

В. В. Марченко

**К ТЕОРЕМЕ О БИКОММУТАНТЕ АЛГЕБР,
ПОРОЖДЁННЫХ ДВИЖЕНИЯМИ КОНЕЧНЫХ
ТОЧЕЧНЫХ МНОЖЕСТВ В \mathbb{R}^3**

Посвящаю моей дочери Ксении

§1. ВВЕДЕНИЕ

Всюду в дальнейшем множество матриц размера $m \times n$ с комплексными коэффициентами обозначается через $\mathbb{C}^{m \times n}$, а символом $[M]_{jk}$ – элемент (j, k) матрицы $M \in \mathbb{C}^{m \times n}$. Симметрическая группа перестановок m элементов обозначается через $\text{Sym}(m)$.

Для перестановки $\sigma: \{1, \dots, m\} \rightarrow \{1, \dots, m\}$ соответствующая матрица перестановки $S_\sigma \in \mathbb{C}^{m \times m}$ определяется формулой

$$[S_\sigma]_{jk} = \begin{cases} 1, & j = \sigma(k), \\ 0, & j \neq \sigma(k). \end{cases} \quad (1.1)$$

Если $X = \{x_1, \dots, x_m\}$ – произвольное множество точек в \mathbb{R}^3 , \mathcal{S}_X – группа его движений (или любая её подгруппа), а $\sigma_u: X \rightarrow X$ – перестановка, индуцированная движением $u: X \rightarrow X$, т. е.

$$u(x_j) = x_{\sigma_u(j)}, \quad j \in \{1, \dots, m\},$$

то отображение

$$\Phi: \mathcal{S}_X \rightarrow \mathbb{C}^{m \times m}, \quad \Phi(u) = S_{\sigma_u}, \quad (1.2)$$

является точным представлением группы \mathcal{S}_X в \mathbb{C}^n . (Более подробно см., например, в [2], гл. III.)

Интерес автора к указанным матрицам был мотивирован изучением трёхмерного оператора Шрёдингера \mathbf{H} с точечными взаимодействиями в точках конечного множества $X \subset \mathbb{R}^3$, начатым в работе [7]. Именно, авторы указанной работы рассматривают в $L_2(\mathbb{R}^3)$ оператор

Ключевые слова: бикоммутант, перестановка, оператор Шрёдингера, точечные взаимодействия, расширение.

$$\mathbf{H} := -\Delta, \text{ dom}(\mathbf{H}) := \{f \in W^{2,2}(\mathbb{R}^3) : f(x_j) = 0, j \in \{1, \dots, m\}\}, \quad (1.3)$$

и изучают его расширения, инвариантные относительно \mathcal{S}_X .

Более точно, каждое движение, такое что $u(X) = X$, индуцирует унитарный в $L_2(\mathbb{R}^3)$ оператор:

$$Uf(x) = f(u(x)). \quad (1.4)$$

Определение 1.1. Пусть \mathcal{S}_X – группа движений множества X . Расширение $\tilde{\mathbf{H}}$ называется *инвариантным относительно* движения $u \in \mathcal{S}_X$, если равенство

$$\tilde{\mathbf{H}}U = U\tilde{\mathbf{H}} \quad (1.5)$$

выполняется для оператора U , заданного формулой (1.4).

Определение 1.2. Расширение $\tilde{\mathbf{H}}$ инвариантно относительно группы \mathcal{S}_X , если $\tilde{\mathbf{H}}$ инвариантно относительно каждого движения $u \in \mathcal{S}_X$.

Достаточно широкий класс расширений оператора (1.3) биективен некоторому множеству квадратных матриц. Расширение, соответствующее матрице $B \in \mathbb{C}^{m \times m}$, обозначается через \mathbf{H}_B .

Расширение \mathbf{H}_B инвариантно относительно движения $u \in \mathcal{S}_X$ тогда и только тогда, когда матрица B коммутирует с матрицей перестановки S_σ , где перестановка $\sigma = \sigma_u$ индуцирована движением $u \in \mathcal{S}_X$, т. е.

$$x_{\sigma(j)} = u(x_j), \quad j \in \{1, \dots, m\}$$

(см. [7]).

В данной работе через $\text{Ext}_H(\mathcal{S}_X)$ обозначается подмножество собственных расширений (см. определение 2.3) оператора \mathbf{H} , инвариантных относительно \mathcal{S}_X .

Для произвольного множества \mathcal{T} квадратных матриц с комплексными элементами через \mathcal{T}' обозначается его *коммутант* в смысле работы [2], т. е. множество его *коммутаторов* – матриц, коммутирующих с каждой матрицей $T \in \mathcal{T}$, через \mathcal{T}'' – *бикоммутант* множества \mathcal{T} , т. е. коммутант его коммутанта. Легко доказать, что для каждого \mathcal{T} его коммутант образует алгебру (над \mathbb{C}), называемую *коммутаторной алгеброй* множества \mathcal{T} .

Таким образом, множество $\text{Ext}_H(\mathcal{S}_X)$ биективно коммутаторной алгебре множества $\{S_{\sigma_u} | u \in \mathcal{S}_X\}$.

В настоящей работе доказывается, что в случае произвольного конечного множества точек $X \subset \mathbb{R}^3$ для алгебры $\text{Alg}(\Phi(\mathcal{S}_X))$, порождённой группой $\Phi(\mathcal{S}_X)$, верна *теорема фон Неймана о бикоммутанте*, т. е. имеет место равенство

$$\Phi(\mathcal{S}_X)'' = \text{Alg}(\Phi(\mathcal{S}_X)). \quad (1.6)$$

В специальных случаях – когда $X \subset \mathbb{R}^3$ является множеством вершин правильного многоугольника, тетраэдра и куба – в явном виде выписан базис бикоммутанта, рассматриваемого как векторное пространство, что, в частности, представляет собой альтернативное доказательство указанной теоремы в этих случаях.

В §2 кратко излагается теория расширений симметрических операторов, а также описываются её применения к трёхмерному оператору Шрёдингера с точечными взаимодействиями. В §3 даётся описание расширений, инвариантных относительно групп движений, а также связи между инвариантностью и некоторой коммутаторной алгеброй. Последний, 4-й параграф посвящён бикоммутанту, порождённому группой $\Phi(\mathcal{S}_X)$.

§2. ТЕОРИЯ РАСШИРЕНИЙ СИММЕТРИЧЕСКИХ ОПЕРАТОРОВ

В данном параграфе приводятся некоторые понятия и факты теории граничных троек и трёхмерного оператора Шрёдингера с конечным набором точечных взаимодействий.

2.1. Основные понятия. Понятия и определения, связанные с граничными тройками, приведены по монографии [5] и работам [9–12].

Определение 2.1. Совокупность $\Pi = \{\mathcal{H}, \Gamma_0, \Gamma_1\}$ называют *граничной тройкой для оператора A^* , сопряжённого с A , если \mathcal{H} – некоторое гильбертово пространство, а $\Gamma_0, \Gamma_1 : \text{dom}(A^*) \rightarrow \mathcal{H}$ суть линейные отображения, такие что*

(i) *выполнена следующая абстрактная формула Грина:*

$$(A^*f, g)_{\mathcal{H}} - (f, A^*g)_{\mathcal{H}} = (\Gamma_1 f, \Gamma_0 g)_{\mathcal{H}} - (\Gamma_0 f, \Gamma_1 g)_{\mathcal{H}}, \quad f, g \in \text{dom}(A^*); \quad (2.1)$$

(ii) *отображение $\Gamma := (\Gamma_0, \Gamma_1)^{\top} : \text{dom}(A^*) \rightarrow \mathcal{H} \oplus \mathcal{H}$ сюръективно.*

Определение 2.2. Замкнутое линейное отношение Θ в \mathcal{H} есть замкнутое подпространство в $\mathcal{H} \oplus \mathcal{H}$.

Определение 2.3. (i) Замкнутое расширение \tilde{A} оператора A называют *собственным*, если $A \subseteq \tilde{A} \subseteq A^*$. Множество собственных расширений оператора A обозначается через Ext_A .

(ii) Два собственных расширения \tilde{A}_1 и \tilde{A}_2 называют *дизъюнктными*, если $\text{dom}(\tilde{A}_1) \cap \text{dom}(\tilde{A}_2) = \text{dom}(A)$.

Предложение 2.4. Пусть $\Pi = \{\mathcal{H}, \Gamma_0, \Gamma_1\}$ – граничная тройка для A^* . Тогда отображение

$$\text{Ext}_A \ni \tilde{A} := A_\Theta \rightarrow \Theta := \Gamma(\text{dom}(\tilde{A})) = \{\{\Gamma_0 f, \Gamma_1 f\} : f \in \text{dom}(\tilde{A})\} \quad (2.2)$$

устанавливает биективное соответствие между множеством всех замкнутых собственных расширений Ext_A оператора A и всех замкнутых линейных отношений $\tilde{\mathcal{C}}(\mathcal{H})$ в \mathcal{H} . Более того, если A_Θ и $A_0 := A^* \upharpoonright \ker(\Gamma_0)$ дизъюнкты, т. е. $\text{dom} A_\Theta \cap \text{dom} A_0 = \text{dom} A$, то равенство (2.2) принимает вид

$$A_B = A^* \upharpoonright \ker(\Gamma_1 - B\Gamma_0), \quad (2.3)$$

где B – квадратная матрица соответствующего размера.

2.2. Трёхмерные операторы Шрёдингера с точечными взаимодействиями. Изучению трёхмерных операторов Шрёдингера с точечными взаимодействиями посвящена классическая монография [1]. Основные определения и факты, используемые в настоящей работе, приведены по [11].

Для $x = (x^1, x^2, x^3) \in \mathbb{R}^3$ и данных точек $x_j = (x_j^1, x_j^2, x_j^3)$, $j \in \{1, \dots, m\}$, будем писать

$$r_j := |x - x_j| = \sqrt{(x^1 - x_j^1)^2 + (x^2 - x_j^2)^2 + (x^3 - x_j^3)^2}, \quad r_{jk} := |x_j - x_k|.$$

Предложение 2.5. Пусть \mathbf{H} – оператор, определённый равенством (1.3) и пусть $\xi_0 := \{\xi_{0j}\}_{j=1}^m$, $\xi_1 := \{\xi_{1j}\}_{j=1}^m \in \mathbb{C}^m$. Тогда верны следующие утверждения.

(i) \mathbf{H} является замкнутым неотрицательным симметрическим оператором с индексами дефекта $n_\pm(\mathbf{H}) = m$.

(ii) Сопряжённый оператор \mathbf{H}^* задаётся формулой

$$\text{dom}(\mathbf{H}^*) = \left\{ f = \sum_{j=1}^m \left(\xi_{0j} \frac{e^{-r_j}}{r_j} + \xi_{1j} e^{-r_j} \right) + f_H : \xi_0, \xi_1 \in \mathbb{C}^m, f_H \in \text{dom}(\mathbf{H}) \right\}, \quad (2.4)$$

$$\mathbf{H}^* f = - \sum_{j=1}^m \left(\xi_{0j} \frac{e^{-r_j}}{r_j} + \xi_{1j} \left(e^{-r_j} - \frac{2e^{-r_j}}{r_j} \right) \right) - \Delta f_H. \quad (2.5)$$

(iii) Совокупность $\Pi = \{\mathcal{H}, \Gamma_0, \Gamma_1\}$, где

$$\mathcal{H} = \mathbb{C}^m, \quad \Gamma_0 f := \{\Gamma_{0j} f\}_{j=1}^m = 4\pi \left\{ \lim_{x \rightarrow x_j} f(x) |x - x_j| \right\}_{j=1}^m = 4\pi \{\xi_{0j}\}_{j=1}^m, \quad (2.6)$$

$$\Gamma_1 f := \{\Gamma_{1j} f\}_{j=1}^m = \left\{ \lim_{x \rightarrow x_j} \left(f(x) - \frac{\xi_{0j}}{|x - x_j|} \right) \right\}_{j=1}^m, \quad (2.7)$$

образует граничную тройку для \mathbf{H}^* .

§3. РАСШИРЕНИЯ, ИНВАРИАНТНЫЕ ОТНОСИТЕЛЬНО ГРУПП ДВИЖЕНИЙ НЕКОТОРЫХ МНОЖЕСТВ

Утверждения и теоремы настоящего параграфа даны по [7].

Предложение 3.1. Для произвольного движения $u \in \mathcal{S}_X$ следующие утверждения эквивалентны:

- (i) расширение \mathbf{H}_B инвариантно относительно u ;
- (ii) $S_\sigma B = B S_\sigma$, где $\sigma = \sigma_u$.

3.1. Правильный m -угольник.

Теорема 3.2. Пусть X – множество вершин правильного m -угольника в \mathbb{R}^2 , D_m – группа его движений в \mathbb{R}^3 , а $\Pi = \{\mathcal{H}, \Gamma_0, \Gamma_1\}$ – граничная тройка для \mathbf{H}^* , заданная формулами (2.6)–(2.7). Тогда в тройке Π множество $\text{Ext}_H(D_m)$ всех расширений \mathbf{H}_B , инвариантных относительно D_m , параметризуется множеством матриц вида

$$B = \begin{pmatrix} a_1 & a_2 & a_3 & \dots & a_3 & a_2 \\ a_2 & a_1 & a_2 & \dots & a_4 & a_3 \\ a_3 & a_2 & a_1 & \dots & a_5 & a_4 \\ \vdots & \vdots & \vdots & \ddots & \vdots & \vdots \\ a_3 & a_4 & a_5 & \dots & a_1 & a_2 \\ a_2 & a_3 & a_4 & \dots & a_2 & a_1 \end{pmatrix}, \quad a_j \in \mathbb{C}, \quad j \in \{1, 2, \dots\}, \quad (3.1)$$

т.е. эквивалентность

$$\mathbf{H}_B \in \text{Ext}_H(D_m) \iff \mathbf{H}_B = \mathbf{H}^* \upharpoonright \ker(\Gamma_1 - B\Gamma_0)$$

выполняется тогда и только тогда, когда матрица B имеет вид (3.1).

3.2. Правильный тетраэдр.

Теорема 3.3. Пусть X – множество вершин правильного тетраэдра, T_d – его группа движений в \mathbb{R}^3 , а $\Pi = \{\mathcal{H}, \Gamma_0, \Gamma_1\}$ – граничная тройка для \mathbf{H}^* , заданная равенствами (2.6)–(2.7). Тогда в тройке Π множество $\text{Ext}_H(T_d)$ всех расширений \mathbf{H}_B , инвариантных относительно T_d , параметризуется множеством матриц B вида

$$B = \begin{pmatrix} a & b & b & b \\ b & a & b & b \\ b & b & a & b \\ b & b & b & a \end{pmatrix}, \quad a, b \in \mathbb{C}, \quad (3.2)$$

т.е. эквивалентность

$$\mathbf{H}_B \in \text{Ext}_H(T_d) \iff H_B = H^* \upharpoonright \ker(\Gamma_1 - B\Gamma_0)$$

выполняется тогда и только тогда, когда матрица B имеет вид (3.2).

3.3. Правильный гексаэдр (куб).

Теорема 3.4. Пусть X – множество вершин куба, O_h – его группа движений в \mathbb{R}^3 , а $\Pi = \{\mathcal{H}, \Gamma_0, \Gamma_1\}$ – граничная тройка для \mathbf{H}^* , заданная формулами (2.6)–(2.7). Тогда в тройке Π множество $\text{Ext}_H(O_h)$ всех инвариантных относительно O_h расширений \mathbf{H}_B параметризуется множеством матриц вида

$$B = \left(\begin{array}{cccc|cccc} a & b & c & b & b & c & d & c \\ b & a & b & c & c & b & c & d \\ c & b & a & b & d & c & b & c \\ b & c & b & a & c & d & c & b \\ \hline b & c & d & c & a & b & c & b \\ c & b & c & d & b & a & b & c \\ d & c & b & c & c & b & a & b \\ c & d & c & b & b & c & b & a \end{array} \right), \quad \text{где } a, b, c, d \in \mathbb{C}, \quad (3.3)$$

т.е. эквивалентность

$$\mathbf{H}_B \in \text{Ext}_H(O_h) \iff \mathbf{H}_B = \mathbf{H}^* \upharpoonright \ker(\Gamma_1 - B\Gamma_0)$$

выполняется тогда и только тогда, когда матрица B имеет вид (3.3).

§4. ТЕОРЕМА О БИКОММУТАНТЕ ДЛЯ КОНЕЧНЫХ МНОЖЕСТВ

Мы сформулируем теорему фон Неймана о бикоммутанте в следующей форме. За более подробной информацией можно обратиться к [8], см. теорему 1.2.1, и далее по тексту. Также см. [6], гл. 8, §56.3.

Теорема 4.1. Пусть $\mathcal{L}(\mathfrak{H})$ – алгебра всех ограниченных линейных операторов в гильбертовом пространстве \mathfrak{H} , а \mathcal{R} – самосопряжённая подалгебра алгебры $\mathcal{L}(\mathfrak{H})$, содержащая единичный оператор и замкнутая в слабой операторной топологии. Тогда $\mathcal{R}'' = \mathcal{R}$.

Применяя данную теорему к конечномерному случаю, получаем следующую теорему.

Теорема 4.2. Пусть G – группа перестановок

$$\sigma: \{1, 2, \dots, m\} \rightarrow \{1, 2, \dots, m\},$$

индуцированная группой движений (или любой её подгруппой) S_X конечного множества точек $X \subset \mathbb{R}^3$. Пусть также

$$G \ni \sigma \mapsto S_\sigma \in \Phi(G)$$

есть представление группы G в пространстве \mathbb{C}^m , заданное равенством (1.1), а $\text{Alg}(\Phi(G))$ – подалгебра алгебры $\mathbb{C}^{m \times m}$, порождённая группой $\Phi(G)$. Тогда $\Phi(G)'' = \text{Alg}(\Phi(G))$.

Доказательство. Так как $\Phi(G)$ – группа, то

- а) она содержит единичный оператор (матрицу) I ,
- б) для всякой матрицы S_σ из $\Phi(G)$ обратная ей матрица S_σ^{-1} также принадлежит группе $\Phi(G)$.

По определению матрицы перестановки, для любой такой матрицы S_σ обратная ей $S_\sigma^{-1} = S_{\sigma^{-1}}$ равна сопряжённой матрице $S^* = \overline{S}^\top$ и также принадлежит группе $\Phi(G)$. Замкнутость следует из конечномерности группы $\Phi(G)$. Таким образом, требуемое равенство немедленно следует из теоремы 4.1 и того, что $\Phi(G)' = \text{Alg}(\Phi(G))'$. \square

В оставшейся части настоящего параграфа указан явный вид коммутанта $\Phi(S_X)'$ и бикоммутанта $\Phi(S_X)''$ для случаев правильного m -угольника, тетраэдра и куба, из чего, в частности, следует альтернативное доказательство теоремы 4.2 для данных случаев.

4.1. Случай правильного m -угольника.

Теорема 4.3. $\Phi(D_m)'' = \text{Alg}(\Phi(D_m))$. При этом указанный бикоммутант как векторное пространство порождён матрицами S^j , $j \in \{1, \dots, m-1\}$, $S^k \tilde{S}$, $k \in \{0, \dots, m-1\}$, образующими его базис, и, таким образом, имеет размерность $2m-1$, где

$$S = \begin{pmatrix} 0 & 1 & 0 & \dots & 0 \\ 0 & 0 & 1 & \dots & 0 \\ \vdots & \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ 1 & 0 & 0 & \dots & 0 \end{pmatrix}, \quad (4.1)$$

а

$$\tilde{S} = \begin{pmatrix} 0 & \dots & 0 & 0 & 1 \\ 0 & \dots & 0 & 1 & 0 \\ \vdots & \ddots & \vdots & \vdots & \vdots \\ 1 & \dots & 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}. \quad (4.2)$$

Доказательство. Циркулянтная матрица S и матрица отражения \tilde{S} являются образующими в (мультипликативной) группе $\Phi(D_m)$. Заметим, что, по теореме 3.2, равенство (3.1) можно переписать в виде

$$B = a_0 I + a_1 (S + S^{m-1}) + a_2 (S^2 + S^{m-2}) + \dots,$$

где количество ненулевых элементов конечно, а последнее слагаемое равно $a_k (S^k + S^{m-k})$ (в случае $m = 2k+1$) или $a_k S^k$ (в случае $m = 2k$).

Таким образом, $\{S, \tilde{S}\}'' = \{S^j + S^{m-j} \mid j = 1, 2, \dots\}'$.

Используя формулу бинома и тот факт, что $S^m = I$, можно показать, что

$$\{S^j + S^{m-j} \mid j = 1, 2, \dots\}' = \{S + S^{m-1}\}'. \quad (4.3)$$

Таким образом, множество (4.3) состоит из всех решений матричного уравнения

$$(S + S^{m-1})X = X(S + S^{m-1}). \quad (4.4)$$

Умножая на S справа и слева обе части уравнения (4.4) и перенося слагаемые, получаем равенство

$$S^2 X S - S X S^2 = S X - X S,$$

которое преобразуется в

$$S(SX - XS)S = SX - XS.$$

Таким образом, формула (4.4) превращается в уравнение относительно Y :

$$SYS = Y, \quad (4.5)$$

где $Y = SX - XS$, причём выполняются равенства

$$\text{tr}(Y) = 0, \quad \text{tr}(YS) = \text{tr}(S(XS) - (XS)S) = 0. \quad (4.6)$$

Решая уравнение (4.5), получаем

$$Y = \begin{pmatrix} y_{m-1} & y_{m-2} & \cdots & y_0 \\ y_{m-2} & y_{m-3} & \cdots & y_{m-1} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ y_0 & y_{m-1} & \cdots & y_1 \end{pmatrix}, \quad (4.7)$$

или, выражая Y через S и \tilde{S} ,

$$Y = y_0\tilde{S} + y_1S\tilde{S} + \dots + y_{m-1}S^{m-1}\tilde{S}.$$

При этом равенства (4.6) означают:

- в случае $m = 2k$

$$y_0 + y_2 + \dots + y_{2k-2} = y_1 + y_3 + \dots + y_{2k-1} = 0;$$

- в случае $m = 2k + 1$

$$y_0 + y_1 + \dots + y_{2k} = 0.$$

Для любой матрицы вида (4.7), удовлетворяющей условиям (4.6), решим уравнение

$$SX - XS = Y. \quad (4.8)$$

Для этого сперва найдём частное решение уравнения (4.8) в виде

$$X_p = z_0\tilde{S} + z_1S\tilde{S} + \dots + z_{m-1}S^{m-1}\tilde{S} = z_0\tilde{S} + z_1\tilde{S}S^{m-1} + \dots + z_{m-1}\tilde{S}S.$$

Подставляя указанную матрицу X_p в уравнение (4.8), получаем систему уравнений относительно z_0, z_1, \dots, z_{m-1} :

$$\begin{cases} z_0 - z_2 & = & y_1, \\ z_1 - z_3 & = & y_2, \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ z_{m-2} - z_0 & = & y_{m-1}, \\ z_{m-1} - z_1 & = & y_0. \end{cases}$$

Нетрудно проверить, что частным решением данной системы будет:

- в случае $m = 2k$

$$\begin{aligned} z_0 &= y_1 + y_3 + \dots + y_{2k-1} = 0, \\ z_1 &= y_2 + y_4 + \dots + y_0 = 0, \\ z_2 &= y_3 + y_5 + \dots + y_{2k-1}, \\ &\vdots \quad \ddots \quad \vdots \\ z_{2k-2} &= y_{2k-1}, \\ z_{2k-1} &= y_0; \end{aligned}$$

- в случае $m = 2k + 1$

$$\begin{aligned} z_0 &= y_1 + y_3 + \dots + y_{2k-1} + y_0 + y_2 + \dots + y_{2k} = 0, \\ z_1 &= y_2 + y_4 + \dots + y_{2k}, \\ z_2 &= y_3 + y_5 + \dots + y_{2k-1} + y_0 + y_2 + \dots + y_{2k}, \\ z_3 &= y_4 + y_6 + \dots + y_{2k}, \\ &\vdots \quad \ddots \quad \vdots \\ z_{2k-1} &= y_{2k}, \\ z_{2k} &= y_0 + y_2 + \dots + y_{2k}. \end{aligned}$$

Известно [4], что в этом случае решение уравнения (4.8) есть сумма $X = X_p + X_0$ частного решения X_p уравнения (4.8) и решения X_0 однородного уравнения

$$SX - XS = 0. \quad (4.9)$$

Также известно [13], что X_0 равно $p(S)$, где $p(t)$ – многочлен степени не выше $m - 1$. Таким образом, решение X уравнения (4.8) принадлежит $\text{Alg}(S, \tilde{S})$, т.е. $\{S, \tilde{S}\}'' \subset \text{Alg}(S, \tilde{S})$.

Обратное вложение выполнено всегда. Кроме того, имеют место равенства

$$\tilde{S}S^k = S^{-k}\tilde{S}$$

и

$$S^k\tilde{S}(S + S^{-1}) = S^{k-1}\tilde{S} + S^{k+1}\tilde{S} = (S^{-1} + S)S^k\tilde{S}.$$

Таким образом, любое решение уравнения (4.4) является линейно комбинацией матриц $I, S, \dots, S^{m-1}, \tilde{S}, S\tilde{S}, \dots, S^{m-1}\tilde{S}$. В то же время, $I = \sum_{k=0}^{m-1} S^k\tilde{S} - \sum_{j=1}^{m-1} S^j$. Кроме того, легко проверить, что матрицы $S, \dots, S^{m-1}, \tilde{S}, S\tilde{S}, \dots, S^{m-1}\tilde{S}$ линейно независимы и, значит, образуют базис векторного пространства $\Phi(D_m)''$. Теорема доказана. \square

Замечание 4.4. Первое предложение теоремы верно и в том случае, если вместо всей группы движений D_m мы рассмотрим её подгруппу вращений C_m . Бикоммутант $\Phi(C_m)''$, равный коммутанту $\Phi(C_m)'$, рассматриваемый как векторное пространство, имеет базис I, S, \dots, S^{m-1} и, таким образом, имеет размерность m . С другой стороны, так как $\Phi(C_m)' = \{S\}'$, а собственные значения циркулянтной матрицы S суть корни m -й степени из 1, то $\Phi(C_m)' = \Phi(C_m)''$ – множество полиномов $p(S)$ степени не выше $m - 1$ (см. [13], теорема 3.2.4.2). Таким образом, коммутант и бикоммутант, рассматриваемые как алгебры, порождены единственной образующей – матрицей S , см. (4.1).

4.2. Случай правильного тетраэдра. Известно [3], что группа T_d (а значит, и $\Phi(T_d)$) изоморфна симметрической группе $\text{Sym}(4)$. Коммутаторная алгебра $\Phi(T_d)'$ состоит из матриц вида (3.2). Заметим, что

$$B = aI + bS + bS^2 + bS^3 = (a - b)I + b\widehat{S},$$

где

$$\widehat{S} = I + S + S^2 + S^3,$$

$$S = \begin{pmatrix} 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \\ 1 & 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}, \quad \widehat{S} = \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 & 1 \\ 1 & 1 & 1 & 1 \\ 1 & 1 & 1 & 1 \\ 1 & 1 & 1 & 1 \end{pmatrix}.$$

Таким образом, $\Phi(T_d)''$ – коммутаторная алгебра $\{\widehat{S}\}'$.

Теорема 4.5. $\Phi(T_d)'' = \text{Alg}(\Phi(T_d))$. При этом указанный бикоммутант как векторное пространство порождён матрицами $X_{11}, X_{12}, X_{13}, X_{14}, X_{21}, X_{22}, X_{23}, X_{31}, X_{32}, X_{33}$ (указаны ниже), образующими его базис, и, таким образом, имеет размерность 10.

Доказательство. Легко понять, что любая матрица $X \in \mathbb{C}^{4 \times 4}$ принадлежит коммутанту $\{\widehat{S}\}'$ тогда и только тогда, когда равенство

$$\sum_{j=1}^4 [X]_{jp} = \sum_{k=1}^4 [X]_{qk} \tag{4.10}$$

выполнено для всех $p, q \in \{1, 2, 3, 4\}$. Таким образом, матрица X задаётся равенством

$$X = \begin{pmatrix} x_1 & x_2 & x_5 & x_{10} \\ x_4 & x_3 & x_6 & y_1 \\ x_9 & x_8 & x_7 & y_2 \\ y_6 & y_5 & y_4 & y_3 \end{pmatrix}, \quad (4.11)$$

где x_1, \dots, x_{10} суть произвольные комплексные числа, а y_1, \dots, y_6 однозначно определены по x_1, \dots, x_{10} соотношением (4.10).

Следовательно, существует ровно 10 линейно независимых матриц

$$X_{11}, X_{12}, X_{13}, X_{14}, X_{21}, X_{22}, X_{23}, X_{31}, X_{32}, X_{33} \quad (4.12)$$

в $\{\widehat{S}\}'$, где матрицы X_{jk} определены условиями

- $[X_{jk}]_{jk} = 1$;
- все остальные элементы x_p в (4.11) равны 0;
- элементы y_q выбраны так, что выполнено равенство (4.10).

Ниже выписаны эти матрицы в явном виде.

$$\begin{aligned} X_{11} &= \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 1 & -1 \end{pmatrix}, & X_{12} &= \begin{pmatrix} 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \\ 1 & 0 & 1 & -1 \end{pmatrix}, \\ X_{13} &= \begin{pmatrix} 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \\ 1 & 1 & 0 & -1 \end{pmatrix}, & X_{14} &= \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \\ 1 & 1 & 1 & -2 \end{pmatrix}, \\ X_{21} &= \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 & 0 \\ 1 & 0 & 0 & -1 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \\ -1 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}, & X_{22} &= \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & -1 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & -1 & 0 & 1 \end{pmatrix}, \\ X_{23} &= \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & -1 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & -1 & 1 \end{pmatrix}, & X_{31} &= \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \\ 1 & 0 & 0 & -1 \\ -1 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}, \\ X_{32} &= \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & -1 \\ 0 & -1 & 0 & 1 \end{pmatrix}, & X_{33} &= \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & -1 \\ 0 & 0 & -1 & 1 \end{pmatrix}. \end{aligned}$$

Каждая матрица X_{jk} является линейной комбинацией матриц перестановок S_σ , где σ есть определённый цикл в $\text{Sym}(4)$. Действительно,

- $X_{1j} = S_{(j14)} + S_{(24)} + S_{(34)} - 2I$ для $j \in \{1, 2, 3\}$;
- $X_{14} = S_{(14)} + S_{(24)} + S_{(34)} - 2I$ для $j = 4$;
- $X_{jk} = S_{(jk)} - S_{(4jk)}$ для $j \in \{2, 3\}$, $k \in \{1, 2, 3\}$.

Таким образом, доказано, что $\Phi(T_d)'' \subset \text{Alg}(\Phi(T_d))$. Обратное вложение очевидно. \square

4.3. Случай куба. Группа O_h движений куба имеет подгруппу вращений O , изоморфную группе $\text{Sym}(4)$ (см. [3]). Группа $\Phi(O) \subset \Phi(O_h)$ имеет две образующие, а именно

$$S' = \left(\begin{array}{cccc|cccc} 0 & 1 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 1 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ \hline 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 1 & 0 & 0 & 0 \end{array} \right) = \left(\begin{array}{c|c} S & O \\ \hline O & S \end{array} \right) \quad (4.13)$$

и

$$S'' = \left(\begin{array}{cccc|cccc} 0 & 1 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 1 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 1 & 0 & 0 \\ \hline 0 & 0 & 1 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 1 & 0 \end{array} \right) = \left(\begin{array}{c|c} Y_1 & Y_2 \\ \hline Y_3 & Y_4 \end{array} \right). \quad (4.14)$$

Коммутаторная алгебра $\Phi(O_h)'$ определяется равенством (3.3), т. е. порождена матрицами

$$C_a = \left(\begin{array}{cccc|cccc} 1 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ \hline 0 & 0 & 0 & 0 & 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 1 \end{array} \right) = \left(\begin{array}{c|c} I & O \\ \hline O & I \end{array} \right), \quad (4.15)$$

$$C_b = \left(\begin{array}{cccc|cccc} 0 & 1 & 0 & 1 & 1 & 0 & 0 & 0 \\ 1 & 0 & 1 & 0 & 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 1 & 0 & 0 & 1 & 0 \\ 1 & 0 & 1 & 0 & 0 & 0 & 0 & 1 \\ \hline 1 & 0 & 0 & 0 & 0 & 1 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 0 & 0 & 1 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 & 0 & 1 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 1 & 1 & 0 & 1 & 0 \end{array} \right) = \left(\begin{array}{c|c} S+S^{-1} & I \\ \hline I & S+S^{-1} \end{array} \right), \quad (4.16)$$

$$C_c = \left(\begin{array}{cccc|cccc} 0 & 0 & 1 & 0 & 0 & 1 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 1 & 1 & 0 & 1 & 0 \\ 1 & 0 & 0 & 0 & 0 & 1 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 0 & 0 & 1 & 0 & 1 & 0 \\ \hline 0 & 1 & 0 & 1 & 0 & 0 & 1 & 0 \\ 1 & 0 & 1 & 0 & 0 & 0 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 0 & 1 & 1 & 0 & 0 & 0 \\ 1 & 0 & 1 & 0 & 0 & 1 & 0 & 0 \end{array} \right) = \left(\begin{array}{c|c} S^2 & S+S^{-1} \\ \hline S+S^{-1} & S^2 \end{array} \right), \quad (4.17)$$

$$C_d = \left(\begin{array}{cccc|cccc} 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 1 & 0 & 0 \\ \hline 0 & 0 & 1 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 1 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \end{array} \right) = \left(\begin{array}{c|c} O & S^2 \\ \hline S^2 & O \end{array} \right). \quad (4.18)$$

Возводя в квадрат и в куб матрицу C_b и делая соответствующие преобразования, получим

$$C_c = \frac{1}{2} (C_b^2 - I), \quad (4.19)$$

$$C_d = \frac{1}{6} (C_b^3 - 7C_b). \quad (4.20)$$

Таким образом, можно считать, что алгебра $\Phi(O_h)'$ порождена единственной матрицей C_b . Следовательно, бикоммутант $\Phi(O_h)''$ совпадает с $\{C_b\}'$.

Теорема 4.6. $\Phi(O_h)'' = \text{Alg}(\Phi(O_h))$. При этом указанный бикоммутант как векторное пространство порождён матрицами S_j , $j \in \{1, \dots, 20\}$ (указаны ниже), образующими его базис, и, таким образом, является 20-мерным пространством.

Доказательство. Для доказательства достаточно показать, что

$$\{C_b\}' \subset \text{Alg}(S', S''). \tag{4.21}$$

Действительно, при выполнении этого условия имеем

$$\text{Alg}(S', S'') \subset \text{Alg}(\Phi(O_h)) \subset \Phi(O_h)'' = \{C_b\}' \subset \text{Alg}(S', S''),$$

из чего прямо следует требуемое равенство.

Приводя матрицу C_b к диагональному виду, можно убедиться, что она подобна матрице

$$\widetilde{C}_b = \left(\begin{array}{ccc|cccc} 1 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ \hline 0 & 0 & 0 & -1 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & -1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & -1 & 0 & 0 \\ \hline 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 3 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & -3 \end{array} \right).$$

В соответствии с разложением матрицы \widetilde{C}_b на блоки количество линейно независимых матриц, коммутирующих с \widetilde{C}_b , равно $3 \times 3 + 3 \times 3 + 1 \times 1 + 1 \times 1 = 20$ (более детально см. [4], гл. VIII, §2). Такова же и размерность коммутанта $\{C_b\}'$ как векторного пространства.

Так как $\text{Alg}(S', S'') \subset \{C_b\}'$, то для доказательства включения (4.21) достаточно найти 20 линейно независимых матриц в $\text{Alg}(S', S'')$.

Таковыми являются, например, следующие матрицы.

$$S_1 = S' = \left(\begin{array}{c|c} S & O \\ \hline O & S \end{array} \right),$$

$$S_2 = (S')^2 = \left(\begin{array}{c|c} S^2 & O \\ \hline O & S^2 \end{array} \right),$$

$$\begin{aligned}
S_3 &= (S')^3 = \left(\frac{S^3}{O} \mid \frac{O}{S^3} \right), \\
S_4 &= (S')^4 = \left(\frac{S^4}{O} \mid \frac{O}{S^4} \right) = \left(\frac{I}{O} \mid \frac{O}{I} \right), \\
S_5 &= S'' = \left(\frac{Y_1}{Y_3} \mid \frac{Y_2}{Y_4} \right), \\
S_6 &= S' S'' = \left(\frac{SY_1}{SY_3} \mid \frac{SY_2}{SY_4} \right), \\
S_7 &= (S')^2 S'' = \left(\frac{S^2 Y_1}{S^2 Y_3} \mid \frac{S^2 Y_2}{S^2 Y_4} \right), \\
S_8 &= (S')^3 S'' = \left(\frac{S^3 Y_1}{S^3 Y_3} \mid \frac{S^3 Y_2}{S^3 Y_4} \right), \\
S_9 &= S'' S' = \left(\frac{Y_1 S}{Y_3 S} \mid \frac{Y_2 S}{Y_4 S} \right), \\
S_{10} &= S' S'' S' = \left(\frac{SY_1 S}{SY_3 S} \mid \frac{SY_2 S}{SY_4 S} \right), \\
S_{11} &= (S')^2 S'' S' = \left(\frac{S^2 Y_1 S}{S^2 Y_3 S} \mid \frac{S^2 Y_2 S}{S^2 Y_4 S} \right), \\
S_{12} &= (S')^3 S'' S' = \left(\frac{S^3 Y_1 S}{S^3 Y_3 S} \mid \frac{S^3 Y_2 S}{S^3 Y_4 S} \right), \\
S_{13} &= S'' (S')^2 = \left(\frac{Y_1 S^2}{Y_3 S^2} \mid \frac{Y_2 S^2}{Y_4 S^2} \right), \\
S_{14} &= S' S'' (S')^2 = \left(\frac{SY_1 S^2}{SY_3 S^2} \mid \frac{SY_2 S^2}{SY_4 S^2} \right), \\
S_{15} &= (S')^2 S'' (S')^2 = \left(\frac{S^2 Y_1 S^2}{S^2 Y_3 S^2} \mid \frac{S^2 Y_2 S^2}{S^2 Y_4 S^2} \right), \\
S_{16} &= (S')^3 S'' (S')^2 = \left(\frac{S^3 Y_1 S^2}{S^3 Y_3 S^2} \mid \frac{S^3 Y_2 S^2}{S^3 Y_4 S^2} \right), \\
S_{17} &= S'' (S')^3 = \left(\frac{Y_1 S^3}{Y_3 S^3} \mid \frac{Y_2 S^3}{Y_4 S^3} \right),
\end{aligned}$$

$$S_{18} = S' S'' (S')^3 = \left(\begin{array}{c|c} SY_1 S^3 & SY_2 S^3 \\ \hline SY_3 S^3 & SY_4 S^3 \end{array} \right),$$

$$S_{19} = S'' (S')^2 S'' (S')^2 = \left(\begin{array}{c|c} O & \tilde{S} \\ \hline \tilde{S} & O \end{array} \right),$$

$$S_{20} = S'' (S')^2 S'' (S')^3 = \left(\begin{array}{c|c} O & \tilde{S} S \\ \hline \tilde{S} S & O \end{array} \right),$$

где \tilde{S} есть квадратная матрица отражения (4.2) порядка 4 (см. п. 4.1), а матрицы Y_1, Y_2, Y_3, Y_4 определены равенством (4.14). \square

СПИСОК ЛИТЕРАТУРЫ

1. С. Альбеверно, Ф. Гестези, Р. Хеэг-Крон, Х. Хольден, *Решаемые модели в квантовой механике*. Москва, Мир (1991).
2. Г. Вейль, *Классические группы. Их инварианты и представления*. М., Гос. изд. ин. лит. (1947).
3. Э. Б. Винберг, *Курс алгебры*. М., Факториал-Пресс (2001).
4. Ф. Р. Гантмахер, *Теория матриц*. М., Физматлит (2004).
5. В. А. Деркач, М. М. Маламуд, *Теория расширений симметрических операторов и граничные задачи*. Киев (2017).
6. Д. П. Желобенко, *Основные структуры и методы теории представлений*. М. (2004).
7. М. М. Маламуд, В. В. Марченко, *Инвариантные операторы Шрёдингера с точечными взаимодействиями в вершинах правильного многогранника*. — Матем. заметки, **110**, No. 3 (2021), 471–477.
8. W. Arveson, *An Invitation to C*-Algebras*. Springer-Verlag, New-York, Heidelberg, Berlin (1976).
9. V. A. Derkach, M. M. Malamud, *Generalized resolvents and the boundary value problems for hermitian operators with gaps*. — J. Funct. Anal., **95** (1991), 1–95.
10. V. A. Derkach, M. M. Malamud, *The extension theory of Hermitian operators and the moment problem*. — J. Math. Sci. (New York), **73** (1995), 141–242.
11. N. Goloschapova, M. Malamud, V. Zastavnyi, *Radial positive definite functions and spectral theory of Schrödinger operators with point interactions*. — Math. Nachr., **285** (2012).
12. V. I. Gorbachuk, M. L. Gorbachuk, *Boundary value problems for operator differential equations*. — Math. and its Appl. **48** (1991).
13. R. A. Horn, Ch. R. Johnson, *Matrix Analysis*. Cambridge University Press, New York (2013).

Marchenko V. V. To the bicommutant theorem for algebras generated by symmetries of finite point sets in \mathbb{R}^3 .

The problem of describing invariant extensions of the 3D Schrödinger operator \mathbf{H} with a finite number of point interactions leads to the need for studying matrices of a special type, the *permutation matrices*. A large class of such extensions considered in a certain *boundary triplet* is in one-to-one correspondence with a set of the so-called boundary operators (matrices). The extension of the operator \mathbf{H} with point interactions concentrated on $X = \{x_1, \dots, x_m\}$ is invariant under the symmetry group of X (or its subgroup) if and only if the corresponding boundary matrix commutes with the set of permutation matrices of size $m \times m$ induced by the symmetry group, i.e., belongs to the *commutant* of this set. The bicommutant theorem for such a set of matrices is proved for an arbitrary finite point set. For some special cases – a regular polygon, a tetrahedron, and a cube – the basis for the bicommutant regarded as a vector space is given explicitly.

Московский государственный
технический университет им. Н. Э. Баумана,
ул. 2-я Бауманская, 5/1, Москва, Россия
E-mail: vmarchenko@rambler.ru

Поступило 22 июня 2023 г.