0, ad esempio  $K = [-1, 1]$ , e si ha  $\int_{-1}^1 |1/x| dx = \infty$ .

### Lemma (Fondamentale Calcolo Variazioni, caso 1D)

Sia  $I = (a, b) \subset \mathbb{R}$ ,  $a < b$ ,  $f \in L_{loc}^1((a, b))$ . Se vale:

$$\int_a^b f(x) \frac{d\varphi}{dx}(x) dx = 0 \quad \forall \varphi \in C_0^\infty((a, b))$$

allora  $\exists c \in \mathbb{R}$  t.c.  $f(x) = c$  per q.o.  $x \in (a, b)$ .

## 2.5 Richiami di Complementi di Analisi III

Sia  $\Omega \subseteq \mathbb{R}^n$  aperto.

### Teorema (Teorema di Beppo Levi (Convergenza Monotona))

Sia  $(f_n)_{n \in \mathbb{N}} \subset L^1(\Omega)$  una successione di funzioni tale che:

- $f_n \geq 0$  q.o.
- $f_n(x) \leq f_{n+1}(x)$  q.o.  $\forall n \in \mathbb{N}$  (monotona non decrescente).

Sia  $f(x) = \lim_{n \rightarrow \infty} f_n(x)$  q.o. (il limite esiste, eventualmente  $+\infty$ ). Allora:

$$\int_{\Omega} f(x) dx = \lim_{n \rightarrow \infty} \int_{\Omega} f_n(x) dx$$

### Teorema (Lemma di Fatou)

Sia  $(f_n)_{n \in \mathbb{N}} \subset L^1(\Omega)$  una successione di funzioni tale che  $f_n \geq 0$  q.o. Allora:

$$\int_{\Omega} \liminf_{n \rightarrow \infty} f_n(x) dx \leq \liminf_{n \rightarrow \infty} \int_{\Omega} f_n(x) dx$$

### Teorema (Teorema di Lebesgue (Convergenza Dominata))

Sia  $(f_n)_{n \in \mathbb{N}} \subset L^1(\Omega)$  una successione di funzioni tale che:

- $f_n(x) \rightarrow f(x)$  q.o. in  $\Omega$ .
- $\exists g \in L^1(\Omega)$  (una funzione dominante) t.c.  $\forall n \in \mathbb{N}$ ,  $|f_n(x)| \leq g(x)$  q.o.

Allora  $f \in L^1(\Omega)$  e  $\|f_n - f\|_{L^1} \rightarrow 0$  (cioè  $f_n \rightarrow f$  in  $L^1$ ).

## 2.6 Spazi di Sobolev $W^{k,p}(\mathbb{R}^n)$

Esempio (Equazione di Schrödinger per una particella libera):

$$i\hbar \frac{\partial}{\partial t} \psi(t, \underline{x}) = -\frac{\hbar^2}{2m} \Delta \psi(t, \underline{x})$$

Si cerca  $\psi$  tale che  $\psi(t, \cdot) \in L^2(\mathbb{R}^3)$  (funzione d'onda) per ogni  $t$ . L'equazione contiene  $\Delta \psi = \sum_i \frac{\partial^2 \psi}{\partial x_i^2}$ . Per dare senso a questo operatore, non basta richiedere  $\psi \in C^2$ . La richiesta corretta (in termini energetici) è  $\psi(t, \cdot) \in H^2(\mathbb{R}^3)$ .

### Definizione $W^{1,p}$ (Derivata Debole)

Sia  $\Omega \subseteq \mathbb{R}^n$  aperto,  $1 \leq p < \infty$ . Si dice che  $u \in W^{1,p}(\Omega)$  se:

1.  $u \in L^p(\Omega)$
2.  $\exists f_1, \dots, f_n \in L^p(\Omega)$  tali che (integrandi per parti):

$$\int_{\Omega} u \frac{\partial \varphi}{\partial x_i} dx = - \int_{\Omega} f_i \varphi dx \quad \forall \varphi \in C_0^\infty(\Omega), \forall i = 1, \dots, n$$

Le funzioni  $f_i$  sono uniche (q.o.) e sono chiamate **derivate deboli** di  $u$ . Si pone  $f_i := \frac{\partial u}{\partial x_i}$ .

- Se  $u \in C^1(\Omega) \cap L^1(\Omega)$ , le derivate deboli coincidono con le derivate classiche.

**Norma  $W^{1,p}$**  La norma standard su  $W^{1,p}(\Omega)$  è:

$$\|u\|_{W^{1,p}} = (\|u\|_{L^p}^p + \|\nabla u\|_{L^p}^p)^{1/p} = \left( \int_{\Omega} |u|^p dx + \sum_{i=1}^n \int_{\Omega} \left| \frac{\partial u}{\partial x_i} \right|^p dx \right)^{1/p}$$

(Per  $p = \infty$  si usa la somma delle norme  $L^\infty$ ).

**Proprietà**  $(W^{1,p}(\Omega), \|\cdot\|_{W^{1,p}})$  è uno spazio di Banach.

- È separabile per  $1 \leq p < \infty$ .
- È riflessivo per  $1 < p < \infty$ .
- Per  $p = 2$ :  $W^{1,2}(\Omega) = H^1(\Omega)$  è uno spazio di Hilbert con prodotto scalare:

$$(u, v)_{H^1} := \int_{\Omega} (uv + \nabla u \cdot \nabla v) dx$$

### Definizione $W^{k,p}$

Sia  $\Omega \subseteq \mathbb{R}^n$  aperto. Per  $k \in \mathbb{N}$ :

$$W^{k,p}(\Omega) = \{u \in L^p(\Omega) \mid D^\alpha u \in L^p(\Omega) \quad \forall |\alpha| \leq k\}$$

dove  $\alpha = (\alpha_1, \dots, \alpha_n) \in \mathbb{N}_0^n$  è un multi-indice,  $|\alpha| = \sum \alpha_i$  è l'ordine della derivata, e  $D^\alpha u = \frac{\partial^{|\alpha|} u}{\partial x_1^{\alpha_1} \dots \partial x_n^{\alpha_n}}$  è la derivata debole.

- $W^{k,2}(\Omega) =: H^k(\Omega)$  (Spazi di Hilbert)
- $W^{0,p}(\Omega) = L^p(\Omega)$ , quindi  $H^0 = L^2$ .
- Esempio Schrödinger:  $\psi(t, \cdot) \in H^2(\mathbb{R}^3) = \{\psi \in L^2(\mathbb{R}^3) \mid \partial_i \psi \in L^2, \partial_i \partial_j \psi \in L^2\}$ .

### Teoremi di Embedding di Sobolev

I teoremi di Sobolev (o immersioni) stabiliscono relazioni tra gli spazi  $W^{k,p}$  e gli spazi  $C^m$  (spazi di funzioni continue con  $m$  derivate continue).

Se  $k - n/p > m$  (dove  $m$  è un intero  $\geq 0$ ), allora  $W^{k,p}(\mathbb{R}^n) \subset C^m(\mathbb{R}^n)$ .

Una formula sintetica è:  $u \in W^{k,p}(\mathbb{R}^n) \implies u \in C^m(\mathbb{R}^n)$  con  $m = \lfloor k - n/p \rfloor$ .

### Osservazione

- $u \in H^2(\mathbb{R}^3)$ . Qui  $k = 2, p = 2, n = 3$ .
- $m = \lfloor 2 - 3/2 \rfloor = \lfloor 0.5 \rfloor = 0$ .
- Quindi  $H^2(\mathbb{R}^3) \subset C^0(\mathbb{R}^3)$ .
- Questo significa che una funzione  $H^2$  (dopo eventuale modifica su un insieme di misura nulla) è continua e limitata.
- Questo è fondamentale per poter "valutare la funzione  $\psi$  in un punto  $x_0$ ",  $\psi(x_0)$ , operazione che non ha senso per una generica funzione  $L^2$ .

## 2.7 Operatori

### Operatore posizione

Prendiamo  $\mathcal{H} = L^2((0, 1))$  e definiamo

$$\hat{X} : L^2((0, 1)) \rightarrow L^2((0, 1)) \quad \hat{X}\psi = x\psi$$

possiamo calcolare la norma usando che

$$\int_0^1 dx |x\psi(x)|^2 \leq \int_0^1 dx |\psi(x)|^2 \Rightarrow \|\hat{X}\| \leq 1$$

Se però  $\mathcal{H} = L^2(\mathbb{R})$  allora posso prendere  $\psi(x) \in L^2(\mathbb{R})$  tale che

$$f(x) = \begin{cases} 0 & x < 1 \\ \frac{1}{x} & x \geq 1 \end{cases}$$

ma  $\hat{X}\psi \notin L^2(\mathbb{R})$  quindi gli operatori non limitati hanno bisogno di una teoria più estesa.  
Vogliamo costruire l'aggiunto di  $\hat{X}$ , supponiamo di saperne l'esistenza. Possiamo usare

$$(\phi, \hat{X}\psi) = \int_0^1 dx \overline{\phi(x)} x\psi(x) = \int_0^1 dx \bar{x} \overline{\phi(x)} \psi(x) = (\hat{X}\phi, \psi)$$

quindi è autoaggiunto.

Prendiamo  $\mathcal{H} = L^2((0, 1))$ , proviamo a trovarne gli autovalori

$$\hat{X}\psi = \lambda\psi$$

anche se mi aspetto a priori che  $\lambda = x \forall \psi \in [0, 1] \exists \psi \neq 0 \in W_\lambda$  quindi deve esistere un sottospazio ortogonale a  $W_\lambda$  quindi ho trovato una decomposizione con cardinalità di  $[0, 1]$ , ma questo è assurdo perché  $L^2$  è separabile. Abbiamo postulato che  $\hat{X}$  sia l'operatore giusto per la posizione magari ha autovalori diversi da quelli che ci aspettiamo però  $\forall x$  troviamo il  $\lambda$  tale che

$$x\psi(x) = \lambda\psi(x) \iff \psi(x) = 0$$

quindi non ho autovalori. Proviamo ad estendere la definizione di autovalore. Con le matrici quadrate 1

$$Tv = \lambda v \iff (T - v\mathbb{1}) = 0 \Rightarrow \nexists (T - v\mathbb{1})^{-1}$$

quindi se esiste l'inversa allora non  $\lambda$  non è un autovalore. In dimensione finita non ho fatto niente.  
Vediamo il caso di  $\hat{X}$

$$\exists (\hat{X} - \lambda\mathbb{1})^{-1} \text{ t.c. } ((\hat{X} - \lambda\mathbb{1})^{-1}\psi)(x) = \frac{1}{x - \lambda}\psi(x) \Rightarrow (\hat{X} - \lambda\mathbb{1})^{-1} := \frac{1}{x - \lambda}$$

Se  $\lambda \in \mathbb{C} \setminus \mathbb{R} \cup \mathbb{R} \setminus [0, 1]$

$$\int_0^1 dx \left| \frac{\psi}{x - \lambda} \right|^2 < \infty$$

quindi ho l'inverso ben definito. Dato che l'unico intervallo in cui quell'integrale non è definito sono  $[0, 1]$  non ho l'inversa quindi sono autovalori. Quindi possiamo introdurre questa nuova definizione pagando il prezzo di non avere più autofunzioni in  $L^2$ , useremo le distribuzioni.

Questo operatore ha un ottimo comportamento nei limitati. Cambiando gli autovalori a seconda dello spazio in cui ci troviamo.

### Operatore parità

Prendiamo  $\mathcal{H} = L^2(\mathbb{R})$  e definiamo

$$\hat{P} : L^2(\mathbb{R}) \rightarrow L^2(\mathbb{R}) \quad \hat{P}\psi(x) = \psi(-x)$$

possiamo calcolare la norma

$$\|\hat{P}\| = 1$$

esso è anche unitario, cioè non cambia le norme.

Troviamo gli autovalori di  $P$

$$P\psi = \lambda\psi \rightarrow \psi(-x) = \lambda\psi(+x)$$

usando  $P^2$  possiamo trovare che  $\lambda^2 = 1$ . Definiamo  $\psi_{\pm} = \frac{\psi(x) \pm \psi(-x)}{2}$  si mostra che sono autovalori di  $P$ . Quindi ogni funzione di  $L^2$  può essere decomposta in due funzioni, la parte pari e la parte dispari. Prendiamo una carica  $q$  a destra di un semispazio infinito conduttore, prendiamo  $\vec{E}_q = k \frac{q}{r^2} \hat{r}$  come se non ci fosse la parete e inoltre voglio che  $\vec{E}_q(x=0) = 0$  prendo quindi la parte dispari e rimane una soluzione delle Maxwell. Se invece avessi  $\partial_x \vec{E}_q(x=0) = 0$  prendo la parte pari. Si può dimostrare che l'operatore che prende la parte pari (dispari) sia un proiettore.

### Operatori finito dimensionali

Un operatore su  $\mathbb{C}^n$  è sempre rappresentabile tramite una matrice ed è sempre limitato. I seguenti sono indipendenti dalla base scelta

- Determinante (dipende dal prodotto degli autovalori)
- Traccia (dipende dalla somma degli autovalori)
- Autovalori

dato che voglio estrarre informazioni da un sistema fisico che è indipendente dalla base, queste devono essere contenute negli autovalori. Da ciò deriva il postulato della misura. Ci interessiamo però di misure reali quindi vorremmo che i nostri autovalori fossero numeri reali. Data una  $A : \mathbb{C}^n \rightarrow \mathbb{C}^n$  e una b.o.c  $\{e_i\}$  allora  $A_{ij} = (e_i, Ae_j)$  se  $A$  è diagonalizzabile allora esiste una  $U$  tale che

$$UAU^{-1} = \sum \lambda_i P_i \quad \tilde{P}_i := U^{-1} P U \Rightarrow A = \sum \lambda_i \tilde{P}_i$$

tramite il teorema spettrale si dimostra che  $A = \bar{A}^\dagger = A^*$

### Operatore impulso

Prendiamo una  $\psi \in L^2$

$$\psi(x) = \begin{cases} x^{-1/4} & 0 \leq x < 1 \\ 0 & \text{altrove} \end{cases}$$

applicando  $\frac{d}{dx}$  usciamo da  $L^2$ . Ora provo a calcolare l'aggiunto

$$\left( \phi, -i \frac{d\psi}{dx} \right) = -i \int_0^1 dx \overline{\phi(x)} \frac{d\psi}{dx}(x) = -i \overline{\phi} \psi|_0^1 + \int_0^1 dx \overline{\left( -i \frac{d\phi}{dx} \right)} \psi$$

questo termine di bordo va rimosso.

Questo operatore ha un ottimo comportamento negli illimitati, sistema il comportamento degli stati all'infinito e peggiora le singolarità in zero. Cambiando gli autovalori a seconda dello spazio in cui ci troviamo. Se lo spazio è limitato  $P$  e  $T$  NON sono più autoaggiunti.

Prendiamo quindi  $\mathcal{H} = L^2(0, \infty)$ , che è assimilabile al caso di una particella contro una parete e supponiamo inizialmente di prendere

$$\hat{P} = -i \frac{d}{dx} \quad D(\hat{P}) = C_0^\infty(0, \infty)$$

stando attenti a prendere l'intervallo aperto e non chiuso se no si ammettono funzioni che non si annullano in 0. Quindi si trova che

$$\left( \phi, -i \frac{d\psi}{dx} \right) = -i \int_0^1 dx \overline{\phi(x)} \frac{d\psi}{dx}(x) = -i \overline{\phi} \psi|_0^1 + \int_0^1 dx \overline{\left( -i \frac{d\phi}{dx} \right)} \psi = (\hat{P}^\star \phi, \psi)$$

dove l'ultima uguaglianza ha senso se e solo se

1. il dominio di  $\hat{P}$  permette l'annullamento del termine di bordo

2.  $\psi \in L^2$  e  $\phi' \in L^2 \Rightarrow \psi \phi' \in L^1$

quindi troviamo che  $D(\hat{P}^*)$  è massimale, cioè tutte le funzioni tali che la loro derivata è in  $L^2$ . A questo punto usiamo la teoria degli indici di difetto di Von Neumann, trovando il  $\ker(P^* \pm i\mathbb{I})$ , risolvendo le due equazioni differenziali si arriva a scartare la soluzione esponenziale crescente perché non è in  $L^2(0, \infty)$  ma a tenere l'altra. Questo fa sì che le dimensioni degli spazi siano diverse e quindi  $P$  non è autoaggiunto e quindi neanche un'osservabile fisica di quel sistema. Capiamo cosa significa, mettiamo caso di avere l'hamiltoniana di particella libera

$$\hat{H} = \hat{T} \quad \hat{T} = -\frac{\hbar^2}{2m} \frac{d^2}{dx^2}$$

(da notare che non ho fatto comparire  $P$ ), che applicata alla soluzione esponenziale negativa mi restituisce un'autovalore negativo. Questo autovalore non è rimuovibile come in fisica classica aggiungendo una costante in quanto in MQ questo non è più valido.  $P$  non può più essere autoaggiunto, in quanto se questo fosse vero, avrei che

$$\hat{P} = \sqrt{(2m\hat{H})}$$

e quindi avrebbe un autovalore complesso, il che non lo renderebbe autoaggiunto (fisico). A livello sperimentale quello che si fa è misurare sempre l'energia e mai l'impulso. Misurando vicino alla parete ci si accorge di questa soluzione e di questo autovalore, mentre mettendoci molto lontano dalle pareti questo effetto non viene distinto dal detector e si può lavorare con l'ipotesi di  $\mathcal{H} = L^2(\mathbb{R})$ .

Nel caso  $\mathcal{H} = L^2(0, 1)$  si trova che  $d_+ = d_- = 1$  e quindi  $P$  risulta essere un buon osservabile. Quindi ho una mappa  $U : \mathbb{C} \rightarrow \mathbb{C}$  tra i due sottospazi  $\mathcal{N}_\pm$  che manda  $z \mapsto e^{i\alpha} z$  rappresentando un'isometria tra i due spazi. Costruendo tramite essa le estensioni autoaggiunte, si può notare che la scelta di  $\alpha$  rappresenta la scelta della condizione al contorno del problema.

### Operatori compatti

Possiamo immaginarceli come matrici infinite. Vorrei fare il conto di  $\langle A \rangle$  con un certo  $\psi = (\alpha, \beta)$  senza utilizzare una base. Non è che forse  $\langle A \rangle = \text{Tr}(\rho A)$  dove

$$\rho = \begin{pmatrix} |\alpha|^2 & \bar{\alpha}\beta \\ \bar{\beta}\alpha & |\beta|^2 \end{pmatrix}$$

facendo il conto si trova che è vero. In MQ si può generalizzare uno stato con queste matrici di densità. In spazi infinito-dimensionali abbiamo bisogno di oggetti del genere con traccia finita, quali sono? Operatori classe traccia che sono compatti.

Gli operatori compatti garantiscono che:

1. Gli autovalori ordinati tendono a 0
2. Ogni autovalore ha molteplicità finita

quindi abbiamo speranza che la traccia converga.

### Operatori non limitati

Un esempio generale di operatore non limitato è (con  $\mathcal{H} = L^2(\mathbb{R})$ )

$$T = \sum_{k=0}^N c_k(x) \frac{d^k}{dx^k}$$

se ho  $\psi \in \mathcal{D}(\mathbb{R})$   $T\psi \in \mathcal{D}(\mathbb{R})$  e sono tutti stati.

### Operatori densi

Definiamo

$$\hat{T} = -i \frac{d}{dx} \quad \hat{K} = -\frac{d^2}{dx^2}$$

il dominio massimale è quello per cui ha senso applicarci l'impulso.

$$D_{\text{massimale}}(\hat{T}) = H^1(\mathbb{R}) \quad D_{\text{massimale}}(\hat{K}) = H^2(\mathbb{R})$$

dobbiamo anche assicurarci che (la corrente conservata)

$$\lim_{x \rightarrow \infty} \bar{\psi} \frac{d\psi}{dx} = 0$$

questa va a 0 solo in una dimensione su  $H^1$  ma non in  $\mathbb{R}^3$ , questa va a 0 ma per tanti altri matti motivi. Un caso sensato in cui possiamo fare i conti senza soffrire è  $\mathcal{D}(\mathbb{R}) = D_0(\hat{T})$  che è denso in tanti spazi e va tutto bene. Proviamo a trovare l'aggiunto

$$(\phi, T\psi) = -i \int_{\mathbb{R}} \overline{\phi(x)} \frac{d\psi}{dx} = -i \bar{\phi}\psi \Big|_{-\infty}^{+\infty} + i \int_{\mathbb{R}} \frac{d\bar{\phi}(x)}{dx} \psi(x)$$

dove il termine di bordo muore senza problemi, se avessi usato  $H^1$  andava bene in una dimensione ma in tre assolutamente no. Continua però a non essere definito bene il secondo integrale, potrebbe essere comunque un integrale divergente. Se ho però la derivata di  $\phi \in L^2(\mathbb{R})$  allora va bene perchè il prodotto di due  $L^2$  mi da una  $L^1$  e quell'integrale si fa. Allora a quel punto posso dire che quel conto fa  $(\hat{T}^*\phi, \psi)$  ottengo quindi che

$$D(\hat{T}) = \mathcal{D}(\mathbb{R}) \quad D(\hat{T}^*) = H^1(\mathbb{R})$$

però

$$T^*\psi = -i \frac{d\psi}{dx} \Rightarrow T \subset T^*$$

La domanda che mi faccio è, esiste un  $S$  tale che

$$T \subset S \subset T^* \quad t.c. \quad S = S^*$$

La risposta può essere, non si può fare (operatore  $P$  su una semiretta), si può fare ed è unico (operatore  $P$  su  $\mathbb{R}$ ), ci sono infiniti modi di farlo.

## 2.8 Varie su operatori

### Aggiunto di A

Scelgo  $A \in \mathcal{B}(\mathcal{H})$  e suppongo che  $A\psi = \lambda_1\psi$  quindi il sistema non cambia e io posso confrontarlo con uno stato di controllo  $(\psi, \lambda_1\psi) = (\psi, A\psi) = \lambda_1$  (dato che  $\|\psi\| = 1$ ). In generale posso farlo con un qualunque vettore di controllo o un array di essi. Posso ricavare la stessa informazione agendo sullo stato di controllo invece che sul sistema fisico? In altre parole, esiste un certo  $B$  tale che  $(\phi, A\psi) = (B\phi, \psi)$ ? La risposta ci porta all'aggiunto di  $A$ . Se questo operatore è lo stesso  $A$  si dice che è autoaggiunto e ha autovalori reali.

### Modulo di un operatore

Prendiamo un  $A \in \mathcal{B}(\mathbb{C}^n)$  diagonalizzabile e prendiamo una funzione  $f : \mathbb{C} \rightarrow \mathbb{C}$

$$A = \sum \lambda_i P_{\lambda_i} \Rightarrow f(A) := \sum f(\lambda_i) P_{\lambda_i}$$

il modulo serve perchè vorrei decomporre una matrice come decompongo un numero complesso in fase e modulo. A questo punto  $f$  la scelgo come la funzione radice.

### Traccia di un operatore

Prendiamo per semplicità una matrice, la traccia di  $A$  posso definirla anche nel caso infinito dimensionale, ma converge? Ipotizziamo che la traccia sia la somma infinita dei suoi autovalori

$$\text{Tr}A = \sum_{j=1}^{\infty} \lambda_j$$

Per il teorema di Riemann-Dini, dato un numero reale e una serie semplicemente convergente ma non assolutamente convergente (come  $\sum_{n=1}^{\infty} \frac{(-1)^{n+1}}{n} = \ln 2$ ), esiste una permutazione di termini di tale successione che ha converge a quel numero. Questo è un problema in MQ perchè potrei avere stati normalizzati a seconda della permutazione della serie. Quindi va richiesta la convergenza assoluta. Facciamo un esempio in cui le cose vanno male.

Prendiamo un operatore  $T : \mathcal{H} \in \mathcal{H}$  e un vettore che scomponiamo sulla base standard  $e_n$

$$\psi = \sum_{n=1}^{\infty} c_n e_n \quad \Rightarrow \quad T\psi := \sum_{n=1}^{\infty} \frac{(-1)^{n+1}}{n} c_n e_n$$

$T$  si può mostrare che è limitato quindi  $T \in \mathcal{B}(\mathcal{H})$  e che  $\|T\| \leq 1$ . Però

$$\text{Tr}T = \sum_{n=1}^{\infty} \frac{(-1)^{n+1}}{n} = \ln 2$$

Ora se cambio base, e quindi scelgo i vettori della nuova base prendendone due dispari e uno pari... cioè  $v_1 = e_1$   $v_2 = e_3$   $v_3 = e_2$   $v_4 = e_5 \dots$  ottengo che

$$TrT = \sum^{\infty} \left[ \frac{1}{4k-3} + \frac{1}{4k-1} - \frac{1}{2k} \right] = \frac{3}{2} \ln 2$$

infatti non è classe traccia e non può essere uno stato quantistico.

### Chiusura di un operatore

Negli spazi finito dimensionali è come la continuità però non vediamola così.

Un operatore non chiuso è uno nel dominio non ci sono alcuni punti, come una retta che non ha il punto in zero. Uno che è chiudibile è uno che posso dire il suo valore dove non è definito.

## 2.9 Osservazioni sulla MQ

### Misure in MQ

In MQ ho una corrispondenza biunivoca tra osservabili e operatori su  $L^2(\mathbb{R})$

$$A : L^2(\mathbb{R}) \rightarrow L^2(\mathbb{R})$$

voglio che il processo di misura restituiscia sempre qualcosa nello stesso spazio e voglio che non sia troppo diverso dallo stato iniziale (che non cambino le proprietà topologiche degli insiemi input) i.e. voglio continuità degli operatori. Per esempio prendiamo  $U_a$  operatore che agisce su  $\mathcal{D}(\mathbb{R})$  come

$$(U_a f)(x) = f(x - a)$$

questa cosa funziona perchè l'integrale di Lebesgue è invariante per traslazioni.

Prendo uno stato  $\psi \in \mathcal{H}$  ci faccio agire  $A$  (operatore su questo spazio) e ottengo un nuovo stato. Siamo interessati quale sia la "differenza" tra questo nuovo stato e quello iniziale. Quindi viene introdotta la norma di un operatore.

### Successione di misure

Vorrei inoltre poter fare una successione di misure sul mio sistema che generano una successione di stati che non so neanche se converge. Vorrei che a partire dai dati sperimentali riuscissi a concludere che la successione converge a qualcosa che posso approssimare a meno di un  $\epsilon$ . Devo avere quindi uno spazio in cui Cauchy  $\iff$  Convergente. I limiti sono SEMPRE in norma.

### Perchè la MQ è basata su $L^2(\mathbb{R})$

Si consideri

$$\varepsilon(E, B) = \int_{\mathbb{R}} dx (|E|^2 + |B|^2)$$

quest'integrale ovviamente deve convergere, ma esistono soluzioni delle Maxwell che lo fanno divergere  $e^{x-t}$ . Quindi si richiede che  $E, B \in L^2(\mathbb{R})$ . Gli spazi di Hilbert separabili vogliono mantenere la finitezza di queste grandezze fisiche.

### Statistica di Bose-Einstein e oscillatore armonico quantistico

Si prenda l'oscillatore armonico quantistico

$$\hat{H} = \frac{\hat{P}^2}{2m} + \frac{1}{2} m \omega^2 \hat{Q}^2$$

esso presenta uno spettro discreto  $E_n = \hbar\omega(n + \frac{1}{2})$ , da dove salta fuori l'ipotesi di Planck?

Dato  $\beta = (k_B T)^{-1} > 0$  si può prendere  $e^{-\beta \hat{H}}$  e calcolarne la traccia con una boc di autovettori di  $\hat{H}$

$$Tr(e^{-\beta \hat{H}}) = \sum^{\infty} (\psi_n, e^{-\beta \hat{H}} \psi_n) = \sum^{\infty} (\psi_n, \sum^{\infty} \frac{1}{n!} (-\beta \hat{H})^n \psi_n) = \sum^{\infty} e^{-\beta E_n} = e^{-\beta \hbar\omega/2} \frac{1}{1 - e^{-\beta \hbar\omega}}$$

dove nell'ultimo passaggio è stata calcolata la serie geometrica. Si mostra facilmente che  $|\hat{H}| = \hat{H}$  (è positivo e autoaggiunto). L'informazione sulla statistica è contenuta nella traccia dell'Hamiltoniano.

Ci potremmo anche chiedere se  $H$  sia autoaggiunto, la risposta è negli indici di difetto e nelle equazioni differenziali ad esse associate. Quello che si trova è che la soluzione esiste per Picard-Lindelhof (polinomi di Hermite) ma non sono in  $L^2$ .

## 2.10 Distribuzioni

### Distribuzioni tramite funzioni $L^1_{\text{Loc}}$

Sia  $\psi \in L^1(\mathbb{R})$  allora il funzionale  $u_\psi : \mathcal{D}(\mathbb{R}) \rightarrow \mathbb{C}$  tale che

$$f \mapsto u_\psi(f) := \int_{\mathbb{R}} dx f(x) \psi(x)$$

(che esiste sicuramente) è una distribuzione? Cioè è continuo?

Si verifica facilmente che è sequenzialmente continua.

$$\left| \int_{\mathbb{R}} dx f_j(x) \psi(x) \right| \leq \int_{\mathbb{R}} dx |f_j(x)| |\psi| \leq M \int_{\mathbb{R}} dx |\psi| = M'$$

dove l'ultima diseguaglianza è data perché è a supporto compatto con  $M$  massimo. Per convergenza dominata posso passare il limite sotto al segno d'integrale e ottengo che tutto tende a 0. Quindi è sequenzialmente continua quindi possiamo scrivere impropriamente che

$$L^1_{\text{Loc}} \subset \mathcal{D}'(\mathbb{R})$$