

С. С. Бойко, В. К. Дубовой (Харьков. ун-т),
Б. Кирстайн, Б. Фритцше (Лейпциг. ун-т)

ОПЕРАТОРЫ СЖАТИЯ, ДЕФЕКТНЫЕ ФУНКЦИИ И ТЕОРИЯ РАССЕЯНИЯ*

We study functions that describe scattering through inner channels of a system (defect functions) and the corresponding contraction operators.

Вивчаються функції, які описують розсіяння по внутрішніх каналах системи (дефектні функції), та оператори стиску, що відповідають цим функціям.

Как известно [1, 2], голоморфная внутри единичного круга сжимающая оператор-функция является субоператором рассеяния (матрицей рассеяния Гейзенберга) некоторого ортогонального унитарного сцепления односторонних сдвигов V_- и V_+ , которые играют соответственно роль входа и выхода системы. Однако наряду с внешними система может иметь и внутренние каналы. Наличие внутренних каналов может рассматриваться как дефект системы, так как в этом случае часть информации, попавшей в систему, не выходит наружу, а остается внутри, рассеиваясь по этим каналам, а функции, описывающие рассеяние по внутренним каналам, играют, таким образом, для функций рассеяния роль дефектов.

В п. 1 вводится, следуя работе [3], понятие дефектных функций и устанавливается связь дефектных функций с соответствующими операторными узлами с помощью операции выведения внутренних каналов наружу.

В п. 2 рассматриваются сжатия $T: \mathfrak{H} \rightarrow \mathfrak{H}$, содержащие односторонний сдвиг $V: \mathfrak{H}_1 \rightarrow \mathfrak{H}_1$ такой, что $\mathfrak{H} = \bigvee_{n=0}^{\infty} T^{*n} \mathfrak{H}_1$. Такие сдвиги мы называем порождающими для T . Одним из основных результатов работы является теорема 7, в которой утверждается, что голоморфная сжимающая оператор-функция — дефектная (точнее, правая дефектная) тогда и только тогда, когда соответствующее этой функции сжатие имеет порождающий сдвиг.

1. Дефектные функции и теория рассеяния. 1. Пусть $T: \mathfrak{H} \rightarrow \mathfrak{H}$ — оператор сжатия, т. е. $\|T\| \leq 1$, действующий в гильбертовом пространстве \mathfrak{H} . Как известно [4], сжатие T можно включить в унитарный узел

$$\Delta = (\mathfrak{H}, \mathfrak{F}, \mathfrak{G}; T, F, G, S). \quad (1)$$

Здесь \mathfrak{F} и \mathfrak{G} — гильбертовы пространства **, называемые внешними, а оператор

$$U = \begin{bmatrix} T & F \\ G & S \end{bmatrix}: \mathfrak{H} \oplus \mathfrak{F} \rightarrow \mathfrak{H} \oplus \mathfrak{G} \quad (2)$$

является унитарным отображением $\mathfrak{H} \oplus \mathfrak{F}$ на $\mathfrak{H} \oplus \mathfrak{G}$. Пространство \mathfrak{H} называется внутренним пространством узла Δ . Узел Δ называется простым, если $\mathfrak{H} = \mathfrak{H}_{\mathfrak{F}} \vee \mathfrak{H}_{\mathfrak{G}}$ ***, где

$$\mathfrak{H}_{\mathfrak{F}} = \bigvee_{n=0}^{\infty} T^{*n} G^*(\mathfrak{G}), \quad \mathfrak{H}_{\mathfrak{G}} = \bigvee_{n=0}^{\infty} T^n F(\mathfrak{F}).$$

Функция

*Выполнена при частичной поддержке Международной Соросовской программы поддержки образования в области точных наук (грант № APU 061031).

**Все рассматриваемые в работе гильбертовы пространства предполагаются комплексными и сепарабельными, а операторы — линейными и ограниченными.

*** Символом $\bigvee_{\alpha \in A} \mathfrak{H}_{\alpha}$, где $\mathfrak{H}_{\alpha} \subset \mathfrak{H}$ при всех $\alpha \in A$, обозначается наименьшее (замкнутое) подпространство в \mathfrak{H} , содержащее все \mathfrak{H}_{α} , $\alpha \in A$.

$$\Theta_{\Delta}(\zeta) = S + \zeta G(I - \zeta T)^{-1} F \quad (3)$$

называется характеристической оператор-функцией (х. о.-ф.) узла Δ . Очевидно, $\Theta_{\Delta}(\zeta)$ определена внутри единичного круга $D = \{|\zeta| < 1\}$, а ее значениями являются операторы, определенные на $\tilde{\mathfrak{H}}$ со значениями в \mathfrak{G} .

Будем говорить, что функция $\Theta(\zeta)$ принадлежит классу $S[\tilde{\mathfrak{H}}, \mathfrak{G}]$, если:

- а) $\Theta(\zeta)$ определена в D и для любого $\zeta \in D$ является оператором, определенным на $\tilde{\mathfrak{H}}$ со значениями в \mathfrak{G} ;
- б) $\Theta(\zeta)$ голоморфна в D ;
- в). для любого $\zeta \in D$ отображение $\Theta(\zeta)$ является сжимающим, т. е. $I - \Theta^*(\zeta)\Theta(\zeta) \geq 0$.

Важную роль в теории унитарных узлов играет (см., например, [4]) следующая теорема.

Теорема 1. Характеристическая функция (3) произвольного унитарного узла (1) принадлежит классу $S[\tilde{\mathfrak{H}}, \mathfrak{G}]$.

Обратно, для любой функции $\Theta(\zeta) \in S[\tilde{\mathfrak{H}}, \mathfrak{G}]$ существует простой унитарный узел (1) такой, что $\Theta(\zeta) = \Theta_{\Delta}(\zeta)$.

Каждый узел (1) порождает соответствующую унитарную дилатацию* сжатия T . А именно, пусть $\mathfrak{A} = \mathfrak{D}_{\mathfrak{G}} \oplus \mathfrak{H} \oplus \mathfrak{D}_{\tilde{\mathfrak{H}}}$, где

$$\mathfrak{D}_{\mathfrak{G}} = \dots \oplus \mathfrak{G} \oplus \mathfrak{G}, \quad \mathfrak{D}_{\tilde{\mathfrak{H}}} = \tilde{\mathfrak{H}} \oplus \tilde{\mathfrak{H}} \oplus \dots$$

Тогда оператор $W: \mathfrak{A} \rightarrow \mathfrak{A}$, имеющий при таком разложении блочное представление

$$W = \begin{bmatrix} \cdot & I \\ 0 & I \\ 0 & G & S \\ & T & F \\ 0 & I \\ 0 & I \\ \cdot & \cdot \end{bmatrix}, \quad (4)$$

является унитарной дилатацией сжатия T . Здесь и далее все неотмеченные блоки — нулевые.

2. Будем говорить, что односторонний сдвиг $V: \mathfrak{H}_1 \rightarrow \mathfrak{H}_1$ содержится в сжатии $T: \mathfrak{H} \rightarrow \mathfrak{H}$, если $\mathfrak{H}_1 \subset \mathfrak{H}$, \mathfrak{H}_1 инвариантно относительно T и $V = T|_{\mathfrak{H}_1}$.

Оператор $\tilde{V}: \tilde{\mathfrak{H}}_1 \rightarrow \tilde{\mathfrak{H}}_1$ будем называть односторонним коэдивигом, если \tilde{V}^* является односторонним сдвигом. Будем говорить, что односторонний коэдивиг \tilde{V} содержится в сжатии T , если сдвиг \tilde{V}^* содержится в T^* .

Например, операторы $V_{\mathfrak{G}} = W|_{\mathfrak{D}_{\mathfrak{G}}}$, $V_{\tilde{\mathfrak{H}}} = W^*|_{\mathfrak{D}_{\tilde{\mathfrak{H}}}}$ являются односторонними сдвигами, которые содержатся соответственно в W и W^* . В теории рассеяния [1, 2] коэдивиг $V_{\tilde{\mathfrak{H}}}^*$ связан с входными каналами, сдвиг $V_{\mathfrak{G}}$ — с выходными. С этой точки зрения любой односторонний коэдивиг, входящий в W , может рассматриваться как канал поступающей информации, а любой односторонний сдвиг — как канал для уходящей информации.

Целью данной работы является изучение внутренних каналов, т. е. односторонних сдвигов $V: \mathfrak{H}_1 \rightarrow \mathfrak{H}_1$ (односторонних коэдивигов $\tilde{V}: \tilde{\mathfrak{H}}_1 \rightarrow \tilde{\mathfrak{H}}_1$), входящих в W и таких, что подпространства $\mathfrak{H}_1(\tilde{\mathfrak{H}}_1)$ содержатся во внутреннем

* Необходимые сведения о дилатациях имеются, например, в [5].

пространстве \mathfrak{H} . Очевидно, эти каналы связаны с рассеянием внутри системы. Следующее простое утверждение сводит описание внутренних каналов в дилатации W к описанию односторонних сдвигов и косддвигов, содержащихся в соответствующем сжатии.

Теорема 2. Любой односторонний сдвиг $V: \mathfrak{H}_1 \rightarrow \mathfrak{H}_1$ (косддвиг $\tilde{V}: \tilde{\mathfrak{H}}_1 \rightarrow \tilde{\mathfrak{H}}_1$), входящий в дилатацию W и такой, что $\mathfrak{H}_1 \subset \mathfrak{H}$ ($\tilde{\mathfrak{H}}_1 \subset \tilde{\mathfrak{H}}$), входит в T .

Обратно, всякий односторонний сдвиг $V: \mathfrak{H}_1 \rightarrow \mathfrak{H}_1$ (косддвиг $\tilde{V}: \tilde{\mathfrak{H}}_1 \rightarrow \tilde{\mathfrak{H}}_1$), входящий в T , входит и в W .

В случае вполне неунитарного сжатия T среди внутренних каналов можно выделить максимальные, а именно, справедлива [3] следующая теорема.

Теорема 3. Пусть $T: \mathfrak{H} \rightarrow \mathfrak{H}$ — вполне неунитарное сжатие и (1) — унитарный узел, содержащий сжатие T . Тогда подпространство $\mathfrak{H}_{\mathfrak{H}}^{\perp} = \mathfrak{H} \ominus \mathfrak{H}_{\mathfrak{H}}$ и $(\mathfrak{H}_{\mathfrak{H}}^{\perp} = \mathfrak{H} \ominus \mathfrak{H}_{\mathfrak{H}})$ инвариантно относительно $T(T^*)$. Сужение $V(\tilde{V})$ сжатия $T(T^*)$ на $\mathfrak{H}_{\mathfrak{H}}^{\perp}(\mathfrak{H}_{\mathfrak{H}}^{\perp})$ является односторонним сдвигом. Сдвиг $V(\tilde{V})$ является максимальным в том смысле, что любой односторонний сдвиг, содержащийся в $T(T^*)$, входит в $V(\tilde{V})$.

Сдвиг $V(\tilde{V})$ будем называть максимальным сдвигом, содержащимся в $T(T^*)$, и обозначать его $V_T(V_{T^*})$. Заметим, что V_T^* — максимальный косддвиг, содержащийся в T .

Определение. Пусть $\Theta(\zeta) \in S[\mathfrak{F}, \mathfrak{G}]$ и (1) — простой унитарный узел, для которого функция $\Theta(\zeta)$ является характеристической. Пусть V_T и V_{T^*} — максимальные сдвиги, входящие соответственно в T и T^* , \mathfrak{H}_0 , $\tilde{\mathfrak{H}}_0$ — их порождающие подпространства, а P_0 и \tilde{P}_0 — ортопроекторы в \mathfrak{H} на \mathfrak{H}_0 и $\tilde{\mathfrak{H}}_0$ соответственно. Функции

$$\varphi(\zeta) = P_0(I - \zeta T)^{-1} F, \quad \psi(\zeta) = G(I - \zeta T)^{-1} \tilde{P}_0, \quad \zeta \in D, \quad (5)$$

значения которых рассматриваются соответственно как операторы из \mathfrak{F} в \mathfrak{H}_0 и из $\tilde{\mathfrak{H}}_0$ в \mathfrak{G} , называются соответственно правой и левой дефектными функциями функции $\Theta(\zeta)$.

Замечание. Понятие дефектных функций было введено в [6] (части 5 и 6). В этих работах выясняется роль, которую дефектные функции играют при исследовании интерполяционной задачи Шура.

3. Пусть $\varphi(\zeta)$ и $\psi(\zeta)$ — дефектные функции, определенные равенством (5). Как показано в [3] (см. также [6], ч. 6), $\varphi(\zeta) \in S[\mathfrak{F}, \mathfrak{H}_0]$ и $\psi(\zeta) \in S[\tilde{\mathfrak{H}}_0, \mathfrak{G}]$. Таким образом, в силу теоремы 1 функциям $\varphi(\zeta)$ и $\psi(\zeta)$ также соответствуют унитарные узлы. Возникает вопрос о том, как эти узлы связаны с узлом Δ . Отметим в связи с этим, что при разложении

$$\mathfrak{H} = \dots \oplus V_T^2 \mathfrak{H}_0 \oplus V_T \mathfrak{H}_0 \oplus \mathfrak{H}_0 \oplus \mathfrak{H}_{\mathfrak{G}}$$

операторы, входящие в узел Δ , имеют блочные представления

$$T = \begin{bmatrix} \ddots & & & \vdots \\ & 0 & I_{\alpha} & 0 \\ & 0 & I_{\alpha} & 0 \\ & 0 & t & \\ \dots & 0 & 0 & 0 & T_{\mathfrak{G}} \end{bmatrix}, \quad F = \begin{bmatrix} \vdots \\ 0 \\ 0 \\ F_0 \\ F_{\mathfrak{G}} \end{bmatrix}, \quad (6)$$

$$G = [\dots \ 0 \ 0 \ 0 \ G_{\mathfrak{G}}],$$

где $\alpha = \dim \mathfrak{H}_0$ — кратность максимального сдвига V_T

Введем в рассмотрение пространства

$$\mathfrak{H}_{\varphi} = \dots \oplus \mathfrak{G} \oplus \mathfrak{G} \oplus \mathfrak{H}_{\mathfrak{G}}, \quad \mathfrak{F}_{\varphi} = \mathfrak{F}, \quad \mathfrak{G}_{\varphi} = \mathfrak{H}_0$$

и определим с помощью блочных представлений

$$T_{\varphi} = \begin{bmatrix} \ddots & & & \vdots \\ 0 & I_{\mathfrak{G}} & & 0 \\ 0 & & I_{\mathfrak{G}} & 0 \\ 0 & & & G_{\mathfrak{G}} \\ \dots & 0 & 0 & T_{\mathfrak{G}} \end{bmatrix}, \quad F_{\varphi} = \begin{bmatrix} \vdots \\ 0 \\ 0 \\ S \\ F_{\mathfrak{G}} \end{bmatrix},$$

$$G_{\varphi} = [\dots \ 0 \ 0 \ 0 \ t], \quad S_{\varphi} = F_0$$

операторы $T_{\varphi}: \mathfrak{H}_{\varphi} \rightarrow \mathfrak{H}_{\varphi}$, $F_{\varphi}: \mathfrak{F}_{\varphi} \rightarrow \mathfrak{H}_{\varphi}$, $G_{\varphi}: \mathfrak{H}_{\varphi} \rightarrow \mathfrak{G}_{\varphi}$ и $S_{\varphi}: \mathfrak{F}_{\varphi} \rightarrow \mathfrak{G}_{\varphi}$. Непосредственно проверяется, что совокупность

$$\Delta_{\varphi} = (\mathfrak{H}_{\varphi}, \mathfrak{F}_{\varphi}, \mathfrak{G}_{\varphi}, T_{\varphi}, F_{\varphi}, G_{\varphi}, S_{\varphi}) \quad (7)$$

является унитарным узлом, а его характеристической функцией — $\varphi(\zeta)$.

На языке теории рассеяния переход от узла Δ к Δ_{φ} означает, что внутренние каналы (уходящую информацию) $\dots \oplus V_T^2 \mathfrak{H}_0 \oplus V_T \mathfrak{H}_0 \oplus \mathfrak{H}_0$ вывели на выход, а внешние каналы, связанные с пространством \mathfrak{G} , ввели во внутрь. Отсюда непосредственно видно, что правая дефектная функция $\varphi(\zeta)$ описывает рассеяние, связанное с внутренними каналами, порожденными максимальным сдвигом V_T .

Проводя аналогичные рассуждения, получаем, что левая дефектная функция $\psi(\zeta)$ описывает рассеяние, связанное с внутренними каналами, которые порождены максимальным коэффициентом, входящим в T .

2. Сжатия, имеющие порождающий односторонний сдвиг. 1. Пусть сжатие $T: \mathfrak{H} \rightarrow \mathfrak{H}$ содержит односторонний сдвиг $V_1: \mathfrak{H}_1 \rightarrow \mathfrak{H}_1$.

Определение. Будем говорить, что сдвиг V_1 является порождающим для T , если $\mathfrak{H} = \bigvee_{n=0}^{\infty} T^{*n} \mathfrak{H}_1$.

Пусть сжатие T имеет порождающий сдвиг V_1 . Рассмотрим разложение $\mathfrak{H} = \mathfrak{H}_0 \oplus \tilde{\mathfrak{H}}$, при котором сжатие T распадается в ортогональную сумму $T = U \oplus \tilde{T}$ унитарного оператора $U: \mathfrak{H}_0 \rightarrow \mathfrak{H}_0$ и вполне неунитарного $\tilde{T}: \mathfrak{H} \rightarrow \tilde{\mathfrak{H}}$. Обозначим через \tilde{P} ортопроектор в \mathfrak{H} на $\tilde{\mathfrak{H}}$.

Лемма 1. Подпространство $\mathfrak{L} = \overline{\tilde{P} \mathfrak{H}_1}$ инвариантно относительно \tilde{T} , при этом сужение $V_{\mathfrak{L}} = \tilde{T}|_{\mathfrak{L}}$ является для \tilde{T} порождающим сдвигом.

Доказательство. Подпространство $\mathfrak{H}_0 \vee \mathfrak{H}_1$ инвариантно относительно T и сужение T на это подпространство является изометрическим оператором. Так как $\mathfrak{L} = \tilde{\mathfrak{H}} \cap (\mathfrak{H}_0 \vee \mathfrak{H}_1)$, то \mathfrak{L} инвариантно относительно T , при этом $V_{\mathfrak{L}} = \tilde{T}|_{\mathfrak{L}} = T|_{\mathfrak{L}}$ является изометрическим оператором. Поскольку \tilde{T} вполне неунитарен, то $V_{\mathfrak{L}}$ является односторонним сдвигом. Подпространство $\tilde{\mathfrak{H}}$ приводит T . Поэтому

$$\tilde{\mathfrak{H}} = \overline{\tilde{P} \mathfrak{H}} = \overline{\tilde{P} \bigvee_{n=0}^{\infty} T^{*n} \mathfrak{H}_1} = \overline{\bigvee_{n=0}^{\infty} \tilde{T}^{*n} \overline{\tilde{P} \mathfrak{H}_1}} = \bigvee_{n=0}^{\infty} \tilde{T}^{*n} \mathfrak{L},$$

и лемма доказана.

2. В качестве примера, важного для дальнейшего изложения, рассмотрим узел (7). Так как

$$\bigvee_{n=0}^{\infty} T_{\varphi}^{*n} (\mathfrak{D}_{\mathcal{G}}) = \mathfrak{D}_{\mathcal{G}} \oplus \bigvee_{n=0}^{\infty} T^{*n} G^*(\mathcal{G}) = \mathfrak{D}_{\mathcal{G}} \oplus \mathfrak{H}_{\varphi} = \mathfrak{H}_{\varphi},$$

то сдвиг $V_{\mathcal{G}}$ является порождающим для T_{φ} .

Пусть узел Δ_{φ} не является простым, т. е. $\mathfrak{H}_{\varphi} = \mathfrak{H}_{\varphi}^{(0)} \oplus \mathfrak{H}_r$, где $T_{\varphi}|_{\mathfrak{H}_{\varphi}^{(0)}}$ — унитарный оператор, а $T_r = T_{\varphi}|_{\mathfrak{H}_r}$ — вполне неунитарное сжатие. Если положить $\mathfrak{H}_1 = M_+(\mathcal{G})$ и $\tilde{T} = T_r$, то будут выполняться условия леммы 1. Следовательно, сжатие T_r имеет порождающий сдвиг $V_{\mathfrak{L}} = T_r|_{\mathfrak{L}}$, где \mathfrak{L} — замыкание проекции $M_+(\mathcal{G})$ на \mathfrak{H}_r . Отсюда следует, что для T_r максимальный сдвиг тем более является порождающим.

Итак, доказана следующая лемма.

Лемма 2. Для вполне неунитарной части сжатия T_{φ} максимальный сдвиг является порождающим.

Наконец, заметим, что сжатие T_{φ} является вполне неунитарным и односторонний сдвиг $V_{\mathcal{G}}$ максимальный для T_{φ} в том и только в том случае, когда $\mathfrak{H}_{\mathcal{G}} = \mathfrak{H}_{\mathcal{G}_{\varphi}}$, т. е.

$$\mathfrak{H}_{\mathcal{G}} = \bigvee_{n=0}^{\infty} T_{\varphi}^{*n} G_{\varphi}^*(\mathcal{G}_{\varphi}) = \bigvee_{n=0}^{\infty} T_{\mathcal{G}}^{*n} t^*(\mathfrak{H}_0),$$

иначе говоря, тогда и только тогда, когда максимальный сдвиг сжатия T является порождающим. Итак, справедлива следующая теорема.

Теорема 4. Сжатие T_{φ} является вполне неунитарным, а сдвиг $V_{\mathcal{G}}$ максимальным для T_{φ} в том и только в том случае, когда максимальный сдвиг сжатия T является порождающим.

Отметим, что в случае выполнения условий теоремы $(T_{\varphi})_{\varphi} = T$.

Будем говорить, что односторонний косддвиг \tilde{V} является порождающим для сжатия T , если сдвиг \tilde{V}^* является порождающим для T^* . Очевидно, результаты этого пункта можно переформулировать на языке порождающих косддвигов.

3. Описание класса дефектных функций. Пусть $\Theta(\zeta) \in S[\mathfrak{F}, \mathcal{G}]$ и $\dim \mathfrak{F} = q \leq \infty$, $\dim \mathcal{G} = p \leq \infty$. Правую (левую) дефектную функцию функции $\Theta(\zeta)$ обозначим $\Theta_r(\zeta)$ ($\Theta_l(\zeta)$). Дефектные функции $\Theta_r(\zeta)$ и $\Theta_l(\zeta)$ назовем дефектными функциями первого поколения. Дефектные функции второго поколения определим следующим образом:

$$\begin{aligned} \Theta_{rr}(\zeta) &= (\Theta_r)_r(\zeta), & \Theta_{rl}(\zeta) &= (\Theta_r)_l(\zeta), \\ \Theta_{lr}(\zeta) &= (\Theta_l)_r(\zeta), & \Theta_{ll}(\zeta) &= (\Theta_l)_l(\zeta). \end{aligned}$$

Аналогично можно определить дефектные функции следующих поколений.

Теорема 5. Пусть $\Theta(\zeta) \in S[\mathfrak{F}, \mathcal{G}]$. Тогда $\Theta_{rr}(\zeta)$ ($\Theta_{ll}(\zeta)$) является правым (левым) регулярным делителем $\Theta(\zeta)$, т. е. имеет место регулярная факторизация

$$\Theta(\zeta) = \Theta_1(\zeta)\Theta_{rr}(\zeta) \quad (\Theta(\zeta) = \Theta_{ll}(\zeta)\Theta_2(\zeta)). \quad (8)$$

Доказательство достаточно провести для функции $\Theta_{rr}(\zeta)$. Пусть функции $\Theta(\zeta)$ соответствует простой унитарный узел (1). Рассмотрим три случая.

1. $\Theta(\zeta) \neq 0$ и сжатие T содержит односторонний сдвиг. Рассмотрим раз-

ложение $\tilde{\mathcal{H}} = \tilde{\mathcal{H}}_{\mathfrak{U}}^\perp \oplus \tilde{\mathcal{H}}_{\mathfrak{U}}$. Этому разложению соответствует блочное представление

$$T = \begin{bmatrix} V_T & R \\ 0 & T_{\mathfrak{U}} \end{bmatrix}.$$

Пусть $\tilde{\mathcal{H}}_0$ — порождающее подпространство для максимального сдвига V_T . Тогда

$$\tilde{\mathcal{H}}_{\mathfrak{U}}^\perp = M_+(\tilde{\mathcal{H}}) = \dots \oplus V_T^2 \tilde{\mathcal{H}}_0 \oplus V_T \tilde{\mathcal{H}}_0 \oplus \tilde{\mathcal{H}}_0.$$

Этому разложению соответствуют блочные представления

$$V_T = \begin{bmatrix} \ddots & & \\ & 0 & I_\alpha \\ & 0 & I_\alpha \\ & & 0 \end{bmatrix}, \quad R = \begin{bmatrix} \vdots \\ 0 \\ 0 \\ t \end{bmatrix}, \quad \alpha = \dim \tilde{\mathcal{H}}_0.$$

Пусть $\Delta_r = (\tilde{\mathcal{H}}_r, \mathfrak{F}_r, \mathfrak{G}_r; T_r, F_r, G_r, S_r)$ — простой унитарный узел такой, что $\Theta_r(\zeta) = \Theta_{\Delta_r}(\zeta)$. Как показано в п. 1, в качестве узла Δ_r можно взять главную часть узла (7), т. е. узел Δ_r может быть получен из Δ_φ удалением из оператора T_φ унитарной части. Это означает, что $\mathfrak{F}_r = \mathfrak{F}$, $\mathfrak{G}_r = \tilde{\mathcal{H}}_0$, $\tilde{\mathcal{H}}_\varphi = \tilde{\mathcal{H}}_\varphi^{(0)} \oplus \tilde{\mathcal{H}}_r$, где $\tilde{\mathcal{H}}_\varphi^{(0)}$ — подпространство, в котором действует унитарная часть оператора T_φ и $T_\varphi|_{\tilde{\mathcal{H}}_r} = T_r$. Безусловно, может оказаться, что $\tilde{\mathcal{H}}_\varphi^{(0)} = \{0\}$. Из простоты узла Δ_r следует $\tilde{\mathcal{H}}_r = \tilde{\mathcal{H}}_{\mathfrak{G}_r} \vee \tilde{\mathcal{H}}_{\mathfrak{F}_r}$, где $\tilde{\mathcal{H}}_{\mathfrak{G}_r} = \bigvee_{n=0}^{\infty} T_r^{*n} G_r^*(\mathfrak{G}_r)$, $\tilde{\mathcal{H}}_{\mathfrak{F}_r} = \bigvee_{n=0}^{\infty} T_r^n F_r(\mathfrak{F}_r)$. Заметим, что

$$\tilde{\mathcal{H}}_r \ominus \tilde{\mathcal{H}}_{\mathfrak{G}_r} \neq \{0\}. \quad (9)$$

Действительно, почти всюду [3]*

$$I - \Theta^*(e^{it}) \Theta(e^{it}) \geq \Theta_r^*(e^{it}) \Theta_r(e^{it}),$$

т. е.

$$I - \Theta_r^*(e^{it}) \Theta_r(e^{it}) \geq \Theta^*(e^{it}) \Theta(e^{it}).$$

Так как по предположению $\Theta(\zeta) \neq 0$, то в этом случае (см., например, [3]) сжатие T_r содержит односторонний сдвиг, и, значит, выполняется (9). Таким образом,

$$\tilde{\mathcal{H}}_r = \tilde{\mathcal{H}}_{\mathfrak{G}_r}^\perp \oplus \tilde{\mathcal{H}}_{\mathfrak{F}_r}, \quad (10)$$

и сужение T_r на $\tilde{\mathcal{H}}_{\mathfrak{G}_r}^\perp$ является максимальным сдвигом в T_r .

Далее из очевидных соотношений

$$\tilde{\mathcal{H}}_{\mathfrak{G}_r} = \bigvee_{n=0}^{\infty} T_r^{*n} G_r^*(\mathfrak{G}_r) = \bigvee_{n=0}^{\infty} T_\varphi^{*n} G_\varphi^*(\mathfrak{G}_\varphi) = \bigvee_{n=0}^{\infty} T_{\mathfrak{G}}^{*n} t^*(\tilde{\mathcal{H}}_0)$$

следует, что подпространство $\tilde{\mathcal{H}}_{\mathfrak{G}_r}$ входит в $\tilde{\mathcal{H}}_{\mathfrak{G}}$ и инвариантно относительно $T_{\mathfrak{G}}^*$, а значит, и относительно $T_{\mathfrak{G}}^*$.

Перейдем теперь от узла Δ_r к узлу $\Delta_{r\varphi} = (\Delta_r)_\varphi$ согласно правилу, по кото-

*Если $\Theta(\zeta) \in S[\mathfrak{F}, \mathfrak{G}]$, то через $\Theta(e^{it})$, $t \in [0, 2\pi]$, как обычно, обозначаются некасательные граничные значения $\Theta(\zeta)$, которые существуют почти всюду в смысле сильной сходимости [5].

рому в п. 1 был описан переход от узла Δ к узлу Δ_φ . Пусть $\Delta_{r\varphi} = (\mathfrak{H}_{r\varphi}, \mathfrak{F}_{r\varphi}, \mathfrak{G}_{r\varphi}; T_{r\varphi}, F_{r\varphi}, G_{r\varphi}, S_{r\varphi})$. Тогда из (9), учитывая, что $\mathfrak{G}_r = \mathfrak{H}_0$, имеем

$$\mathfrak{H}_{r\varphi} = \dots \oplus V_T^2 \mathfrak{H}_0 \oplus V_T \mathfrak{H}_0 \oplus \mathfrak{H}_0 \oplus \mathfrak{H}_{\mathfrak{G}_r}.$$

В этом разложении $T_{r\varphi}$ имеет такое же блочное представление, как сжатие T в представлении (6), с тем лишь отличием, что на месте блока $T_{\mathfrak{G}}$ стоит $T_{\mathfrak{G}_r}$.

В силу леммы 2 сжатие T_r имеет порождающий сдвиг. Но тогда в силу теоремы 4 узел $\Delta_{r\varphi}$ является простым, при этом $\Theta_{rr}(\zeta) = \Theta_{\Delta_{r\varphi}}(\zeta)$.

Очевидно, $\mathfrak{H}_{r\varphi}$ является подпространством в \mathfrak{H} , инвариантным относительно T^* , при этом $T^*|_{\mathfrak{H}_{r\varphi}} = T_{r\varphi}^*$. Отсюда следует, что разложению

$$\mathfrak{H} = \mathfrak{H}_{r\varphi}^\perp \oplus \mathfrak{H}_{r\varphi}, \quad \mathfrak{H}_{r\varphi}^\perp = \mathfrak{H} \ominus \mathfrak{H}_{r\varphi}$$

соответствует регулярное произведение

$$\Theta(\zeta) = \Theta_1(\zeta) \Theta_{rr}(\zeta),$$

т. е. $\Theta_{rr}(\zeta)$ является правым регулярным делителем $\Theta(\zeta)$.

2. $\Theta(\zeta) \neq 0$ и сжатие T не содержит односторонний сдвиг. В этом случае $\Theta_r(\zeta) \in S[\mathfrak{F}, \mathfrak{R}]$, $\dim \mathfrak{R} = 0$. Значит, $\Theta_{rr}(\zeta) = I_{\mathfrak{F}}$. Функция $\Theta_r(\zeta)$ соответствует простой унитарный узел, внутреннее пространство которого имеет нулевую размерность. Поэтому разложению $\mathfrak{H} = \mathfrak{H} \oplus \{0\}$ соответствует регулярная факторизация $\Theta(\zeta) = \Theta(\zeta) \Theta_{rr}(\zeta)$. Таким образом, и в этом случае $\Theta_{rr}(\zeta)$ является регулярным правым делителем $\Theta(\zeta)$.

3. $\Theta(\zeta) = 0$. В этом случае функция $\Theta(\zeta)$ соответствует простой унитарный узел (1), при этом

$$T = \left[\begin{array}{cc|ccccc} \ddots & & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & I_q & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & I_q & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ \hline 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & I_p \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & I_p \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & \ddots \end{array} \right], \quad F = \begin{bmatrix} \vdots \\ 0 \\ 0 \\ \frac{I_q}{0} \\ 0 \\ 0 \\ 0 \\ \vdots \end{bmatrix},$$

$$G = [\dots \ 0 \ 0 \ 0 \mid I_p \ 0 \ 0 \ \dots], \quad S = 0_{pq}.$$

Следовательно, операторы, входящие в узел Δ_φ , будут иметь следующий вид: T_φ имеет такой же вид, как и T с тем лишь отличием, что блоки I_q заменяются на I_p , $F_\varphi = 0$, $G_\varphi = 0$, $S_\varphi = I_q$. Очевидно, в рассматриваемом случае $\Theta_r(\zeta) = I_q$. Значит, $\Theta_{rr}(\zeta) \in S[\mathfrak{F}, \mathfrak{R}]$, $\dim \mathfrak{R} = 0$.

Пусть $\Delta_{rr} = (\mathfrak{H}_{rr}, \mathfrak{F}_{rr}, \mathfrak{G}_{rr}; T_{rr}, F_{rr}, G_{rr}, S_{rr})$ — простой унитарный узел такой, что $\Theta_{rr}(\zeta) = \Theta_{\Delta_{rr}}(\zeta)$. Тогда $\mathfrak{F}_{rr} = \mathfrak{F}$, $\mathfrak{G}_{rr} = \mathfrak{R}$, а входящие в узел операторы имеют вид

$$T_{rr} = \left[\begin{array}{cc} \ddots & \\ 0 & I_q \\ & I_q \\ 0 & 0 \end{array} \right], \quad F_{rr} = \begin{bmatrix} \vdots \\ 0 \\ 0 \\ I_q \end{bmatrix}, \quad G_{rr} = 0, \quad S_{rr} = 0.$$

Таким образом, в данном случае $\Theta_{rr}(\zeta)$ является регулярным правым делителем $\Theta(\zeta)$, который соответствует инвариантному относительно T^* подпространству, на котором T порождает максимальный сдвиг. Заметим, что это подпространство приводит T . Соответствующая регулярная факторизация имеет вид

$$\Theta(\zeta) = \Theta_{ll}(\zeta)\Theta_{rr}(\zeta), \quad \Theta_{ll}(\zeta) \in S[\mathfrak{F}, \mathfrak{G}].$$

Теорема доказана.

Фактически при доказательстве теоремы было описано подпространство в \mathfrak{H} , которому соответствует делитель $\Theta_{rr}(\zeta)$. Таким образом, справедлива следующая теорема.

Теорема 6. Пусть $\Theta(\zeta) \in S[\mathfrak{F}, \mathfrak{G}]$ и простой унитарный узел, соответствующий $\Theta(\zeta)$, имеет вид (1). Правый регулярный делитель $\Theta_{rr}(\zeta)$ соответствует наименьшему подпространству в \mathfrak{H} , инвариантному относительно T^* и содержащему подпространство, в котором действует максимальный сдвиг V_T . Аналогично, левый регулярный делитель $\Theta_{ll}(\zeta)$ соответствует наименьшему подпространству в \mathfrak{H} , инвариантному относительно T и содержащему подпространство, в котором действует максимальный косддвиг \tilde{V}_T .

Следствие. Если $\Theta(\zeta) \in S[\mathfrak{F}, \mathfrak{G}]$ и соответствующее вполне неунитарное сжатие T имеет порождающий сдвиг (косддвиг), то $\Theta(\zeta) = \Theta_{rr}(\zeta)$ ($\Theta(\zeta) = \Theta_{ll}(\zeta)$).

Теорема 7. Для того чтобы функция $\omega(\zeta) \in S[\mathfrak{F}, \mathfrak{R}]$ была правой (левой) дефектной функцией, необходимо и достаточно, чтобы соответствующее функции $\omega(\zeta)$ вполне неунитарное сжатие T имело порождающий сдвиг (косддвиг).

Доказательство. Достаточность вытекает из следствия к предыдущей теореме.

Доказательство необходимости достаточно провести для случая правой дефектной функции, т. е. предположим, что имеется $\Theta(\zeta) \in S[\mathfrak{F}, \mathfrak{G}]$ такая, что $\omega(\zeta) = \Theta_r(\zeta)$. Пусть $\Theta(\zeta)$ соответствует простой унитарный узел (1) и

$$\Delta_\omega = (\mathfrak{H}_\omega, \mathfrak{F}_\omega, \mathfrak{G}_\omega; T_\omega, F_\omega, G_\omega, S_\omega)$$

— простой унитарный узел такой, что $\omega(\zeta) = \Theta_{\Delta_\omega}(\zeta)$.

Рассмотрим следующие случаи.

1. $\Theta(\zeta) \neq 0$ и сжатие T содержит односторонний сдвиг. Но тогда можно считать, что узел Δ_ω является главной частью узла Δ_φ . Поэтому необходимый результат в этом случае следует из леммы 2.

2. $\Theta(\zeta) \neq 0$ и сжатие T не содержит односторонний сдвиг. Тогда $\dim \mathfrak{R} = 0$, и в этом случае, как показано при доказательстве теоремы 5 (п. 3), оператор T_ω является односторонним сдвигом кратности $\dim \mathfrak{F}$.

3. $\Theta(\zeta) \equiv 0$. Тогда, как показано при доказательстве теоремы 5 (п. 3), $\mathfrak{R} = \mathfrak{F}$ и $\omega(\zeta) = I_{\mathfrak{F}}$. В этом случае $\dim \mathfrak{H}_\omega = 0$, и можно считать, что T_ω является односторонним сдвигом нулевой кратности.

Замечание 1. Из доказанной теоремы и следствия к теореме 6 получаем, что $\omega(\zeta) \in S[\mathfrak{F}, \mathfrak{G}]$ является правой (левой) дефектной функцией тогда и только тогда, когда

$$\omega(\zeta) = \omega_{rr}(\zeta) \quad (\omega(\zeta) = \omega_{ll}(\zeta)).$$

Отсюда следует, что для любой $\Theta(\zeta) \in S[\mathfrak{F}, \mathfrak{G}]$

$$\Theta_{rrr}(\zeta) = \Theta_r(\zeta), \quad \Theta_{lll}(\zeta) = \Theta_l(\zeta).$$

Замечание 2. Как известно (см., например, [3]), любая правая (левая) дефектная функция является внешней (*-внешней). Однако обратное утверждение неверно. В качестве примера можно рассмотреть скалярную функцию $\Theta(\zeta)$, конформно отображающую D на область $\Omega \subset D \cap \{\zeta: \operatorname{Re} \zeta > 0\}$ и такую, что лебегова мера пересечения границ $\partial\Omega$ и ∂D больше нуля. В этом случае $\operatorname{Re} \Theta(\zeta) > 0$ и, следовательно, $\Theta(\zeta)$ — внешняя (см., например, [7, с. 74]). Однако из условий

$$I - \Theta^*(e^{it})\Theta(e^{it}) \geq \Theta_r^*(e^{it})\Theta_r(e^{it}), \quad m(\partial\Omega \cap \partial D) > 0$$

следует $\Theta_r(\zeta) \equiv 0$. Таким образом, условие $\Theta(\zeta) = \Theta_{rr}(\zeta)$ в данном случае не выполняется.

1. Адамян В. М., Аров Д. З. Об упитарных сцеплениях полуунитарных операторов // Мат. исслед. — 1996. — 1, вып. 2. — С. 3–64.
2. Аров Д. З. Об упитарных сцеплениях с потерями (теория рассеяния с потерями) // Функционал. анализ. — 1974. — 8, вып. 4. — С. 5–22.
3. Dubovoj V. K., Mohammed R. K. Defect functions of holomorphic contractive matrix functions, regular extensions and open systems // Math. Nachr. — 1993. — 160. — P. 69–110.
4. Бродский М. С. Упитарные операторные узлы и их характеристические функции // Успехи мат. наук. — 1978. — 33, вып. 4. — С. 141–168.
5. Секефальви-Надь Б., Фолиш Ч. Гармонический анализ операторов в гильбертовом пространстве. — М.: Мир, 1970. — 431 с.
6. Дубовой В. К. Индефинитная метрика в интегрополяционной проблеме Шура для аналитических функций // Теория функций, функционал. анализ и их прил. — 1982. — 37. — С. 14–26; — 1982. — 38. — С. 32–40; — 1984. — 41. — С. 55–64; — 1984. — 42. — С. 46–57; — 1986. — 45. — С. 16–26; — 1987. — 47. — С. 112–119.
7. Гарнетт Дж. Ограниченные аналитические функции. — М.: Мир, 1984. — 469 с.

Получено 14.02.96