

Radial Operators of the Unit Ball

Weili CHEN, Chenxia ZHAO, Qiuna ZHANG, Yuhuan CUI

College of Light Industry, Hebei Polytechnic University

E-mail: chenwei20050401@sina.com

Abstract: In this paper, we first introduce the definitions of the Bergman Space, and then investigate the theorem of operator that “Let A be a radial bounded operator on L_a^2 , then A is diagonal operator with respect to the standard basis $\{e_\alpha\}$ of L_a^2 .”

Keywords: Bergman Space; radial operators; bounded; unit ball.

单位球上的有界径向算子

陈伟丽, 赵晨霞, 张秋娜, 崔玉环

河北理工大学轻工学院

E-mail: chenwei20050401@sina.com

摘要: 本文首先介绍了 Bergman 空间的基本理论以及径向算子的定义, 主要研究了“ A 是 L_a^2 上的有界径向算子, 那么 A 是关于 L_a^2 的标准正交基 $\{e_\alpha\}$ 的对角算子。”这一算子理论。

关键词: Bergman 空间; 径向算子; 有界的; 单位球。

1 引言

所谓算子就是一种映射。一方面, 与线性泛函一样, 赋范线性空间上的线性算子 (线性泛函是特殊情形) 也是泛函分析研究的基本对象。另一方面, 运算永远是数学研究的重要对象, 线性算子的理论将微分、积分等在近代学中最为基础的运算手段, 抽象为建立在空间上的映射关系, 并加以统一处理。

线性算子的理论不仅是学习数学学科本身的关键, 而且为其他学科的学习和研究提供了简便的方法和重要的工具。

函数空间上的算子理论, 是算子理论中十分活跃, 并引起广泛关注的分支之一, 解析函数空间上算子理论的研究具有深远的意义。

2 基本定义

定义 2.1^[1] dv 是单位球 B_n 上的规范化的勒贝格测度, 即 $v(B_n)=1$ 。把单位球 B_n 上的满足

$\int_{B_n} |f(z)|^2 dv(z) < \infty$ 的函数 $f(z)$ 的全体记作

$L^2(B_n, dv)$ 。

通常定义泛数

$$\|f\| = \left(\int_{B_n} |f(z)|^2 dv(z) \right)^{\frac{1}{2}}, (f \in L^2(B_n, dv)),$$

则 $L^2(B_n, dv)$ 是巴拿赫空间。定义巴拿赫空间 $L^2(B_n, dv)$ 的内积 $\langle \cdot, \cdot \rangle$: 对于任意的 $f, g \in L^2(B_n)$,

$$\langle f, g \rangle = \int_{B_n} f(z) \overline{g(z)} dv(z)$$

$$\text{则 } \|f\| = \sqrt{\langle f, f \rangle}$$

定义 2.2^[2] 定义 Bergman 空间 L_a^2 :

$L_a^2 = \{ f | f \text{ 是 } B_n \text{ 上的全纯函数, 并且 } f \in L^2(B_n, dv) \}$

我们记 $|\alpha| = \alpha_1 + \dots + \alpha_n, \alpha! = \alpha_1! \dots \alpha_n!$ 其中 $\alpha = (\alpha_1, \dots, \alpha_n)$ 。对于 $z = (z_1, \dots, z_n) \in C_n$ 和复指标 $\alpha = (\alpha_1, \dots, \alpha_n)$, 令 $z^\alpha = z_1^{\alpha_1} \dots z_n^{\alpha_n}$

$$e_\alpha(z) = \left(\frac{(n+|\alpha|)!}{n! \alpha!} \right)^{\frac{1}{2}} z^\alpha = b_\alpha z^\alpha, \text{ 其中 } \alpha \text{ 是复指标,}$$

$e_\alpha(z)$ 是加权 Bergman 空间 L_a^2 的一组标准正交基。^[3]

3 径向算子的定义及定理

定义 3.1 (1) 如果 f 是 $L^1(B_n)$ 中的函数, 函数 $rad(f)$ 定义为

$$rad(f) = \int_{S_n} f(\xi|z|) d\sigma(\xi)$$

我们称 $rad(f)$ 为 f 的径向。如果 f 等于 f 的径向, 我们说 f 是径向的。^[4]

(2) 令 $u = u(n)$ ^[5] 是 Hilbert 空间 C_n 上所有酉算子组成的集合。这些线性算子 U 是内积不变的： $\langle Uz, Uw \rangle = \langle z, w \rangle$ 。其中 $z, w \in C_n$, $U \in u$ 。对于 L_a^2 上的有界线性算子 A , 定义:

$$Rad(A) = \int_u V_U^* A V_U dU$$

其中 $U \in u$ 是酉矩阵, dU 是 Haar 测度, V_U 是酉算子, 满足: 对于 $f \in L_a^2$ 和 $z \in B_n$, $(V_U f)(z) = f(zU^H)$ 。我们说算子 A 是径向的, 如果 $A = Rad(A)$ 。

另外,

$$\begin{aligned} \langle Rad(A)f, g \rangle &= \int_{B_n} Rad(A)f(w) \overline{g(w)} dv(w) \\ &= \int_{B_n} \left(\int_u V_U^* A V_U f(w) dU \right) \overline{g(w)} dv(w) \\ &= \int_u dU \int_{B_n} V_U^* A V_U f(w) \overline{g(w)} dv(w) \\ &= \int_u \langle V_U^* A V_U f, g \rangle dU \end{aligned}$$

定理 3.1 A 是 L_a^2 上的有界径向算子, 那么 A 是关于 L_a^2 的标准正交基 $\{e_\alpha\}$ 的对角算子。

证明 令 $\alpha = (\alpha_1, \dots, \alpha_n)$, $\beta = (\beta_1, \dots, \beta_n)$ 。

当 $\alpha \neq \beta$ 时, 记

$$U = \begin{pmatrix} u_{11} & \cdots & u_{1n} \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ u_{n1} & \cdots & u_{nn} \end{pmatrix} = (U_1, \dots, U_n)$$

那么

$$\begin{aligned} e_\alpha(zU^H) &= e_\alpha \left(\sum_{i=1}^n \overline{u_{1i}} z_i, \dots, \sum_{i=1}^n \overline{u_{ni}} z_i \right) \\ &= b_\alpha \left(\sum_{i=1}^n \overline{u_{1i}} z_i \right)^{\alpha_1} \cdots \left(\sum_{i=1}^n \overline{u_{ni}} z_i \right)^{\alpha_n} \\ &= b_\alpha \left(\sum_{\substack{m_1^{(1)} + \dots + m_n^{(1)} = m^{(1)} \\ m^{(1)} = \alpha_1}} \frac{\alpha_1!}{m^{(1)}!} (\overline{u_{11}} z_1)^{m_1^{(1)}} \cdots (\overline{u_{1n}} z_n)^{m_n^{(1)}} \right) \\ &\quad \times \left(\sum_{\substack{m_1^{(n)} + \dots + m_n^{(n)} = m^{(n)} \\ m^{(n)} = \alpha_n}} \frac{\alpha_n!}{m^{(n)}!} (\overline{u_{n1}} z_1)^{m_1^{(n)}} \cdots (\overline{u_{nn}} z_n)^{m_n^{(n)}} \right) \\ &= b_\alpha \sum_{\substack{m^{(1)} = \alpha_1, \dots, m^{(n)} = \alpha_n}} \left[\frac{\alpha_1! \cdots \alpha_n!}{m^{(1)}! \cdots m^{(n)}!} \right. \\ &\quad \left. \overline{u_{11}}^{m_1^{(1)}} \cdots \overline{u_{n1}}^{m_n^{(1)}} \cdots \overline{u_{1n}}^{m_1^{(n)}} \cdots \overline{u_{nn}}^{m_n^{(n)}} z^{m^{(1)} + \dots + m^{(n)}} \right] \\ &= b_\alpha \sum_{\substack{m^{(1)} = \alpha_1, \dots, m^{(n)} = \alpha_n}} \left[\frac{\alpha_1! \cdots \alpha_n!}{m^{(1)}! \cdots m^{(n)}!} \right. \\ &\quad \left. \times (U_1^H)^{m_1^{(1)}, \dots, m_n^{(1)}} \cdots (U_n^H)^{m_1^{(n)}, \dots, m_n^{(n)}} z^{m^{(1)} + \dots + m^{(n)}} \right] \end{aligned}$$

并且

$$\begin{aligned} &\overline{e_\beta(zU^H)} \\ &= b_\beta \sum_{\substack{t^{(1)} = \beta_1, \dots, t^{(n)} = \beta_n}} \left[\frac{\beta_1! \cdots \beta_n!}{t^{(1)}! \cdots t^{(n)}!} \right. \\ &\quad \left. \times (U_1^T)^{t_1^{(1)}, \dots, t_n^{(1)}} \cdots (U_n^T)^{t_1^{(n)}, \dots, t_n^{(n)}} z^{-t^{(1)} + \dots - t^{(n)}} \right] \end{aligned}$$

所以

$$\begin{aligned} \langle Ae_\alpha, e_\beta \rangle &= \int_u \langle A V_U e_\alpha, V_U e_\beta \rangle dU \\ &= \int_u \int_{B_n} A e_\alpha(zU^H) \overline{e_\beta(zU^H)} dV(z) dU \\ &= \int_u \int_{B_n} \left\{ b_\alpha \sum_{\substack{m^{(1)} = \alpha_1, \dots, m^{(n)} = \alpha_n}} \left[\frac{\alpha!}{m^{(1)}! \cdots m^{(n)}!} \right. \right. \\ &\quad \left. \left. \times (U_1^H)^{m_1^{(1)}, \dots, m_n^{(1)}} \cdots (U_n^H)^{m_1^{(n)}, \dots, m_n^{(n)}} A(z^{m^{(1)} + \dots + m^{(n)}}) \right] \right. \\ &\quad \left. \times b_\beta \sum_{\substack{t^{(1)} = \beta_1, \dots, t^{(n)} = \beta_n}} \left[\frac{\beta!}{t^{(1)}! \cdots t^{(n)}!} \right. \right. \\ &\quad \left. \left. (U_1^T)^{t_1^{(1)}, \dots, t_n^{(1)}} \cdots (U_n^T)^{t_1^{(n)}, \dots, t_n^{(n)}} \times z^{-t^{(1)} + \dots - t^{(n)}} \right] \right\} dV(z) dU \\ &= b_\alpha b_\beta \sum_{\substack{m^{(1)} = \alpha_1, \dots, m^{(n)} = \alpha_n \\ t^{(1)} = \beta_1, \dots, t^{(n)} = \beta_n}} \left(\frac{\alpha! \beta!}{m^{(1)}! \cdots m^{(n)}! t^{(1)}! \cdots t^{(n)}!} \right. \\ &\quad \left. \times \int_{B_n} A(z^{m^{(1)} + \dots + m^{(n)}}) z^{-t^{(1)} + \dots - t^{(n)}} dV(z) \right. \\ &\quad \left. \times \int_u (U_1^T)^{t_1^{(1)}, \dots, t_n^{(1)}} (U_1^H)^{m_1^{(1)}, \dots, m_n^{(1)}} \right. \\ &\quad \left. \cdots (U_n^T)^{t_1^{(n)}, \dots, t_n^{(n)}} (U_n^H)^{m_1^{(n)}, \dots, m_n^{(n)}} dU \right) \end{aligned}$$

从而存在一个 i 使得

$$(t_i^{(1)}, \dots, t_i^{(n)}) \neq (m_i^{(1)}, \dots, m_i^{(n)})。$$

事实上, 如果任意的 i 都满足

$$(t_i^{(1)}, \dots, t_i^{(n)}) = (m_i^{(1)}, \dots, m_i^{(n)}),$$

那么

$$\alpha_i = |m^{(i)}| = m_1^{(i)} + \dots + m_n^{(i)} = t_1^{(i)} + \dots + t_n^{(i)} = |t^{(i)}| = \beta_i$$

因此 $\alpha = \beta$, 与假设 $\alpha \neq \beta$ 矛盾。故

$$\int_u (U_1^T)^{t_1^{(1)}, \dots, t_n^{(1)}} (U_1^H)^{m_1^{(1)}, \dots, m_n^{(1)}} \cdots (U_n^T)^{t_1^{(n)}, \dots, t_n^{(n)}} (U_n^H)^{m_1^{(n)}, \dots, m_n^{(n)}} dU = 0$$

从而 $\langle Ae_\alpha, e_\beta \rangle = 0$, 这就说明了 A 是对角算子。

注意: A 是有界径向算子, 令 $Ae_\alpha = \sum \langle Ae_\alpha, e_\gamma \rangle e_\gamma = \langle Ae_\alpha, e_\alpha \rangle e_\alpha = a_\alpha e_\alpha$, 其中 $a_\alpha = \langle A e_\alpha, e_\alpha \rangle$ 是 A 的对角线元素。

致 谢

本论文在研究与写作过程中得到了同事的大力支持与帮助，同时在修改和补充过程中组委会专家们提出了宝贵的意见和建议，在此表示衷心的感谢。

References (参考文献)

[1] K.Zhu, Operator Theory in Function Space, Marcel Dekker, New

York, 1990.

- [2] K.Zhu, Space of Holomorphic Function in the Unit Ball, Springer-Verlag (GTM 226), 2004
- [3] Karel Stroethoff, Compact Toeplitz Operators on Bergman Space, Math. Proc. Camb. Philos. Soc. 124(1998), 156-160
- [4] Nina Zorboska, The Berezin Transform and Radial Operators, Proceedings of The American Mathematical Society, 130(2002), 793-800
- [5] Walter Rudin, Function Theory in the Unit Ball of C_n , Springer-Verlag, 15-22