

С. А. Плякса, канд. физ.-мат. наук (Ин-т прикл. математики АН Украины, Киев)

О КОМПОЗИЦИИ И НЕТЕРОВОСТИ ОПЕРАТОРОВ В ВЕКТОРНЫХ ПРОСТРАНСТВАХ

Under minimal assumptions for given spaces, the sufficient conditions are found for the composition BA of operators A and B to be Noetherian and normally solvable. Similar conditions on the operators B and BA are found under which the operator A is Noetherian or normally solvable.

Одержано умови з мінімальними припущеннями про задані простори, достатні для нормальної розв'язності та нетеровості композиції BA операторів A та B , і такого ж типу умови на оператори B та BA , які забезпечують нормальну розв'язність або нетеровість оператора A .

Классическим результатом теории нетеровых операторов в банаховых пространствах является теорема о нетеровости композиции замкнутых нетеровых операторов [1]. Ее обобщения на локально выпуклые пространства имеются в работах [2, 3] (см. также [4], где теоремы композиции изложены для пространств Фреше, и обзор [5]). Эти результаты получены методами, которые носят топологический характер, поскольку тесно связаны с топологическими свойствами заданных пространств и операторов. В [6] изучаются чисто алгебраические свойства композиции операторов, действующих в векторных пространствах без топологии. Другие методы алгебраического характера, по существу, нейтральные к топологическим свойствам заданных пространств и операторов, применены в работе [7] к решению задачи о возмущении полунетеровых операторов.

В данной работе такие же методы алгебраического характера применяются к изучению композиции операторов. В теореме 1 приводятся наиболее общего вида условия, достаточные для нормальной разрешимости и нетеровости композиции BA операторов A и B , а в теоремах 3, 4 — условия на операторы B и BA , обеспечивающие нормальную разрешимость или нетеровость оператора A .

Пусть X и Y — векторные пространства (в. п.), $A: D_A \rightarrow Y$ — линейный оператор с областью определения D_A , $D_A \subset X$, и со значениями в Y .

Ядром оператора A называется множество $\text{Ker } A := \{x \in D_A: Ax = 0\}$, *образом* оператора A — множество $\text{Im } A \equiv A(D_A) := \{y = Ax: x \in D_A\}$ (в формульных определениях используются знаки “=” и “:=”, причем двоеточие пишется со стороны вводимого обозначения), *дефектом* оператора A (обозначим $\text{def } A$) — размерность фактор-пространства $Y/\text{Im } A$. Если хотя бы одно из чисел $\dim \text{Ker } A$ (размерность $\text{Ker } A$), $\text{def } A$ конечно, то разность $\dim \text{Ker } A - \text{def } A$ называют *индексом* оператора A и обозначают $\text{Ind } A$. Оператор $A_{-1}: Y \rightarrow X$ назовем *обобщенно обратным* к A , если $AA_{-1}A = A$.

Векторное пространство X называют *прямой суммой* своих векторных подпространств X_1 и X_2 (обозначим $X = X_1 \dot{+} X_2$), если $X = X_1 + X_2$, $X_1 \cap X_2 = \{0\}$.

Пусть X — в. п. Через $X^\#$ обозначим *алгебраически сопряженное* к X пространство (т. е. совокупность всех линейных функционалов на X). Если X — топологическое векторное пространство (т. в. п.), то через X^* обозначим *топологически сопряженное* к X пространство (т. е. совокупность всех непрерывных линейных функционалов на X), а через X_σ — пространство X , наделенное слабой топологией σ , при которой непрерывны все $g \in X^*$.

Пусть $A: X \rightarrow Y$. Линейный оператор $A^\#: Y^\# \rightarrow X^\#$, определяемый равенством $A^\#g(x) := g(Ax) \quad \forall g \in Y^\#, \quad \forall x \in X$, назовем *алгебраически сопряженным* к оператору A .

Пусть X — в. п. и Y — т. в. п. Оператор $A: X \rightarrow Y$ назовем *нормально раз-*

решимым, если уравнение $Ax = y$ имеет решение $x \in X$ тогда, когда $\psi(y) = 0 \forall \psi \in Y^\# \cap \text{Ker } A^\#$. Нормально разрешимый оператор конечного индекса назовем *нетеровым*.

Пусть $A: X \rightarrow Y$, $B: D_B \rightarrow Z$, $D_B \subset Y$. Оператор $BA: D_{BA} \rightarrow Z$ с областью определения $D_{BA} = \{x \in X: Ax \in D_B\}$ называют *композицией* операторов A и B .

Справедливо следующее утверждение.

Теорема 1. Пусть X — в. н., Y и Z — т. в. н., $A: X \rightarrow Y$, $\text{def } A < \infty$, $B: D_B \rightarrow Z$, D_B плотно в Y . Тогда справедливы следующие утверждения:

1) если $|\text{Ind } A| < \infty$ или $|\text{Ind } B| < \infty$, то $\text{Ind } A + \text{Ind } B \leq \text{Ind } (BA) \leq \dim \text{Ker } A + \text{Ind } B$; если, к тому же, $\text{Im } A$ замкнут в Y , то

$$\text{Ind}(BA) = \widehat{\text{Ind}} A + \text{Ind } B; \quad (1)$$

2) если оператор B нормально разрешим, $\dim \text{Ker } B < \infty$ и $B_{-1}^\#(\text{Ker } A^\#) \subset Z^*$ при некотором обобщенно обратном к B операторе B_{-1} , то оператор $BA: D_{BA} \rightarrow Z$ нормально разрешим;

3) если $\dim \text{Ker } A < \infty$, оператор B нетеров и $B_{-1}^\#(\text{Ker } A^\#) \subset Z^*$ при некотором обобщенно обратном к B операторе B_{-1} , то оператор $BA: D_{BA} \rightarrow Z$ нетеров.

Доказательство. Справедливо разложение $Y = \text{Im } A + L$, где $\dim L = \dim \text{Ker } A^\#$. Если $\text{Im } A$ замкнут в Y , то $\text{Ker } A^\# \subset Y^*$ и можно выбрать $L \subset D_B$ [1, с. 30]. Если же $\text{Im } A$ не замкнут в Y , то не всегда можно выбрать $L \subset D_B$. Учитывая сделанные замечания, так же, как и в [6, с. 35], убеждаемся в справедливости утверждения 1 теоремы.

Докажем утверждение 2. Поскольку оператор B нормально разрешим, то уравнение

$$BAx = z, \quad x \in D_{BA}, \quad z \in Z, \quad (2)$$

эквивалентно (в смысле разыскания решений $x \in D_{BA}$ при каждом $z \in Z$) системе

$$Ax = B_{-1}z + \sum_{i=1}^{\nu} a_i y_i =: z_0, \quad (3)$$

$$\varphi(z) = 0 \quad \forall \varphi \in Z^* \cap \text{Ker } B^\#, \quad (4)$$

где $\nu := \dim \text{Ker } B$; $\{\psi_j\}_{j=1}^{\nu}$ — базис в $\text{Ker } B$; a_i , $i = 1, 2, \dots, \nu$ — произвольные постоянные (суммы вида $\sum_{i=1}^0$ считаем равными нулю).

Условия разрешимости уравнения (3) имеют вид

$$\psi_j(z_0) = 0, \quad j = 1, 2, \dots, \mu, \quad (5)$$

где $\mu := \dim \text{Ker } A^\#$, $\{\psi_j\}_{j=1}^{\mu}$ — базис в $\text{Ker } A^\#$ (при $\mu = 0$ условия (5) отсутствуют).

Условия (5) представляются в виде

$$\sum_{i=1}^{\nu} \gamma_{ji} a_i = \psi_j^\#(z), \quad j = 1, 2, \dots, \mu, \quad (6)$$

где $\psi_j^\# := B_{-1}^\# \psi_j$, $\gamma_j := -\psi_j(y_j)$. По условию теоремы $\psi_j^\# \in Z^* \forall j \in \overline{1, \mu}$.

Система (5) относительно a_1, a_2, \dots, a_ν аналогична системе (11) работы [7], условия ее разрешимости аналогичны условиям (12) из [7]. Эти условия и условия (4) необходимы и достаточны для разрешимости уравнения (2). Функционалы, входящие в указанные условия, очевидно, принадлежат $Z^* \cap \text{Ker}(BA)^\#$.

Поэтому оператор $BA: D_{BA} \rightarrow Z$ нормально разрешим. Утверждение 2 доказано.

Утверждение 3 следует из утверждений 1, 2 теоремы. Теорема доказана.

Из теоремы 1 вытекает следующее утверждение.

Теорема 2. Пусть X — в. н., Y и Z — т. в. н., операторы $A: X \rightarrow Y$, $B: D_B \rightarrow Z$ (D_B плотно в Y) нетеровы и существует непрерывный обобщенно обратный к B оператор $B_{-1}: Z_\sigma \rightarrow Y_\sigma$. Тогда оператор $BA: D_{BA} \rightarrow Z$ нетеров и выполняется равенство (1).

При доказательстве следующей теоремы будем следовать методу Ф. Нетера [8, с. 181].

Теорема 3. Пусть X и Z — в. н., Y — т. в. н.; $A: X \rightarrow Y$; $B: Y \rightarrow Z$; $\dim \text{Ker } B < \infty$; $\dim \text{Ker } (BA) < \infty$;

$$(B^\#(\text{Ker } (BA)^\#) + \text{Ker } B_{-1}^\# + B^\# \Gamma^\# A^\#(\text{Ker } B_{-1}^\#)) \subset Y^*, \quad (7)$$

где B_{-1} — некоторый обобщенно обратный к B оператор, Γ — некоторый обобщенно-обратный к BA оператор. Тогда справедливы следующие утверждения:

- 1) оператор A нормально разрешим и $\dim \text{Ker } A < \infty$;
- 2) если $\text{def } (BA) < \infty$, то оператор A нетеров и

$$\text{Ind } A = \text{Ind } (BA) - \text{Ind } B. \quad (8)$$

Доказательство. Если уравнение

$$Ax = y \quad (9)$$

при некотором $y \in Y$ имеет решение $x \in X$, то при том же y то же решение x имеет уравнение

$$BAx = By. \quad (10)$$

Уравнение (10) разрешимо тогда и только тогда, когда

$$B^\# \psi(y) = 0. \quad \forall \psi \in \text{Ker } (BA)^\#. \quad (11)$$

Если условие (11) выполнено, то решение уравнения (10) представляется в виде

$$x = \Gamma B y + \sum_{i=1}^n c_i \chi_i, \quad (12)$$

где $n := \dim \text{Ker } (BA)$; $\{\chi_i\}_{i=1}^n$ — базис в $\text{Ker } (BA)$; $c_i, i = 1, 2, \dots, n$ — произвольные постоянные (суммы вида $\sum_{i=1}^0$ считаем равными нулю).

Очевидно, при $\nu := \dim \text{Ker } B = 0$ (12) является решением уравнения (9), а при $\nu > 0$ (12) удовлетворяют соотношению

$$Ax - y = \sum_{j=1}^{\nu} a_j \xi_j, \quad (13)$$

где $\{\xi_j\}_{j=1}^v$ — базис в $\text{Ker } B$; $a_j, j = 1, 2, \dots, n$ — некоторые постоянные. При этом (12) является решением уравнения (9) тогда и только тогда, когда $a_j = 0 \quad \forall j \in \overline{1, v}$.

Пусть $\{\varphi_j\}_{j=1}^v$ — базис в $\text{Ker } B_{-1}^\#$, биортогональной системе $\{\xi_j\}_{j=1}^v$. Тогда, учитывая (13) и (12), получаем

$$a_j = \varphi_j(Ax) - \varphi_j(y) = \varphi_j(AGBy - y) + \sum_{i=1}^n c_i \varphi_j(\alpha_i).$$

Теперь условия $a_j = 0 \quad \forall j \in \overline{1, v}$ выражаются в виде

$$\sum_{i=1}^n \gamma_{ji} c_i = \delta_j^\#(y), \quad j = 1, 2, \dots, v, \quad (14)$$

где $\gamma_{ji} := \varphi_j(\alpha_i)$, $\delta_j^\# := \varphi_j - B^\# \Gamma^\# A^\# \varphi_j$.

Система (14) относительно c_1, c_2, \dots, c_n аналогична системе (11) работы [7], условия ее разрешимости аналогичны условиям (12) из [7]. Эти условия и условие (11) необходимы и достаточны для разрешимости уравнения (9). Функционалы, входящие в указанные условия, в силу (7) принадлежат $Y^* \cap \text{Ker } A^\#$. Поэтому оператор A нормально разрешим. Кроме того, $\dim \text{Ker } A < \dim \text{Ker } (BA)$ и утверждение 1 доказано.

Теперь очевидно, что при условии $\dim \text{Ker } (BA)^\# < \infty$ оператор A нетеров и равенство (8) следует из (1). Теорема доказана.

Аналогично доказывается и следующее утверждение.

Теорема 4. Пусть X — в. п., Y и Z — т. в. п., $A: X \rightarrow Y$, оператор $B: Y_\sigma \rightarrow Z_\sigma$ непрерывен, $\text{Ker } B = \{0\}$. Тогда из нормальной разрешимости (или нетеровости) оператора $B A: X \rightarrow Z$ следует нормальная разрешимость (или соответственно нетеровость) оператора A .

1. Крейн С. Г. Линейные уравнения в банаховом пространстве. — М.: Наука, 1971. — 104 с.
2. Schaefer H. H. Über singular Integralgleichungen und eine Klasse von Homomorphismen in lokal-konvexen Räumen // Math. Z. — 1956. — 66, № 2. — P. 147 — 163.
3. Pietsch A. Unstetige lineare Abbildungen in lokalkonvexen Vektorräumen // Math. Ann. — 1960. — 140, № 2. — P. 153 — 164.
4. Пресдорф Э. Некоторые классы сингулярных уравнений. — М.: Мир, 1979. — 493 с.
5. Крачковский С. Н., Диканский А. С. Фредгольмовы операторы и их обобщения // Итоги науки. Сер. Мат. анализ. 1968; ВИНТИ, 1969. — С. 39 — 71.
6. Przeworska-Rolewicz D., Rolewicz S. Equations in linear spaces. — Warszawa, 1968. — 380 p.
7. Плакса С. А. О возмущении полунетеровых операторов в неполных пространствах. // Укр. мат. журн. — 1993. — 45, № 3. — С. 398—403.
8. Мухелишвили Н. И. Сингулярные интегральные уравнения. — М.: Наука, 1968. — 511 с.

Получено 26.12.91