

Академик А. Н. КОЛМОГОРОВ

КРИВЫЕ В ГИЛЬБЕРТОВСКОМ ПРОСТРАНСТВЕ, ИНВАРИАНТНЫЕ ПО ОТНОШЕНИЮ К ОДНОПАРАМЕТРИЧЕСКОЙ ГРУППЕ ДВИЖЕНИЙ

Движением в Гильбертовском пространстве H мы будем называть любое преобразование

$$y = Kx$$

пространства H в самого себя, представимое в виде

$$Kx = a + Ux,$$

где a — фиксированный элемент пространства H , а U — унитарный оператор.

Непрерывной однопараметрической группой (НОГ) движений будем называть совокупность $\{K_t\}$ движений K_t , зависящих от действительного параметра t , пробегающего все значения между $-\infty$ и $+\infty$, которая удовлетворяет следующим условиям:

1) для любых s и t

$$K_{s+t} = K_s K_t;$$

2) для любого элемента x пространства H из $t_n \rightarrow t$ вытекает

$$\|K_{t_n} x - K_t x\| \rightarrow 0$$

при $n \rightarrow \infty$.

Пусть дана НОГ движений K_t и какой-либо фиксированный элемент x_0 пространства H . Рассмотрим функцию действительного аргумента t

$$\xi(t) = K_t x_0.$$

Очевидно, что функция эта непрерывна (в смысле сильной сходимости в H).

С геометрической точки зрения точка

$$x = \xi(t)$$

описывает в пространстве H некоторую кривую. Произвольное движение K преобразует функцию $\xi(t)$ в новую функцию

$$\xi_1(t) = K\xi(t).$$

Если движение $K = K_s$ принадлежит исходной НОГ движений, то

$$\xi_1(t) = \xi(t - s),$$

т. е. кривая $\xi(t)$ отображается преобразованием $K = K_s$ на самое себя. Иначе говоря, кривая $\xi(t)$ инвариантна по отношению к преобразова-

ниям K_s исходной НОГ. Если K не принадлежит исходной НОГ, то кривая $\xi(t)$ переводится преобразованием K , вообще говоря, в новую конгруэнтную ей кривую. Не останавливаясь далее на разъяснении геометрической терминологии, связанной с понятиями кривой, конгруэнтности и т. д., сформулируем задачу дальнейшего исследования в аналитической форме.

Определение. Функция $\xi(t)$ со значениями из H , определенная для всех действительных t , принадлежит классу \mathfrak{R} , если она может быть представлена в виде $\xi(t) = K_1 x_0$, где x_0 — элемент H , а $\{K_1\}$ — НОГ движений пространства H .

Целью настоящей работы является изучение класса функций класса \mathfrak{R} и в частности их свойств, инвариантных по отношению к движениям, т. е. свойств, которые остаются неизменными при переходе от функции $\xi(t)$ к функции

$$\xi_1(t) = K\xi(t),$$

каково бы ни было движение K .

Рассмотрим какую-либо функцию $\xi(t)$ класса K и положим

$$B_\xi(\tau_1, \tau_2) = (\xi(t + \tau_1) - \xi(t), \xi(t + \tau_2) - \xi(t)). \quad (1)$$

[Очевидно, что $B_\xi(\tau_1, \tau_2)$ не зависит от t .] Обозначим через H_ξ минимальное замкнутое линейное подпространство пространства H , содержащее все разности $\xi(t + \tau) - \xi(t)$, через G_ξ пространство $H - H_\xi$, состоящее из всех элементов $x \in H$, ортогональных к H_ξ , и через α_ξ — размерность G_ξ (которая может равняться 0, 1, 2, ..., или ∞).

При этих обозначениях имеют место следующие теоремы:

Теорема 1. Если $\xi_1(t)$ и $\xi_2(t)$ принадлежат классу \mathfrak{R} , то для существования движения K , преобразующего ξ_1 в ξ_2 , т. е. движения, для которого

$$\xi_2(t) = K\xi_1(t),$$

необходима и достаточна совокупность двух условий: 1) $\alpha_{\xi_1} = \alpha_{\xi_2}$, 2) $B_{\xi_1}(\tau_1, \tau_2) = B_{\xi_2}(\tau_1, \tau_2)$ для всех τ_1 и τ_2 .

Теорема 2. Для того чтобы данному α ($\alpha = 0, 1, 2, \dots$, или ∞) и данной функции $B(\tau_1, \tau_2)$ соответствовала хотя бы одна функция $\xi(t)$ класса \mathfrak{R} ,

$$\alpha_\xi = \alpha, \quad B_\xi(\tau_1, \tau_2) = B(\tau_1, \tau_2),$$

необходимо и достаточно, чтобы $B(\tau_1, \tau_2)$ было представимо в виде

$$B(\tau_1, \tau_2) = \oint_{-\infty}^{+\infty} (e^{i\lambda\tau} - 1)(e^{-i\lambda\tau_2} - 1) dF(\Delta_\lambda) + \theta\tau_1\tau_2, \quad (2)$$

где интеграл понимается в смысле

$$\oint_{-\infty}^{+\infty} = \lim_{\varepsilon \rightarrow 0} \int_{-\infty}^{-\varepsilon} + \lim_{\varepsilon \rightarrow 0} \int_{+\varepsilon}^{+\infty},$$

θ — произвольная константа, а функция интервала $F(\Delta_\lambda)$ удовлетворяет следующим условиям:

А) она определена для всех Δ_λ , для которых нуль не принадлежит к числу внутренних или концевых точек, аддитивна и непрерывна справа относительно концов Δ_λ ;

В) $F(\Delta_\lambda) \geq 0$;

С) интегралы

$$\int_{-\infty}^{-1} dF(\Delta_\lambda), \quad \oint_{-1}^{+1} \lambda^2 dF(\Delta_\lambda), \quad \int_{+1}^{+\infty} dF(\Delta_\lambda)$$

конечны.

Теорема 3. Функция $B(\tau_1, \tau_2)$, представимая в виде (2) с соблюдением условий А), В), С), может быть представлена таким образом единственным способом.

Определенные таким образом однозначно функция $F(\Delta_\lambda)$ и константа θ , соответствующие $B_\xi(\tau_1, \tau_2)$ для данной функции $\xi(t)$ класса \mathfrak{F} , обозначаются $F_\xi(\Delta_\lambda)$ и θ_ξ .

Из теорем 1, 2 и 3 вытекает, что полную систему инвариантов относительно движений для кривой $\xi(t)$ класса \mathfrak{F} образуют

$$\alpha_\xi, \theta_\xi \text{ и } F_\xi(\Delta_\lambda).$$

При этом для существования кривой класса \mathfrak{F} с данными α ($\alpha = 0, 1, 2, \dots$, или ∞), θ (которое может быть любым комплексным числом) и $F(\Delta_\lambda)$ необходимо и достаточно, чтобы функция интервала $F(\Delta_\lambda)$ удовлетворяла условиям А), В) и С) теоремы 2.

Спектральное представление (2) функции $B_\xi(\tau_1, \tau_2)$ связано со спектральным представлением самой функции $\xi(t)$, указываемым в следующей теореме:

Теорема 4. Каждая функция $\xi(t)$ класса \mathfrak{F} может быть единственным способом представлена в виде

$$\xi(t) = \int_{-\infty}^{+\infty} (e^{i\lambda t} - 1) d\Phi(\Delta_\lambda) + ut + v, \quad (3)$$

где u и v — элементы H , а $\Phi(\Delta_\lambda)$ — функция интервала Δ_λ , со значениями из H , обладающая следующими свойствами:

1° $\Phi(\Delta_\lambda)$ определена для всех интервалов Δ_λ , для которых нуль не принадлежит к числу концевых или внутренних точек, аддитивна и непрерывна справа относительно концов Δ_λ ;

2° если Δ'_λ и Δ''_λ не пересекаются, то

$$(\Phi(\Delta'_\lambda), \Phi(\Delta''_\lambda)) = 0;$$

3° интегралы

$$\int_{-\infty}^{-1} dF(\Delta_\lambda), \quad \oint_{-1}^{+1} \lambda^2 dF(\Delta_\lambda), \quad \int_{+1}^{+\infty} dF(\Delta_\lambda),$$

где

$$F(\Delta_\lambda) = \|\Phi(\Delta_\lambda)\|^2, \quad (4)$$

конечны.

При этом интегралы \oint понимаются в смысле, указанном в теореме 2, и

$$F(\Delta_\lambda) = F_\xi(\Delta_\lambda), \quad \|u\|^2 = \theta_\xi,$$

где $F_\xi(\Delta_\lambda)$ и θ_ξ имеют ранее определенный смысл.

Функцию $\Phi(\Delta_\lambda)$ и элементы u и v пространства H , соответствующую по теореме 4 функции $\xi(t)$ класса \mathfrak{F} , будем обозначать

$$\Phi_\xi(\Delta_\lambda), \quad u_\xi, \quad v_\xi.$$

Теорема 5. Для того чтобы данным u и v из H и функции интервала $\Phi(\Delta_\lambda)$ со значениями из H соответствовала по формуле (3) функция $\xi(t)$ из \mathfrak{R} , необходимо и достаточно, чтобы $\Phi(\Delta_\lambda)$ удовлетворяла условиям 1°, 2° и 3° теоремы 4.

Отметим в заключение, что функция класса \mathfrak{R} в том и только в том случае может быть представлена в виде

$$\xi(t) = U_t x_0, \quad (5)$$

где $\{U_t\}$ есть НОГ унитарных операторов, когда норма

$$\|\xi(t)\| = r$$

постоянна при всех t , т. е. в том и только в том случае, когда кривая $\xi(t)$ расположена на сфере

$$\|x\| = r.$$

Класс функций, представимых в виде (5), будем обозначать \mathfrak{R}_0 . Для функций класса \mathfrak{R}_0 все предложения, аналогичные теоремам 1—5, выводятся непосредственно из спектрального представления соответствующей группы $\{U_t\}$ и иногда в несколько иной форме хорошо известны.

Рассмотрение произвольной функции класса \mathfrak{R} может быть сведено к рассмотрению функций класса \mathfrak{R}_0 на основе следующего замечания: если $\xi(t)$ принадлежит \mathfrak{R} , то

$$\zeta_h(t) = \frac{\xi(t+h) - \xi(t)}{h}$$

принадлежит \mathfrak{R} . Функции $\zeta_h(t)$ представляются в виде

$$\zeta_h(t) = U_t \zeta_h(0),$$

где операторы

$$U_t = \int e^{i\lambda t} dE(\Delta_\lambda)$$

не зависят от h . Поэтому

$$\zeta_h(t) = \int_{-\infty}^{+\infty} e^{i\lambda t} d\Psi_h(\Delta_\lambda),$$

где

$$\Psi_h(\Delta_\lambda) = E(\Delta_\lambda) \zeta_h(0).$$

Доказывается существование предела

$$\lim_{h \rightarrow 0} \Psi_h(\Delta_\lambda) = \Psi(\Delta_\lambda)$$

и полагается

$$\Phi(\Delta_\lambda) = \int_{\Delta_\lambda} \frac{d\Psi(\Delta_\lambda)}{i\lambda}.$$

Полученная таким образом функция Φ и есть функция Φ_ξ теоремы 2. Полные доказательства будут опубликованы в другом месте.

Поступило
23 XI 1939