



Casa abierta al tiempo

UNIVERSIDAD AUTÓNOMA METROPOLITANA

UNIDAD IZTAPALAPA

DIVISIÓN DE CIENCIAS BÁSICAS E INGENIERIA

**CONSERVATIVIDAD DE LA SOLUCIÓN MINIMAL DE LA
ECUACION DE LINDBLAD**

**TESIS QUE PARA OBTENER EL GRADO DE
MAESTRO EN CIENCIAS (MATEMATICAS)**

PRESENTA

MAXIMINO CRUZ MARTINEZ

DIRECTOR DE TESIS

DR. JULIO CESAR GARCIA CORTE

México, D.F., A 19 DE MARZO DE 2004.



Universidad Autónoma Metropolitana- Iztapalapa.
División de Ciencias Básicas e Ingeniería.

**“ CONSERVATIVIDAD DE LA SOLUCIÓN
MINIMAL DE LA ECUACIÓN DE LINDBLAD ”**

Tesis que para obtener el grado de Maestro
en Ciencias (Matemáticas) presenta:

Maximino Cruz Martínez


Director de Tesis:
Dr. *Julio César García Corte*

México. D. F. a 19 de Marzo de 2004

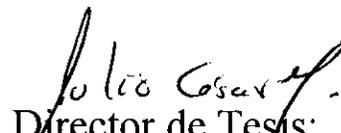


Universidad Autónoma Metropolitana- Iztapalapa.
División de Ciencias Básicas e Ingeniería.

**“ CONSERVATIVIDAD DE LA SOLUCIÓN
MINIMAL DE LA ECUACIÓN DE LINDBLAD ”**

Tesis que para obtener el grado de Maestro
en Ciencias (Matemáticas) presenta:

Maximino Cruz Martínez


Director de Tesis:
Dr. *Julio César García Corte*

México. D. F. a 19 de Marzo de 2004

AGRADECIMIENTOS

El presente trabajo está dedicado a las siguientes personas:

Mi hermano:

Tiburcio Cruz Martínez.

Gracias a su apoyo económico incondicional, fue posible que concluyese la maestría.

Dr. Julio Cesar García Corte.

Investigador de tiempo completo, en el área de probabilidad, U. A. M. I.
Gracias a su ardua labor e interés inagotable por el trabajo fue posible que éste se concluyese con éxito.

A los doctores :

Dr. Jorge A. León Vázquez.

Dr. Roberto Quezada Batalla.

Dr. Juan Ruíz de Chavez Somosa.

Por aceptar ser mis sinodales.

Mis padres:

Angel Cruz Arias.

Juana Martínez Ramírez.

Mis hermanos:

Aurelio, Herminia, Angel Jr. Matilde y Mariana.

Mis sobrinos:

Edi y Griselda.

Todos ellos aun en la distancia, nunca dejaron de apoyarme moralmente.

INTRODUCCION

El propósito del presente trabajo es exponer la teoría de los semigrupos dinámicos cuánticos (S.D.C.). Los resultados que se exponen se encuentran en [8], aquí los hemos desarrollado incluyendo sus respectivos detalles con la intención de que este trabajo sirva de motivación y apoyo a otros sobre esta misma área de investigación. La proposición 3.2.11 es una extensión de la proposición 3.33 pág 64 de [8] y se demuestra por primera vez en [12]. En el primer capítulo se exponen los antecedentes necesarios para comprender en qué consiste la teoría de los semigrupos dinámicos cuánticos. Habrá quizás uno que otro resultado que no esté demostrado en esta primera parte, pero se incluyen referencias donde el lector podrá consultar las demostraciones necesarias.

Un problema importante de esta teoría es determinar cuándo un semigrupo dinámico cuántico (S.D.C.) es conservativo. El semigrupo dinámico cuántico minimal (S.D.C.M.) que en este trabajo se construye en capítulo 3 a partir de un semigrupo de contracciones y cuando éste es conservativo, es decir, preserva a el operador identidad, es la única solución a la ecuación de Lindblad, ecuación (3.6) Capítulo 3, pág. 49 de este trabajo. También en el capítulo 3 se dan condiciones necesarias y suficientes para la conservatividad del S.D.C.M. Posteriormente en el capítulo 4 bajo la hipótesis **AA** y **C**, (págs. 69-84) se desarrollan los principales criterios (condiciones suficientes) que garantizan la conservatividad del S.D.C.M. Por último en el capítulo 5 se exponen ejemplos en los cuales aplicamos la teoría desarrollada

Índice general

1. Preliminares	5
1.1. El espacio $\mathcal{L}(h)$	13
1.2. Topologías en $B(h)$	14
2. Semigrupos dinámicos cuánticos(S.D.C.)	23
2.1.	
3. El Semigrupo Dinámico Cuántico Minimal (S.D.C.M.)	41
3.1. Hipótesis A	42
3.2. El Resolvente del Semigrupo Minimal	63
4. Criterios de Conservatividad	81
4.1. Hipótesis C	82
5. Ejemplos de S. D. C.	99
5.1. Ejemplos	100
Bibliografía	

Capítulo 1

Preliminares

En este capítulo desarrollamos los prerrequisitos necesarios para el resto del trabajo. Aunque no demostramos todos los resultados aquí enunciados indicaremos las referencias donde el lector podrá encontrar más detalles y las demostraciones correspondientes.

Definición 1.0.1 Sea U un espacio vectorial con coeficientes en los complejos \mathbb{C} . El espacio U es llamado un álgebra si existe una operación tal que a cada par de elementos $a, b \in U$ se le asocia un elemento denotado por ab : Esta operación tiene las siguientes propiedades.

- 1) $a(bc) = (ab)c$
- 2) $a(b+c) = ab+ac$
- 3) $\alpha(ab) = (\alpha a)b = a(\alpha b)$, con $\alpha \in \mathbb{C}$.

El álgebra U es llamada conmutativa o abeliana si $ab = ba$; para todo $a, b \in U$:

Definición 1.0.2 El álgebra U es normada si a cada elemento $a \in U$ hay asociado un número real positivo $\|a\|$; donde $\| \cdot \|$ satisface:

- 1) $\|a\| \geq 0$; y $\|a\| = 0$ si y sólo si $a = 0$;
- 2) $\|ab\| \leq \|a\| \|b\|$;
- 3) $\|a+b\| \leq \|a\| + \|b\|$;
- 4) $\|\alpha a\| = |\alpha| \|a\|$; con $\alpha \in \mathbb{C}$.

Definición 1.0.3 Una \mathbb{C} -álgebra es una álgebra compleja U con una involución denotada por $*$ con las siguientes propiedades:

$$\begin{aligned} (a^*)^* &= a; \\ (ab)^* &= b^* a^*; \\ (\alpha a + \beta b)^* &= \bar{\alpha} a^* + \bar{\beta} b^*; \end{aligned}$$

donde $\alpha, \beta \in \mathbb{C}$.

Definición 1.0.4 Una \mathbb{C} -álgebra U normada completa con la propiedad $\|a^*\| = \|a\|$, para $a \in U$; se llama $*$ -álgebra de Banach.

Definición 1.0.5 Una C^* -álgebra es una \mathbb{C} -álgebra U de Banach con la propiedad de que para todo $a \in U$ $\|a^*a\| = \|a\|^2$:

Ejemplo 1.0.6 Sea h un espacio de Hilbert y denotemos por $B(h)$ el espacio de todos los operadores acotados en h : Las operaciones de suma y productos de elementos de $B(h)$ son las usuales. La norma de operadores $\|\cdot\|$ en $B(h)$ es la siguiente, sea $Z \in B(h)$

$$\|Z\| = \sup \{ \|Z(a)\| : a \in h, \|a\| = 1 \}$$

y la involución es el adjunto. Claramente se tiene que $(B(h), \|\cdot\|)$ es una C^* -álgebra.

Ejemplo 1.0.7 Sea X un espacio localmente compacto, $C_0(X; \mathbb{C})$ el espacio de las funciones continuas sobre X que se anulan en el infinito, es decir dado $f \in C_0(X; \mathbb{C})$ y $\epsilon > 0$ existe $K \subset X$ compacto tal que $|f(x)| < \epsilon$, para todo $x \in K^c$; el complemento de K : Definamos una norma en $C_0(X; \mathbb{C})$ de la siguiente forma

$$\|f\| = \sup \{ |f(x)| : x \in X \}$$

como involución * tómesese $f(x)^* = \overline{f(x)}$. Así $C_0(X; \mathbb{C})$ es una C^* -álgebra y además es conmutativa.

Definición 1.0.8 Sea U un álgebra con identidad y $a \in U$, el conjunto resolvente de a es:

$$\rho_U(a) = \{ \lambda \in \mathbb{C} : I - \lambda a \text{ es invertible} \}$$

y el espectro de a es el complemento de $\rho_U(a)$.

Proposición 1.0.9 Cualquier $a \in B(h)$ C^* -álgebra tiene una descomposición única en términos de elementos autoadjuntos a_1 y a_2 ,

$$a_1 = \frac{a + a^*}{2} \quad \text{y} \quad a_2 = \frac{a - a^*}{2i}$$

donde $a = a_1 + ia_2$. Además a_1 y a_2 se pueden expresar como combinación lineal de dos positivos.

Demostración.

Ver.[3], pág.38. ■

Definición 1.0.10 Un *-homomorfismo entre dos *-álgebras U y V , es una transformación lineal $\varphi : U \rightarrow V$ tal que:

$$1) \varphi(uA) = \varphi(u) \varphi(A)$$

$$2) \varphi(u^*) = (\varphi u)^*$$

para todo $u, A \in U$:

Si además $\varphi(I) = I$ entonces φ se llama *-homomorfismo.

Definición 1.0.11 Una representación de una U C^* -álgebra es una pareja $(h; \mathcal{U})$; donde h es un espacio de Hilbert y \mathcal{U} es un $*$ -homomorfismo de U a $B(h)$:

Definición 1.0.12 Un elemento $a \in U$ C^* álgebra es llamado positivo ($a \geq 0$) si existe $b \in U$ tal que $a = b^*b$; o si es combinación lineal con coeficientes positivos de elementos de esta forma, y es estrictamente positivo si es distinto de cero.

Definición 1.0.13 Sean U, V dos C^* -álgebras y $T: U \rightarrow V$ lineal, T es llamado n positivo si para cada $a_1, \dots, a_n \in U$ y $b_1, \dots, b_n \in V$ se tiene lo siguiente:

$$\sum_{i,j=1}^n b_i^* T(a_i^* a_j) b_j \geq 0: \quad (1.1)$$

T es llamado positivo si es 1 positivo, es decir manda elementos positivos en positivos: T es Completamente Positivo (CP) si es n positivo para cada $n \geq 1$:

Proposición 1.0.14 Sea U, V dos C^* álgebras y $T: U \rightarrow V$ completamente positivo entonces se cumple que

$$T(a^*) = T(a)^*$$

Demostración.

a) Sea $a \geq 0$ entonces $a = a^*$. Pero siendo T CP se sigue que $T(a) \geq 0$, de lo cual se deduce

$$T(a^*) = T(a) = T(a)^*$$

b) Si a es autoadjunto entonces $a = a^* = \int \lambda d\mu$ con $\lambda \in \mathbb{R}$; $\lambda \geq 0$: De donde obtenemos que

$$\begin{aligned} T(a^*) &= \int T(\lambda) d\mu = \int \lambda T(1) d\mu \\ &= \int \lambda T(1) d\mu = \int T(1) \lambda d\mu \\ &= \int T(1) \lambda d\mu = \int T(1) \lambda d\mu \\ &= T(a)^* \end{aligned}$$

c) Si a es arbitrario entonces

$$a = \frac{a + a^*}{2} + i \frac{a - a^*}{2i}$$

donde $\frac{a+a^*}{2}; \frac{a_1 a_1^*}{2i}$ son autoadjuntos. Por lo tanto también se tiene que

$$\begin{aligned} T(a^*) &= T\left(\frac{a+a^*}{2} + iT\frac{a_1 a_1^*}{2i}\right) \\ &= T\left(\frac{a+a^*}{2}\right) + iT\left(\frac{a_1 a_1^*}{2i}\right) \\ &= T(a)^* \end{aligned}$$

■

Proposición 1.0.15 Sean $U; V$ dos C^* álgebra y $\mathcal{H}: U \rightarrow V$ un \ast -homomorfismo entonces \mathcal{H} es completamente positivo.

Demostración. Sea $n \geq 1, a_1, \dots, a_n \in U$ y $b_1, \dots, b_n \in V$

$$\begin{aligned} \sum_{i,j=1}^n b_i^* \mathcal{H}(a_i^* a_j) b_j &= \sum_{i,j=1}^n b_i^* \mathcal{H}(a_i)^* T(a_j) b_j \\ &= \sum_{i,j=1}^n b_i^* \mathcal{H}(a_i)^* \mathcal{H}(a_j) b_j \\ &= \sum_{i=1}^n \mathcal{H}(a_i) b_i \left(\sum_{j=1}^n b_j^* \mathcal{H}(a_j) b_j \right) \geq 0 \end{aligned}$$

■

Definición 1.0.16 a) Sea U una C^* álgebra. Para cada $n \geq 1$ denotamos por $U - M_n$ a la \ast -álgebra de matrices $n \times n$ con entradas en U : Así cada $x \in U - M_n$ es de la forma

$$x = \begin{pmatrix} x_{11} & \dots & x_{1n} \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ x_{n1} & \dots & x_{nn} \end{pmatrix} = \sum_{1 \leq i,j \leq n} x_{ij} E_{ij}$$

donde E_{ij} es la matriz de $n \times n$ con ceros en todas sus entradas excepto en la ij -ésima entrada donde hay un 1: Las operaciones de suma, resta, multiplicación y transpuesta conjugada de matrices en $U - M_n$ son las usuales en el álgebra lineal. Sólo que aquí las entradas son elementos de la C^* álgebra U .

b) Sea V otra C^* álgebra y $T: U \rightarrow V$ una transformación lineal. Para cada $n \in \mathbb{N}$; T induce un operador lineal $T_n: U - M_n \rightarrow V - M_n$ dado por,

$$T_n(x) = \begin{pmatrix} T(x_{11}) & \dots & T(x_{1n}) \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ T(x_{n1}) & \dots & T(x_{nn}) \end{pmatrix}$$

Proposición 1.0.17 Sea U una C^* álgebra contenida en $B(h)$ para algún espacio de Hilbert h y $x \in M_n(U)$. Las siguientes condiciones son equivalentes:

- 1) x es positivo ;
- 2) x es una suma finita de matrices de la forma

$$\begin{pmatrix} a_1^* a_1 & & & \\ & \ddots & & \\ & & a_n^* a_n & \\ & & & \ddots \end{pmatrix} \in M_n(U) \text{ con } a_1, \dots, a_n \in U;$$

- 3) Para todo $a_1, \dots, a_n \in U$ se tiene que $\sum_{i,j=1}^n a_i^* x_{ij} a_j \geq 0$:

Demostración. Seguimos [8], pág.18.

1) implica 2)

Como x es positivo entonces $x = y^* y$ con $y \in M_n(U)$;

$$y = \begin{pmatrix} y_{11} & & & \\ & \ddots & & \\ & & y_{nn} & \\ & & & \ddots \end{pmatrix} \in M_n(U); \quad y^* = \begin{pmatrix} y_{11}^* & & & \\ & \ddots & & \\ & & y_{nn}^* & \\ & & & \ddots \end{pmatrix} \in M_n(U)$$

Por lo tanto

$$\begin{aligned} x &= y^* y = \begin{pmatrix} y_{11}^* & & & \\ & \ddots & & \\ & & y_{nn}^* & \\ & & & \ddots \end{pmatrix} \begin{pmatrix} y_{11} & & & \\ & \ddots & & \\ & & y_{nn} & \\ & & & \ddots \end{pmatrix} \\ &= \begin{pmatrix} \sum_{i=1}^n y_{i1}^* y_{i1} & & & \\ & \ddots & & \\ & & \sum_{i=1}^n y_{in}^* y_{in} & \\ & & & \ddots \end{pmatrix} \\ &= \begin{pmatrix} y_{11}^* y_{11} & & & \\ & \ddots & & \\ & & y_{nn}^* y_{nn} & \\ & & & \ddots \end{pmatrix} \end{aligned}$$

2) implica 3)

Como x tiene la representación dado por 2) entonces claramente se tiene que $x_{ij} = \sum_{i,j=1}^n y_i^a y_j^a$; con lo cual

$$\begin{aligned} & \sum_{i,j=1}^n x_{ij}^a \otimes_j \\ &= \sum_{i,j=1}^n \sum_{i=1}^n y_i^a y_j^a \otimes_j \\ &= \sum_{i=1}^n \sum_{j=1}^n (y_i^a y_j^a) \otimes_j A \\ &= \sum_{i=1}^n \sum_{j=1}^n y_i^a \otimes_i \sum_{j=1}^n y_j^a \otimes_j = 0 \end{aligned}$$

3) implica 1)

Sea h en subespacios cíclicos ortogonales y $\hat{A} \in h$ un vector cíclico, es decir $f \hat{A} : a \in U \mathfrak{g}$ es denso en h : Ver [3] Teorema 2.1.10, pág.60.

Por hipótesis se tiene que

$$\sum_{i,j=1}^n h a_i \hat{A} x_{ij} a_j \hat{A} = 0;$$

ahora sean $\hat{A}_1, \dots, \hat{A}_n \in h$ entonces existe $f a_{ik} \hat{A}_{k=1}^n$ tal que $a_{ik} \hat{A}_{k=1}^n \in \hat{A}_i$ para $i = 1, \dots, n$: Con lo cual se tiene que

$$h \hat{A}_i x_{ij} \hat{A}_j = \sum_{k=1}^n h a_{ik} \hat{A}_k x_{ij} a_{jk} \hat{A}_i$$

Por lo tanto,

$$\sum_{i,j=1}^n \begin{matrix} \hat{A}_1 & \hat{A}_1 \\ \vdots & \vdots \\ \hat{A}_n & \hat{A}_n \end{matrix} x_{ij} = \sum_{i,j=1}^n \sum_{k=1}^n \begin{matrix} \hat{A}_1 & \hat{A}_1 \\ \vdots & \vdots \\ \hat{A}_n & \hat{A}_n \end{matrix} a_{ik} x_{ij} a_{jk} = 0$$

lo cual dice que x es positivo. ■

Proposición 1.0.18 Sea $T : B(h) \rightarrow B(h)$ una transformación lineal. Las siguientes condiciones son equivalentes:

- 1) T es CP;
- 2) Para cada $n \geq 1$; la transformación lineal T_n es positiva.

Demostración. Seguiremos [8], pág.18.

1) implica 2)

Sea x cualquier elemento positivo entonces por 1) y 2) de la Proposición anterior tenemos que

$$x = \sum_{i,j=1}^n x_{ij} y_i y_j - E_{ij}$$

y como T es CP

$$\sum_{i,j=1}^n x_{ij} T(y_i y_j) - E_{ij}$$

es positivo. Con lo cual resulta que $T_n(x)$ es positiva, por lo tanto T_n es positiva.

2) implica 1)

Supongamos que para cada $n \geq 1$; T_n es positiva entonces usando 2) y 3) de la proposición anterior tenemos que

$$x = \sum_{i,j=1}^n x_{ij} y_i y_j - E_{ij} = \begin{pmatrix} 0 & x_{11}x_1 & \dots & x_{1n}x_n \\ \text{\textcircled{B}} & \vdots & \text{\textcircled{C}} & \vdots \\ \vdots & \text{\textcircled{C}} & \text{\textcircled{C}} & \text{\textcircled{C}} \\ \text{\textcircled{B}} & \vdots & \text{\textcircled{C}} & 0 \end{pmatrix}$$

es un elemento positivo en $B(h) - M_n; T_n(x) \geq 0$ y

$$\begin{pmatrix} 0 & b_1 \text{\textcircled{A}} & \dots & b_n \text{\textcircled{A}} \\ \text{\textcircled{B}} & \vdots & \text{\textcircled{C}} & \vdots \\ \vdots & \text{\textcircled{C}} & \text{\textcircled{C}} & \text{\textcircled{C}} \\ \text{\textcircled{B}} & \vdots & \text{\textcircled{C}} & 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 & b_1 \text{\textcircled{A}} & \dots & b_n \text{\textcircled{A}} \\ \text{\textcircled{B}} & \vdots & \text{\textcircled{C}} & \vdots \\ \vdots & \text{\textcircled{C}} & \text{\textcircled{C}} & \text{\textcircled{C}} \\ \text{\textcircled{B}} & \vdots & \text{\textcircled{C}} & 0 \end{pmatrix} = \sum_{i,j=1}^n b_i \text{\textcircled{A}} T(x_i x_j) b_j \text{\textcircled{A}} = \sum_{i,j=1}^n b_i \text{\textcircled{A}} T(x_i x_j) b_j \text{\textcircled{A}} \geq 0$$

donde $b_i \in B(h); \text{\textcircled{A}} \in h$, resultando así T CP. ■

Proposición 1.0.19 Sea $T : B(h) \rightarrow B(h)$ una transformación lineal: Entonces T es completamente positiva si y sólo si para cada $n \geq 1$ y cada $u_1, \dots, u_n \in B(h), k_1, \dots, k_n \in h$ se tiene lo siguiente

$$\sum_{i,j=1}^n k_i T(u_i u_j) k_j \geq 0$$

Demostración. Seguimos [8], pág.19.

Sean $b_1, \dots, b_n, u_1, \dots, u_n \in B(h)$ y $k \in h$ entonces el resultado se tiene como consecuencia de las siguientes igualdades:

$$\begin{aligned} \sum_{i,j=1}^n k_i T(u_i u_j) b_j k_i &= \sum_{i,j=1}^n k_i T(u_i u_j) b_j k_i \\ &= \sum_{i,j=1}^n k_i T(u_i u_j) b_j k_i = \sum_{i,j=1}^n k_i T(u_i u_j) k_j \geq 0; \end{aligned}$$

donde hemos tomado la correspondencia de $b_j k = k_j; 1 \leq j \leq n$. ■

Proposición 1.0.20 Sea $T : B(h) \rightarrow B(h)$ una transformación lineal 2-positiva. Entonces se tiene lo siguiente:

1) Si $T(1)$ es invertible en $B(h)$ entonces para todo $u \in B(h)$ se tiene la siguiente desigualdad

$$T(u^*) T(1)^{-1} T(u) \leq T(u^* u) \tag{1.2}$$

2) Para todo $u \in B(h)$ se tiene la desigualdad

$$T(u^*) T(u) \leq T(1) T(1) T(u^* u) \tag{1.3}$$

3) T es continuo y

$$\|T\|_{B(B(h))} = \|T(1)\| \tag{1.4}$$

Demostración. Ver. [8] ; Prop.2;10, págs.19 ; 20. ■

1.1. El espacio $\mathcal{L}(h)$

En esta pequeña sección $\mathcal{L}(h)$ denota al espacio de los operadores de traza finita en el espacio de Hilbert h . Cada $\mathcal{L}(h)$ tiene la expresión

$$\mathcal{L}(h) = \sum_{n=1}^{\infty} \mathbb{R} e_n \mathbf{i} h f_n \mathbf{j} \tag{1.1.1}$$

donde $\sum_{n=1}^{\infty} \mathbb{R} e_n \mathbf{i} h f_n \mathbf{j} < \mathbf{1}$ y $\{e_n\}, \{f_n\}$ son sistemas ortonormales de h .

El operador $\sum_{n=1}^{\infty} \mathbb{R} e_n \mathbf{i} h f_n \mathbf{j}$ evaluado en $\mathcal{L}(h)$ tiene la expresión, $\sum_{n=1}^{\infty} \mathbb{R} e_n \mathbf{i} h f_n \mathbf{j} \mathcal{L}(h) = \mathcal{L}(h) \sum_{n=1}^{\infty} \mathbb{R} e_n \mathbf{i} h f_n \mathbf{j}$ y además $\sum_{n=1}^{\infty} \mathbb{R} e_n \mathbf{i} h f_n \mathbf{j}^2 = \sum_{n=1}^{\infty} \mathbb{R} f_n \mathbf{i} h e_n \mathbf{j}$. Como caso particular cuando $f_n = e_n$, $\mathcal{L}(h)$ resulta ser un operador positivo y $\mathcal{L}(h)^2 = \mathcal{L}(h)$. Una función sobre estos operadores que se usa para definir a la topología \mathcal{L} -débil en $B(h)$ es la función traza en $\mathcal{L}(h)$: Existen muchos resultados referentes a $\mathcal{L}(h)$ que por el momento no se examinan aquí, pero se pueden consultar en [21] pág.7, [18] Capítulo I, dos de estos resultados útiles son: $\mathcal{L}(h)$ es un ideal bilateral en $B(h)$; es decir dado $\mathcal{L} \in \mathcal{L}(h)$ y $x \in B(h)$; $\mathcal{L}x$; $x\mathcal{L} \in \mathcal{L}(h)$: El segundo resultado afirma que $tr(\mathcal{L}x) = tr(x\mathcal{L})$: La relación existente entre $\mathcal{L}(h)$ y $B(h)$ (Teorema de Schatten)[18], pág.51 es $\mathcal{L}(h)^{\infty} = B(h)$ aunque no es cierto que $B(h)^{\infty} = \mathcal{L}(h)$; pues $\mathcal{L}(h)$ no es reflexivo [17] págs.64-77 y 167.

Definición 1.1.1 La función traza tr en $\mathcal{L}(h)$ se define de la siguiente forma

$$tr(\mathcal{L}) = \sum_{m=1}^{\infty} \langle \mathcal{L} e_m, e_m \rangle$$

con $\{e_n\}_{n \in \mathbb{N}}$ sistema ortonormal de h y $\mathcal{L}(h)$:

Proposición 1.1.2 Para cada $X \in \mathcal{L}(h)$ y $\lambda \in \mathbb{C}$ se tiene que

$$\text{tr}(\lambda X) = \sum_n \langle X e_n, e_n \rangle \lambda. \quad (1.1.2)$$

Demostración. Sea $\{e_n\}_{n \in \mathbb{N}}$ sistema ortonormal de h completo,

$$\begin{aligned} \text{tr}(\lambda X) &= \sum_n \langle \lambda X e_n, e_n \rangle = \sum_n \lambda \langle X e_n, e_n \rangle \\ &= \sum_n \langle \lambda X e_n, e_n \rangle = \sum_n \langle \lambda X e_n, e_n \rangle = \sum_n \langle \lambda X e_n, e_n \rangle \end{aligned}$$

■

Proposición 1.1.3 Dado $\mathcal{L}(h)$ entonces $\mathcal{L}(h)$ con la norma $\|X\|_1 = \text{tr}(|X|)$ es un espacio de Banach.

Demostración. Ver. [18]; págs.43 y 53. ■

Teorema 1.1.4 (Schatten) Sea h algún espacio de Hilbert complejo separable.

- 1) $\mathcal{L}(h)$ con la norma $\|X\|_1 = \text{tr}(|X|)$ es isométricamente isomorfo al dual de $\mathcal{C}(h)$; espacio de los operadores compactos en h con la norma de operadores, bajo la correspondencia $f_X(X) = \text{tr}(X)$ con $\mathcal{L}(h)$ y $\mathcal{C}(h)$;
- 2) $\mathcal{B}(h)$ es isométricamente isomorfo al dual de $\mathcal{L}(h)$ con la norma $\|X\|_1$, bajo la correspondencia $f_X(X) = \text{tr}(X)$ con $\mathcal{L}(h)$ y $\mathcal{B}(h)$.

Demostración. Ver. [18]; pág.51. ■

1.2. Topologías en $\mathcal{B}(h)$

Para una exposición de conceptos de topológicos como conjunto dirigido y red, el lector puede consultar [22], Capítulo I.

Definición 1.2.1 Un espacio topológico es un par $(X; \tau)$ donde X es un conjunto y τ es una familia de subconjuntos de X ; a para la cual se satisfacen las siguientes condiciones:

- (1) $\emptyset \in \tau$ y $X \in \tau$;
- (2) Si A y $B \in \tau$, entonces $A \cap B \in \tau$;
- (3) Si $\mathcal{U} \subseteq \tau$, entonces $\bigcup \mathcal{U} \in \tau$;

Los elementos de X se llaman puntos de $(X; \tau)$ y los elementos de la familia τ se llaman subconjuntos abiertos del espacio $(X; \tau)$: Recuérdese que el conjunto $\bigcup \mathcal{U}$ es la unión de la familia \mathcal{U} :

De...nición 1.2.2 Sea Φ un conjunto no vacío. Una relación R en $\Phi \times \Phi$ (o sea un conjunto $R \subseteq \Phi \times \Phi$) se llama dirección en Φ ; si

- (1) sRs , para todo $s \in \Phi$;
 - (2) sRt y $tR\hat{A}$ implica $sR\hat{A}$, para todo $s; t; \hat{A} \in \Phi$;
 - (3) Para todo $s; t \in \Phi$ existe un $\hat{A} \in \Phi$ tal que $sR\hat{A}$ y sRt ;
- Si R es una dirección en Φ , entonces Φ se llama dirigido por R .

De...nición 1.2.3 Sea X un espacio topológico. Una red S en X es cualquier mapeo de un conjunto dirigido (que se llama dominio) en X .

Si el conjunto dirigido es de los números naturales con el orden usual, entonces S se llama sucesión. En muchas ocasiones una red en X se denota por $(X_t)_{t \in \Phi}$ donde Φ es el dominio de S .

De...nición 1.2.4 Dado un espacio topológico X y un punto $x_0 \in X$, diremos que una red $S = (X_t)_{t \in \Phi}$ converge a x_0 si $\forall U$ vecindad de x_0 en X existe $t_0 \in \Phi$ tal que $X_t \in U$ para todo $t \geq t_0$:

De...nición 1.2.5 La topología fuerte en $B(h)$, es la topología inducida por la familia de seminormas $\{P_A : A \in \mathcal{H}\}$ de...nidas por $P_A(X) = \|jX(A)j\|_h$:

De...nición 1.2.6 La topología débil en $B(h)$; es la topología inducida por la familia de seminormas $\{P_{A; \phi} : A \in \mathcal{H}, \phi \in \mathcal{H}\}$ de...nidas por $P_{A; \phi}(X) = |jX(A)\phi|_h$:

De...nición 1.2.7 La topología ultradébil (\mathcal{H} -débil) en $B(h)$; es la topología inducida por la familia de seminormas $\{P_{\mathcal{I}} : \mathcal{I} \in \mathcal{I}(h)\}$ de...nidas por

$$P_{\mathcal{I}}(X) = \|jtr(\mathcal{I}X)j\|_h$$

Cabe mencionar que $P_{\mathcal{I}}(X)$ está bien de...nida porque como ya mencionamos antes $\mathcal{I}(h)$ es un ideal bilateral en $B(h)$.

Proposición 1.2.8 Sea \mathbb{C} un conjunto dirigido. Una red $f_{X_i} g_{i \in \mathbb{C}}$ en $B(h)$ converge a $X \in B(h)$:

- 1) Fuertemente si y sólo si $\|f_{X_i} - X\|_h \rightarrow 0$; para todo $\epsilon > 0$ h ;
- 2) Débilmente si y sólo si $\|f_{X_i} - X\|_h \rightarrow 0$; para todo $\epsilon > 0$ h ;
- 3) Ultradébilmente si y sólo si $\|f_{X_i} - X\|_h \rightarrow 0$; para todo $\epsilon > 0$ h ;

Demostración. Es inmediata de las definiciones 1.2.1, 1.2.2 y 1.2.3. ■

Proposición 1.2.9 La red $f_{X_i} g_{i \in \mathbb{C}}$ converge ultradébilmente a $X \in B(h)$ si y sólo si para cualesquiera f_n, g_n sucesiones en h tales que $\sum \|f_n\|_h^2 < \infty$ y $\sum \|g_n\|_h^2 < \infty$ se tiene que

$$\sum_n \|f_n - X\|_h^2 = \sum_n \|f_n\|_h^2 + \sum_n \|X\|_h^2 \quad (1.2.1)$$

Demostración. Tomando $\epsilon = \sum_n \|f_n - X\|_h^2$ y $\epsilon_n = \sum_n \|f_n - X\|_h^2$ se obtiene el resultado. ■

Lema 1.2.10 (Dini) Sea \mathbb{C} un conjunto dirigido. Sean $f_\alpha; f : K \rightarrow \mathbb{R}$ continuas, $\alpha \in \mathbb{C}$; donde K es un conjunto compacto. Si $f_\alpha \cdot f_\beta$ para $\alpha < \beta$ y $f_\alpha(x) \leq f_\beta(x); x \in K$; entonces esta convergencia es uniforme.

Demostración. Sea $x \in K$; tomemos $g_\alpha = f_\alpha - f; \alpha \in \mathbb{C}$; así $f_\alpha g_\alpha$ es decreciente y

$\inf_{\alpha \in \mathbb{C}} g_\alpha(x) = 0$: Por lo tanto dado $\epsilon > 0$ existe una vecindad U de x y algún α_x tal que $g_{\alpha_x}(x) < \epsilon$; para $\alpha \geq \alpha_x$: Ahora para este $\epsilon > 0$; considérese $f_{U_x} : x \in K$ una cubierta de K , por la compacidad de K existe un $n \in \mathbb{N}$ y $x_1, \dots, x_n \in K$ tal que $K = \bigcup_{i=1}^n U_{x_i}$; sea $\alpha_0 = \max\{\alpha_1, \dots, \alpha_n\} \in \mathbb{C}$: Tomemos $x \in K$ arbitrario y sea $\alpha \geq \alpha_0$ entonces existe i tal que $x \in U_{x_i}$ de donde se deduce que $g_\alpha(x) < \epsilon$; lo cual quiere decir que $\|f_\alpha - f\|_K < \epsilon$; el cual es la propia convergencia uniforme. ■

Teorema 1.2.11 La topología ultradébil y la débil coinciden en subconjuntos acotados de $B(h)$:

Demostración. Seguimos [8], pág.9.

Sea $B(0;1) = \{x \in B(h) : \|x\|_h \leq 1\}$, como $\mathcal{L}(h) = B(h)$ entonces resulta que $(B(0;1); \mathcal{L}(h) \text{ débil})$ es compacto por el Teorema de Alaoglu y por el teorema del mapeo abierto basta tomar

$$I : (B(0;1); \mathcal{L}(h) \text{ débil}) \rightarrow (B(0;1); \mathcal{L}(h) \text{ débil});$$

claramente I la función identidad, es una biyección continua y como las topologías son de Hausdorff, se tiene que ambas topologías coinciden. ■

Definición 1.2.12 Una álgebra de von Neumann U es una C^* -subálgebra de $B(h)$ con identidad la cual es cerrada en la topología débil.

Ejemplo 1.2.13 Toda álgebra de von-Neumann es una C^* -álgebra, pero no inversamente. Para ello tómesse el siguiente ejemplo.

Sea $C^0 = \{f : [0;1] \rightarrow \mathbb{C} : f \text{ es continua}\} \subset B(h)$; donde $h = L^2([0;1]; \mu)$ siendo μ la medida de Lebesgue: Ahora con $\|f\|_1 = \int_0^1 |f(x)| dx$ y $f^*(x) = \overline{f(x)}$ se tiene que C^0 es una C^* -subálgebra de $B(h)$. Ahora sea $\hat{A}_{[0; \frac{1}{2}]}$; claramente se tiene que $\hat{A}_{[0; \frac{1}{2}]} \not\subset C^0$; Pero existe $f_n \in C^0$ tal que $f_n \xrightarrow{\|\cdot\|_1} 1_{\hat{A}_{[0; \frac{1}{2}]}}$ puntualmente, donde

$$f_n(x) = \begin{cases} \frac{1}{n} & \text{si } x \in [0; \frac{1}{2}] \\ 0 & \text{si } x \in (\frac{1}{2}; 1] \end{cases}$$

Para ver que C^0 no es un álgebra de von Neumann, veámoslo contenido en $B(h)$ mediante el mapeo que asocia $f \in C^0$; $f \mapsto m(f) \in B(h)$ siendo $m(f)$ el operador de multiplicación por f : De aquí se sigue que $m(f_n) \xrightarrow{s} m(1_{\hat{A}_{[0; \frac{1}{2}]}})$ pero esto implica que $m(1_{\hat{A}_{[0; \frac{1}{2}]}})$ está en $m(C^0)$ cosa que no puede ser ya que $1_{\hat{A}_{[0; \frac{1}{2}]}} \notin C^0$; resultando así que C^0 no es álgebra de von Neumann.

Proposición 1.2.14 Sea U un álgebra de von Neumann de operadores actuando sobre un espacio de Hilbert h . Sea I un conjunto dirigido y $\{X_i\}_{i \in I} \subset U$ una red creciente de elementos de U tales que $\sum_{i \in I} \|X_i\|_1 < \infty$: Entonces existe $X \in U$ tal que $X_i \xrightarrow{\|\cdot\|_1} X$ en la topología débil, ultradébil y fuerte. A X se le denota también con $X = \sum_{i \in I} X_i$.

Demostración. Ver. [3] Teorema 2.4.21; pág: 76: ■

Definición 1.2.15 Sea U un álgebra de von Neumann y ϕ funcional lineal positiva en U : Se dice que ϕ es normal si $\sum_{i \in I} \phi(X_i) = \phi(\sum_{i \in I} X_i)$: (1.2.2)

Teorema 1.2.16 Sea $T : B(h) \rightarrow B(h)$ lineal, positivo y ϕ débil continuo entonces existe $S : B(h) \rightarrow B(h)$ tal que

$$\phi(S(\frac{1}{2}x)) = \phi(\frac{1}{2}T(x)) \quad (1.2.2')$$

para todo $\frac{1}{2} \in B(h)$ y $\frac{1}{2} \in B(h)$:

Demostración. Ver. [3] Teorema 2.4.20; págs.76 ; 78: ■

Proposición 1.2.17 a) Sean $T, E : B(h) \rightarrow B(h)$ transformaciones lineales completamente positivas entonces $E + T$ es completamente positiva.

b) $E \pm T : B(h) \rightarrow B(h)$ es completamente positiva.

c) Sea K un espacio de Hilbert y $\{T_m\}_{m=1}^{\infty}$ una sucesión transformaciones completamente positivas, $T_m : B(h) \rightarrow B(K)$. Supóngase que para cada $u \in B(h)$ la sucesión $\{T_m(u)\}_{m=1}^{\infty}$ converge débilmente. Entonces la transformación lineal $T : B(h) \rightarrow B(K)$ definida por $T(u) = \sum_{m=1}^{\infty} T_m(u)$ es completamente positiva.

Demostración. Seguimos [8], págs.20-21.

a) Sean b_1, \dots, b_n y $u_1, \dots, u_n \in B(h)$ entonces

$$\begin{aligned} & \sum_{1 \leq i, j \leq n} b_i^* [E + T](u_i^* u_j) b_j \\ &= \sum_{1 \leq i, j \leq n} b_i^* E(u_i^* u_j) b_j + \sum_{1 \leq i, j \leq n} b_i^* T(u_i^* u_j) b_j \geq 0. \end{aligned}$$

b) Para esto únicamente veremos que $(E \pm T)_n = E_n \pm T_n$,

donde $(E \pm T)_n : B(h) \rightarrow B(h) \rightarrow B(h) \rightarrow B(h)$.

Sea $u = \sum_{i,j} E_{ij} \in B(h) \rightarrow B(h) \rightarrow B(h) \rightarrow B(h)$ entonces se tiene lo siguiente:

$$\begin{aligned} (E \pm T)_n(u - E_{ij}) &= (E \pm T)(u) - E_{ij} = E(T(u)) - E_{ij} \\ &= E_n(T(u) - E_{ij}) = E_n(T_n(u - E_{ij})) = E_n \pm T_n(u - E_{ij}) \end{aligned}$$

con lo cual resulta que $(E \pm T)_n = E_n \pm T_n$:

c) Sea $n \in \mathbb{N}$, $u_1, \dots, u_n \in B(h)$ y $k_1, \dots, k_n \in K$

$$\sum_{1 \leq i, j \leq n} k_i^* T(u_i^* u_j) k_j = \sum_{m=1}^{\infty} \sum_{1 \leq i, j \leq n} k_i^* T_m(u_i^* u_j) k_j \geq 0.$$

Teorema 1.2.18 (Stinespring) Sea h un espacio de Hilbert. $x : B(h) \rightarrow B(h)$ es lineal y completamente positivo si y sólo si existe K espacio de Hilbert y $L : h \rightarrow K$ lineal tal que

$$x(x) = L^* (x - 1) L.$$

Nota 1.2.19 El operador $x - 1 : h \rightarrow K \rightarrow h \rightarrow K$, que se define como

$(x - 1)(\varphi - \hat{A}) = x(\varphi) - \hat{A}$, se llama la ampliación de x en $h \rightarrow K$:

Para hacer la demostración de este teorema haremos uso de 4 resultados cuyas demostraciones se pueden encontrar en [18]; pág.251 y 254.

1) Proposición 29.2. Sea $T : B(h_2) \rightarrow B(h_1)$ completamente positivo, defínase

$$K(x_1; y_1; u_1; x_2; y_2; u_2) = \sum_{i=1}^n u_i^* T(x_1^* x_2) y_2 u_i$$

donde $(x_i; y_i; u_i) \in B(h_2) \in B(h_1) \in h_1$ para $i = 1; 2$; Entonces K es de...nido positivo en $B(h_2) \in B(h_1) \in h_1$; es decir dado $n \in \mathbb{N}$; para todo $(x_i; y_i; u_i) \in B(h_2) \in B(h_1) \in h_1; i = 1; \dots; n$ y $\alpha_1; \dots; \alpha_n \in \mathbb{C}$;

$$\sum_{i,j=1}^n \alpha_i \bar{\alpha}_j K(x_i; y_i; u_i; x_j; y_j; u_j) \geq 0;$$

2) Proposición 29.3. Sea $T : B(h_2) \rightarrow B(h_1)$ completamente positivo entonces existe un espacio de Hilbert h y $\alpha : B(h_2) \rightarrow h_1 \rightarrow h$ tal que se tiene lo siguiente:

- i) $\sum \alpha(x; u) \sum x \in B(h_2); u \in h_1$ es total en h ;
- ii) α es lineal en cada variable x, u ;
- iii) $\sum \alpha(x_1; u_1); \sum \alpha(x_2; u_2) \mathbf{i} = \sum \alpha u_1; T(x_1^* x_2) u_2 \mathbf{i}$;
- iv) En particular $\alpha_0(u) = \alpha(1; u)$ es una isometría de $h_1 \rightarrow h$;

3) Proposición 29.4. A partir de 2) para $T : \alpha$ y α_0 existe un *-homomorfismo unital $\mathcal{U} : B(h_2) \rightarrow B(h); \mathcal{U}(1) = 1$ tal que

$$\alpha(x; u) = \mathcal{U}(x) \alpha_0 u; x \in B(h_2); u \in h_1;$$

4) Proposición 29.5. Ahora para el \mathcal{U} construido en 3) existe un espacio de Hilbert K y un isomorfismo unitario $\zeta : h \rightarrow h_2 \rightarrow K$ tal que $\mathcal{U}(x) = \zeta^* x \zeta$ con $x \in B(h_2)$ y 1 es el operador identidad en K ;

Ahora si ya podemos demostrar el Teorema 2.1.16.

Demostración. Demostremos la condición suficiente. Siendo A es completamente positivo

de $B(h)$ a $B(h)$ mismo y usando los 4 resultados anteriores todos con $h = h_1 = h_2$ y $L = \zeta \alpha_0; T = \mathcal{U}$ se tiene que para $u_1; u_2 \in h$

$$\begin{aligned} \sum u_1; L^* (x - 1) L u_2 \mathbf{i} &= \sum u_1; \alpha_0^* \zeta^* (x - 1) \zeta \alpha_0 u_2 \mathbf{i} \\ &= \sum \alpha_0 u_1; \mathcal{U}(x) \alpha_0 u_2 \mathbf{i} \\ &= \sum \alpha_0(1) \alpha_0 u_1; \mathcal{U}(x) \alpha_0 u_2 \mathbf{i} \\ &= \sum \alpha_0(1; u_1); \sum \alpha_0(x; u_2) \mathbf{i} \\ &= \sum \alpha_0 u_1; A(1^* x) u_2 \mathbf{i} \\ &= \sum \alpha_0 u_1; A(x) u_2 \mathbf{i}; \end{aligned}$$

por lo tanto,

$$\hat{A}(x) = L^{\alpha} (x - 1) L;$$

Ahora veamos la necesidad.

$$\hat{A}(x) = L^{\alpha} (x - 1) L;$$

La linealidad es fácil, sean x y $y \in B(h)$ entonces

$$\begin{aligned} \hat{A}(x + y) &= L^{\alpha} ((x + y) - 1) L \\ &= L^{\alpha} ((x - 1) + (y - 1)) L \\ &= L^{\alpha} (x - 1) L + L^{\alpha} (y - 1) L \\ &= \hat{A}(x) + \hat{A}(y); \end{aligned}$$

\hat{A} es completamente positivo. Sea $n \geq 1$ y $x_1, \dots, x_n, y_1, \dots, y_n \in B(h)$. Tomemos $u \in h$; entonces tenemos lo siguiente

$$\begin{aligned} \sum_{i,j=1}^n y_i^{\alpha} \hat{A}(x_i^{\alpha} x_j) y_j u &= \sum_{i,j=1}^n \langle y_i u; \hat{A}(x_i^{\alpha} x_j) y_j u \rangle \\ &= \sum_{i,j=1}^n \langle y_i u; L^{\alpha} ((x_i^{\alpha} x_j) - 1) L y_j u \rangle \\ &= \sum_{i,j=1}^n \langle L y_i u; (x_i - 1)^{\alpha} (x_j - 1) L y_j u \rangle \\ &= \sum_{i,j=1}^n \langle (x_i - 1) L y_i u; (x_j - 1) L y_j u \rangle \\ &= \sum_{i=1}^n \langle (x_i - 1) L y_i u; \sum_{j=1}^n (x_j - 1) L y_j u \rangle \\ &= \sum_{j=1}^n \langle (x_j - 1) L y_j u; \sum_{i=1}^n (x_i - 1) L y_i u \rangle \geq 0; \end{aligned}$$

\hat{A} es $\frac{3}{4}$ -débil continuo.

Sea $x_{\otimes} - 1 = \sum_{\otimes} x - 1$, es decir dado $\frac{1}{2} \in \mathcal{L}(h)$, $tr(\frac{1}{2}(x_{\otimes} - 1)) = tr(\frac{1}{2}(x - 1))$

$$\begin{aligned} tr(\frac{1}{2}\hat{A}(x_{\otimes})) &= tr(\frac{1}{2}L^{\alpha} (x_{\otimes} - 1) L) \\ &= tr(L\frac{1}{2}L^{\alpha} (x_{\otimes} - 1)) \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} \sum_{\otimes} tr(\frac{1}{2}\hat{A}(x_{\otimes})) &= \sum_{\otimes} tr(L\frac{1}{2}L^{\alpha} (x_{\otimes} - 1)) = tr(L\frac{1}{2}L^{\alpha} (x - 1)) \\ &= tr(\frac{1}{2}L^{\alpha} (x - 1) L) = tr(\frac{1}{2}\hat{A}(x)) \end{aligned}$$

por lo tanto \hat{A} es $\frac{3}{4}$ -débil continuo. ■

Teorema 1.2.20 (Krauss) La transformación lineal $T : B(h) \rightarrow B(h)$ es normal y completamente positiva si y sólo si puede ser expresada en la forma

$$T(a) = \sum_{j=1}^{\infty} V_j^* a V_j. \quad (1.2.4)$$

Donde $\{V_j\}_{j=1}^{\infty}$ son operadores acotados de h en h mismo y la serie $\sum_{j=1}^{\infty} V_j^* V_j$ converge débilmente.

Demostración. Ver. [8] ; pág. 24, [13], págs. 311 ; 335: ■

Capítulo 2

Semigrupos dinámicos cuánticos(S.D.C.)

En este capítulo se proporciona la forma explícita que debe tener el generador infinitesimal de un semigrupo dinámico cuántico uniformemente continuo. Los dos resultados importantes que garantizan esto y con los cuales se analiza este capítulo son: el *Teorema de Linblad* 2,1;17 y el *Teorema de Linblad-Gorini-Kossakowski-Sudarshan* 2,1;18:

2.1.

De...nición 2.1.1 *Un Semigrupo Dinámico Cuántico(S. D. C) en $B(B(h))$ es una familia $T = \{T_t\}_{t \geq 0}$ de operadores acotados con las siguientes propiedades:*

- 1) $T_0(x) = x, \quad x \in B(h)$;
- 2) $T_{t+s}(x) = T_t(T_s(x)), \quad \text{para } s, t \geq 0; x \in B(h)$;
- 3) T_t es completamente positivo para todo $t \geq 0$;
- 4) T_t es \mathcal{M} -débil continuo en $B(h)$ para todo $t \geq 0$...
- 5) Para cada $x \in B(h)$..., el mapeo $t \mapsto T_t(x)$ es continuo respecto a la topología \mathcal{M} -débil en $B(h)$: [8], pág.28.

De...nición 2.1.2 *El generador infinitesimal de un Semigrupo Dinámico Cuántico T . Es el operador \mathcal{G} , cuyo dominio $D(\mathcal{G})$ es el espacio de los elementos de $B(h)$ para los cuales existe un elemento $b \in B(h)$ tal que*

$$b = \lim_{t \rightarrow 0} \frac{T_t(x) - x}{t} \quad (2.1)$$

en la topología \mathcal{M} -débil, y para $a \in D(\mathcal{G})$; $\mathcal{G}(a) = b$.

De...nición 2.1.3 *Un semigrupo $T = \{T_t\}_{t \geq 0}$ en $B(h)$, es decir T satisface 1) y 2) de la De...nición 2.1.1; Es de contracciones si $\|T_t\|_{B(B(h))} \leq 1$; donde $\|T\|_{B(B(h))} = \sup_{\|x\|=1, x \in B(h)} \|T(x)\|_{B(h)}$:*

Nota 2.1.4 T es llamado uniformemente continuo si

$$\lim_{t \rightarrow 0} \|T_t - T_0\|_{B(B(h))} = 0:$$

Proposición 2.1.5 *Sea $(-; \mathcal{Z}; \mathcal{I})$ un espacio medible con \mathcal{I} medida finita sobre \mathcal{Z} , y $\{U(t; x)\}_{t \geq 0, x \in \mathcal{Z}}$ una familia de operadores acotados sobre un espacio de*

Hilbert h tal que:

- 1) Para todo $x \in \mathcal{Z}$; la transformación $t \mapsto U(t; x)$ es fuertemente continua, es decir para cada $\epsilon \in \mathcal{Z}$; $t \mapsto U(t; x) \epsilon$ es continua;
- 2) Para todo $t \geq 0$; la transformación $x \mapsto U(t; x)$ es fuertemente medible, es decir dado $\epsilon \in \mathcal{Z}$; $x \mapsto U(t; x) \epsilon$ es medible; ([17] Teorema IV.22, págs.116 y 117).
- 3) Para todo $t \geq 0$, existe una función positiva g_t sobre \mathcal{Z} integrable con respecto a \mathcal{I} ; tal que

$$\sup_{0 \leq s \leq t} \|U(s; x)\|^2 \cdot g_t(x); \quad \text{con } g_t \in L^1(-; \mathcal{Z}; \mathcal{I}):$$

Entonces la transformación $U^a : [0; \infty) \rightarrow B(h) \rightarrow B(h)$ de...nida por la inte-

$$\text{gral} \quad {}^a(t; a) = \int_{-}^Z U(t; x)^{\alpha} a U(t; x) d^1(x) \quad (2.2)$$

es $\frac{3}{4}$ -débil continua en ambos argumentos y completamente positiva en la segunda variable.

Demostración.

Seguimos [8], págs.32-33.

Observemos que

$$0 \leq \int_{-}^Z hU(t; x)^{\alpha}; aU(t; x)^{\alpha} i \cdot kU(t; x)^{\alpha} k a U(t; x)^{\alpha} k \cdot k a k_1 kU(t; x)^{\alpha} k^2 \\ \cdot k a k_1 k^{\alpha} k^2 kU(t; x)^{\alpha} k^2 \cdot k a k_1 k^{\alpha} k^2 g_t(x),$$

así como función de x resulta integrable, y por lo tanto

$$\int_{-}^Z hU(t; x)^{\alpha}; aU(t; x)^{\alpha} i d^1(x)$$

define una forma sesquilineal acotada que está representada por un operador al que denotaremos por ${}^a(t; a)$ o por $\int_{-}^Z U(t; x)^{\alpha} a U(t; x) d^1(x)$. Veamos que a es completamente positivo en la segunda variable, para eso tomando $t \in]0, \infty[$, sea $n \geq 1; a_1, \dots, a_n; b_1, \dots, b_n \in B(h)$

$$\begin{aligned} & \sum_{i,j=1}^n \sum_{i,j=1}^n b_i^{\alpha}; a a_j^{\alpha} b_j^{\alpha} = \sum_{i,j=1}^n h b_i^{\alpha}; a (t; a_i^{\alpha} a_j^{\alpha}) b_j^{\alpha} i \\ & = \sum_{i,j=1}^n \int_{-}^Z b_i^{\alpha}; U(t; x)^{\alpha} a_i^{\alpha} a_j^{\alpha} U(t; x) b_j^{\alpha} d^1(x) \\ & = \sum_{i,j=1}^n \int_{-}^Z h a_i U(t; x) b_i^{\alpha}; a_j U(t; x) b_j^{\alpha} i d^1(x) \\ & = \int_{-}^Z \sum_{i,j=1}^n h a_i U(t; x) b_i^{\alpha}; a_j U(t; x) b_j^{\alpha} i d^1(x) \\ & = \int_{-}^Z \sum_{i=1}^n a_i U(t; x) b_i^{\alpha} k^2 d^1(x) \geq 0 \end{aligned}$$

por lo tanto tenemos que a es completamente positivo, en la segunda variable operador.

Enseguida demostramos que es $\frac{3}{4}$ -débil continuo en el tiempo. Para ello tomemos $s, t \in [0, r]$:

$$\begin{aligned} & \int_{-}^Z h {}^a(t; a) i h {}^a(s; a) i = \int_{-}^Z h {}^a(t; a) i {}^a(s; a) i \\ & = \int_{-}^Z (hU(t; x)^{\alpha}; aU(t; x)^{\alpha} i hU(s; x)^{\alpha}; aU(s; x)^{\alpha} i) d^1(x) \\ & \cdot \int_{-}^Z hU(t; x)^{\alpha}; a(U(t; x) - U(s; x))^{\alpha} i d^1(x) + \\ & \int_{-}^Z h(U(t; x) - U(s; x))^{\alpha}; aU(s; x)^{\alpha} i d^1(x) \end{aligned}$$

el primer sumando de esta desigualdad lo estimamos por

$$\begin{aligned} & \int_{\mathbb{R}^3} \|kU(t;x) - kU(s;x)\|_{\mathbb{R}^3}^2 d^1(x) \\ & \leq \int_{\mathbb{R}^3} \|kU(t;x) - kU(s;x)\|_{\mathbb{R}^3}^2 d^1(x) \\ & \leq \int_{\mathbb{R}^3} \|g_r(x)\|_{\mathbb{R}^3}^2 d^1(x) \end{aligned}$$

pero de aquí mismo obsérvese que

$\|kU(t;x) - kU(s;x)\|_{\mathbb{R}^3}^2 \leq 2\|U(t;x) - U(s;x)\|_{\mathbb{R}^3}^2 + 2\|g_r(x)\|_{\mathbb{R}^3}^2$,
entonces por el Teorema de Convergencia Dominada de Lebesgue, se concluye que el primer sumando tiende a 0 conforme $t \rightarrow \infty$; un análisis similar muestra que el segundo sumando también tiende a 0 conforme $t \rightarrow \infty$.

Enseguida demostramos que h^a es \mathcal{H} -débil continuo en el segundo parámetro. Bastará ver que $h^a(t; a)$ es normal, es decir que $h^a(t; a) \circ h^a(t; a) = \text{tr}(h^a(t; a))$ donde tr es un operador de traza finita en $\mathcal{L}(h)$ y $\text{tr} \circ 2h$, para ello tomemos

$$h = \int_{\mathbb{R}^3} jU(t;x) \circ hU(t;x) \circ j d^1(x)$$

y comprobemos que en verdad este h es el adecuado, sea $\{e_i\}_{i=1}^n$ una base ortonormal para nuestro h : Vamos a demostrar que

$$\sum_{i=1}^n \langle h e_i, e_i \rangle < 1$$

Es claro que

$$\begin{aligned} \sum_{i=1}^n \langle h e_i, e_i \rangle &= \sum_{i=1}^n \int_{\mathbb{R}^3} \langle h e_i, jU(t;x) \circ hU(t;x) \circ j e_i \rangle d^1(x) \\ &= \sum_{i=1}^n \int_{\mathbb{R}^3} \langle h e_i, hU(t;x) \circ e_i \rangle \langle U(t;x) \circ e_i, e_i \rangle d^1(x) \\ &= \sum_{i=1}^n \int_{\mathbb{R}^3} \langle hU(t;x) \circ e_i, e_i \rangle^2 d^1(x) \\ &= \sum_{i=1}^n \int_{\mathbb{R}^3} \langle hU(t;x) \circ e_i, e_i \rangle^2 d^1(x) \end{aligned}$$

y usando la fórmula de Parseval se tiene que

$$\begin{aligned} \sum_{i=1}^n \langle h e_i, e_i \rangle &= \sum_{i=1}^n \int_{\mathbb{R}^3} \langle hU(t;x) \circ e_i, e_i \rangle^2 d^1(x) = \int_{\mathbb{R}^3} \|jU(t;x)\|_{\mathbb{R}^3}^2 d^1(x) \\ &\leq \int_{\mathbb{R}^3} \|jU(t;x)\|_{\mathbb{R}^3}^2 d^1(x) \cdot \int_{\mathbb{R}^3} \|g_r(x)\|_{\mathbb{R}^3}^2 d^1(x) < 1; \end{aligned}$$

así $h \in \mathcal{L}(h)$:

Pero por otra parte recordemos que: \mathbb{R}

$h^{o;a}(t;a)^{oi} = \text{tr}(j^{oi} h^a(t;a) j) = \int_{\mathbb{R}} hU(t;x)^{oi} aU(t;x)^{oi} d^1(x)$
por lo tanto

$$\begin{aligned} \text{tr}(h^a) &= \int_{\mathbb{R}} \int_{\mathbb{R}} h e_i; hU(t;x)^{oi} a e_i; U(t;x)^{oi} d^1(x) \\ &= \int_{\mathbb{R}} \int_{\mathbb{R}} hU(t;x)^{oi} a e_i; h e_i; U(t;x)^{oi} d^1(x) \\ &= \int_{\mathbb{R}} \int_{\mathbb{R}} h a^a U(t;x)^{oi} e_i; h e_i; U(t;x)^{oi} d^1(x) \\ &= \int_{\mathbb{R}} \int_{\mathbb{R}} hU(t;x)^{oi} aU(t;x)^{oi} d^1(x) \\ &= h^{o;a}(t;a)^{oi} \end{aligned}$$

Así $h^{o;a}(t;a)^{oi} = \text{tr}(h^a)$; lo que prueba que h^a es normal. ■

Definición 2.1.6 Un Semigrupo Dinámico Cuántico $\{T_t\}_{t \geq 0}$ es llamado conservativo si $T_t(1) = 1$ $\forall t \geq 0$.

Definición 2.1.7 El predual de un Semigrupo Dinámico Cuántico T que actúa sobre $B(h)$ es el semigrupo S actuando sobre $\mathcal{L}(h)$ definido por:

$$\text{tr}(S_t(\varphi))(x) = \text{tr}(\varphi T_t(x)) \quad (2;3)$$

para cada $\varphi \in \mathcal{L}(h)$ y $x \in B(h)$. Ver Teorema 1.2.11, Capítulo 1.

Proposición 2.1.8 Sea T un S.D.C sobre $B(h)$ entonces los siguientes son equivalentes:

- 1) Existen dos números reales $M \geq 1$ y $\gamma \geq 0$ tal que $\|T_t\|_{B(B(h))} \leq M \exp(\gamma t)$, para $t \geq 0$;
- 2) El generador infinitesimal \mathcal{L} es densamente definido y cerrado en la topología \mathcal{L} -débil;
- 3) Si $\text{Re } \lambda > \gamma$ entonces el rango de $(\lambda I - \mathcal{L})$ coincide con $B(h)$ y se tiene la desigualdad siguiente

$$\|(\lambda I - \mathcal{L})^{-1}(a)\|_{B(B(h))} \leq \frac{M}{\text{Re } \lambda - \gamma} \|a\| \quad (2;4)$$

- 4) El operador resolvente $(\lambda I - \mathcal{L})^{-1}$, está dado por la transformada de Laplace

$$(\lambda I - \mathcal{L})^{-1}(a) = \int_0^{\infty} T_t(a) \exp(-\lambda t) dt \quad (2;5)$$

para cada $a \in B(h)$ y cada número complejo λ con $\text{Re } \lambda > \gamma$.

Demostración.

Ver. [3] Teorema 3:1,6, págs.166 y 167. ■

Definición 2.1.9 Sea E un espacio de Banach con norma $\|\cdot\|$: Un semigrupo $T : E \rightarrow E$ es fuertemente continuo si $\|T_t^{-1}\| \rightarrow 0$ como $t \rightarrow 0^+$, y es uniformemente continuo si $\|T_t - I\|_{B(E)} \rightarrow 0$ como $t \rightarrow 0^+$.

Proposición 2.1.10 Sea T_t un semigrupo de operadores acotados sobre un espacio de Banach E con norma $\|\cdot\|$:

Las siguientes son equivalentes:

- 1) La transformación lineal $t \mapsto T_t$ es uniformemente continua;
- 2) La transformación lineal $t \mapsto T_t$ es uniformemente diferenciable;
- 3) El generador infinitesimal A es un operador acotado y

$$T_t = \sum_{n=0}^{\infty} \frac{t^n}{n!} A^n \tag{2.7}$$

donde la serie converge en la norma de operadores para cada t real.

Si estas condiciones son satisfechas entonces T puede ser extendido a un grupo uniformemente continuo de operadores sobre E que satisface

$$\|T_t\|_{B(E)} \leq \exp(\|A\|_{B(E)} |t|) :$$

Demostración. Seguimos [3], Prop.3.1.6 pág.166.

3) implica 2)

$$\frac{\|T_t - I\|_{B(E)}}{t} = \left\| \sum_{n=1}^{\infty} \frac{t^{n-1}}{(n-1)!} A^{n-1} \right\|_{B(E)} = \sum_{n=1}^{\infty} \frac{t^{n-1}}{(n-1)!} \|A^{n-1}\|_{B(E)}$$

$$\begin{aligned}
&= \sum_{n=2}^{\infty} \frac{t^n}{n!} \sum_{B(E)} \cdot \sum_{n=2}^{\infty} \frac{k^n k_{B(E)} t^n}{n!} \\
&\cdot \sum_{n=2}^{\infty} \frac{k^n k_{B(E)}^2 k_{B(E)}^2 t^{n+2} t^2}{n!} \\
&= t^2 k_{B(E)}^2 \sum_{n=2}^{\infty} \frac{k^n k_{B(E)}^2 k_{B(E)}^2 t^{n+2}}{n(n-1)(n-2)!} \\
&\cdot t^2 k_{B(E)}^2 \sum_{n=2}^{\infty} \frac{k^n k_{B(E)}^2 k_{B(E)}^2 t^{n+2}}{(n-2)!} \\
&= t^2 k_{B(E)}^2 \sum_{k=0}^{\infty} \frac{k^n k_{B(E)}^k t^k}{k!} \\
&= t^2 j_{B(E)}^2 e^{tk} \frac{!}{t!} 0.
\end{aligned}$$

Así T es uniformemente diferenciable.

2) implica 1)

$$j_{T_t} T_0 j_{B(E)} = \frac{T_t - T_0}{t} \sum_{B(E)} \frac{!}{t!} 0 j_{B(E)}(0) = 0$$

porque

$$\frac{T_t - T_0}{t} \sum_{B(E)} \frac{!}{t!} 0 j_{B(E)}.$$

Así resulta que T es uniformemente continuo.

1) implica 2)

Como $j_{T_t} T_0 j_{B(E)} \frac{!}{t!} 0$; entonces tomando $X_t = \frac{1}{t} \int_0^t T_s ds$; claramente se tiene que $j_{X_t} T_0 j_{B(E)} \frac{!}{t!} 0$; existe $\epsilon > 0$ tal que si $0 < t < s$ entonces $\|j_{X_t} - j_{X_s}\|_{B(E)} < 1$ con lo cual resulta que $X_t = \frac{1}{t} \int_0^t T_s ds$ es invertible, acota-

y $t \geq 0$ tales que $\|T_t\|_{B(E)} \cdot M e^{-t}$, por lo tanto

$$\begin{aligned}
 & \int_0^t \int_{s_1}^t \dots \int_{s_{n-1}}^t T_{s_n} ds_n \dots ds_1 \\
 & \cdot \int_0^t \int_{s_1}^t \dots \int_{s_{n-1}}^t T_{s_n} ds_n \dots ds_1 \\
 & = \frac{M^n e^{-t} t^{n+1}}{n!}
 \end{aligned}$$

de donde concluimos que $T_t = \sum_{n=0}^{\infty} \frac{t^n \mathcal{G}^n}{n!}$: ■

Proposición 2.1.11 Sea $\{T_t\}_{t \geq 0}$ un semigrupo cualquiera (no necesariamente dinámico cuántico) uniformemente continuo de operadores acotados en $B(h)$ con generador infinitesimal \mathcal{G} . Las siguientes condiciones son equivalentes:

- 1) T_t es \mathcal{G} -débil continuo para cada $t \geq 0$;
- 2) \mathcal{G} es \mathcal{G} -débil continuo.

Demostración. Seguimos [8], pág.37.

1) implica 2)

Como T_t e I son \mathcal{G} -débil continuos entonces $\frac{T_t - I}{t}$ es \mathcal{G} -débil continuo y $\mathcal{G} = \lim_{t \rightarrow 0} \frac{T_t - I}{t}$ en la norma de $B(B(h))$, con lo cual resulta que \mathcal{G} es \mathcal{G} -débil continuo, pues el conjunto de los operadores \mathcal{G} -débil continuo es cerrado bajo la topología \mathcal{G} -débil.

2) implica 1)

Como \mathcal{G} es \mathcal{G} -débil continuo entonces cualquier potencia de éste es \mathcal{G} -débil continuo, así se tiene que

$$T_t = e^{t\mathcal{G}} = \sum_{n=0}^{\infty} \frac{(t\mathcal{G})^n}{n!} = \sum_{n=0}^{\infty} \frac{t^n \mathcal{G}^n}{n!}$$

es el límite de una sucesión de sumas parciales de operadores \mathcal{G} -débil continuos, con lo cual T_t resulta \mathcal{G} -débil continuo. ■

Proposición 2.1.12 Sea \mathcal{G} un operador acotado sobre $B(h)$ tal que $\mathcal{G}(a^n) = (\mathcal{G}(a))^n$ para cada $a \in B(h)$. Las siguientes son equivalentes:

- 1) Para todo $a \in B(h)$ y $t \geq 0$

$$\exp(t\mathcal{G})(a^n) = \exp(t\mathcal{G})(a)^n \cdot \exp(t\mathcal{G})(a^n); \quad (2.8)$$

- 2) Para todo $a \in B(h)$ $a^n \mathcal{G}(a) + \mathcal{G}(a^n) a = \mathcal{G}(a^n a)$: (2.9)

Demostración. 1) implica 2)

$$\begin{aligned} & \exp(t\mathbb{A})(a^{\mathbb{A}}) \exp(t\mathbb{A})(a) \mathbb{I} a^{\mathbb{A}} a \cdot \exp(t\mathbb{A})(a^{\mathbb{A}} a) \mathbb{I} a^{\mathbb{A}} a \\ & \frac{e^{t\mathbb{A}} a^{\mathbb{A}} e^{t\mathbb{A}} a \mathbb{I} a^{\mathbb{A}} e^{t\mathbb{A}} a + a^{\mathbb{A}} e^{t\mathbb{A}} a \mathbb{I} a^{\mathbb{A}} a}{t} \cdot \frac{e^{t\mathbb{A}}(a^{\mathbb{A}} a) \mathbb{I} a^{\mathbb{A}} a}{t} \\ & \frac{\mathbb{I} e^{t\mathbb{A}} a^{\mathbb{A}} \mathbb{I} a^{\mathbb{A}} e^{t\mathbb{A}} a + a^{\mathbb{A}} \mathbb{I} e^{t\mathbb{A}} a \mathbb{I} a^{\mathbb{A}}}{t} \cdot \frac{e^{t\mathbb{A}} a^{\mathbb{A}} a \mathbb{I} a^{\mathbb{A}} a}{t} \end{aligned}$$

por lo tanto cuando $t \neq 0$

$$a^{\mathbb{A}} \mathbb{A}(a) + \mathbb{A}(a^{\mathbb{A}}) a \cdot \mathbb{A}(a^{\mathbb{A}} a):$$

2) implica 1)

Observemos primero que para $a, b \in B(h)$, tal que $ab = 0$, se tiene lo siguiente:

$$b^{\mathbb{A}} \mathbb{A}(a^{\mathbb{A}} a) b + b^{\mathbb{A}} a^{\mathbb{A}} \mathbb{A}(ab) + b^{\mathbb{A}} \mathbb{A}(a^{\mathbb{A}}) ab = (ab)^{\mathbb{A}} \mathbb{A}(a) b + b^{\mathbb{A}} \mathbb{A}(a^{\mathbb{A}}) (ab) = 0$$

Demostraremos que $(\mathbb{I} \mathbb{I} \mathbb{A})^{\mathbb{I} 1}$ es no negativo para cada $\mathbb{I} > k \|k\|_{B(B(h))}$, para ello se demostrará que si $a \in B(h)$ es autoadjunto tal que $(\mathbb{I} \mathbb{I} \mathbb{A})^{\mathbb{I} 1}(a)$ es no negativo entonces a es no negativo. Sea $a = x \mathbb{I} y$ su descomposición en la parte positiva y negativa. Claramente se tiene que $xy = 0$ y usando la observación de arriba se obtiene que $y \mathbb{A}(x) y \mathbb{I} 0$, así también se tiene que:

$$\begin{aligned} 0 & \cdot y^{\mathbb{I} 1} \mathbb{I} \mathbb{I} \mathbb{A}^{\mathbb{I} 1} \mathbb{A}^{\mathbb{I} 1}(a) y \\ & = \mathbb{I} y^3 \mathbb{I} \mathbb{I} \mathbb{A}^{\mathbb{I} 1} y \mathbb{A}(x) y + \mathbb{I} \mathbb{I} \mathbb{A}^{\mathbb{I} 1} y \mathbb{A}(y) y \\ & \cdot \mathbb{I} y^3 + \mathbb{I} \mathbb{I} \mathbb{A}^{\mathbb{I} 1} y \mathbb{A}(y) y \end{aligned}$$

por lo tanto,

$$0 \cdot \mathbb{I} y^3 + \mathbb{I} \mathbb{I} \mathbb{A}^{\mathbb{I} 1} y \mathbb{A}(y) y$$

con lo cual,

$$y^3 \cdot \mathbb{I} \mathbb{I} \mathbb{A}^{\mathbb{I} 1} y \mathbb{A}(y) y \mathbb{I} \mathbb{I} \mathbb{I} \mathbb{I}^3 \cdot \mathbb{I} \mathbb{I} \mathbb{I} \mathbb{I} \mathbb{A}^{\mathbb{I} 1} \mathbb{I} \mathbb{I} \mathbb{I} \mathbb{I} \mathbb{I} \mathbb{I}^3$$

ya que $\mathbb{I} \mathbb{I} \mathbb{A}^{\mathbb{I} 1} k \|k\| < 1$ se obtiene que $y = 0$; así $a = x$ es no negativo. Ahora usando el hecho de que $e^{t\mathbb{A}}$ es positivo y lineal se tiene que,

$$e^{t\mathbb{A}}(a^{\mathbb{A}}) = \mathbb{I} e^{t\mathbb{A}}(a)^{\mathbb{I} \mathbb{A}}$$

por lo tanto,

$$\begin{aligned} & \frac{d}{ds} e^{(t-s)\mathcal{L}} e^{s\mathcal{L}} (a^n) e^{s\mathcal{L}} (a) \\ &= e^{(t-s)\mathcal{L}} \mathcal{L} e^{s\mathcal{L}} (a^n) e^{s\mathcal{L}} (a) + \mathcal{L} e^{s\mathcal{L}} (a^n) e^{s\mathcal{L}} (a) + e^{s\mathcal{L}} (a^n) \mathcal{L} e^{s\mathcal{L}} (a) \\ & \quad \cdot a^n \mathcal{L} (a) + \mathcal{L} (a^n) a \end{aligned}$$

integrando esta desigualdad sobre el intervalo $[0; t]$ ($t \geq 0$) se obtiene que $\exp(t\mathcal{L})(a^n) \exp(t\mathcal{L})(a) \cdot \exp(t\mathcal{L})(a^n a)$: ■

Definición 2.1.13 Un operador acotado \mathcal{L} sobre $B(h)$ es llamado *condicionalmente completamente positivo*, si para cada $n \geq 1$ la transformación lineal \mathcal{L}^n sobre $B(h) - M_n$ definido por:

$$\mathcal{L}^n(a - E_{ij}) = \mathcal{L}(a) - E_{ij}(1 \cdot i; j \cdot n)$$

satisface la desigualdad

$$\mathcal{L}^n(x^n x) \geq x^n \mathcal{L}^n(x) \geq \mathcal{L}^n(x^n) x + x^n \mathcal{L}^n(I) x \geq 0 \quad (2;10)$$

para cada $x \in B(h) - M_n$.

Proposición 2.1.14 Sea T un semigrupo uniformemente continuo sobre $B(h)$ con generador infinitesimal \mathcal{L} . Entonces T_t es completamente positivo para cada $t \geq 0$ si y sólo si \mathcal{L} es condicionalmente completamente positivo y $\mathcal{L}(a^n) = (\mathcal{L}(a))^n$ para cada $a \in B(h)$:

Demostración. Seguimos [8], págs.39-40.

Sea T un semigrupo dinámico cuántico. Claramente con la notación de los $T_{t,n}$ para cada $T_t, \mathcal{L} T_t^n \mathcal{L}_{t,0}$ resulta ser un semigrupo uniformemente continuo en $B(h) - M_n$. Ahora usando la Ecuación (1;2) del Capítulo 1 se tiene que

$$T_t^n(x^n) (T_t^n(1))^{-1} T_t^n(x) \cdot T_t^n(x^n x); \quad x \in B(h) \quad y \quad t \geq 0$$

al derivar esta desigualdad en $t = 0$ se obtiene que,

$$\mathcal{L}^n(x^n x) \geq x^n \mathcal{L}^n(x) \geq \mathcal{L}^n(x^n) x + x^n \mathcal{L}^n(I) x \geq 0$$

resultando así que \mathcal{L} es condicional completamente positivo. Para ver que $\mathcal{L}(a^n) = (\mathcal{L}(a))^n$ obsérvese que

$$\begin{aligned} \mathcal{L}(a^n) &= \lim_{t \rightarrow 0} \frac{T_t(a^n) - a^n}{t} = \lim_{t \rightarrow 0} \frac{T_t(a) - a}{t} \mathcal{L}^n(a) \\ &= (\mathcal{L}(a))^n \end{aligned}$$

pues la operación $*$ es continua en la norma de $B(h)$.

Recíprocamente, supongamos primero que $\mathcal{L}(1) \geq 0$; pues de no ser

el caso así, es suficiente considerar el operador $\mathcal{S}_1 = \mathcal{S}_i \ c;$ donde $c = \mathbf{k}\mathcal{S}(1)\mathbf{k}_{B(h)}$. Claramente se tiene que la Ecuación (2;1) se cumple tanto para \mathcal{S} y \mathcal{S}_1 ; así $T_t = e^{t\mathcal{S}} = e^{ct+t\mathcal{S}_1} = e^{tc}e^{t\mathcal{S}_1}$; resultando que T_t es completamente positivo si $e^{t\mathcal{S}_1}$ lo es. Así pues supóngase que $\mathcal{S}(1) \cdot 0$: Entonces para cada $n \geq 1$; la Desigualdad (2;10) dice que

$$x^n \mathcal{S}^n(x) + \mathcal{S}^n(x^n)x \geq \mathcal{S}^n(x^n x) \\ e^{t\mathcal{S}^n}(x^n) e^{t\mathcal{S}^n}(x) \geq e^{t\mathcal{S}^n}(x^n x); \text{ por la ecuación 2;8}$$

así los T_t^n son positivos con lo cual los T_t son completamente positivos. ■

Lema 2.1.15 Sea $\mathcal{S} : B(h) \rightarrow B(h)$ condicionalmente completamente positivo. Entonces para cada $n \geq 1$ y $a_1, \dots, a_n \in A; u_1, \dots, u_n \in h$, tal que $\sum_{j=1}^n a_j u_j = 0$, se tiene lo siguiente

$$\sum_{i,j=1}^n \mathbf{h}u_i; \mathcal{S}(a_i^* a_j) u_j \mathbf{i} \geq 0; \tag{2;11}$$

Demostración. Seguimos [8], pág.40.

Sea $x \in B(h) - M_n$ que tenga la forma

$$x = \begin{pmatrix} 0 & a_1 & a_2 & \dots & a_n & 1 \\ 0 & 0 & 0 & \dots & 0 & \vdots \\ \vdots & \vdots & \vdots & \ddots & \vdots & \vdots \\ 0 & 0 & 0 & \dots & 0 & 0 \end{pmatrix} \quad y \quad x^n = \begin{pmatrix} 0 & a_1^n & 0 & \dots & 0 & 1 \\ 0 & a_2^n & 0 & \dots & 0 & \vdots \\ \vdots & \vdots & \vdots & \ddots & \vdots & \vdots \\ 0 & a_n^n & 0 & \dots & 0 & 0 \end{pmatrix}$$

$$\text{Sea } u = \begin{pmatrix} 0 & u_1 & 1 \\ 0 & u_2 & \vdots \\ \vdots & \vdots & \vdots \\ 0 & u_n & 0 \end{pmatrix}; \quad x^n x = \begin{pmatrix} 0 & a_1^n & 0 & \dots & 0 & 1 & 0 & a_1 & a_2 & \dots & a_n & 1 \\ 0 & a_2^n & 0 & \dots & 0 & \vdots & 0 & 0 & 0 & \dots & 0 & \vdots \\ \vdots & \vdots & \vdots & \ddots & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \ddots & \vdots & \vdots \\ 0 & a_n^n & 0 & \dots & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & \dots & 0 & 0 \\ \vdots & \vdots & \vdots & \ddots & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \ddots & \vdots & \vdots \\ 0 & a_1^n a_1 & a_1^n a_2 & \dots & a_1^n a_n & 1 & \dots & 0 \\ \vdots & a_2^n a_1 & a_2^n a_2 & \dots & a_2^n a_n & \vdots & \vdots & \vdots \\ \vdots & \vdots & \vdots & \ddots & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots \\ 0 & a_n^n a_1 & a_n^n a_2 & \dots & a_n^n a_n & \vdots & \vdots & \vdots \end{pmatrix}$$

$$y \quad \mathcal{S}^n(x^n x) = \begin{pmatrix} 0 & \mathcal{S}(a_1^n a_1) & \mathcal{S}(a_1^n a_2) & \dots & \mathcal{S}(a_1^n a_n) & 1 \\ \vdots & \mathcal{S}(a_2^n a_1) & \mathcal{S}(a_2^n a_2) & \dots & \mathcal{S}(a_2^n a_n) & \vdots \\ \vdots & \vdots & \vdots & \ddots & \vdots & \vdots \\ 0 & \mathcal{S}(a_n^n a_1) & \mathcal{S}(a_n^n a_2) & \dots & \mathcal{S}(a_n^n a_n) & \vdots \end{pmatrix}$$

Por hipótesis tenemos que:

$$0 \leq \mathbf{h}u; (\mathcal{S}^n(x^n x) \mathbf{i} \quad x^n \mathcal{S}^n(x) \mathbf{i} \quad \mathcal{S}^n(x^n) x + x^n \mathcal{S}^n(1) x) \mathbf{i} u \\ = \mathbf{h}u; \mathcal{S}^n(x^n x) \mathbf{i} u \mathbf{i} \quad \mathbf{h}x u; \mathcal{S}^n(x) \mathbf{i} u \mathbf{i} \quad \mathbf{h}u; \mathcal{S}^n(x^n) x u \mathbf{i} + \mathbf{h}x u; \mathcal{S}^n(1) x u \mathbf{i} :$$

Por separado se puede demostrar que en esta desigualdad el único término que no es 0 es

$$\| \mathcal{H}u; \mathcal{H}^n(x^*x) u \| = \sum_{i,j}^n \| \mathcal{H}u_i; \mathcal{H}(a_i^* a_j) u_j \|. \blacksquare$$

Teorema 2.1.16 Sea $\mathcal{H} : B(h) \rightarrow B(h)$ operador lineal con la propiedad $\mathcal{H}(a^*) = (\mathcal{H}(a))^*$ para cada $a \in B(h)$: \mathcal{H} es condicionalmente completamente positivo si y sólo si existe una transformación completamente positiva \mathcal{A} en $B(h)$ y un operador $G \in B(h)$ tal que para cada $a \in B(h)$

$$\mathcal{H}(x) = \mathcal{A}(a) + G^* a + a G; \quad (2.12)$$

Además G satisface la desigualdad $G + G^* \leq \mathcal{H}(1)$:

Demostración. Seguimos [8], págs.40-42.

Supongamos que $\mathcal{H}(a) = \mathcal{A}(a) + G^* a + a G$. La linealidad de \mathcal{H} es obvia y es claro que $\mathcal{H}(a^*) = (\mathcal{H}(a))^*$ por la positividad de \mathcal{A} . Ahora veremos que esta transformación \mathcal{H} es condicionalmente completamente positiva. Fijemos un n entero positivo y denotemos por G_n al operador $G-1$ en $B(h) - M_n$. Para cada $x \in B(h) - M_n$ tenemos que

$$\mathcal{H}^n(x) = \mathcal{A}^n(x) + G_n^* x + x G_n;$$

Ahora usando la Desigualdad (2.10) obtenemos que:

$$\mathcal{A}^n(x^*x) \leq \mathcal{A}^n(x^*) x + x^* \mathcal{A}^n(x) + x^* \mathcal{A}^n(1) x \leq 0;$$

Ya que \mathcal{A} es completamente positiva, entonces \mathcal{A}^n es positiva para cada $n \geq 1$ y como para cada $t \geq 0$ $e^{t\mathcal{A}}$ es positivo, concluimos que $e^{t\mathcal{A}}$ es completamente positivo. Se sigue de la desigualdad (2.10) que \mathcal{A} condicionalmente completamente positivo. Por la igualdad arriba de \mathcal{H}^n tenemos que \mathcal{H} es condicionalmente completamente positivo.

Recíprocamente, supóngase que \mathcal{H} es condicionalmente completamente positivo y que $\mathcal{H}(a^*) = (\mathcal{H}(a))^*$ con $a \in B(h)$. Fijemos un vector unitario $u \in h$ y consideremos el operador G en h con su adjunto definido por

$$G^* u = \mathcal{H}(j u i h j) \leq \frac{1}{2} h; \mathcal{H}(j i h j) \leq u$$

para cada $u \in h$. Ahora para cada $n \geq 1$ y $a_1, \dots, a_n \in A$, $u_1, \dots, u_n \in h$ hagamos $u_{n+1} = \frac{1}{\sqrt{2}} \sum_{j=1}^n a_j u_j$, $a_{n+1} = j i h j$: Con estas notaciones tenemos que

$$\sum_{j=1}^n a_j u_j = \sum_{j=1}^n a_j u_j + a_{n+1} u_{n+1} = \sum_{j=1}^n a_j u_j + j i h j \frac{1}{\sqrt{2}} \sum_{j=1}^n a_j u_j$$

$$= \sum_{j=1}^{\infty} a_j u_j + h \dot{\tau} \circ = \sum_{j=1}^{\infty} a_j u_j + \sum_{j=1}^{\infty} a_j u_j A = 0$$

con lo cual ahora aplicando la desigualdad (2,11) ;

$$\begin{aligned} & 0 \cdot \sum_{i,j=1}^{\infty} h u_i; \$ (a_i^a a_j) u_j i \\ &= \sum_{i,j=1}^{\infty} h u_i; \$ (a_i^a a_j) u_j i + \sum_{i=1}^{\infty} h u_i; \$ (a_i^a a_{n+1}) u_{n+1} i + \\ & \sum_{j=1}^{\infty} u_{n+1}; \$ a_{n+1}^a a_j u_j i - \sum_{j=1}^{\infty} u_{n+1}; \$ a_{n+1}^a a_{n+1} u_{n+1} \\ &= \sum_{i,j=1}^{\infty} h u_i; \$ (a_i^a a_j) u_j i + \sum_{i=1}^{\infty} h u_i; \$ (a_i^a a_{n+1}) u_{n+1} i + \\ & - \sum_{j=1}^{\infty} u_{n+1}; \$ a_{n+1}^a a_{n+1} u_{n+1} + \sum_{j=1}^{\infty} u_{n+1}; \$ a_{n+1}^a a_j u_j i + \\ & - \sum_{j=1}^{\infty} u_{n+1}; \$ a_{n+1}^a a_{n+1} u_{n+1} i - \sum_{j=1}^{\infty} u_{n+1}; \$ a_{n+1}^a a_{n+1} u_{n+1} \\ &= \sum_{i,j=1}^{\infty} h u_i; \$ (a_i^a a_j) u_j i + \sum_{i=1}^{\infty} h u_i; \$ (a_i^a a_{n+1}) u_{n+1} i + \\ & \sum_{j=1}^{\infty} u_{n+1}; \$ a_{n+1}^a a_j u_j i + \sum_{j=1}^{\infty} u_{n+1}; \$ a_{n+1}^a a_{n+1} u_{n+1} \\ &= \sum_{i,j=1}^{\infty} h u_i; \$ (a_i^a a_j) u_j i + \sum_{i=1}^{\infty} h u_i; \$ (a_i^a j^{\circ} i h j) i + \\ & \sum_{j=1}^{\infty} u_{n+1}; \$ j^{\circ} i h j^a a_j u_j i + \sum_{j=1}^{\infty} u_{n+1}; \$ j^{\circ} i h j^a j^{\circ} i h j i \\ &= \sum_{i,j=1}^{\infty} h u_i; \$ (a_i^a a_j) u_j i + \sum_{i=1}^{\infty} h u_i; \$ (j a_i^a i h j) i + \\ & \sum_{j=1}^{\infty} h \dot{\tau}; \$ (j i h j a_j) u_j i + h \dot{\tau}; \$ (j i h j j^{\circ} i h j) i \\ &= \sum_{i,j=1}^{\infty} h u_i; \$ (a_i^a a_j) u_j i + \sum_{i=1}^{\infty} h u_i; \$ (j a_i^a i h j) i + \end{aligned}$$

$$\begin{aligned}
 & \sum_{j=1}^{\infty} \left(\sum_{i=1}^{\infty} |h_i^{\circ} a_j^{\circ}| u_j \right) + \sum_{j=1}^{\infty} \left(\sum_{i=1}^{\infty} |h_i^{\circ} a_j^{\circ}| u_j \right) k^{\circ} k^2 \\
 &= \sum_{i,j=1}^{\infty} h u_i \left(\sum_{j=1}^{\infty} |a_j^{\circ} a_j^{\circ}| u_j \right) + \sum_{i=1}^{\infty} h u_i \left(\sum_{j=1}^{\infty} |a_j^{\circ} a_j^{\circ}| u_j \right) \\
 & \sum_{j=1}^{\infty} \left(\sum_{i=1}^{\infty} |h_i^{\circ} a_j^{\circ}| u_j \right) + h \sum_{j=1}^{\infty} \left(\sum_{i=1}^{\infty} |h_i^{\circ} a_j^{\circ}| u_j \right) k^{\circ} k^2
 \end{aligned}$$

Por lo tanto,

$$\begin{aligned}
 0 \cdot \sum_{i,j=1}^{\infty} h u_i \left(\sum_{j=1}^{\infty} |a_j^{\circ} a_j^{\circ}| u_j \right) + \sum_{i=1}^{\infty} h u_i \left(\sum_{j=1}^{\infty} |a_j^{\circ} a_j^{\circ}| u_j \right) \\
 \sum_{j=1}^{\infty} \left(\sum_{i=1}^{\infty} |h_i^{\circ} a_j^{\circ}| u_j \right) + h \sum_{j=1}^{\infty} \left(\sum_{i=1}^{\infty} |h_i^{\circ} a_j^{\circ}| u_j \right) k^{\circ} k^2
 \end{aligned}$$

Al recordar la definición de G° ; los últimos tres términos se pueden escribir como

$$\begin{aligned}
 & \sum_{i=1}^{\infty} h u_i \left(\sum_{j=1}^{\infty} |a_j^{\circ} a_j^{\circ}| u_j \right) + \sum_{j=1}^{\infty} h \left(\sum_{i=1}^{\infty} |h_i^{\circ} a_j^{\circ}| u_j \right) \\
 &= \sum_{i,j=1}^{\infty} h u_i \left(\sum_{j=1}^{\infty} |a_j^{\circ} a_j^{\circ}| u_j \right) + \sum_{i,j=1}^{\infty} h u_i \left(\sum_{j=1}^{\infty} |a_j^{\circ} a_j^{\circ}| u_j \right)
 \end{aligned}$$

de donde obtenemos la desigualdad

$$0 \cdot \sum_{i,j=1}^{\infty} h u_i \left(\sum_{j=1}^{\infty} |a_j^{\circ} a_j^{\circ}| u_j \right) + \sum_{i,j=1}^{\infty} h u_i \left(\sum_{j=1}^{\infty} |a_j^{\circ} a_j^{\circ}| u_j \right)$$

Definamos \hat{A} de la siguiente forma,

$$\hat{A}(a) = \sum_{i=1}^{\infty} h u_i \left(\sum_{j=1}^{\infty} |a_j^{\circ} a_j^{\circ}| u_j \right)$$

así \hat{A} es completamente positivo. Finalmente tenemos que,

$$G + G^{\circ} = \sum_{i=1}^{\infty} h u_i \left(\sum_{j=1}^{\infty} |a_j^{\circ} a_j^{\circ}| u_j \right)$$

lo que finaliza la demostración. ■

Teorema 2.1.17 (Lindblad) *Un operador acotado \$ sobre B(h) es el generador infinitesimal de un Semigrupo Dinámico Cuántico uniformemente continuo si y sólo si existen un espacio de Hilbert K; un operador A : h → h - K y un operador G en h acotado tales que*

$$\mathcal{A}(x) = A(x - 1) + G^*x + xG$$

para $x \in B(h)$: El operador \$ puede ser elegido de tal forma que

$$\mathcal{A}(x - 1) = x \in B(h); u \in \mathfrak{h}$$

es total en $h - K$.

Demostración.

Sea T semigrupo dinámico cuántico uniformemente continuo. Entonces su generador infinitesimal \$ es condicionalmente completamente positivo, por lo tanto puede ser presentado como $\mathcal{A}(x) = A(x) + G^*x + xG, x \in B(h)$ (Teorema 2.1.15). Pero, por otra parte A es completamente positiva de $B(h)$ a $B(h)$ mismo. Así usando el Teorema de Stinespring se tiene que existe un espacio de Hilbert K y $L : h \rightarrow h - K$ lineal tal que

$$A(x) = L^*(x - 1)L$$

por lo tanto se tiene así, $\mathcal{A}(a) = L^*(x - 1)L + G^*x + xG$:

Para demostrar el recíproco, supóngase que

$$\mathcal{A}(x) = L^*(x - 1)L + G^*x + xG$$

entonces por el Teorema de Krauss, ecuación (1;2;4), $L^*(x - 1)L$ es $\frac{1}{2}$ -débil continuo. Entonces \$ es condicionalmente completamente positivo y $\frac{1}{2}$ -débil continuo. Además para todo $x \in B(h)$ se cumple lo siguiente:

$$\begin{aligned} \mathcal{A}(x^2) &= L^*(x^2 - 1)L + G^*x^2 + x^2G \\ &= L^*(x - 1)^2L + (G^*x)^2 + (xG)^2 \\ &= (L^*(x - 1)L)^2 + (G^*x + xG)^2 \\ &= (\mathcal{A}(x))^2 : \end{aligned}$$

Claramente se tiene que

$$\begin{aligned} \mathcal{A}(\mathcal{A}(1)) &= \mathcal{A}(L^*(1)L) + \mathcal{A}(G^*1) + \mathcal{A}(1G) \\ &= \mathcal{A}(L^*(1)L) + \mathcal{A}(G^*1) + \mathcal{A}(1G) \\ &= \mathcal{A}(L^*(1)L) + \mathcal{A}(G^*1) + \mathcal{A}(1G) \\ &= \mathcal{A}(L^*(1)L) + \mathcal{A}(G^*1) + \mathcal{A}(1G) : \end{aligned}$$

Por lo tanto,

$$\mathcal{A}(1) = G^* + G:$$

Resultando así que \$ es el generador infinitesimal de un semigrupo dinámico cuántico uniformemente continuo. ■

Corolario 2.1.18 (Lindblad-Gorini-Kossakowski-Sudarshan) Si \mathcal{G} es el generador infinitesimal de un S.D.C $\mathcal{T}_t \mathcal{G}_t$ uniformemente continuo que actúa sobre $B(\mathcal{H})$ entonces existe una sucesión $\{L_n\}_{n=1}^\infty \subset B(\mathcal{H})$ tal que $\sum_{n=1}^\infty L_n^* L_n < \infty$ en la topología fuerte y existe $G \in B(\mathcal{H})$ tal que

$$\mathcal{G}(x) = \sum_{n=1}^\infty L_n^* x L_n + G^* x + x G$$

Demostración. Aplicando el Teorema de Lindblad se tiene que

$$\mathcal{G}(x) = \mathcal{A}(x) + G^* x + x G$$

con $G \in B(\mathcal{H})$. Por el Teorema de Stinespring, \mathcal{A} es completamente positivo y \mathcal{A} -débil continuo, y usando el Teorema de Krauss, $\mathcal{A}(x) = \sum_{n=1}^\infty L_n^* x L_n$ donde $\sum_{n=1}^\infty L_n^* L_n < \infty$ en la topología débil. De donde se deduce que

$$\mathcal{G}(x) = \sum_{n=1}^\infty L_n^* x L_n + G^* x + x G$$



Para la construcción del Semigrupo Dinámico Cuántico minimal que en el próximo capítulo se lleva a cabo. La ecuación de la parte ii) de la Hipótesis A que se usa en gran parte de ese capítulo resulta ser una condición necesaria para la contracción de este semigrupo minimal; es decir si se tiene que

$$0 \leq T_t^{\min}(I) \leq I$$

entonces

$$T_t^{\min}(I) \leq I \quad \forall t \geq 0;$$

$$\frac{T_t^{\min}(I) - I}{t} \leq 0$$

y siendo \mathcal{G}^{\min} el generador infinitesimal de este semigrupo dinámico cuántico minimal, también se cumple que en la topología \mathcal{A} -débil (\mathcal{A})

$$\mathcal{G}^{\min}(I) = \mathcal{A}\text{-}\lim_{t \rightarrow 0^+} \frac{T_t^{\min}(I) - I}{t}$$

de donde resulta así que

$$\mathcal{G}^{\min}(I) \leq 0$$

Por otra parte, más adelante en ese mismo capítulo se demuestra que $D(\mathcal{G}^{\min}) \subset D(\mathcal{G})$,

donde $D(\mathcal{G}) = \{x \in B(\mathcal{H}) : \mathcal{G}(x) \in B(\mathcal{H})\}$ y $D(\mathcal{G}^{\min}) = \{x \in B(\mathcal{H}) : \mathcal{G}^{\min}(x) \in B(\mathcal{H})\}$.

$$\mathcal{G}(x) = \sum_{n=1}^\infty L_n^* x L_n + G^* x + x G$$

$$\mathcal{G}^{\min}(x) = \sum_{n=1}^\infty L_n^* x L_n + G^* x + x G$$

de donde se deduce que

$$\mathcal{L}(I) [\dot{A}; u] = \mathcal{L}(I) u \dot{A} = \mathcal{L}(I) u \dot{A} + \mathcal{L}(I) G u \dot{A} + \sum_{i=1}^{\infty} \mathcal{L}(I) L \cdot u \dot{A} \cdot 0$$

que es la ecuación en la parte ii) de la Hipótesis A.

La fórmula de Leibniz ([1] ; pág. 274) del Cálculo elemental será ampliamente usada en este trabajo, dice la siguiente:

Sea $E = (t; s) \in \mathbb{R}^2$ $0 \leq s \leq t$ y sea $f : E \rightarrow \mathbb{R}$ continua tal que $\frac{\partial}{\partial t} f$ es una función continua entonces

$$\frac{\partial}{\partial t} \int_0^t f(t; s) ds = f(t; t) + \int_0^t \frac{\partial}{\partial t} f(t; s) ds: \quad (2;13)$$

Capítulo 3

El Semigrupo Dinámico Cuántico Minimal (S.D.C.M.)

Este capítulo es el más importante de todo el trabajo, debido a que es aquí donde se presenta por primera vez a la Ecuación de Lindblad, cuya solución es única cuando el semigrupo dinámico cuántico minimal que la resuelve es conservativo. Para garantizar la existencia de una solución se lleva a cabo la construcción del semigrupo dinámico cuántico minimal (S.D.C.M.) *Teorema 3;1;7*; el cual es denotado por $T^{\text{min}} = T_t^{\text{min}}_{t,0}$ y que no necesariamente es conservativo. Por último el *Corolario 3;1;8*, muestra que el semigrupo dinámico cuántico minimal cuando es conservativo es la única solución de la Ecuación de Lindblad. El resultado más importante de este capítulo el cual proporciona un criterio para la conservatividad de este semigrupo minimal y que usaremos posteriormente en los ejemplos del Capítulo 5; es el *Teorema 3;2;7*.

3.1. Hipótesis A

i) Sea G el generador infinitesimal de un semigrupo de contracciones fuertemente continuo $\{P_t\}_{t \geq 0}$ en h :

ii) Sean $\{L \cdot g_{s=1}^1\}$ operadores no necesariamente acotados de tal forma que $D(G) \cap \bigcap_{s=1}^1 D(L \cdot)$ y para cada $u \in D(G)$

$$\sum_{s=1}^1 \langle h u; G u \rangle + \sum_{s=1}^1 \langle h G u; u \rangle + \sum_{s=1}^1 \langle h L \cdot u; L \cdot u \rangle = 0: \quad (3:2)$$

Lema 3.1.1 Supóngase que se tienen las Hipótesis A. Entonces para cada $s \geq 1$ las siguientes condiciones son equivalentes:

1) La transformación $t \mapsto L \cdot P_t u$ es continua en la norma de h para cada $u \in D(G)$:

2) La transformación $t \mapsto L \cdot P_t u$, es derivable en la norma para cada $u \in D^1 G^2$ y $\sum_{s=1}^1 B(h)$:

$$\frac{d}{dt} L \cdot P_t u = L \cdot P_t G u: \quad (3:3)$$

3) La transformación $t \mapsto \sum_{s=1}^1 \langle k \otimes L \cdot P_t u, k \rangle_h^2$, es derivable para cada $u \in D^1 G^2$ y $\sum_{s=1}^1 B(h)$: Es decir se tiene lo siguiente

$$\frac{d}{dt} \sum_{s=1}^1 \langle k \otimes L \cdot P_t u, k \rangle_h^2 = 2 \operatorname{Re} \sum_{s=1}^1 \langle h \otimes L \cdot P_t u; \sum_{s=1}^1 L \cdot P_t G u \rangle: \quad (3:4)$$

Demostración. Seguimos [8], págs.44.

Para demostrar 1), bastará ver que si $s \geq 0$ entonces

$$\langle k L \cdot P_{t+s} u; L \cdot P_t u \rangle_h^2 = \langle k L \cdot (P_{t+s} u; P_t u) \rangle_h^2 \neq 0:$$

Para verlo, haremos uso de la Hipótesis A y el hecho de que $D(G)$ es invariante bajo la acción de P_t

$$\begin{aligned} \langle k L \cdot (P_{t+s} u; P_t u) \rangle_h^2 &= \sum_{s=1}^1 \langle k L \cdot (P_{t+s} u; P_t u) \rangle_h^2 \\ &= \sum_{s=1}^1 \langle h L \cdot (P_{t+s} u; P_t u); L \cdot (P_{t+s} u; P_t u) \rangle \\ &= \sum_{s=1}^1 2 \operatorname{Re} \langle h (P_{t+s} u; P_t u); (P_{t+s} u; P_t u) \rangle \stackrel{!}{=} 0 \end{aligned}$$

porque $f_{P_t, g_{t,0}}$ es fuertemente continuo.

Así tenemos que $L \cdot P_{t+s} u \stackrel{!}{\sim}_0 L \cdot P_t u$:

Para probar 2), observemos que debido a que $D^i G^2 \mathbb{C}$ es invariante bajo $f_{P_t, g_{t,0}}$, tenemos por la Hipótesis A

$$\begin{aligned} & \cdot \left(\frac{L \cdot ((P_{t+s} - P_t) u)}{s} \right) \stackrel{!}{\sim}_0 L \cdot P_t G u \stackrel{!}{\sim}_0 \\ & \cdot \left(\frac{(P_{t+s} - P_t) u}{s} \right) \stackrel{!}{\sim}_0 P_t G u; G \stackrel{!}{\sim}_0 \left(\frac{(P_{t+s} - P_t) u}{s} \right) \stackrel{!}{\sim}_0 P_t G u \stackrel{!}{\sim}_0 \\ & = \left(\frac{(P_s - I) u}{s} \right) \stackrel{!}{\sim}_0 P_t G u; P_t \left(\frac{(P_s - I) G u}{s} \right) \stackrel{!}{\sim}_0 G^2 u \stackrel{!}{\sim}_0 \end{aligned}$$

Aquí hemos hecho uso de que si $u \in D^i G^2 \mathbb{C}$; $G u \in D(G)$ y

$$\frac{(P_s - I) G u}{s} \stackrel{!}{\sim}_0 G^2 u;$$

por lo tanto tenemos que:

$$\frac{d}{dt} L \cdot P_t u = L \cdot P_t G u;$$

La prueba de 3) es como sigue:

44CAPÍTULO 3. EL SEMIGRUPO DINÁMICO CUÁNTICO MINIMAL (S.D.C.M.)

Sean $s, t \geq 0$, $u \in D^i G^{\mathbb{C}}$ y $u \in B(h)$; entonces

$$\begin{aligned}
 & \sum_{i=1}^{\infty} k^{\otimes L \cdot P_{t+s}} u k_h^2 \\
 = & \sum_{i=1}^{\infty} k^{\otimes L \cdot P_{t+s}} u i^{\otimes L \cdot P_t} u + \sum_{i=1}^{\infty} k^{\otimes L \cdot P_t} u k_h^2 \\
 = & \sum_{i=1}^{\infty} k^{\otimes L \cdot (P_{t+s} - P_t)} u + \sum_{i=1}^{\infty} k^{\otimes L \cdot P_t} u k_h^2 \\
 = & \sum_{i=1}^{\infty} h^{\otimes L \cdot (P_{t+s} - P_t)} u + \sum_{i=1}^{\infty} k^{\otimes L \cdot P_t} u; \sum_{i=1}^{\infty} h^{\otimes L \cdot (P_{t+s} - P_t)} u + \sum_{i=1}^{\infty} k^{\otimes L \cdot P_t} u i \\
 = & \sum_{i=1}^{\infty} h^{\otimes L \cdot (P_{t+s} - P_t)} u; \sum_{i=1}^{\infty} k^{\otimes L \cdot (P_{t+s} - P_t)} u i + \\
 & 2 \operatorname{Re} \sum_{i=1}^{\infty} h^{\otimes L \cdot P_t} u; \sum_{i=1}^{\infty} k^{\otimes L \cdot (P_{t+s} - P_t)} u i + \sum_{i=1}^{\infty} h^{\otimes L \cdot P_t} u; \sum_{i=1}^{\infty} k^{\otimes L \cdot P_t} u i \\
 = & \sum_{i=1}^{\infty} k^{\otimes L \cdot (P_{t+s} - P_t)} u k_h^2 + 2 \operatorname{Re} \sum_{i=1}^{\infty} h^{\otimes L \cdot P_t} u; \sum_{i=1}^{\infty} k^{\otimes L \cdot (P_{t+s} - P_t)} u i + \\
 & \sum_{i=1}^{\infty} k^{\otimes L \cdot P_t} u k_h^2
 \end{aligned}$$

Por lo tanto tenemos que

$$\begin{aligned}
 & \sum_{i=1}^{\infty} k^{\otimes L \cdot P_{t+s}} u k_h^2 i^{\otimes L \cdot P_t} u + \sum_{i=1}^{\infty} k^{\otimes L \cdot P_t} u k_h^2 \\
 = & \sum_{i=1}^{\infty} k^{\otimes L \cdot (P_{t+s} - P_t)} u k_h^2 + 2 \operatorname{Re} \sum_{i=1}^{\infty} h^{\otimes L \cdot P_t} u; \sum_{i=1}^{\infty} k^{\otimes L \cdot (P_{t+s} - P_t)} u i :
 \end{aligned}$$

Ahora desarrollemos

$$\begin{aligned}
 & 2 \operatorname{Re} \sum_{i=1}^{\infty} h^{\otimes L \cdot P_t} u; \sum_{i=1}^{\infty} k^{\otimes L \cdot (P_{t+s} - P_t)} u i \\
 = & 2 \operatorname{Re} \sum_{i=1}^{\infty} \sum_{t}^{\infty} \sum_{t+s}^{\infty} \sum_{t+s}^{\infty} h^{\otimes L \cdot P_t} u; \sum_{i=1}^{\infty} k^{\otimes L \cdot (P_{t+s} - P_t)} u i \\
 = & 2 \operatorname{Re} \sum_{i=1}^{\infty} \sum_{t}^{\infty} \sum_{t+s}^{\infty} \sum_{t+s}^{\infty} h^{\otimes L \cdot P_t} u; \sum_{i=1}^{\infty} k^{\otimes L \cdot (P_{t+s} - P_t)} u i + \sum_{i=1}^{\infty} h^{\otimes L \cdot P_t} u; \sum_{i=1}^{\infty} k^{\otimes L \cdot P_t} u i
 \end{aligned}$$

$$\begin{aligned}
 &= 2 \operatorname{Re} \sum_{i=1}^{\infty} \sum_{t=1}^{\infty} \sum_{s=1}^{\infty} \frac{\mu Z_{t+s}}{t} P_r G u d r_i P_t G u + \sum_{i=1}^{\infty} \sum_{t=1}^{\infty} \sum_{s=1}^{\infty} P_t G u \\
 &= 2 \operatorname{Re} \sum_{i=1}^{\infty} \sum_{t=1}^{\infty} \sum_{s=1}^{\infty} \frac{Z_{t+s}}{t} (P_r i P_t) G u d r \\
 &\quad + 2s \operatorname{Re} \sum_{i=1}^{\infty} \sum_{t=1}^{\infty} \sum_{s=1}^{\infty} h P_t G u i :
 \end{aligned}$$

De donde podemos ver que:

$$\begin{aligned}
 &\sum_{i=1}^{\infty} \sum_{t=1}^{\infty} \sum_{s=1}^{\infty} k P_{t+s} u k_h^2 i \sum_{i=1}^{\infty} \sum_{t=1}^{\infty} \sum_{s=1}^{\infty} k P_t u k_h^2 i \\
 &= \sum_{i=1}^{\infty} \sum_{t=1}^{\infty} \sum_{s=1}^{\infty} k P_{t+s} i P_t u k_h^2 + \\
 &\quad 2 \operatorname{Re} \sum_{i=1}^{\infty} \sum_{t=1}^{\infty} \sum_{s=1}^{\infty} \frac{Z_{t+s}}{t} (P_r i P_t) G u d r \\
 &\quad + 2s \operatorname{Re} \sum_{i=1}^{\infty} \sum_{t=1}^{\infty} \sum_{s=1}^{\infty} h P_t G u i :
 \end{aligned}$$

De la última expresión, analicemos cada sumando acotándolos si es necesario con la Hipótesis A y la desigualdad (3;2) :

$$\begin{aligned}
 &P_{i=1}^{\infty} k P_{t+s} i P_t u k_h^2 \cdot P_{i=1}^{\infty} k P_t u k_h^2 k L \cdot (P_{t+s} i P_t) u k_h^2 \\
 &\quad \cdot i 2 k P_{t+s} i P_t u k_h^2 \operatorname{Re} h P_t G u i : (P_{t+s} i P_t) G u i \\
 &\quad \cdot 2 k P_{t+s} i P_t u k_h^2 k (P_{t+s} i P_t) u k_h^2 k (P_{t+s} i P_t) G u k_h^2 \\
 &= 2 k P_{t+s} i P_t u k_h^2 \sum_{t=1}^{\infty} \sum_{s=1}^{\infty} P_r G u d r_h \sum_{t=1}^{\infty} \sum_{s=1}^{\infty} P_k G^2 u d k_h^2
 \end{aligned}$$

46CAPÍTULO 3. EL SEMIGRUPO DINÁMICO CUÁNTICO MINIMAL (S.D.C.M.)

$$\begin{aligned}
 & \cdot 2k_1^2 \int_t^{t+s} P_r G u_k h dr \int_t^{t+s} P_k G^2 u_h^{\circ} dk \\
 & \cdot 2k_1^2 \int_t^{t+s} G u_k h dr \int_t^{t+s} G^2 u_h^{\circ} dk \\
 & = 2k_1^2 \int G u_k h^{\circ} G^2 u_h^{\circ} s^2 :
 \end{aligned}$$

Es decir, hemos probado que:

$$\int_{\mathbb{R}} k_1^2 \cdot (P_{t+s} i P_t) u_k h^2 \cdot 2k_1^2 \int G u_k h^{\circ} G^2 u_h^{\circ} s^2 :$$

Para el segundo sumando, dividimos entre s ;

$$\begin{aligned}
 & \frac{2 \operatorname{Re} \int_{\mathbb{R}} \int_{\mathbb{R}} P_{t+s}^D \int_{\mathbb{R}} P_t u; \int_{\mathbb{R}} P_t^{R_{t+s}} (P_r i P_t) G u dr}{s} \\
 & = 2 \operatorname{Re} \int_{\mathbb{R}} \int_{\mathbb{R}} P_t u; \int_{\mathbb{R}} \frac{1}{s} \int_t^{t+s} (P_r i P_t) G u dr \\
 & \cdot 2k_1^2 \int_{\mathbb{R}} k_L \cdot P_t u_k h^2 \int_{\mathbb{R}} \frac{1}{s} \int_t^{t+s} (P_r i P_t) G u dr \\
 & \cdot 2k_1^2 \int_{\mathbb{R}} k_L \cdot P_t u_k h^2 \int_{\mathbb{R}} \frac{1}{s^2} \int_t^{t+s} (P_r i P_t) G u dr :
 \end{aligned}$$

De donde tenemos que:

$$\frac{2 \operatorname{Re} \int_{\mathbb{R}} \int_{\mathbb{R}} P_{t+s}^D \int_{\mathbb{R}} P_t u; \int_{\mathbb{R}} P_t^{R_{t+s}} (P_r i P_t) G u dr}{s} \int_{\mathbb{R}} 0 :$$

Inmediatamente dividiendo la ecuación (3.5) por s tenemos que:

$$\frac{\int_{\mathbb{R}} k_1^2 \cdot P_{t+s} u_k h^2 i \int_{\mathbb{R}} k_1^2 \cdot P_t u_k h^2}{s} \int_{\mathbb{R}} 2 \operatorname{Re} \int_{\mathbb{R}} P_t u; \int_{\mathbb{R}} P_t G u i$$

lo que demuestra la parte 3). ■

Ahora consideraremos la forma sesquilineal $\$: B(h) \times D(G) \times D(G)$ dada por la siguiente regla:

$$\$(x)[u; \hat{A}] = \mathbf{h}u; x\hat{A}\mathbf{i} + \mathbf{h}Gu; x\hat{A}\mathbf{i} + \sum_{s=1}^{\infty} \mathbf{h}L \cdot u; xL \cdot \hat{A}\mathbf{i} \quad (3.5)$$

claramente $\$$ es lineal en el operador x y es sesquilineal en $D(G) \times D(G)$ con las condiciones de la Hipótesis A. $\$$ se le llama el generador formal, generador de Lindblad o Lindbladiano.

Nuestra meta es construir un Semigrupo Dinámico Cuántico que satisfaga la siguiente ecuación, dados $u; \hat{A} \in D(G)$

$$\mathbf{h}u; T_t(x)\hat{A}\mathbf{i} = \mathbf{h}u; x\hat{A}\mathbf{i} + \int_0^t \$(T_s(x))[u; \hat{A}] ds \quad (3.6)$$

o en forma equivalente

$$\frac{d}{dt} \mathbf{h}u; T_t(x)\hat{A}\mathbf{i} = \$(T_t(x))[u; \hat{A}] \quad (3.6^0)$$

con valor inicial $\mathbf{h}u; T_t(x)\hat{A}\mathbf{i}|_{t=0} = \mathbf{h}u; x\hat{A}\mathbf{i}$: Esta última ecuación es llamada Ecuación de Lindblad.

Definición 3.1.2 Sea a operador lineal densamente definido (es decir con dominio denso) en un espacio de Banach a y Q subespacio vectorial de a entonces Q es esencia de a si $Q \cap D(^a)$ y para cada $x \in D(^a)$ existe $\{x_n\}_{n=1}^{\infty} \subset Q$ tal que $x_n \xrightarrow[n \rightarrow \infty]{} x$ y $^a(x_n) \xrightarrow[n \rightarrow \infty]{} ^a(x)$:

Proposición 3.1.3 Supóngase que se satisface la Hipótesis A y que $x \in B(h)$: Sea $\{T_t(x)\}_{t \geq 0}$ una familia de elementos de $B(B(h))$ \mathcal{A} -débil continua respecto al tiempo tal que

$$\|T_s(x)\|_{\mathcal{A}} \leq \|x\|_{\mathcal{A}} :$$

Entonces las siguientes condiciones son equivalentes:

- 1) $\mathbf{h}u; T_t(x)\hat{A}\mathbf{i} = \mathbf{h}u; x\hat{A}\mathbf{i} + \int_0^t \$(T_s(x))[u; \hat{A}] ds$; se tiene para cada $u; \hat{A} \in D(G)$;
- 2) Para cada $u; \hat{A} \in D(G)$ tenemos que

$$\mathbf{h}u; T_t(x)\hat{A}\mathbf{i} = \mathbf{h}P_t u; P_t x \hat{A}\mathbf{i} + \sum_{s=0}^{\infty} \int_0^t \mathbf{h}L \cdot P_{t-s} u; T_s(x) L \cdot P_{t-s} \hat{A}\mathbf{i} ds \quad (3.7)$$

Demostración. Seguimos [8], pág.46.

1) implica 2)

Tomemos $t_s = 0$...jo, entonces para $\hat{A}; u \in D(G)$

$$\begin{aligned} & \frac{d}{ds} \mathbf{h}P_{t_1 s} u; T_s(x) P_{t_1 s} \hat{A} \mathbf{i} \\ &= \mathbf{h} \dot{P}_{t_1 s} u; T_s(x) P_{t_1 s} \hat{A} \mathbf{i} + \mathbf{h} (T_s(x)) [P_{t_1 s} u; P_{t_1 s} \hat{A}] + \\ & \mathbf{h} P_{t_1 s} u; T_s(x) (\dot{P}_{t_1 s} \hat{A}) \mathbf{i} \\ &= \mathbf{h} \dot{P}_{t_1 s} u; T_s(x) P_{t_1 s} \hat{A} \mathbf{i} + \mathbf{h} P_{t_1 s} u; T_s(x) (\dot{P}_{t_1 s} \hat{A}) \mathbf{i} \\ & + \mathbf{h} P_{t_1 s} u; T_s(x) P_{t_1 s} \hat{A} \mathbf{i} + \mathbf{h} P_{t_1 s} u; T_s(x) \dot{P}_{t_1 s} \hat{A} \mathbf{i} \\ & + \sum_{\ell=1}^{\infty} \mathbf{h} L \cdot P_{t_1 s} u; T_s(x) L \cdot P_{t_1 s} \hat{A} \mathbf{i} \\ &= \sum_{\ell=1}^{\infty} \mathbf{h} L \cdot P_{t_1 s} u; T_s(x) L \cdot P_{t_1 s} \hat{A} \mathbf{i} \end{aligned}$$

es decir tenemos que,

$$\frac{d}{ds} \mathbf{h}P_{t_1 s} u; T_s(x) P_{t_1 s} \hat{A} \mathbf{i} = \sum_{\ell=1}^{\infty} \mathbf{h} L \cdot P_{t_1 s} u; T_s(x) L \cdot P_{t_1 s} \hat{A} \mathbf{i} :$$

Ahora integrando esta última igualdad sobre $[0; t]$; deducimos lo siguiente:

$$\mathbf{h}u; T_t(x) \hat{A} \mathbf{i} - \mathbf{h}P_t u; T_0(x) P_t \hat{A} \mathbf{i} = \int_0^t \sum_{\ell=1}^{\infty} \mathbf{h} L \cdot P_{t_1 s} u; T_s(x) L \cdot P_{t_1 s} \hat{A} \mathbf{i} ds;$$

con lo cual

$$\mathbf{h}u; T_t(x) \hat{A} \mathbf{i} = \mathbf{h}P_t u; T_0(x) P_t \hat{A} \mathbf{i} + \sum_{\ell=1}^{\infty} \int_0^t \mathbf{h} L \cdot P_{t_1 s} u; T_s(x) L \cdot P_{t_1 s} \hat{A} \mathbf{i} ds;$$

2) implica 1)

Sean $u; \hat{A} \in D^1 G^2 \mathbb{C}$ y $T_s(x) \neq 0$, usaremos las ecuaciones (12;12) y (3;7) al igual que la identidad de polarización compleja ([3] ; pág. 38).

$$\frac{d}{dt} \langle u; T_t(x) \hat{A} \rangle = \frac{d}{dt} \langle \mathbf{h} P_t u; \mathbf{x} P_t \hat{A} \rangle + \int_{-1}^0 \int_0^Z \langle \mathbf{h} L \cdot P_{t_i s} u; T_s(x) L \cdot P_{t_i s} \hat{A} \rangle ds \quad (3;7)$$

Como $T_s(x) \neq 0$ entonces existe $y \in B(h)$ tal que $y^* y = T_s(x)$: Por lo tanto,

$$\begin{aligned} & \frac{d}{dt} \int_{-1}^0 \int_0^Z \langle \mathbf{h} L \cdot P_{t_i s} u; T_s(x) L \cdot P_{t_i s} \hat{A} \rangle ds \\ &= \frac{d}{dt} \int_{-1}^0 \int_0^Z \frac{1}{4} \sum_{k=0}^{\infty} \langle i^k y L \cdot P_{t_i s} u + i^k \hat{A}^{\mathbb{C}}; y L \cdot P_{t_i s} u + i^k \hat{A}^{\mathbb{C}} \rangle ds \end{aligned}$$

así se obtiene que

$$\begin{aligned} \frac{d}{dt} \langle u; T_t(x) \hat{A} \rangle &= \langle \mathbf{h} P_t G u; \mathbf{x} P_t \hat{A} \rangle + \langle \mathbf{h} P_t u; \mathbf{x} P_t G \hat{A} \rangle \\ &+ \frac{d}{dt} \int_{-1}^0 \int_0^Z \frac{1}{4} \sum_{k=0}^{\infty} \langle i^k y L \cdot P_{t_i s} u + i^k \hat{A}^{\mathbb{C}}; y L \cdot P_{t_i s} u + i^k \hat{A}^{\mathbb{C}} \rangle ds \end{aligned}$$

Pero desarrollando el segundo término de esta última igualdad se tiene que este es igual a

$$\begin{aligned} & \int_{-1}^0 \frac{1}{4} \sum_{k=0}^{\infty} \langle i^k y L \cdot P_{t_i t} u + i^k \hat{A}^{\mathbb{C}} \rangle_h^2 \\ &+ \int_0^Z \frac{1}{4} \sum_{k=0}^{\infty} \langle i^k \frac{d}{dt} \int_{-1}^0 \langle y L \cdot P_{t_i s} u + i^k \hat{A}^{\mathbb{C}} \rangle_h^2 ds \end{aligned}$$

Así, por la Ecuación (3;4) tenemos que la última expresión en el extremo derecho de la última igualdad es igual a,

$$\begin{aligned} & \int_{-1}^0 \frac{1}{4} \sum_{k=0}^{\infty} \langle i^k y L \cdot u + i^k \hat{A}^{\mathbb{C}}; y L \cdot u + i^k \hat{A}^{\mathbb{C}} \rangle \\ &+ \int_0^Z \frac{1}{4} \sum_{k=0}^{\infty} \langle i^k 2 \operatorname{Re} \int_{-1}^0 \langle y L \cdot P_{t_i s} u + i^k \hat{A}^{\mathbb{C}}; y L \cdot P_{t_i s} G u + i^k \hat{A}^{\mathbb{C}} \rangle ds \end{aligned}$$

50CAPÍTULO 3. EL SEMIGRUPO DINÁMICO CUÁNTICO MINIMAL (S.D.C.M.)

por lo tanto,

$$\begin{aligned} & \frac{d}{dt} \int_{s=1}^Z \int_{t=0}^1 \frac{1}{4} \sum_{k=0}^{\infty} j^{k-} y_{L \cdot P_{t_i} s} i_{u+i^k \hat{A}^{\mathbb{C}}} ; y_{L \cdot P_{t_i} s} i_{u+i^k \hat{A}^{\mathbb{C}^{\otimes}}} ds \\ &= \int_{s=1}^Z \mathfrak{h} L \cdot u ; T_s(x) L \cdot \hat{A} i \\ &+ \int_{t=0}^Z \int_{s=1}^1 \frac{1}{4} \sum_{k=0}^{\infty} j^{k2} \operatorname{Re} \int_{s=1}^Z - y_{L \cdot P_{t_i} s} i_{o+i^k \hat{A}^{\mathbb{C}}} ; y_{L \cdot P_{t_i} s} G i_{o+i^k \hat{A}^{\mathbb{C}^{\otimes}}} ds : \end{aligned}$$

Sin embargo, al desarrollar

$$\int_{t=0}^Z \int_{s=1}^1 \frac{1}{4} \sum_{k=0}^{\infty} j^{k2} \operatorname{Re} \int_{s=1}^Z - y_{L \cdot P_{t_i} s} i_{u+i^k \hat{A}^{\mathbb{C}}} ; y_{L \cdot P_{t_i} s} G i_{u+i^k \hat{A}^{\mathbb{C}^{\otimes}}} ds ;$$

Se tiene que es igual a

$$\begin{aligned} & \int_{t=0}^Z \int_{s=1}^1 \frac{1}{4} \sum_{k=0}^{\infty} j^{k-} y_{L \cdot P_{t_i} s} G i_{u+i^k \hat{A}^{\mathbb{C}}} ; y_{L \cdot P_{t_i} s} i_{u+i^k \hat{A}^{\mathbb{C}^{\otimes}}} ds \\ &+ \int_{t=0}^Z \int_{s=1}^1 \frac{1}{4} \sum_{k=0}^{\infty} j^{k-} y_{L \cdot P_{t_i} s} i_{u+i^k \hat{A}^{\mathbb{C}}} ; y_{L \cdot P_{t_i} s} G i_{u+i^k \hat{A}^{\mathbb{C}^{\otimes}}} ds \\ &= \int_{t=0}^Z \int_{s=1}^1 \frac{1}{4} \sum_{k=0}^{\infty} j^{k-} L \cdot P_{t_i} s G i_{u+i^k \hat{A}^{\mathbb{C}}} ; y^a y_{L \cdot P_{t_i} s} i_{u+i^k \hat{A}^{\mathbb{C}^{\otimes}}} ds \\ &+ \int_{t=0}^Z \int_{s=1}^1 \frac{1}{4} \sum_{k=0}^{\infty} j^{k-} y_{L \cdot P_{t_i} s} i_{u+i^k \hat{A}^{\mathbb{C}}} ; y^a y_{L \cdot P_{t_i} s} G i_{u+i^k \hat{A}^{\mathbb{C}^{\otimes}}} ds \\ &= \int_{t=0}^Z \int_{s=1}^1 \mathfrak{h} L \cdot P_{t_i} s G u ; T_s(x) L \cdot P_{t_i} s \hat{A} i ds \\ &+ \int_{t=0}^Z \int_{s=1}^1 \mathfrak{h} L \cdot P_{t_i} s u ; T_s(x) L \cdot P_{t_i} s G \hat{A} i ds \end{aligned}$$

Por lo tanto,

$$\begin{aligned} & \frac{d}{dt} \int_{s=1}^Z \int_{t=0}^1 \frac{1}{4} \sum_{k=0}^{\infty} j^{k-} y_{L \cdot P_{t_i} s} i_{u+i^k \hat{A}^{\mathbb{C}}} ; y_{L \cdot P_{t_i} s} i_{u+i^k \hat{A}^{\mathbb{C}^{\otimes}}} ds \\ &= \int_{s=1}^Z \mathfrak{h} L \cdot u ; T_s(x) L \cdot \hat{A} i + \int_{t=0}^Z \int_{s=1}^1 \mathfrak{h} L \cdot P_{t_i} s G u ; T_s(x) L \cdot P_{t_i} s \hat{A} i ds + \\ & \int_{t=0}^Z \int_{s=1}^1 \mathfrak{h} L \cdot P_{t_i} s u ; T_s(x) L \cdot P_{t_i} s G \hat{A} i ds \end{aligned}$$

Poniendo todas estas igualdades en (3.7)

$$\begin{aligned} \frac{d}{dt} \mathbf{h}^{0; T_t(x)} \mathbf{A} \mathbf{i} &= \mathbf{h} P_t G u; x P_t \mathbf{A} \mathbf{i} + \mathbf{h} P_t u; x P_t G \mathbf{A} \mathbf{i} + \sum_{s=1}^{\infty} \mathbf{h} L \cdot \mathbf{A}; T_s(x) L \cdot \mathbf{A} \mathbf{i} \\ &+ \sum_{s=1}^{\infty} \mathbf{h} L \cdot P_{t_1 s} u; T_s(x) L \cdot P_{t_1 s} G \mathbf{A} \mathbf{i} ds \\ &+ \sum_{s=1}^{\infty} \mathbf{h} L \cdot P_{t_1 s} G u; T_s(x) L \cdot P_{t_1 s} \mathbf{A} \mathbf{i} ds; \end{aligned}$$

Al sumar el primer término y el quinto se obtiene que es igual a

$$\mathbf{h} u; T_t(x) G \mathbf{A} \mathbf{i};$$

análogamente la suma del segundo término con el cuarto nos da

$$\mathbf{h} G u; T_t(x) \mathbf{A} \mathbf{i};$$

Por lo tanto,

$$\begin{aligned} \frac{d}{dt} \mathbf{h} u; T_t(x) \mathbf{A} \mathbf{i} &= \mathbf{h} u; T_t(x) G \mathbf{A} \mathbf{i} + \mathbf{h} G u; T_t(x) \mathbf{A} \mathbf{i} + \sum_{s=1}^{\infty} \mathbf{h} L \cdot u; T_s(x) L \cdot \mathbf{A} \mathbf{i} \\ &= \mathbf{h} u; \mathcal{L} T_t(x) \mathbf{A} \mathbf{i}; \end{aligned}$$

es decir,

$$\frac{d}{ds} \mathbf{h} u; T_t(x) \mathbf{A} \mathbf{i} = \mathbf{h} u; \mathcal{L} T_s(x) \mathbf{A} \mathbf{i}$$

al integrar sobre el intervalo $[0; t]$;

$$\begin{aligned} \int_0^t \frac{d}{ds} \mathbf{h} u; T_t(x) \mathbf{A} \mathbf{i} ds &= \int_0^t \mathcal{L} (T_s(x)) [u; \mathbf{A}] ds \\ \mathbf{h} u; T_t(x) \mathbf{A} \mathbf{i} - \mathbf{h} u; x \mathbf{A} \mathbf{i} &= \int_0^t \mathcal{L} (T_s(x)) [u; \mathbf{A}] ds; \end{aligned}$$

de donde se sigue que,

$$\mathbf{h} u; T_t(x) \mathbf{A} \mathbf{i} = \mathbf{h} u; x \mathbf{A} \mathbf{i} + \int_0^t \mathcal{L} (T_s(x)) [u; \mathbf{A}] ds;$$

Ya que $D^1 G^{\mathbb{C}}$ ([20], Lema 3.2, 3.3, págs.9 i 10) es una esencia de G , la demostración vale en todo $D(G)$: ■

Proposición 3.1.4 *Supóngase que se tiene la Hipótesis A. Definamos para cada $t \geq 0$; la siguiente sucesión de transformaciones lineales de $B(h)$ en sí mismo;*

$$T_t^0(x) \hat{A} = hP_t^0; xP_t \hat{A} \quad (3,8)$$

Suponiendo que se ha definido T_t^n para algún $n \geq 2$, se define T_t^{n+1} por $T_t^{n+1}(x) \hat{A} = hP_t u; xP_t \hat{A} + \int_{s=0}^t hL \cdot P_{t-s} u; T_s^n(x) L \cdot P_{t-s} \hat{A} ds$ para $t \geq 0; x \in B(h)$; y $u; \hat{A} \in D(G)$:

Entonces para cada $t \geq 0$ y para cada $n \geq 2$ se tiene :

- 1) T_t^n es contracción, lineal, completamente positivo y normal.
- 2) Para cada $n \geq 2$ y cada $x \in B(h)$ la transformación $t \mapsto T_t^n(x)$ es $\frac{3}{4}$ -débil continuo.
- 3) La sucesión $\{T_t^n(x)\}_{n \geq 0}$ es creciente para cada $x \in B(h)$ que sea positivo.
- 4) $T_t^n(1) \leq 1$ para cada $t \geq 0$ y cada $n \geq 0$;

Demostración. Seguimos [8], págs.47.

Claramente la transformación T_t^0 , está bien definida y tiene todas las propiedades arriba mencionadas. Sólo falta ver que $T_t^0(1) \leq 1$. Observemos que

$$T_t^0(1) u = hP_t u; 1P_t u = hP_t u; P_t u = kP_t u k_{B(h)}^2 \cdot kP_t u k_{B(h)}^2 = hu; 1u$$

lo cual implica que

$$T_t^0(1) \leq 1$$

Supongamos que los T_t^n son contracciones sobre $B(h)$ y que satisfacen la primera condición para un $n \geq 2$. Entonces demostraremos que T_t^{n+1} tiene las mismas propiedades.

Para cada $x \in B(h)$ positivo y $\hat{A} \in D(G)$, la integral en el lado derecho de (3,8) está bien definida por las propiedades de los T_t^n y además por la positividad de éste mismo, se tiene que

$$\begin{aligned} & \int_{s=0}^t hL \cdot P_{t-s} u; T_s^n(x) L \cdot P_{t-s} \hat{A} ds \\ & \leq \int_{s=0}^t kT_s^n(x)k_{B(h)} kL \cdot P_{t-s} u k kL \cdot P_{t-s} \hat{A} k ds \\ & \leq \int_{s=0}^t kT_s^n(1)k_{B(h)} kxk_1 kL \cdot P_{t-s} u k kL \cdot P_{t-s} \hat{A} k ds \\ & \leq kxk_1 \int_{s=0}^t kL \cdot P_{t-s} u k^2 ds \leq \frac{1}{2} \int_{s=0}^t kL \cdot P_{t-s} \hat{A} k^2 ds \end{aligned}$$

Usando la desigualdad (3,2) obtenemos que

$$\begin{aligned} \int_{s=1}^Z \int_0^t |kL \cdot P_{t_i} s u k^2 ds| &\leq \int_0^Z \int_0^t 2 \operatorname{Re} h P_{t_i} s u; G P_{t_i} s^{\circ} i ds \\ &= \int_0^Z \frac{d}{ds} k P_{t_i} s u k_h^2 ds \\ &= k u k_h^2 \leq k P_t u k_h^2; \end{aligned}$$

Analogamente:

$$\int_{s=1}^Z \int_0^t |kL \cdot P_{t_i} s \dot{A} k^2 ds| = k \dot{A} k_h^2 \leq k P_t \dot{A} k^2$$

por lo tanto,

$$\begin{aligned} \int_{s=1}^Z \int_0^t |h L \cdot P_{t_i} s u; T_s^n(x) L \cdot P_{t_i} s \dot{A} i ds| &\leq \\ &\leq k x k_1 \cdot k^{\circ} k_h^2 \leq k P_t u k_h^2 \cdot k^{\frac{1}{2}} \cdot k \dot{A} k_h^2 \leq k P_t \dot{A} k_h^2 \cdot k^{\frac{1}{2}}; \end{aligned}$$

Recordemos la siguiente propiedad

$$a \leq b; c \leq d \text{ implica que } a^2 \leq b^2 \cdot c^{\frac{1}{2}} \leq d^2 \cdot c^{\frac{1}{2}} \cdot ac \leq bd;$$

Tenemos así que:

$$\int_{s=1}^Z \int_0^t |h L \cdot P_{t_i} s u; T_s^n(x) L \cdot P_{t_i} s \dot{A} i ds| \leq k x k_1 (k u k_h; k \dot{A} k_h \leq k P_t u k_h; k P_t \dot{A} k_h);$$

como además

$$|h P_t u; x P_t \dot{A} i| \leq k P_t u k_h; k P_t \dot{A} k_h k x k_1;$$

se tiene que,

$$\int_{s=1}^Z \int_0^t |u; T_t^{n+1}(x) \dot{A}^{\circ}| \leq k P_t u k_h; k P_t \dot{A} k_h k x k_1 + k x k_1 (k u k_h; k \dot{A} k_h \leq k P_t u k_h; k P_t \dot{A} k_h);$$

Por lo tanto, $\int_{s=1}^Z \int_0^t |u; T_t^{n+1}(x) \dot{A}^{\circ}| \leq k u k_h; k \dot{A} k_h k x k_1;$

Ahora veamos que T_t^{n+1} es contracción.

$$\|T_t^{n+1}\|_{B(B(h))} = \sup_{\substack{j_1, \dots, j_{n+1} \in \mathbb{R} \\ j_j^2 = j_j^2}} \int_{s=1}^Z \int_0^t |u; T_t^{n+1}(x) \dot{A}^{\circ}| \leq k u k_h; k \dot{A} k_h k x k_1 \cdot 1$$

lo que implica que $\|T_t^{n+1}\| \leq 1$; resultando así ser contracción.

Enseguida probamos la normalidad de T_t^{n+1} : Es claro que T_t^0 es normal y completamente positivo pues tiene la forma de Kraus.

Supongamos que se ha establecido que T_t^n es normal se probará que T_t^{n+1} también es normal.

Tomemos $\mathbb{A} \in D(G)$ y $\{x_\alpha\}_{\alpha \in \mathbb{A}}$ una red creciente de elementos positivos en $B(h)$ tal que $x_\alpha \uparrow x \in B(h)$:

Para cada α ; considérese la función $s \mapsto \int_0^s \mathbf{h}L \cdot P_{t_1} s \mathbf{A}; T_S^n(x_\alpha) L \cdot P_{t_1} s \mathbf{A}i ds$: La familia es creciente respecto al parámetro α y converge puntualmente respecto a α a la función continua $s \mapsto \int_0^s \mathbf{h}L \cdot P_{t_1} s \mathbf{A}; T_S^n(x) L \cdot P_{t_1} s \mathbf{A}i ds$: Ahora aplicando el Lema de Dini (1;2;10) a

$f_\alpha(s) = \int_0^s \mathbf{h}L \cdot P_{t_1} s \mathbf{A}; T_S^n(x_\alpha) L \cdot P_{t_1} s \mathbf{A}i ds$ que es continua y convergente a $f(s) = \int_0^s \mathbf{h}L \cdot P_{t_1} s \mathbf{A}; T_S^n(x) L \cdot P_{t_1} s \mathbf{A}i ds$ esta convergencia es uniforme sobre el intervalo compacto $[0; t]$, de donde se deduce que

$\int_0^t f_\alpha(s) ds \uparrow \int_0^t f(s) ds$; pues es sabido que no existe Teorema de convergencia monótona para redes, por lo tanto se obtiene lo siguiente:

$$\begin{aligned} & \int_{\alpha=1}^{\infty} \int_0^t \mathbf{h}L \cdot P_{t_1} s u; T_S^n(x) L \cdot P_{t_1} s \mathbf{A}i ds \\ &= \int_{\alpha=1}^{\infty} \int_0^t \sup_{\alpha} \mathbf{h}L \cdot P_{t_1} s u; T_S^n(x_\alpha) L \cdot P_{t_1} s \mathbf{A}i ds \\ &= \int_{\alpha=1}^{\infty} \sup_{\alpha} \int_0^t \mathbf{h}L \cdot P_{t_1} s u; T_S^n(x_\alpha) L \cdot P_{t_1} s \mathbf{A}i ds \\ &= \sup_{\alpha} \int_{\alpha=1}^{\infty} \int_0^t \mathbf{h}L \cdot P_{t_1} s u; T_S^n(x_\alpha) L \cdot P_{t_1} s \mathbf{A}i ds \\ &= \int_{\alpha=1}^{\infty} \int_0^t \mathbf{h}L \cdot P_{t_1} s u; T_S^n(x_\alpha) L \cdot P_{t_1} s \mathbf{A}i ds \end{aligned}$$

con lo cual

$$\begin{aligned} & \int_{\alpha=1}^{\infty} \int_0^t \mathbf{h}L \cdot P_{t_1} s u; T_S^{n+1}(x) u \\ &= \sup_{\alpha} \int_{\alpha=1}^{\infty} \int_0^t \mathbf{h}L \cdot P_{t_1} s u; x_\alpha P_t \mathbf{A}i ds + \sup_{\alpha} \int_{\alpha=1}^{\infty} \int_0^t \mathbf{h}L \cdot P_{t_1} s u; T_S^n(x_\alpha) L \cdot P_{t_1} s u i ds \\ &= \int_{\alpha=1}^{\infty} \int_0^t \mathbf{h}L \cdot P_{t_1} s u; x_\alpha P_t \mathbf{A}i ds + \int_{\alpha=1}^{\infty} \int_0^t \mathbf{h}L \cdot P_{t_1} s u; T_S^n(x_\alpha) L \cdot P_{t_1} s u i ds \\ &= \int_{\alpha=1}^{\infty} \int_0^t \mathbf{h}L \cdot P_{t_1} s u; x_\alpha P_t \mathbf{A}i ds + \int_{\alpha=1}^{\infty} \int_0^t \mathbf{h}L \cdot P_{t_1} s u; T_S^n(x_\alpha) L \cdot P_{t_1} s u i ds \\ &= \int_{\alpha=1}^{\infty} \int_0^t \mathbf{h}L \cdot P_{t_1} s u; T_S^{n+1}(x_\alpha) u \end{aligned}$$

resultando así que T_t^{n+1} es normal.

De una forma similar se demuestra la Propiedad 2) para T_t^{n+1} . Para ello basta tomar $\frac{1}{2} \text{tr}(h)$ y ver que $\text{tr}(\frac{1}{2}T_t^{n+1}) \geq \text{tr}(\frac{1}{2}T_0^{n+1})$:

Ahora veamos que T_t^{n+1} es completamente positiva: Supongamos que T_t^n es completamente positiva, sea $m \geq 1$ y sean $x_1, \dots, x_m \in B(h); \dot{A}_1, \dots, \dot{A}_m \in D(G)$ entonces se tiene que

$$\begin{aligned} & \sum_{i,j=1}^m \langle \dot{A}_i; T_t^{n+1}(x_i^* x_j) \dot{A}_j \rangle \\ = & \sum_{i,j=1}^m \langle h P_t \dot{A}_i; x_i^* x_j P_t \dot{A}_j \rangle \\ & + \sum_{i,j=1}^m \int_0^t \langle h L \cdot P_{t_i} \dot{A}_i; T_t^n(x_i^* x_j) L \cdot P_{t_i} \dot{A}_j \rangle ds \\ = & \sum_{i,j=1}^m \langle \dot{A}_i; T_t^0(x_i^* x_j) \dot{A}_j \rangle \\ & + \sum_{i,j=1}^m \int_0^t \langle h L \cdot P_{t_i} \dot{A}_i; T_t^n(x_i^* x_j) L \cdot P_{t_i} \dot{A}_j \rangle ds \\ = & \sum_{i,j=1}^m \langle \dot{A}_i; T_t^0(x_i^* x_j) \dot{A}_j \rangle \\ & + \sum_{i,j=1}^m \int_0^t \langle h L \cdot P_{t_i} \dot{A}_i; T_t^n(x_i^* x_j) L \cdot P_{t_i} \dot{A}_j \rangle ds \geq 0; \end{aligned}$$

Esto demuestra que T_t^{n+1} es completamente positivo.

Para la propiedad 4) supongamos que $T_t^n \geq T_t^{n-1}$, entonces

$$\begin{aligned} & \langle \dot{A}_i; T_t^{n+1}(x) \dot{A}_i \rangle - \langle \dot{A}_i; T_t^n(x) \dot{A}_i \rangle \\ = & \int_0^t \langle L \cdot P_{t_i} \dot{A}_i; T_s^n(x) \dot{A}_i - T_s^{n-1}(x) \dot{A}_i \rangle ds \geq 0 \end{aligned}$$

por lo tanto

$$T_t^{n+1}(x) \geq T_t^n(x);$$

La propiedad 5); se demuestra así;

Tomemos $u \in D(G)$ y supóngase como hipótesis de inducción que

$T_t^n(1) \cdot 1$:

$$\begin{aligned}
 \langle u; T_t^{n+1}(1) u \rangle &= \langle P_t u; P_t u \rangle + \int_0^t \langle L \cdot P_{t-s} u; T_s^n(1) L \cdot P_{t-s} u \rangle ds \\
 &\cdot \langle P_t u; P_t u \rangle + \int_0^t \langle L \cdot P_{t-s} u; L \cdot P_{t-s} u \rangle ds \\
 &= \langle P_t u; P_t u \rangle + \int_0^t \langle L \cdot P_{t-s} u; L \cdot P_{t-s} u \rangle ds \\
 &\cdot \langle u; u \rangle - 2 \operatorname{Re} \int_0^t \langle P_{t-s} u; P_{t-s} u \rangle ds \\
 &= \langle u; u \rangle - \int_0^t \frac{d}{ds} \langle P_{t-s} u \rangle^2 ds \\
 &= \langle u; u \rangle - \langle u \rangle^2 + \langle P_t u \rangle^2 \\
 &\cdot \langle P_t u \rangle^2 - \langle u \rangle^2 \\
 &\cdot \langle u; u \rangle :
 \end{aligned}$$

Por lo tanto

$$T_t^{n+1}(1) \cdot 1$$

Esto termina la demostración. ■

El siguiente Lema nos dice cómo construir el Semigrupo Dinámico Minimal, a partir de la proposición anterior. Pues aun cuando los T_t^n no forman un semigrupo dinámico cuántico, a partir de estos el minimal resulta ser semigrupo dinámico cuántico y además resulta ser de contracciones.

Lema 3.1.5 *Supongamos la Hipótesis A. Entonces existe una familia $\{T_t\}_{t \geq 0}$ de transformaciones lineales contractivas sobre $B(h)$ tal que :*

- 1) T_t es completamente positiva para cada $t \geq 0$;
- 2) T_t es normal para cada $t \geq 0$;
- 3) La familia de operadores lineales $\{T_t(x)\}_{t \geq 0}$ sobre $B(h)$ resuelve la ecuación (3;7) y (3;8) para todo $x \in B(h)$;
- 4) Para cada $x \in B(h)$ la transformación $t \mapsto T_t(x)$ es continua con respecto a la topología \mathcal{W} -débil en $B(h)$;

Demostración. Seguimos [8], págs.49-50.

Fijemos $t \geq 0$ y sea $\{T_t^n\}_{n \geq 0}$ la sucesión de transformaciones lineales positivas como en la proposición anterior. Ahora, para cada $x \in B(h)$ positivo, $0 < T_t^n(x) \leq T_t^{n-1}(x) \leq \dots \leq T_t(x) \leq x$; lo cual muestra que la sucesión $\{T_t^n(x)\}_{n \geq 0}$ de números reales positivos, es creciente y acotada, es decir $\lim_{n \rightarrow \infty} T_t^n(x) = u$ para cada $x \in B(h)$. Así denotamos ahora el $\lim_{n \rightarrow \infty} T_t^n(x) = u$; $T_t^{m,n}(x) = u$, para cada $u \in B(h)$. Para el caso general sólo usamos la Identidad de Polarización que dice lo siguiente:

$$4hu; T_t(x) \hat{A}i = \sum_{k=0}^{\infty} \binom{n}{k} u^k (T_t(x))^{n-k} u = \sum_{k=0}^n \binom{n}{k} u^k (T_t(x))^{n-k} u;$$

para cada $u \in B(h)$; Y para $x \in B(h)$ arbitrario, sólo lo escribimos como combinación lineal de 4 operadores positivos.

Claramente cada $T_t^{m,n}$ es una contracción pues T_t^n lo es al igual que goza de la propiedad 1.

Ahora para probar la Propiedad 2), Sea \mathcal{A} un conjunto dirigido y $\{x_\alpha\}_{\alpha \in \mathcal{A}}$ una red de operadores positivos en $B(h)$ con supremo x ; ya que las transformaciones T_t^n ($n \geq 0$) son \mathcal{W} -débil continuas, para cada $\hat{A} \in B(h)$ se tiene que

$$\begin{aligned} & \sup_{\alpha \in \mathcal{A}} \langle T_t(x_\alpha), \hat{A} \rangle \\ &= \sup_{\alpha \in \mathcal{A}} \sup_{n \in \mathbb{N}} \langle T_t^n(x_\alpha), \hat{A} \rangle \\ &= \sup_{n \in \mathbb{N}} \sup_{\alpha \in \mathcal{A}} \langle T_t^n(x_\alpha), \hat{A} \rangle \\ &= \sup_{n \in \mathbb{N}} \langle T_t^n(x), \hat{A} \rangle \\ &= \langle T_t(x), \hat{A} \rangle \end{aligned}$$

lo cual demuestra que $T_t^{m,n} = T_t$ es normal.

En la Ecuación (3;8) ; si hacemos $n \rightarrow \infty$ se obtiene la Ecuación (3;7) y a la vez la Ecuación (3;6), pues ambas son equivalentes.

Finalmente para cada $u \in B(h)$ y $x \in B(h)$ la función $t \mapsto \langle hu; T_t(x) \hat{A} \rangle$ es continua por la Ecuación (2;5), pero como $\|T_t(x)\|_1 \leq \|x\|_1$; entonces resulta uniformemente acotado por lo que la continuidad se da tanto en la topología débil como en la \mathcal{W} -débil. ■

Proposición 3.1.6 Consideremos $(W_t^n)_{n \geq 0}$ la sucesión de transformaciones lineales positivas en $B(h)$ de...nidas inductivamente por

$$\begin{aligned} W_t^0 &= T_t^0 \\ W_t^{n+1} &= T_t^{n+1} \circ T_t^n \end{aligned}$$

entonces para cada $n \geq 0$ se tiene la siguiente identidad:

$$W_{t+s}^{n+1}(x) = \sum_{k=0}^n W_t^k \circ W_s^{n-k}(x) \quad (3.9)$$

Demostración. Seguimos [8], págs.51-52.
Claramente de la ecuación (3.8) se tiene que

$$u; T_t^{n+1} \circ T_t^n(x) \hat{A} = \int_{s=1}^Z \int_0^t h L \cdot P_{t_1 s} u; W_s^n(x) L \cdot P_{t_1 s} \hat{A} ds:$$

Entonces,

$$u; W_t^{n+1}(x) \hat{A} = \int_{s=1}^Z \int_0^t h L \cdot P_{t_1 s} u; W_s^n(x) L \cdot P_{t_1 s} \hat{A} ds \quad (3.9')$$

para cada $u; \hat{A} \in D(G); x \in B(h)$ y $n \geq 0$:
Para $n = 0$ no hay nada que mostrar pues

$$\begin{aligned} W_{t+s}^0(x) &= T_{t+s}^0 = T_t^0 \circ T_s^0(x) \\ &= W_t^0 \circ W_s^0(x) \end{aligned}$$

Así que supongamos que la ecuación (3.9) se cumple para algún $n \in \mathbb{N}$:
Usando (3.9') para cada $u; \hat{A} \in D(G)$ y $x \in B(h)$ se tiene lo siguiente

$$\begin{aligned} & \sum_{k=0}^{n-1} u; W_t^k \circ W_s^{n+1-k}(x) \hat{A} \\ &= u; W_t^0 \circ W_s^{n+1}(x) \hat{A} + \sum_{k=1}^{n-1} u; W_t^k \circ W_s^{n+1-k}(x) \hat{A} \end{aligned}$$

por lo tanto,

$$\begin{aligned}
 & \mathbb{X}_t^{-1} \int_{k=0}^{n-1} u; W_t^k \mathbb{I} W_S^{n+1} \mathbb{I}^k(x) \mathbb{C} \mathbb{A}^{\otimes} \\
 = & \int_{k=0}^{n-1} u; P_t^k \mathbb{I} W_S^{n+1}(x) \mathbb{C} P_t \mathbb{A}^{\otimes} + \int_{r=0}^{t-1} L \cdot P_{t_i} r u; W_{r+S}^n(x) L \cdot P_{t_i} r \mathbb{A}^{\otimes} dr \\
 = & \int_{k=0}^{n-1} P_t u; W_S^{n+1}(x) P_t \mathbb{A}^{\otimes} + \int_{r=0}^{t-1} L \cdot P_{t_i} r u; W_{r+S}^n(x) L \cdot P_{t_i} r \mathbb{A}^{\otimes} dr \\
 = & \int_{k=0}^{n-1} P_t u; W_S^{n+1}(x) P_t \mathbb{A}^{\otimes} + \int_{r=0}^{t-1} \mathbb{h} L \cdot P_{t+S_i} r u; W_r^n(x) L \cdot P_{t+S_i} r \mathbb{A}^{\otimes} dr \\
 = & \int_{k=0}^{n-1} P_t u; W_S^{n+1}(x) P_t \mathbb{A}^{\otimes} + \int_{r=0}^{t-1} \mathbb{h} L \cdot P_{S_i} r P_t u; W_r^n(x) L \cdot P_{S_i} r P_t \mathbb{A}^{\otimes} dr \\
 & + \int_{r=0}^{t-1} \mathbb{h} L \cdot P_{t+S_i} r u; W_r^n(x) L \cdot P_{t+S_i} r \mathbb{A}^{\otimes} dr \\
 = & \int_{k=0}^{n-1} \mathbb{h} L \cdot P_{t+S_i} r u; W_r^n(x) L \cdot P_{t+S_i} r \mathbb{A}^{\otimes} dr \\
 = & \int_{k=0}^{n-1} u; W_{t+S}^{n+1}(x) \mathbb{A}^{\otimes} :
 \end{aligned}$$

Así se tiene que,

$$\begin{aligned}
 \mathbb{X}_t^{-1} \int_{k=0}^{n-1} u; W_t^k \mathbb{I} W_S^{n+1} \mathbb{I}^k(x) \mathbb{C} \mathbb{A}^{\otimes} &= \int_{k=0}^{n-1} u; W_{t+S}^{n+1}(x) \mathbb{A}^{\otimes} \\
 * \int_{k=0}^{n-1} u; W_t^k \mathbb{I} W_S^{n+1} \mathbb{I}^k(x) \mathbb{C} \mathbb{A}^{\otimes} &+ \int_{k=0}^{n-1} u; W_{t+S}^{n+1}(x) \mathbb{A}^{\otimes} \\
 W_{t+S}^{n+1}(x) &= \int_{k=0}^{n-1} W_t^k \mathbb{I} W_S^{n+1} \mathbb{I}^k(x) \mathbb{C}
 \end{aligned}$$

lo que termina la prueba. ■

Teorema 3.1.7 T_t^{min} es un S. D. C que resuelve las Ecuaciones (3;6) y (3;7) con la siguiente propiedad: Para cualquier otra familia $\frac{3}{4}$ -débil continua T_t de transformaciones lineales positivas en $B(h)$ que satisfaga las ecuaciones (3;6), (3;7) y $x \in B(h)$ positivo, se tiene

$$T_t^{min}(x) \cdot T_t(x)$$

para todo $t \geq 0$:

Demostración. Seguimos [8], pág.51.

Demostraremos que este es un Semigrupo Dinámico Cuántico, es decir que satisface la propiedad

$$T_{t+s}^{min}(x) = T_t^{min} \circ T_s^{min}(x)$$

para $x \in B(h)$ positivo y $s, t \geq 0$:

Por el lema anterior, tenemos la siguientes identidades

$$\begin{aligned} & T_{t+s}^n(x) \\ = & \sum_{k=0}^n W_{t+s}^k(x) \\ = & \sum_{k=0}^n \sum_{j=0}^k W_t^j \circ W_s^{k-j}(x) \\ = & \sum_{j=0}^n \sum_{k=j}^n W_t^j \circ W_s^{k-j}(x) \end{aligned}$$

para cada $x \in B(h)$ y $x \in B(h)$: Es decir

$$T_{t+s}^n(x) = \sum_{j=0}^n W_t^j \circ T_s^{n-j}(x)$$

62CAPÍTULO 3. EL SEMIGRUPO DINÁMICO CUÁNTICO MINIMAL (S.D.C.M.)

como los W_t^j son \mathbb{R} -débil continua, hagamos $n! - 1$ para obtener

$$\begin{aligned} \int_{t+s}^{\infty} A; T_{t+s}^{m;n}(x) \dot{A} &= \int_{j=0}^{\infty} D \quad A; W_t^j i T_s^{m;n}(x) \dot{A} \quad E \\ \int_{t+s}^{\infty} A; T_{t+s}^{m;n}(x) \dot{A} &= \sum_{m!-1} \int_{j=0}^{\infty} D \quad A; T_t^j i T_t^{j-1} i T_s^{m;n}(x) \dot{A} \quad E \\ &= \sum_{m!-1} \int_{j=0}^{\infty} A; W_t^0 + \sum_{j=1}^{\infty} T_t^j i T_t^{j-1} i T_s^{m;n}(x) \dot{A} \quad E \\ &= \sum_{m!-1} \int_{j=0}^{\infty} A; W_t^0 + T_t^1 i T_t^0 i T_s^{m;n}(x) \dot{A} + \dots + T_t^{m-1} i T_t^{m-2} i T_s^{m;n}(x) \dot{A} \quad E \\ &= \sum_{m!-1} \int_{j=0}^{\infty} A; T_t^m i T_s^{m;n}(x) \dot{A} \quad E \\ &= \int_{t+s}^{\infty} A; T_t^{m;n} i T_s^{m;n}(x) \dot{A} \quad E \end{aligned}$$

así se tiene que una vez más por la identidad de Polarización, y descomponiendo a x como suma de 4 operadores positivos

$$\int_{t+s}^{\infty} A; T_{t+s}^{m;n}(x) \dot{A} = \int_{t+s}^{\infty} A; T_t^{m;n} i T_s^{m;n}(x) \dot{A}$$

por lo tanto

$$T_{t+s}^{m;n}(x) = T_t^{m;n} i T_s^{m;n}(x)$$

Pero por la parte (4) de la Proposición (3;1;4) se tiene también lo siguiente

$$T_t^{m;n}(1) \cdot 1;$$

y de la parte (2) de ésta misma Proposición (3;1;4), es claro que

$$T_t(x) \cdot P_t^a x P_t = T_t^0(x);$$

Si suponemos $T_t(x) \cdot T_t^n(x)$ para algún $n \in \mathbb{N}$, entonces para cada $A \in \mathcal{H}$ se tiene que

$$\begin{aligned} &\int_{t+s}^{\infty} A; T_t(x) i T_t^{n+1}(x) \dot{A} \\ &= \int_{s=0}^{\infty} \int_{t+s}^{\infty} \text{tr} \{ L \cdot P_{t+s} A; (T_s(x) i T_s^n(x)) L \cdot P_{t+s} A \} ds \geq 0; \end{aligned}$$

esto muestra que

$$T_t^{n+1}(x) \cdot T_t(x)$$

con lo cual haciendo $n \rightarrow \infty$ se tiene que $T_t^{(n)}(x) \rightarrow T_t(x)$ para $t \geq 0$. ■

El siguiente corolario nos revela que la propiedad de conservatividad es una condición suficiente, para la unicidad de la solución de la ecuación de Lindblad, es decir la Ecuación (3;7); para ello recordemos que un semigrupo dinámico cuántico $\{T_t\}_{t \geq 0}$ es conservativo si $T_t(I) = I$:

Corolario 3.1.8 *Supóngase que $\{T_t\}_{t \geq 0}$ es conservativo. Entonces es la única familia $\{T_t\}_{t \geq 0}$ de transformaciones lineales, \mathcal{A} -débil continuas, positivas y contractivas sobre $B(h)$ que satisface la ecuación (3;6).*

Demostración. Seguimos [8], pág.53.

Sea $T = \{T_t\}_{t \geq 0}$ una familia de transformaciones lineales positivas, \mathcal{A} -débil continuas que satisface la Ecuación (3;6): Aplicando el Teorema anterior para cada $x \in B(h)$ tal que $0 \leq x \leq 1$ y cada $t \geq 0$ tenemos

$$\begin{aligned} T_t^{(n)}(x) &\leq T_t(x) \\ &= T_t(1) + T_t(1 - x) \\ &\leq 1 + T_t(1 - x) \\ &\leq 1 + T_t^{(n)}(1 - x) \\ &= 1 + T_t^{(n)}(1) - T_t^{(n)}(x) = T_t^{(n)}(x) \end{aligned}$$

Por lo tanto $T_t^{(n)}(x) = T_t(x)$ para todo $x \geq 0$: Para $x \in B(h)$ arbitrario lo expresamos como combinación lineal de 4 operadores positivos. ■

3.2. El Resolvente del Semigrupo Minimal

En la sección anterior se construyó el semigrupo dinámico cuántico minimal, asociado a los operadores G y L que satisfacen la Hipótesis A. Como se habrá observado este semigrupo satisface las ecuaciones (3;6) y (3;7), pero en general este semigrupo no está caracterizado por tal propiedad, nos gustaría conocer el dominio del generador infinitesimal de $T^{(n)}$, cosa que no resulta nada fácil conociendo simplemente a los operadores G y L .

Proposición 3.2.1 *Supóngase que se tiene la Hipótesis A. Las transformaciones lineales positivas $F_s : B(h) \rightarrow B(h)$ y $Q_s : B(h) \rightarrow B(h)$ dadas por*

$$\begin{aligned} F_s(x) &= \int_0^s e^{i \cdot s} \mathbf{h} P_s^0(x) P_s \mathbf{A} ds \\ Q_s(x) &= \int_0^s e^{i \cdot s} \mathbf{h} L \cdot P_s^0(x) L \cdot P_s \mathbf{A} ds \end{aligned}$$

64CAPÍTULO 3. EL SEMIGRUPO DINÁMICO CUÁNTICO MINIMAL (S.D.C.M.)

para $\delta > 0$; $x \in B(h)$, $\phi; \dot{A} \in D(G)$ son normales y completamente positivas. Además $\|F_\delta\|_{B(B(h))} \leq \delta^{-1}$, $\|Q_\delta\|_{B(B(h))} \leq 1$:

Demostración. Ver. [8] Págs. 54 i 56; [5] Pág.104. ■

Definición 3.2.2 Se define el resolvente minimal $R_\delta^{\min} \in \mathbb{C}$ del semigrupo dinámico cuántico minimal (SDCM) por medio de su forma sésquilineal:

$$\langle \phi; R_\delta^{\min}(x) \dot{A} | \dot{A} \rangle = \int_0^1 e^{i \cdot s \cdot \phi; T_s^{\min}(x) \dot{A} | \dot{A} \rangle} ds \quad (3;10)$$

con $x \in B(h)$ y $\dot{A}; \phi \in \mathcal{H}$:

Teorema 3.2.3 Para cada $\delta > 0$ y $x \in B(h)$ se tiene lo siguiente:

$$R_\delta^{\min}(x) = \sum_{k=0}^{\infty} Q_\delta^k(F_\delta(x)) \quad (3;11)$$

donde la serie converge en la topología fuerte de operadores.

Demostración. Seguimos [8], pág.55.

Sea $(R_\delta^n)_{n \geq 0}$ la sucesión de transformaciones lineales completamente positivas $R_\delta^n : B(h) \rightarrow B(h)$ dadas por

$$\langle \phi; R_\delta^n(x) \dot{A} | \dot{A} \rangle = \int_0^1 e^{i \cdot s \cdot \phi; T_s^n(x) \dot{A} | \dot{A} \rangle} ds$$

donde los T_s^n están definidos por la Ecuación (3;8), Proposición 3;1;4:

Ya que las transformaciones T_s^n son contracciones las R_δ^n están bien definidas, además para cada $0 \leq n \in \mathbb{N}$ y $x \in B(h)$;

$$\begin{aligned} & \langle \phi; R_\delta^n(x) \dot{A} | \dot{A} \rangle \\ &= \int_0^1 e^{i \cdot s \cdot \phi; T_s^n(x) \dot{A} | \dot{A} \rangle} ds \\ &= \int_0^1 e^{i \cdot s \cdot \phi; T_s^{n+1}(x) \dot{A} | \dot{A} \rangle} ds \\ &= \langle \phi; R_\delta^{n+1}(x) \dot{A} | \dot{A} \rangle \end{aligned}$$

Así para cada $\delta > 0$ y $0 \leq n \in \mathbb{N}$, $\langle \phi; R_\delta^n(x) \dot{A} | \dot{A} \rangle$ es no decreciente.

Por lo tanto por la definición del S. D. C. M., para todo $\dot{A} \in \mathcal{H}$ y todo $0 \leq n \in \mathbb{N}$ se tiene lo siguiente,

$$\sup_{n \geq 0} \langle \phi; R_\delta^n(x) \dot{A} | \dot{A} \rangle = \langle \phi; R_\delta^{\min}(x) \dot{A} | \dot{A} \rangle = \int_0^1 e^{i \cdot s \cdot \phi; T_s^{\min}(x) \dot{A} | \dot{A} \rangle} ds$$

y otra vez por la Ecuación (3;8) se tiene que

$$R_s^{n+1}(x) = \int_0^1 e^{i \cdot t} h P_t \dot{A}; x P_t \dot{A} i dt + \int_{s=1}^0 \int_0^1 e^{i \cdot t} dt \int_0^t h L \cdot P_{t_i s} \dot{A}; T_s^n(x) L \cdot P_{t_i s} \dot{A} i ds$$

para todo $\dot{A}; u \in D(G)$:

Ahora con el cambio de variable $(r; s) = (t_i s; s)$; en la integral doble de arriba, se tiene que la suma de los terminos de la derecha es igual a

$$h \dot{A}; F_s(x) \dot{A} i + \int_{s=0}^1 \int_0^1 e^{i \cdot r} h L \cdot P_r \dot{A}; R_s^n(x) L \cdot P_r \dot{A} i dr;$$

es decir, tenemos la siguiente fórmula recursiva

$$R_s^{n+1}(x) = F_s(x) + Q_s(R_s^n(x))$$

que, al iterarla n veces nos da ,

$$R_s^{n+1}(x) = \sum_{k=0}^{n-1} Q_s^k(F_s(x)):$$

Al hacer $n \rightarrow \infty$, se tiene que $R_s^{mfn}(x) = \sum_{k=0}^{\infty} Q_s^k(F_s(x))$: Para generalizar esto a todo $x \in B(h)$; recordemos que x se expresa como combinación lineal de 4 operadores positivos y acotados. ■

Ahora consideramos el predual de nuestro S. D. C. M. El Teorema 1;2;11 del Capítulo 1 nos garantiza que tal semigrupo existe y lo denotaremos por S_t^{mfn} , éste actúa sobre el espacio de los operadores de traza finita $\mathcal{L}(h)$ (Ver. [3] Capítulo3): Otra forma de caracterizar la conservación del semigrupo dinámico cuántico minimal es que su predual conserve a la traza, como lo muestra la siguiente proposición.

Proposición 3.2.4 *Supongamos la Hipótesis A. Entonces para cada $t \geq 0$ las siguientes condiciones son equivalentes:*

- 1) $Tr_t^{mfn}(I) = I$; para todo $t \geq 0$
- 2) $tr^i S_t^{mfn}(\frac{1}{2}) = tr(\frac{1}{2})$ para cada $\frac{1}{2} \in \mathcal{L}(h)$;y todo $t \geq 0$:

Demostración. Seguimos [8], pág.56.

1) implica 2)
 $tr^i S_t^{mfn}(\frac{1}{2}) = tr^i I S_t^{mfn}(\frac{1}{2}) = tr^i \frac{1}{2} Tr_t^{mfn}(I) = tr(\frac{1}{2}) = tr(\frac{1}{2})$:

2) implica 1)

Supongamos que

$$\text{tr}^i S_t^{\min}(\frac{1}{2})^{\mathbb{C}} = \text{tr}(\frac{1}{2}) : \text{para cada } \frac{1}{2} \in B(h) \text{ y todo } t \geq 0;$$

entonces

$$\text{tr}^i \frac{1}{2} T_t^{\min}(I)^{\mathbb{C}} = \text{tr}(\frac{1}{2}I);$$

por lo tanto

$$\text{tr}^i \frac{1}{2} T_t^{\min}(I) \Big|_{I^{\mathbb{C}}} = 0$$

para todo $\frac{1}{2} \in B(h)$. Pero el único elemento de $B(h)$ que tiene esta propiedad es el operador 0; lo que prueba que $T_t^{\min}(I) = I$: ■

Sean $u; \dot{A} \in D(G)$; si T_t^{\min} es conservativo, es decir $T_t^{\min}(I) = I$; para todo $t \geq 0$ entonces se tiene que

$$\lim_{t \rightarrow 0^+} \frac{T_t^{\min}(I) \Big|_{I^{\mathbb{C}}}}{t} = 0;$$

entonces $I \in D^i S^{\min \mathbb{C}}$ y

$$S^{\min}(1) = \lim_{t \rightarrow 0^+} \frac{T_t^{\min}(I) \Big|_{I^{\mathbb{C}}}}{t}$$

por lo tanto se tiene así que

$$0; S^{\min}(1) \dot{A}^{\otimes} = 0$$

pero otra parte también se tiene

$$h u; S(1) \dot{A} i = - u; S^{\min}(1) \dot{A}^{\otimes}$$

por lo tanto

$$h u; S(1) \dot{A} i = h G u; \dot{A} i + h u; G \dot{A} i + \sum_{l=1}^{\infty} h L \cdot u; L \cdot \dot{A} i = 0$$

que es la ecuación de la parte ii) en la Hipótesis AA, que a continuación se presenta.

Hipótesis AA.

i) Sea G el generador infinitesimal de un semigrupo de contracciones fuertemente continuos $\mathbf{f}P_t \mathbf{g}_{t \geq 0}$ en h :

ii) Sea $\{L_n\}_{n=1}^\infty$ operadores no necesariamente acotados de tal forma que

$$D(G) \supseteq \bigcap_{n=1}^\infty D(L_n);$$

y para cada $u \in D(G)$

$$\operatorname{Re} \langle Lu, u \rangle + \sum_{n=1}^\infty \operatorname{Re} \langle L_n u, L_n u \rangle = 0; \quad (3;12)$$

Hay que observar que hemos convertido en igualdad a la desigualdad de la parte ii) de la Hipótesis A. Esta igualdad es una condición necesaria, aunque no suficiente para que el semigrupo minimal sea conservativo. Para estudiar condiciones equivalentes a la conservatividad empezamos por demostrar la siguiente proposición.

Proposición 3.2.5 Supongamos que se tiene la Hipótesis AA y sea $\alpha > 0$: Para todo $n \geq 1$ se tiene lo siguiente:

$$\sum_{k=0}^\infty Q_n^k(F_n(1)) + Q_n^{\alpha+1}(1) = 1; \quad (3;13)$$

Demostración.

Seguimos [8], pág.57.

Para cada $\lambda \in D(G)$, $P_t \lambda \in D(G)$: Por lo que usando la Hipótesis AA se tiene

$$\operatorname{Re} \langle GP_t \lambda, P_t \lambda \rangle + \sum_{n=1}^\infty \operatorname{Re} \langle L_n P_t \lambda, L_n P_t \lambda \rangle = 0$$

y

$$\sum_{n=1}^\infty \operatorname{Re} \langle L_n P_t \lambda, L_n P_t \lambda \rangle = i [\operatorname{Re} \langle GP_t \lambda, P_t \lambda \rangle + \sum_{n=1}^\infty \operatorname{Re} \langle L_n P_t \lambda, L_n P_t \lambda \rangle] = i 2 \operatorname{Re} \langle GP_t \lambda, P_t \lambda \rangle$$

al multiplicar por $e^{i\alpha t}$ e integrar ,

$$\begin{aligned} \operatorname{Re} \langle Q_n(1) \lambda, \lambda \rangle &= \int_0^1 e^{i\alpha t} (i 2 \operatorname{Re} \langle GP_t \lambda, P_t \lambda \rangle) dt \\ &= i \int_0^1 e^{i\alpha t} \frac{d}{dt} \|P_t \lambda\|_h^2 dt \\ &= \| \lambda \|_h^2 i \int_0^1 e^{i\alpha t} \|P_t \lambda\|_h^2 dt \\ &= \| \lambda \|_h^2 i \int_0^1 \operatorname{Re} \langle F_n(1) \lambda, \lambda \rangle dt; \end{aligned}$$

por lo tanto

$${}_s F_s(1) + Q_s(1) = 1:$$

Supongamos que (3;13) se cumple para algún $n \in \mathbb{N}$; al aplicar Q_s a la hipótesis de inducción obtenemos,

$$\begin{aligned} Q_s \left(\sum_{k=0}^n Q_s^k(F_s(1)) + Q_s^{n+1}(1) \right) &= Q_s(1) \\ \sum_{k=0}^n Q_s^{k+1}(F_s(1)) + Q_s^{n+2}(1) &= 1 - {}_s F_s(1) \\ \sum_{k=0}^n Q_s(F_s(1)) + \dots + \sum_{k=0}^n Q_s^{n+1}(F_s(1)) + Q_s^{n+2}(1) &= 1 - {}_s F_s(1) \\ {}_s F_s(1) + \sum_{k=0}^n Q_s(F_s(1)) + \dots + \sum_{k=0}^n Q_s^{n+1}(F_s(1)) + Q_s^{n+2}(1) &= 1 \\ {}_s F_s(1) + Q_s(F_s(1)) + \dots + Q_s^{n+1}(F_s(1)) + Q_s^{n+2}(1) &= 1 \\ \sum_{k=0}^{\infty} Q_s^k(F_s(1)) + Q_s^{n+2}(1) &= 1: \end{aligned}$$

Por lo tanto, (3;14) vale para todo n entero no negativo. ■

La representación del resolvente minimal por medio de la ecuación (3;13); ahora nos permite probar una condición necesaria y suficiente para la conservatividad, debida a A. M. Chebotarev y a F. Fagnola.

Teorema 3.2.6 *Supongamos que tenemos la Hipótesis AA y sea $\lambda > 0$...jo. Las siguientes condiciones son equivalentes:*

- 1) T_t^{min} es conservativo, para todo $t \geq 0$;
- 2) $\lim_{n \rightarrow \infty} Q_s^n(1) = 0$;
- 3) El único elemento $x \in B(h)$ que cumple con la ecuación $Q_s(x) = x$ es $x = 0$:

Demostración.

Seguimos [8], pág.58.

1) implica 2)

Como $T_t^{\text{min}}(1) = 1$; de la definición de $R_s^{\text{min}}(1)$ se deduce que:

$$R_s^{\text{min}}(1) = \int_0^{\infty} e^{-\lambda t} {}_s T_t^{\text{min}}(1) dt = \frac{\lambda \int_0^{\infty} e^{-\lambda t} dt}{\lambda} = \frac{1}{\lambda};$$

por lo tanto

$$R_s^{\text{min}}(1) = \frac{1}{\lambda}:$$

Pero en vista de la ecuación (3;11) ; también se tiene que

$$\sum_{k=0}^{\infty} Q^k(F_s(1)) = 1;$$

por lo tanto en la ecuación (3;13) haciendo $n! = 1$ se tiene lo siguiente

$$\sum_{k=0}^{\infty} Q^k(F_s(1)) + \sum_{n! = 1}^{\infty} Q^{n+1}(1) = 1$$

$$1 + \sum_{n! = 1}^{\infty} Q^{n+1}(1) = 1$$

de donde concluimos que $\sum_{n! = 1}^{\infty} Q^{n+1}(1) = 0$.

2) implica 1)

Como

$$\sum_{n! = 1}^{\infty} Q^{n+1}(1) = 0;$$

entonces de la ecuación (3;13) se deduce también que

$$\sum_{k=0}^{\infty} Q^k(F_s(1)) = 1$$

pero ésto último unicamente indica que

$$R_s^{min}(1) = 1$$

o sea que expresada en su forma cuadrática, tenemos que

$$\int_0^1 u; R_s^{min}(1) \circledast = \int_0^1 e^{i \cdot t} u; T_t^{min}(1) u \circledast dt$$

$$\int_0^1 k u k_h^2 = \int_0^1 e^{i \cdot t} u; T_t^{min}(1) u \circledast dt;$$

Pero por otra parte obsérvese lo siguiente

$$\int_0^1 k u k_h^2 = \int_0^1 e^{i \cdot t} k u k_h^2 dt;$$

$$\int_0^1 e^{i \cdot t} k u k_h^2 dt = \int_0^1 e^{i \cdot t} u; T_t^{min}(1) u \circledast dt$$

lo cual nos indica que

$$h u; u i = \int_0^1 u; T_t^{min}(1) u \circledast ;$$

70CAPÍTULO 3. EL SEMIGRUPO DINÁMICO CUÁNTICO MINIMAL (S.D.C.M.)

es decir $T_t^{m^n}(1) = 1$:

2) implica 3)

Supongamos que $Q_\lambda(x) = x$: Vamos a demostrar que $x = 0$:

Como Q_λ es completamente positivo(Proposición;1,0,15), se tiene que

$$Q_\lambda(x^n) = (Q_\lambda(x))^n :$$

Gracias a esta igualdad, basta con suponer que x es autoadjunto.

Puesto que

$$\|kxk_1 \cdot 1 \leq x \leq kxk_1 \cdot 1$$

Empecemos por suponer que

$$kxk_1 = 1$$

por lo tanto $\|1 - x\|_1 \leq 1$; y al aplicar Q_λ iteradamente

$$\|Q_\lambda(1) - x\|_1 = \|Q_\lambda(x) - Q_\lambda(1)\|_1$$

$$\|Q_\lambda^2(1) - x\|_1 \leq \|Q_\lambda^2(1) - Q_\lambda(1)\|_1$$

⋮

$$\|Q_\lambda^n(1) - x\|_1 \leq \|Q_\lambda^n(1) - Q_\lambda^{n-1}(1)\|_1$$

si hacemos $n \rightarrow \infty$; concluimos que $x = 0$:

3) implica 2)

Como

$$\sum_{k=0}^{\infty} Q_\lambda^k(F_\lambda(1)) + Q_\lambda^{n+1}(1) = 1$$

y $\sum_{k=0}^{\infty} Q_\lambda^k(F_\lambda(1))$ es una sucesión creciente y acotada de operadores acotados entonces converge \mathcal{W} -débilmente. Esto prueba que $\sum_{n=1}^{\infty} Q_\lambda^{n+1}(1)$ existe,

llamemos $x = \sum_{n=1}^{\infty} Q_\lambda^{n+1}(1)$; entonces $Q_\lambda(x) = \sum_{n=1}^{\infty} Q_\lambda^{n+1}(1) = x$; pero como por hipótesis tenemos que $x = 0$; entonces $\sum_{n=1}^{\infty} Q_\lambda^{n+1}(1) = 0$: ■

Proposición 3.2.7 *Supongamos la Hipótesis AA y sea $\lambda > 0$...jo. Entonces para todo $x \in B(h)$ se tiene que $\mathcal{S}(x) = \lambda x$ si y sólo si $Q_\lambda(x) = x$: Donde $\mathcal{S}(x) = \lambda x$; se entiende como igualdad entre formas sesquilineales, es decir para cada $u, \hat{A} \in D(G)$; $\mathcal{S}(x)[\hat{A}; u] = \lambda \langle \hat{A}; xu \rangle$:*

Demostración. Seguimos [8], pág.61.

Sea $x \in B(h)$ positivo tal que $\mathcal{S}(x) = \lambda x$ entonces para cada $\hat{A} \in D(G)$ y cada $t > 0$; tenemos lo siguiente:

$$\mathcal{S}(x)[P_t \hat{A}; P_t \hat{A}] = \langle h P_t \hat{A}; x G P_t \hat{A} \rangle + \langle h G P_t \hat{A}; x P_t \hat{A} \rangle + \sum_{i=1}^{\infty} \langle h L_i P_t \hat{A}; x L_i P_t \hat{A} \rangle :$$

Pero, por otra parte:

$$\begin{aligned} \int_0^x hL \cdot P_t \dot{A}; xL \cdot P_t \dot{A}i &= \int_0^x hP_t \dot{A}; Q(x) P_t \dot{A}i + \int_0^x hP_t \dot{A}; xGP_t \dot{A}i + \int_0^x hGP_t \dot{A}; xP_t \dot{A}i \\ &= \int_0^x hP_t \dot{A}; xP_t \dot{A}i + \int_0^x hP_t \dot{A}; xGP_t \dot{A}i + \int_0^x hGP_t \dot{A}; xP_t \dot{A}i : \end{aligned}$$

Ahora bien, al tomar transformada de Laplace,

$$\begin{aligned} &\int_0^\infty e^{-st} \int_0^x hL \cdot P_t \dot{A}; xL \cdot P_t \dot{A}i dt \\ &= \int_0^\infty e^{-st} \left(\int_0^x hP_t \dot{A}; xP_t \dot{A}i + \int_0^x hP_t \dot{A}; xGP_t \dot{A}i + \int_0^x hGP_t \dot{A}; xP_t \dot{A}i \right) dt \\ &= \int_0^\infty \frac{d}{dt} e^{-st} hP_t \dot{A}; xP_t \dot{A}i dt = h\dot{A}; x\dot{A}i : \end{aligned}$$

En otros términos tenemos que $h\dot{A}; Q_s(x) \dot{A}i = h\dot{A}; x\dot{A}i$; pero como $x, Q_s(x)$

son operadores acotados y $D(G)$ es denso en h entonces se tiene que

$Q_s(x) = x$. Ahora veamos el recíproco: Sea $R^{i, G}$ el operador resolvente

$i, G^{i, 1}$. Nótese que para $s > 1$, el operador $L \cdot R^{i, G}$ tiene una extensión

acotada y el operador $GR^{i, G}$ puede ser extendido al operador acotado

$R^{i, G}$. Obsérvese que,

$$\frac{d}{dt} L \cdot P_t R^{i, G} \dot{A} = L \cdot R^{i, G} \frac{d}{dt} P_t \dot{A} = \int_0^x L \cdot P_t \dot{A} + \frac{1}{2} L \cdot P_t R^{i, G} \dot{A} \quad (3.13)$$

para cada $\dot{A} \in D(G)$: Por lo tanto, para cada $\dot{A} \in D(G)$. Sean $u =$

$$R^{i, G} u; \dot{A} = R^{i, G} \dot{A}; \text{ entonces se tiene que } u = \int_0^x 1 + G^{i, G} u;$$

$\dot{A} = \int_0^x 1 + G^{i, G} \dot{A}$. Usando el Teorema Fundamental del Cálculo se obtiene

72CAPÍTULO 3. EL SEMIGRUPO DINÁMICO CUÁNTICO MINIMAL (S.D.C.M.)

lo siguiente

$$\begin{aligned}
 & \int_{i=1}^{\infty} \int_{Z_1}^{\infty} hL \cdot u; xL \cdot \dot{A} i \\
 = & \int_{i=1}^{\infty} \int_{Z_1}^{\infty} \frac{d}{dt} e^{i \cdot t} hL \cdot P_t u; xL \cdot P_t \dot{A} i dt \\
 = & \int_{i=1}^{\infty} \int_{Z_1}^{\infty} i \cdot e^{i \cdot t} (hL \cdot P_t u; xL \cdot P_t \dot{A} i) dt \\
 & \int_{i=1}^{\infty} \int_{Z_1}^{\infty} e^{i \cdot t} \frac{d}{dt} hL \cdot P_t u; xL \cdot P_t \dot{A} i dt \\
 = & \int_{i=1}^{\infty} \int_{Z_1}^{\infty} i \cdot e^{i \cdot t} \left(L \cdot P_t R \frac{\dot{z}}{2}; G u; xL \cdot P_t R \frac{\dot{z}}{2}; G \dot{A} \right) dt \\
 & \int_{i=1}^{\infty} \int_{Z_1}^{\infty} e^{i \cdot t} \frac{d}{dt} \left(L \cdot P_t R \frac{\dot{z}}{2}; G u; xL \cdot P_t R \frac{\dot{z}}{2}; G \dot{A} \right) dt \\
 = & \int_{i=1}^{\infty} \int_{Z_1}^{\infty} i \cdot e^{i \cdot t} \left(L \cdot P_t R \frac{\dot{z}}{2}; G u; xL \cdot P_t R \frac{\dot{z}}{2}; G \dot{A} \right) dt \\
 & \int_{i=1}^{\infty} \int_{Z_1}^{\infty} e^{i \cdot t} \frac{d}{dt} \left(L \cdot P_t R \frac{\dot{z}}{2}; G u; xL \cdot P_t R \frac{\dot{z}}{2}; G \dot{A} \right) dt \\
 & \int_{i=1}^{\infty} \int_{Z_1}^{\infty} e^{i \cdot t} \left(L \cdot P_t R \frac{\dot{z}}{2}; G u; \frac{d}{dt} xL \cdot P_t R \frac{\dot{z}}{2}; G \dot{A} \right) dt \\
 = & \int_{i=1}^{\infty} \int_{Z_1}^{\infty} i \cdot e^{i \cdot t} \left(L \cdot P_t R \frac{\dot{z}}{2}; G u; xL \cdot P_t R \frac{\dot{z}}{2}; G \dot{A} \right) dt \\
 & \int_{i=1}^{\infty} \int_{Z_1}^{\infty} e^{i \cdot t} \left(L \cdot P_t \dot{A} + \frac{\dot{z}}{2} L \cdot P_t R \frac{\dot{z}}{2}; G u; xL \cdot P_t R \frac{\dot{z}}{2}; G \dot{A} \right) dt \\
 & \int_{i=1}^{\infty} \int_{Z_1}^{\infty} e^{i \cdot t} \left(L \cdot P_t R \frac{\dot{z}}{2}; G u; x \cdot i \cdot L \cdot P_t \dot{A} + \frac{\dot{z}}{2} L \cdot P_t R \frac{\dot{z}}{2}; G \dot{A} \right) dt \\
 = & \int_{i=1}^{\infty} \int_{Z_1}^{\infty} e^{i \cdot t} \left(L \cdot P_t u; xL \cdot P_t R \frac{\dot{z}}{2}; G \dot{A} \right) dt \\
 & + \int_{i=1}^{\infty} \int_{Z_1}^{\infty} e^{i \cdot t} \left(L \cdot P_t R \frac{\dot{z}}{2}; G u; i \cdot xL \cdot P_t \dot{A} \right) dt:
 \end{aligned}$$

Por lo tanto,

$$\begin{aligned} \int_{-1}^{\infty} hL \cdot u; xL \cdot \dot{A}i &= \int_{-1}^{\infty} \int_{-1}^0 e^{i \cdot t} hL \cdot P_t u; xL \cdot P_t \dot{A}i dt \\ &+ \int_{-1}^{\infty} \int_{-1}^0 e^{i \cdot t} hL \cdot P_t u; xL \cdot P_t \dot{A}i dt \\ &= hu; Q_{\infty}(x) \dot{A}i + hu; Q_{\infty}(x) \dot{A}i : \end{aligned}$$

Pero como $Q_{\infty}(x) = x$; se tiene que esto último es igual a:

$$\begin{aligned} &\frac{1}{2} hu; x \dot{A}i + hGu; x \dot{A}i + \frac{1}{2} hu; x \dot{A}i + hu; xG \dot{A}i \\ &= \int hu; x \dot{A}i + [hGu; x \dot{A}i + hu; xG \dot{A}i] : \end{aligned}$$

Deduciéndose así que,

$$\int_{-1}^{\infty} hL \cdot u; xL \cdot \dot{A}i = \int hu; x \dot{A}i + [hGu; x \dot{A}i + hu; xG \dot{A}i]$$

y usando ahora la definición de $\$(x)$; se tiene lo siguiente:

$$\begin{aligned} hu; \$(x) \dot{A}i &= hGu; x \dot{A}i + hu; xG \dot{A}i + \int_{-1}^{\infty} hL \cdot u; xL \cdot \dot{A}i \\ &= hGu; x \dot{A}i + hu; xG \dot{A}i + \int hu; x \dot{A}i \\ &\quad + [hGu; x \dot{A}i + hu; xG \dot{A}i] \\ &= \int hu; x \dot{A}i ; \end{aligned}$$

es decir, hemos probado que $hu; \$(x) \dot{A}i = hu; \int x \dot{A}i$;
 Como \dot{A} son arbitrarios en $D(G)$ entonces $\dot{A}; u$ son arbitrarios en $D^1 G^2 \mathbb{C}$
 y puesto que $D^1 G^2$ es esencia de G concluimos que $hu; \$(x) \dot{A}i = hu; \int x \dot{A}i$;
 es decir $\$(x) = \int x$: ■

Proposición 3.2.8 Supongamos que se tiene la Hipótesis AA, para $\infty > 0$
 ...jo. Las siguientes condiciones son equivalentes:

- 1) El Semigrupo Dinámico Cuántico T^{mfn} es conservativo;
- 2) No existe $x \in B(h)$ distinto de 0 tal que $\$(x) = \int x$:

Demostración. Seguimos [8], pág.62.

1) implica 2)

Supongamos que T^{mfn} es conservativo entonces por el Teorema 3;2;7,

$$Q_{\infty}(x) = x \text{ si y sólo si } x = 0:$$

y por la Proposición anterior no existe $x \in B(h)$ distinto de 0 tal que

74CAPÍTULO 3. EL SEMIGRUPO DINÁMICO CUÁNTICO MINIMAL (S.D.C.M.)

$\mathcal{S}(x) = \int_0^x$:

2) implica 1)

Supongamos que la única solución $x \in B(h)$ a la ecuación $\mathcal{S}(x) = \int_0^x$ es $x = 0$; entonces por 2) del Teorema anterior la afirmación 1) queda demostrada. ■

Finalizamos esta sección y por consiguiente el capítulo, con dos importantes proposiciones sobre Semigrupos Dinámicos Cuánticos Conservativos.

Proposición 3.2.9 *Supongamos la Hipótesis AA. El subespacio lineal V generado por $j\dot{A}ihuj; u; \dot{A} \in D(G)$ está contenido en el dominio del generador infinitesimal \mathcal{S}_α del semigrupo preduel S^{min} de T^{min} y*

$$\mathcal{S}_\alpha(j\dot{A}ihuj) = j\dot{G}\dot{A}ihuj + \sum_{i=1}^{\infty} jL \cdot \dot{A}ihL \cdot u_j + j\dot{A}ihGu_j$$

donde la serie converge en la norma de la traza. Las siguientes condiciones son equivalentes:

- 1) El subespacio lineal generado V es esencia de \mathcal{S}_α ;
- 2) El Semigrupo Dinámico Cuántico Minimal T^{min} es conservativo.

Demostración.

Seguimos [8], págs.62-64.

Para cada $\dot{A}; u \in D(G)$ y cada $x \in B(h)$, la ecuación:

$$h\dot{A}; T_t(x) u i = h\dot{A}; x u i + \int_0^x \mathcal{S}(T_s(x)) [\dot{A}; u] ds \quad (3.14)$$

puede ser escrita como:

$$\begin{aligned} & \text{tr}^i S_t^{min}(j\dot{A}ihuj) x^{\mathbb{C}} \\ &= \text{tr}(j\dot{A}ihuj x) + \int_0^x \text{tr}^i T_s^{min}(x)^{\mathbb{C}} [\dot{A}; u] ds \end{aligned}$$

de donde

$$\begin{aligned} & \frac{1}{t} \text{tr}^i S_t^{min}(j\dot{A}ihuj) x^{\mathbb{C}} = \text{tr}(j\dot{A}ihuj x) \\ &= \frac{1}{t} \int_0^x \text{tr}^i G; T_s^{min}(x) \dot{A} + \sum_{i=1}^{\infty} \text{tr}^i L \cdot u; T_s^{min}(x) L \cdot \dot{A} + \text{tr}^i u; T_s^{min}(x) G \dot{A} ds \end{aligned}$$

ahora haciendo $t \rightarrow 0^+$, y por la continuidad de las funciones, $s \rightarrow 0^+$ $G; T_s^{min}(x) \dot{A}$; $s \rightarrow 0^+$ $u; T_s^{min}(x) G \dot{A}$; $s \rightarrow 0^+$ $L \cdot u; T_s^{min}(x) L \cdot \dot{A}$; para $\forall s > 0$ tenemos que:

$$\lim_{t \rightarrow 0^+} \text{tr} \frac{\text{tr}^i S_t^{min}(j\dot{A}ihuj) i j\dot{A}ihuj}{t} x^{\mathbb{C}} = \mathcal{S}(x) [u; \dot{A}] :$$

Esto muestra que $j\hat{A}ihuj$ está en el dominio del generador débil de S_t^{min} que actúa sobre $\zeta(h)$; y como el generador fuerte y el generador débil coinciden ([20] Teorema 1.4, pág.43) entonces $j\hat{A}ihuj \in D(\mathcal{S}_\alpha)$, así $V \subset D(\mathcal{S}_\alpha)$:

Ahora demostramos que:

1) implica 2)

Nótese que para cada $\frac{1}{2} \in V$; se tiene que $tr(\mathcal{S}_\alpha(\frac{1}{2})) = 0$; pues usando la Hipótesis AA, $0 = h\hat{A}; \mathcal{S}(1)ui = tr(1\mathcal{S}_\alpha j\hat{A}ihuj) = tr(\mathcal{S}_\alpha j\hat{A}ihuj)$ donde $\hat{A}; u \in D(G)$: Pero siendo V una esencia de \mathcal{S}_α , es claro que también se tiene para todo $\frac{1}{2} \in D(\mathcal{S}_\alpha)$: Pues estos $\frac{1}{2}$ pueden ser aproximados por elementos de V :

Con lo cual se tiene que:

$$\frac{d}{dt} tr^i S_t^{min}(\frac{1}{2})^{\mathbb{C}} = tr^i \mathcal{S}_\alpha^i S_t^{min}(\frac{1}{2})^{\mathbb{C}} = 0$$

lo cual demuestra que

$$tr^i S_t^{min}(\frac{1}{2})^{\mathbb{C}} = Cte$$

pero $Cte = tr^i S_0^{min}(\frac{1}{2})^{\mathbb{C}} = tr(\frac{1}{2})$; se tiene así que $tr^i S_t^{min}(\frac{1}{2})^{\mathbb{C}} = tr(\frac{1}{2})$; por lo tanto resulta que T^{min} es conservativo.

2) implica 1)

Ahora supongamos que T^{min} es conservativo. Vamos a demostrar que V es esencia de \mathcal{E}_α : Pero esto es cierto si y sólo si $(\cdot, \cdot)_i \mathcal{S}_\alpha(V)$, es denso en $\zeta(h)$. Pues supongamos que $(\cdot, \cdot)_i \mathcal{S}_\alpha(V)$ es denso en $\zeta(h)$ entonces dado $\frac{1}{2} \in D(\mathcal{S}_\alpha)$, $(\cdot, \cdot)_i \mathcal{S}_\alpha(\frac{1}{2}) \subset \zeta(h)$ y $(\cdot, \cdot)_i \mathcal{S}_\alpha(\frac{1}{2}) \stackrel{!}{\ni} (\cdot, \cdot)_i \mathcal{S}_\alpha(\frac{1}{2})$ con $f\frac{1}{2}g_n \in V$, por lo tanto:

$$R_\alpha(\mathcal{S}_\alpha)(\cdot, \cdot)_i \mathcal{S}_\alpha(\frac{1}{2}) \stackrel{!}{\ni} R_\alpha(\mathcal{S}_\alpha)(\cdot, \cdot)_i \mathcal{S}_\alpha(\frac{1}{2})$$

lo cual implica que

$$\frac{1}{2} \stackrel{!}{\ni} (\cdot, \cdot)_i \mathcal{S}_\alpha(\frac{1}{2}) = (\cdot, \cdot)_i \mathcal{S}_\alpha(\frac{1}{2});$$

pero de esto último se tiene que:

$$\mathcal{S}_\alpha(\frac{1}{2}) = (\cdot, \cdot)_i \mathcal{S}_\alpha(\frac{1}{2})$$

así $\mathcal{S}_\alpha(\frac{1}{2}) \stackrel{!}{\ni} \mathcal{S}_\alpha(\frac{1}{2})$; por lo tanto V es esencia de \mathcal{S}_α :

Ahora sea $x \in B(h)$ entonces tomemos \hat{A}_x el funcional en $\zeta(h)$ definido por $\hat{A}_x((\cdot, \cdot)_i \mathcal{S}_\alpha)j\hat{A}ihuj = tr((\cdot, \cdot)_i \mathcal{S}_\alpha(x)j\hat{A}ihuj)$; veremos que \hat{A}_x es el fun-

76CAPÍTULO 3. EL SEMIGRUPO DINÁMICO CUÁNTICO MINIMAL (S.D.C.M.)

cional 0. Sea $A_x((, / i \ $_n) j u i h A j) = tr((, / i \ $_n) (x) j u i h A j) = 0$; esto implica que

$$tr(, x j u i h A j) = tr(\$_n(x) j u i h A j)$$

es decir

$$hu; , x A i = hu; \$_n(x) A i :$$

Lo cual dice que $\$_n(x) = , x$, pero siendo T^{mfn} conservativo esto es cierto si $x = 0$; así el anulador de $(, i \ $_n) (V)$ es igual a $f0g$: ■

Lema 3.2.10 Considerando $\mfn y su predual $\mfn . Se tiene que $D^i(\$^{mfn})^{\mathbb{C}} = D(\$^{mfn})$:

Demostración. Primero vamos a demostrar, $D(\$^{mfn}) \frac{1}{2} D^i(\$^{mfn})^{\mathbb{C}}$:
Sea $x \in D(\$^{mfn})$ y sea $\frac{1}{2} \in D^i(\$^{mfn})^{\mathbb{C}}$; tenemos que demostrar que

$$\frac{1}{2} \in tr^i \ \$^{mfn}(\frac{1}{2}) x^{\mathbb{C}}$$

es una funcional lineal acotada.

Por otra parte tenemos que

$$\begin{aligned} tr^i tr^i \ \$^{mfn}(\frac{1}{2}) x^{\mathbb{C}} &= \lim_{t \rightarrow 0^+} tr \ \frac{\$^{mfn} i / \ \uparrow}{t} (\frac{1}{2}) x \\ &= \lim_{t \rightarrow 0^+} tr \ \frac{1}{2} \frac{T^{mfn} i / \ \uparrow}{t} x \\ &= tr^i \ \frac{1}{2} \$^{mfn}(x) \end{aligned}$$

por lo tanto

$$j tr^i \ \frac{1}{2} \$^{mfn}(x) j \cdot j j j tr j j \$^{mfn}(x) j j$$

resultando así que la funcional

$$\frac{1}{2} \in tr^i \ \$^{mfn}(\frac{1}{2}) x^{\mathbb{C}}$$

es acotada y por lo tanto $x \in D^i(\$^{mfn})^{\mathbb{C}}$; y $tr \ \frac{1}{2} \ \$^{mfn} x^{\mathbb{C}} = tr^i \ \$^{mfn}(\frac{1}{2}) x^{\mathbb{C}} = tr^i \ \frac{1}{2} \$^{mfn}(x)$.

Ahora veamos que $D^i(\$^{mfn})^{\mathbb{C}} \frac{1}{2} D^i \ \mfn :

En este caso haremos uso del Teorema de Hille Yosida ([3] ;Pág. 170).

Como $D^i \ \$^{mfn} \frac{1}{2} D^i(\$^{mfn})^{\mathbb{C}}$; y puesto que $\mfn genera un semigrupo,

$D^i \ \mfn es denso así $D^i(\$^{mfn})^{\mathbb{C}}$ es denso en $i(h)$: Demostramos que

$G^i(\$^{mfn})^{\mathbb{C}}$ (gr...ca de $(\$^{mfn})^{\mathbb{C}}$) es cerrada.

$$G^i(\$^{mfn})^{\mathbb{C}} = \{ f; (\$^{mfn})^{\mathbb{C}} (f)^{\mathbb{C}} : f \in D^i(\$^{mfn})^{\mathbb{C}} \}$$

Sea $f \in G^i(\$^{mfn})^{\mathbb{C}}$ una red tal que $f \otimes \uparrow^s f$ y $f \otimes; (\$^{mfn})^{\mathbb{C}} (f) \otimes \uparrow^w (f; g)$, veamos que $f \in D^i(\$^{mfn})^{\mathbb{C}}$ y $(\$^{mfn})^{\mathbb{C}} (f) = g$:

Tomemos $\lambda \in \mathbb{C}$ y sea la funcional $f \in D^i(\mathfrak{S}_\alpha^{\min})^{\mathbb{C}}$ y sea la funcional $f \in D^i(\mathfrak{S}_\alpha^{\min})^{\mathbb{C}}$;

$$\begin{aligned} \text{tr}^i(\mathfrak{S}_\alpha^{\min})^{\mathbb{C}}(\lambda) f^{\mathbb{C}} &= \lim_{\mathfrak{S}_\alpha^{\min}} \text{tr}^i(\mathfrak{S}_\alpha^{\min})^{\mathbb{C}}(\lambda) f^{\mathbb{C}} \\ &= \lim_{\mathfrak{S}_\alpha^{\min}} \text{tr}^i(\mathfrak{S}_\alpha^{\min})^{\mathbb{C}}(\lambda) f^{\mathbb{C}} \\ &= \text{tr}(\lambda g); \end{aligned}$$

así la funcional $f \in D^i(\mathfrak{S}_\alpha^{\min})^{\mathbb{C}}$ resulta acotada, con lo cual $f \in D^i(\mathfrak{S}_\alpha^{\min})^{\mathbb{C}}$ y $(\mathfrak{S}_\alpha^{\min})^{\mathbb{C}}(f) = g$; deduciéndose que $D^i(\mathfrak{S}_\alpha^{\min})^{\mathbb{C}}$ es cerrada. Sea $A \in D^i(\mathfrak{S}_\alpha^{\min})^{\mathbb{C}}$, recuérdese que $R_\alpha^{\min} : B(h) \rightarrow D^i(\mathfrak{S}_\alpha^{\min})^{\mathbb{C}}$: Vamos a demostrar que

$$R_\alpha^{\min} \circ I_i(\mathfrak{S}_\alpha^{\min})^{\mathbb{C}}(A) \in D^i(\mathfrak{S}_\alpha^{\min})^{\mathbb{C}};$$

Tomemos $\lambda \in \mathbb{C}$ arbitrario.

$$\text{tr}^i(R_\alpha^{\min} \circ I_i(\mathfrak{S}_\alpha^{\min})^{\mathbb{C}}(A)) = \text{tr}^i(R_\alpha^{\min}(\lambda) \circ I_i(\mathfrak{S}_\alpha^{\min})^{\mathbb{C}}(A))$$

donde $R_\alpha^{\min}(\lambda) \in D^i(\mathfrak{S}_\alpha^{\min})^{\mathbb{C}}$; así que

$$\begin{aligned} \text{tr}^i(R_\alpha^{\min}(\lambda) \circ I_i(\mathfrak{S}_\alpha^{\min})^{\mathbb{C}}(A)) &= \text{tr}^i_{\mathfrak{S}_\alpha^{\min}}(I_i(\mathfrak{S}_\alpha^{\min})^{\mathbb{C}}(A) R_\alpha^{\min}(\lambda)) \\ &= \text{tr}^i_{\mathfrak{S}_\alpha^{\min}}(I_i(\mathfrak{S}_\alpha^{\min})^{\mathbb{C}}(A) R_\alpha^{\min}(\lambda)) \\ &= \text{tr}(\lambda A) \end{aligned}$$

lo cual es cierto si y sólo si $\text{tr}^i(R_\alpha^{\min} \circ I_i(\mathfrak{S}_\alpha^{\min})^{\mathbb{C}}(A)) = \text{tr}(\lambda A)$, de donde $R_\alpha^{\min} \circ I_i(\mathfrak{S}_\alpha^{\min})^{\mathbb{C}}(A) = A$; por lo tanto $A \in D^i(\mathfrak{S}_\alpha^{\min})^{\mathbb{C}}$ el cual implica que $D^i(\mathfrak{S}_\alpha^{\min})^{\mathbb{C}} = D^i(\mathfrak{S}_\alpha^{\min})^{\mathbb{C}}$: Por lo tanto tenemos que $D^i(\mathfrak{S}_\alpha^{\min})^{\mathbb{C}} = D^i(\mathfrak{S}_\alpha^{\min})^{\mathbb{C}}$: ■

Proposición 3.2.11 *Supóngase que se tiene la Hipótesis AA. Entonces las siguientes condiciones son equivalentes.*

- 1) T^{\min} es conservativo;
- 2) $D(\mathfrak{S}_\alpha^{\min}) = \mathfrak{f} \times B(h)$: $\mathfrak{f}(x)$ es una forma sesquilineal acotada.

Demostración. 1) implica 2)

Tomemos $x \in B(h)$ tal que $x \in D^i(\mathfrak{S}_\alpha^{\min})^{\mathbb{C}}$ entonces $\mathfrak{S}_\alpha^{\min}(x) \in B(h)$ y se tiene que $\mathfrak{S}_\alpha^{\min} \circ T_t^{\min}(x) = \frac{d}{dt} T_t^{\min}(x)$, donde la derivada se toma en la topología \mathfrak{S} -débil. Esto implica que para todo $A \in D(G)$

$$\mathfrak{S}_\alpha^{\min} \circ T_t^{\min}(x) \circ A = \frac{d}{dt} \mathfrak{S}_\alpha^{\min}(x) \circ A :$$

78CAPÍTULO 3. EL SEMIGRUPO DINÁMICO CUÁNTICO MINIMAL (S.D.C.M.)

Por otra parte también se tiene que:

$$\frac{d}{dt} \langle u; \mathcal{S}^{\text{mfn}}(x) \hat{A} \rangle = \langle u; T_t^{\text{mfn}}(x) \hat{A} \rangle \Big|_{t=0} = \mathcal{S}(x)[u; \hat{A}], \text{ para } t \rightarrow 0$$

de donde se deduce fácilmente que

$$\langle u; \mathcal{S}^{\text{mfn}}(x) \hat{A} \rangle = \mathcal{S}(x)[u; \hat{A}]:$$

Por lo tanto la forma sesquilineal de $\mathcal{S}(x)$ coincide sobre $D(G) \times D(G)$ con la forma sesquilineal del operador $\mathcal{S}^{\text{mfn}}(x)$, por lo tanto $\mathcal{S}(x)$ es acotada. Esto demuestra

$D(\mathcal{S}^{\text{mfn}}) \times B(h) \rightarrow \mathbb{C}$: $\mathcal{S}(x)$ es una forma sesquilineal acotada.

Recíprocamente, si $\mathcal{S}(x)$ es acotada entonces existe $Y \in B(h)$ tal que:

$$\mathcal{S}(x)[u; \hat{A}] = \langle u; Y \hat{A} \rangle$$

para todo $u; \hat{A} \in D(G)$:

Para probar que $x \in D(\mathcal{S}^{\text{mfn}})$: Considérese la funcional $\mathcal{L} = \text{tr}^i \mathcal{S}^{\text{mfn}}(\mathcal{L}) x$ con $\mathcal{L} \in D(\mathcal{S}^{\text{mfn}})$: Bastará ver que ésta funcional es continua, sea $\mathcal{L} \in V$ el siguiente operador de traza finita

$$\mathcal{L} = \sum_{i=1}^N u_i \text{ih} \hat{A}_i$$

con $u_i; \hat{A}_i \in D(G)$:

Entonces

$$\begin{aligned} \text{tr}^i \mathcal{S}^{\text{mfn}}(\mathcal{L}) x &= \sum_{i=1}^N \text{tr}^i \mathcal{S}^{\text{mfn}}(u_i \text{ih} \hat{A}_i) x = \sum_{i=1}^N \mathcal{S}(x)[u_i; \hat{A}_i] \\ &= \sum_{i=1}^N \langle u_i; Y \hat{A}_i \rangle = \text{tr}(Y \sum_{i=1}^N u_i \text{ih} \hat{A}_i) = \text{tr}(Y \mathcal{L}) \end{aligned}$$

por lo tanto

$$\mathcal{L} \text{tr}^i \mathcal{S}^{\text{mfn}}(\mathcal{L}) x = \text{tr}(Y \mathcal{L}) \mathcal{L}$$

lo cual indica que $x \in D(\mathcal{S}^{\text{mfn}})$, usando el lema anterior se tiene que $x \in D(\mathcal{S}^{\text{mfn}})$:

Siendo V esencia de \mathcal{S}^{mfn} el resultado se extiende a todo $D(\mathcal{S}^{\text{mfn}})$:

2) implica 1)

Como $\mathcal{S}(I)[u; \hat{A}] = 0$; por la Hipótesis AA, $u; \hat{A} \in D(G)$ se deduce que $I \in D(\mathcal{S}^{\text{mfn}})$:

Ahora para todo $\epsilon > 0$:

$$\begin{aligned} R_{\epsilon}^{\text{mfn}} + \mathcal{S}^{\text{mfn}}(I) &= I \\ R_{\epsilon}^{\text{mfn}} + \mathcal{S}^{\text{mfn}}(I) &= I \end{aligned}$$

lo que implica que

$$R_s^{\min}(I) = I:$$

Para todo $u \in \mathbb{R}^n$

$$\begin{aligned} \|u\|_h^2 &= \langle u, u \rangle = \langle R_s^{\min}(I)u, u \rangle \\ &= \int_0^s e^{i\tau} u; T_s^{\min}(I)u \, ds \\ \text{y} \quad \|u\|_h^2 &= \int_0^0 e^{i\tau} u; T_s^{\min}(I)u \, ds \end{aligned}$$

lo cual quiere decir que

$$\langle u; T_s^{\min}(I)u \rangle = \|u\|_h^2 = \langle u; Iu \rangle;$$

por lo tanto se tiene

$$T_s^{\min}(I) = I; \text{ para todo } s \geq 0:$$

■

Capítulo 4

Criterios de Conservatividad

En este capítulo damos condiciones su...cientes para la conservatividad de un S.D.C.M. Además de la hipótesis AA usada en el capítulo anterior supondremos válida la hipótesis C (pág.82). Ambas hipótesis permiten demostrar la conservatividad de un S.D.C.M.

4.1. Hipótesis C

Sean $G; L \in \mathcal{L}(H; H)$ operadores que satisfacen la Hipótesis AA. Estos operadores satisfacen la Hipótesis C si existe un operador, densamente definido, positivo, autoadjunto, C y un subespacio lineal D con las siguientes propiedades:

- 1) D está contenido en el dominio de G ;
- 2) D es esencia de $C^{\frac{1}{2}}$;
- 3) D es invariante bajo el semigrupo $\{P_t\}_{t \geq 0}$ y el subespacio $R(\lambda; G)(D)$ está contenido en el dominio de $C^{\frac{1}{2}}$ para cada $\lambda > 0$;
- 4) Para cada $\lambda \in \mathbb{N}$, $\lambda > 0$, el subespacio $L \cdot R(\lambda; G)(D) \subset D(C^{\frac{1}{2}})$;
- 5) Existe una constante positiva b tal que:

$$\|C^{\frac{1}{2}} \lambda^{-1} G A\| + \|C^{\frac{1}{2}} L \cdot A\| \leq b \|C^{\frac{1}{2}} A\| \quad (4.1)$$

para cada $A \in R(\lambda; G)(D)$ y para algún $\lambda > 0$:

Nota:

Obsérvese que de la identidad $GR(\lambda; G) = R(\lambda; G)G$ ([18]; págs:36 i 37), se tiene que el subespacio lineal $GR(\lambda; G)(D)$ está contenido en el dominio de $C^{\frac{1}{2}}$. Por lo tanto si $u \in R(\lambda; G)(D)$; existe $A \in D$ tal que

$$u = R(\lambda; G)A \text{ y } Gu = GR(\lambda; G)A \in D(C^{\frac{1}{2}});$$

Como consecuencia $C^{\frac{1}{2}}G^{\circ}$ tiene sentido en (4.1): También denotamos por $\|\cdot\|_{C^{\frac{1}{2}}}$ la norma en el dominio de $C^{\frac{1}{2}}$ dada por

$$\|A\|_{C^{\frac{1}{2}}}^2 = \|A\|_h^2 + \|C^{\frac{1}{2}}A\|_h^2;$$

Esta norma proviene del producto interno:

$$\langle hA, \lambda A \rangle_{C^{\frac{1}{2}}} = \langle hA, \lambda A \rangle + \langle C^{\frac{1}{2}}A, C^{\frac{1}{2}}\lambda A \rangle$$

$\langle \cdot, \cdot \rangle_{C^{\frac{1}{2}}}$; que hace de $D(C^{\frac{1}{2}})$ un espacio de Hilbert. Esta nueva norma induce una topología estrictamente más fuerte que la que induce la norma original. Denotemos por $\|\cdot\|_{C;1}$ la norma de operadores en este nuevo espacio de Hilbert.

El siguiente resultado es una estimación sobre $R(n; G)$, el operador resolvente $(nI - G)^{-1}$ en h :

Proposición 4.1.1 El operador $P_{n=1}^{-1} (nL \cdot R(n; G))^{\#} (nL \cdot R(n; G))$; definido en h ; satisface:

$$\sum_{j=1}^{\infty} \langle h n L \cdot R(n; G) \hat{A}; n L \cdot R(n; G) \hat{A} i j \rangle = 4 n j j \hat{A} j j_h^2;$$

Demostración.

Seguimos [8], pág.66.

Sea $\hat{A} \in D(G)$; entonces se tiene debido a la Hipótesis A,

$$\begin{aligned} \sum_{j=1}^{\infty} \langle h n L \cdot R(n; G) \hat{A}; n L \cdot R(n; G) \hat{A} i j \rangle &= \sum_{j=1}^{\infty} \langle h n R(n; G) \hat{A}; n G R(n; G) \hat{A} i j \rangle \\ &= \sum_{j=1}^{\infty} \langle h n R(n; G) \hat{A} j j_h; j j_n G R(n; G) \hat{A} j j_h \rangle \\ &= \sum_{j=1}^{\infty} \langle j j \hat{A} j j_h^2; n^2 j j R(n; G) \hat{A} j j_h \rangle + n \\ &= \sum_{j=1}^{\infty} \langle j j \hat{A} j j_h^2; 2n \rangle \\ &= 4 n j j \hat{A} j j_h^2; \end{aligned}$$

Ahora denotemos por J_n el operador positivo que satisface

$$\sum_{j=1}^{\infty} \langle h n L \cdot R(n; G) \hat{A}; n L \cdot R(n; G) \hat{A} i \rangle = h \hat{A}; J_n \hat{A} i;$$

Proposición 4.1.2 Supongamos la Hipótesis AA. Para cada $\hat{A} \in D$ se tiene lo siguiente:

$$\sum_{k=1}^{\infty} \langle \hat{A}; Q_s^k(1) \hat{A} \rangle = \sum_{n=1}^{\infty} \langle h n L \cdot R(n; G) \hat{A}; R_s^{m(n)}(J_n) \hat{A} \rangle; \quad (4;2)$$

Demostración. Seguimos [8], pág.66.

Para $\hat{A} \in D$ y $n \geq 1$ se satisface:

$$\begin{aligned} h \hat{A}; F_s(J_n) \hat{A} i &= \int_0^{\infty} e^{i \cdot s} h P_s \hat{A}; J_n P_s \hat{A} i ds \\ &= \int_0^{\infty} e^{i \cdot s} \sum_{j=1}^{\infty} \langle h n L \cdot P_s R(n; G) \hat{A}; n L \cdot P_s R(n; G) \hat{A} i j \rangle ds \\ &= \int_0^{\infty} e^{i \cdot s} \sum_{j=1}^{\infty} \langle j j n L \cdot R(n; G) P_s \hat{A} j j_h^2 \rangle ds \\ &= \sum_{j=1}^{\infty} \int_0^{\infty} e^{i \cdot s} j j n L \cdot R(n; G) P_s \hat{A} j j_h^2 ds \\ &= h n R(n; G) \hat{A}; n Q_s(1) R(n; G) \hat{A} i \\ &= \langle \hat{A}; n^2 R(n; G) Q_s(1) R(n; G) \hat{A} \rangle \end{aligned}$$

resultando así que $F_s(J_n) = n^2 R(n; G^{\mathfrak{A}}) Q_s(1) R(n; G)$:

También tenemos acotación es uniforme para $F_s(J_n)$; pues

$$\begin{aligned} \|F_s(J_n)\|_{B(h)} &= \|n^2 R(n; G^{\mathfrak{A}}) Q_s(1) R(n; G)\| \\ &\cdot \|R(n; G^{\mathfrak{A}})\| \cdot \|Q_s(1)\|_{B(h)} \cdot \|R(n; G)\| \\ &\cdot \frac{1}{n^2} \|Q_s(1)\|_{B(h)} \\ &\cdot \|Q_s\|_{B(B(h))} \\ &\cdot 1: \end{aligned}$$

Por lo tanto para todo $n \in \mathbb{N}$ se tiene $\|F_s(J_n)\|_{B(h)} \leq 1$:

Como $n^2 R(n; G^{\mathfrak{A}}) Q_s(1) R(n; G) = n R(n; G^{\mathfrak{A}}) Q_s(1) n R(n; G)$ y $n R(n; G)$, $n R(n; G^{\mathfrak{A}})$ ambos convergen fuertemente a I ; cuando $n \rightarrow \infty$ ([20]; Lema 3.2; pág.9). Entonces $Q_s(1) n R(n; G) \xrightarrow[n \rightarrow \infty]{} Q_s(1)$ fuertemente, así resulta que $F_s(J_n) \xrightarrow[n \rightarrow \infty]{} Q_s(1)$ fuertemente.

Ahora sea $\mathfrak{D} \in D$ y usando que Q_s^k es normal se tiene que:

$$\|Q_s^k F_s(J_n)\|_{\mathfrak{D}} = \|Q_s^{k+1}(1)\|_{\mathfrak{D}}:$$

Pero por el Lema de Fatou, se deduce también que:

$$\|Q_s^{k+1}(1)\|_{\mathfrak{D}} \leq \liminf_{n \rightarrow \infty} \|Q_s^k F_s(J_n)\|_{\mathfrak{D}}$$

obteniéndose así,

$$\|Q_s^k(1)\|_{\mathfrak{D}} \leq \liminf_{n \rightarrow \infty} \|R_s^{n,k}(J_n)\|_{\mathfrak{D}} \quad (\mathfrak{A})$$

y como D es denso en h , el resultado se extiende a todo h . ■

Con esta proposición demostrada podemos preguntarnos ¿Cuándo la serie en (\mathfrak{A}) converge?. Para ello sólo será necesario estimar a $R_s^{n,k}(J_n)$: Pero esto es posible si para $\epsilon > 0$ se tiene que $J_n \in C_\epsilon$ y

$$\sup_{n \geq 1} \|A; R_s^{n,k}(J_n)\|_A \cdot \sup_{\epsilon > 0} \|A; R_s^{n,k}(C_\epsilon)\|_A < 1$$

para A en un subconjunto denso de h ; siendo C un operador positivo auto-adjunto y los C_ϵ operadores acotados,

$$C_\epsilon = C(1 + \epsilon C)^{-1}:$$

Los operadores C_ϵ son las aproximaciones de Yosida para C :

Lema 4.1.3 *Supongamos la Hipótesis AA y la Hipótesis C. Entonces para cada $\lambda > b$; $D(C^{\frac{1}{2}})$ es invariante bajo $R(\lambda; G)$ y además se tiene que:*

$$\|R(\lambda; G)\|_{C,1} \cdot (\lambda - b)^{-1} :$$

Demostración. Seguimos [8], pág.68.

Ahora pasamos a demostrar primero la desigualdad. Para ello tomemos

$\lambda \in D$ y sea $u \in R(\lambda; G)A = (\lambda - b)^{-1}A$ entonces $A = (\lambda - b)u$
 $= (\lambda - b)^{-1}G^{-1}u$. Por lo tanto,

$$\begin{aligned} \|C^{\frac{1}{2}}A\|_h^2 &= \|C^{\frac{1}{2}}(\lambda - b)^{-1}G^{-1}u\|_h^2 \\ &= \|C^{\frac{1}{2}}u\|_h^2 (\lambda - b)^{-2} \|G^{-1}u\|_h^2 \\ &= \|C^{\frac{1}{2}}u\|_h^2 (\lambda - b)^{-2} \operatorname{Re} \|C^{\frac{1}{2}}u\|_h^2 + (\lambda - b)^{-2} \|C^{\frac{1}{2}}Gu\|_h^2 \\ &\leq \|C^{\frac{1}{2}}u\|_h^2 (\lambda - b)^{-2} \|C^{\frac{1}{2}}u\|_h^2 + (\lambda - b)^{-2} \|C^{\frac{1}{2}}Gu\|_h^2 \\ &= (\lambda - b)^{-2} \|C^{\frac{1}{2}}u\|_h^2 \|C^{\frac{1}{2}}u\|_h^2 + (\lambda - b)^{-2} \|C^{\frac{1}{2}}Gu\|_h^2 \\ &= (\lambda - b)^{-2} \|C^{\frac{1}{2}}u\|_h^2 \|C^{\frac{1}{2}}R(\lambda; G)A\|_h^2 \\ &= (\lambda - b)^{-2} \|C^{\frac{1}{2}}u\|_h^2 \|C^{\frac{1}{2}}R(\lambda; G)A\|_h^2 \\ &= (\lambda - b)^{-2} \|C^{\frac{1}{2}}R(\lambda; G)A\|_h^2 : \end{aligned}$$

Así

$$\|C^{\frac{1}{2}}R(\lambda; G)A\|_h^2 \leq \|C^{\frac{1}{2}}A\|_h^2 \cdot (\lambda - b)^2$$

con lo cual,

$$\|C^{\frac{1}{2}}R(\lambda; G)A\|_h^2 \leq \frac{\|C^{\frac{1}{2}}A\|_h^2}{(\lambda - b)^2}, \text{ con } \lambda > b$$

es decir,

$$\begin{aligned} \|C^{\frac{1}{2}}R(\lambda; G)A\|_h &\leq \frac{1}{(\lambda - b)} \|C^{\frac{1}{2}}A\|_h \\ \|C^{\frac{1}{2}}R(\lambda; G)A\|_h &\leq \frac{1}{(\lambda - b)} \|C^{\frac{1}{2}}A\|_h : \end{aligned}$$

puesto que D es esencia de $C^{\frac{1}{2}}$ también se tiene que

$$\|C^{\frac{1}{2}}R(\lambda; G)A\|_h \leq \frac{1}{(\lambda - b)} \|C^{\frac{1}{2}}A\|_h \text{ para } \lambda \in D(C^{\frac{1}{2}}):$$

Por lo tanto

$$\begin{aligned} \|R(\cdot; G)\|_{C^{\frac{1}{2}}} &= \inf_{M > 0} \sup_{\|f\|_{C^{\frac{1}{2}}} \leq M} \|R(\cdot; G)f\|_{C^{\frac{1}{2}}} \\ &= \inf_{M > 0} \sup_{\|f\|_{C^{\frac{1}{2}}} \leq M} \left(\|R(\cdot; G)f\|_{C^{\frac{1}{2}}} \right) \\ &= \inf_{M > 0} \sup_{\|f\|_{C^{\frac{1}{2}}} \leq M} \left(\|R(\cdot; G)f\|_{C^{\frac{1}{2}}} \right) \\ &= \inf_{M > 0} \sup_{\|f\|_{C^{\frac{1}{2}}} \leq M} \left(\|R(\cdot; G)f\|_{C^{\frac{1}{2}}} \right) \\ &= \inf_{M > 0} \sup_{\|f\|_{C^{\frac{1}{2}}} \leq M} \left(\|R(\cdot; G)f\|_{C^{\frac{1}{2}}} \right) \end{aligned}$$

Ahora demostramos la invarianza de $D(C^{\frac{1}{2}})$ bajo la acción de $R(\cdot; G)$: Tomemos $f \in D$ y sea $f^\circ = R(\cdot; G)f$: Claramente se tiene que $f^\circ \in D(C^{\frac{1}{2}})$, por lo tanto existe $f^\circ \in D$ tal que $f^\circ = R(\cdot; G)f$ y $f^\circ \in D(C^{\frac{1}{2}})$.

$$R(\cdot; G)f^\circ = \sum_{n=1}^{\infty} \frac{1}{n!} R(\cdot; G)f^\circ_n$$

pues $R(\cdot; G)f^\circ \in D(C^{\frac{1}{2}})$ y $f^\circ \in D$, lo cual implica que $R(\cdot; G)f^\circ \in D(C^{\frac{1}{2}})$, resultando que $R(\cdot; G)f^\circ \in D(C^{\frac{1}{2}})$: ■

Corolario 4.1.4 $R(\cdot; G)(D)$ es denso en $D(C^{\frac{1}{2}})$ con la norma $\|\cdot\|_{C^{\frac{1}{2}}}$:

Demostración.

Tomemos $f \in D(C^{\frac{1}{2}})$ tal que se tenga:

$$0 = \|f - R(\cdot; G)f\|_{C^{\frac{1}{2}}} = \|f - R(\cdot; G)f\|_{C^{\frac{1}{2}}} + \|C^{\frac{1}{2}}f - C^{\frac{1}{2}}R(\cdot; G)f\|_{C^{\frac{1}{2}}}$$

con $f \in D$. Vamos a demostrar que $f - R(\cdot; G)f = 0$: Claramente, de la igualdad de arriba se tiene lo siguiente:

$$\|C^{\frac{1}{2}}f - C^{\frac{1}{2}}R(\cdot; G)f\|_{C^{\frac{1}{2}}} = \|f - R(\cdot; G)f\|_{C^{\frac{1}{2}}}$$

pero recordando que D es denso en $D(C^{\frac{1}{2}})$; se tiene que existe $f_n \in D$ tal que $\|f_n - f\|_{C^{\frac{1}{2}}} \rightarrow 0$ y $\|f_n - R(\cdot; G)f_n\|_{C^{\frac{1}{2}}} \rightarrow 0$.

Por lo tanto se cumple también lo siguiente $\|C^{\frac{1}{2}}f_n - C^{\frac{1}{2}}R(\cdot; G)f_n\|_{C^{\frac{1}{2}}} \rightarrow 0$ y

$$\begin{aligned} \|C^{\frac{1}{2}}f - C^{\frac{1}{2}}R(\cdot; G)f\|_{C^{\frac{1}{2}}} &= \lim_{n \rightarrow \infty} \|C^{\frac{1}{2}}f_n - C^{\frac{1}{2}}R(\cdot; G)f_n\|_{C^{\frac{1}{2}}} \\ &= \lim_{n \rightarrow \infty} \|f_n - R(\cdot; G)f_n\|_{C^{\frac{1}{2}}} \\ &= \|f - R(\cdot; G)f\|_{C^{\frac{1}{2}}} \end{aligned}$$

Recordando que $R(s; G) \stackrel{!}{=} I$, esta última igualdad nos muestra que

$$\begin{aligned} D(C^{\frac{1}{2}}; C^{\frac{1}{2}}) &= i h'; i \\ D(C^{\frac{1}{2}}; C^{\frac{1}{2}}) + h'; i &= 0 \end{aligned}$$

lo cual quiere decir que

$$jj'_{C^{\frac{1}{2}}} = 0$$

pero esto es posible si y sólo si $t = 0$. Por lo tanto resulta que $R(s; G) (D)$ es denso en $D(C^{\frac{1}{2}})$: ■

Proposición 4.1.5 *Supongamos que se tiene la Hipótesis C. Entonces $D(C^{\frac{1}{2}})$ es invariante bajo P_t para cada $t \geq 0$; y la restricción de los operadores P_t a $D(C^{\frac{1}{2}})$ forman un semigrupo fuertemente continuo sobre el espacio de Hilbert $(D(C^{\frac{1}{2}}); k; k_{C;1})$: Además se tiene que*

$$kP_t k_{C;1} \cdot e^{bt}$$

Demostración. Seguimos [8], pág.69.

De la siguiente identidad, válida para cada $s; t > b$

$$R(s; G) i R(t; G) = (t i s) R(s; G) R(t; G);$$

se obtiene una familia de resolventes en el espacio de Hilbert $(D(C^{\frac{1}{2}}); k; k_{C;1})$; y $\ker(R(s; G)) = \{0\}$; pues $R(s; G) (s; G) = 1$ implica que $R(s; G)$ es inyectiva, por el corolario de arriba, ahora usando [20] Teorema 9;3 pág.36, se tiene que $fR(s; G)g_{>b}$ es el resolvente de un operador cerrado y densamente definido en $D(C^{\frac{1}{2}})$; llamémosle a : Por el Teorema de Hille-Yosida-Phillips-Miyadera-Feller. ([17] pág.72) y la proposición anterior se tiene que a genera un semigrupo de contracciones $fS_t g_{t \geq 0}$ de clase $C_0(1; b)$; es decir $jjS_t jj_{C;1} \cdot e^{bt}$; y como

$$S_t = \sum_{n=0}^{\infty} \frac{t^n}{n!} R\left(\frac{n}{t}; G\right)^n$$

fuertemente en $D(C^{\frac{1}{2}})$ entonces para todo $\epsilon > 0$ $D(C^{\frac{1}{2}})$ ([19]; Teorema 8;3; pág.33)

$$\begin{aligned} S_t^\epsilon &= \sum_{n=0}^{\infty} \frac{t^n}{n!} R\left(\frac{n}{t}; G\right)^n = P_t^\epsilon \\ a^\epsilon &= \sum_{t>0} \frac{S_t^\epsilon i}{t} = \sum_{t>0} \frac{P_t^\epsilon i}{t} = G^\epsilon; \end{aligned}$$

resultando así que a es la parte de G en $D(C^{\frac{1}{2}})$ ([19]; Def;10;3;pág.39); Por lo tanto P_t deja invariante a $D(C^{\frac{1}{2}})$; resultando a la vez que es semigrupo, y además $jjP_t jj_{C;1} \cdot e^{bt}$. ■

Corolario 4.1.6 *Supongamos que tenemos la Hipótesis C. Entonces para cada $\lambda \in R(\cdot; G)(D)$ con $\lambda > b$, la función $t \mapsto \text{jj} C^{\frac{1}{2}} P_t A \text{jj}_h^2$ es diferenciable y además:*

$$\frac{d}{dt} \text{jj} C^{\frac{1}{2}} P_t A \text{jj}_h^2 = 2 \text{Re} \int_0^D C^{\frac{1}{2}} P_t A; C^{\frac{1}{2}} G P_t A^E :$$

Demostración. Seguimos [8], pág.69.

De la Teoría de semigrupos de contracciones, aplicada a

$$P_t : D(C^{\frac{1}{2}}) \rightarrow D(C^{\frac{1}{2}})$$

se sigue que $R(\cdot; G) \cap D(C^{\frac{1}{2}}) = D(A)$ y además para $\lambda \in D(A)$

$$\begin{aligned} \frac{d}{dt} \text{jj} P_t A \text{jj}_{C^{\frac{1}{2}}}^2 &= \frac{d}{dt} \int_0^D \langle P_t A; P_t A \rangle_{C^{\frac{1}{2}}} = \int_0^D \langle P_t^a A; P_t A \rangle + \int_0^D \langle P_t^a A; C^{\frac{1}{2}} P_t A \rangle \\ &\quad + \int_0^D \langle P_t A; P_t^a A \rangle_{C^{\frac{1}{2}}} + \int_0^D \langle C^{\frac{1}{2}} P_t A; C^{\frac{1}{2}} P_t^a A \rangle \\ &= \frac{d}{dt} \text{jj} P_t A \text{jj}_h^2 + 2 \text{Re} \int_0^D \langle C^{\frac{1}{2}} P_t A; C^{\frac{1}{2}} P_t^a A \rangle \end{aligned}$$

Por otro lado como $A^a = GA$ para $\lambda \in D(A)$

$$\begin{aligned} \text{jj} C^{\frac{1}{2}} P_t A \text{jj}_h^2 &= \text{jj} P_t A \text{jj}_{C^{\frac{1}{2}}}^2 + \text{jj} P_t A \text{jj}_h^2 \\ \frac{d}{dt} \text{jj} C^{\frac{1}{2}} P_t A \text{jj}_h^2 &= \frac{d}{dt} \text{jj} P_t A \text{jj}_{C^{\frac{1}{2}}}^2 + \frac{d}{dt} \text{jj} P_t A \text{jj}_h^2 \\ &= 2 \text{Re} \int_0^D \langle C^{\frac{1}{2}} P_t A; C^{\frac{1}{2}} P_t^a A \rangle \end{aligned}$$

por lo tanto se tiene que

$$\frac{d}{dt} \text{jj} C^{\frac{1}{2}} P_t A \text{jj}_h^2 = 2 \text{Re} \int_0^D \langle C^{\frac{1}{2}} P_t A; C^{\frac{1}{2}} P_t^a A \rangle :$$

■

Proposición 4.1.7 *Supongamos que tenemos la Hipótesis C. Entonces para cada $\lambda > b$ y $\lambda \in D(C^{\frac{1}{2}})$ se tiene lo siguiente:*

$$(\lambda \in b) \sup_{t>0} \int_0^t \langle A; R_s^{\lambda} (C^{\frac{1}{2}}) A \rangle \cdot \text{jj} C^{\frac{1}{2}} A \text{jj}_h^2 \quad (4.3)$$

donde

$$R_s = (1 + sC)^{-1} C$$

Demostración. Seguimos [8], pág.70.

Sea $\{R_n\}_{n>0}$ la sucesión de transformaciones lineales positivas consideradas en el Teorema 3.2.4. Será suficiente demostrar que para todo $n \geq 0; \lambda > b$ y

Sea $D(C^{\frac{1}{2}})$ el operador $R^n(C^{\cdot})$ satisfice:

$$(i) \sup_{\lambda > 0} \langle \lambda, R^n(C^{\cdot}) \lambda \rangle \leq \iint C^{\frac{1}{2}} \Delta_{jj}^2;$$

Veamos que la desigualdad se vale para $n = 0$ y sea $R(\cdot; G)(D)$: Procedemos por inducción. Del hecho de que D es invariante bajo P_t y que P_t conmuta con $R(\cdot; G)$ se tiene lo siguiente

$$P_t R(\cdot; G)(D) = R(\cdot; G) P_t(D) \mu R(\cdot; G)(D);$$

Con métodos de Teoría espectral se tiene que $\langle \lambda, C^{\cdot} \lambda \rangle = \langle \lambda, C \lambda \rangle$ para todo $\lambda \in D(C)$; y como $D(C)$ es denso en $C^{\frac{1}{2}}$ ([15], Teorema 3.35; pág. 281) también se tiene que $\langle \lambda, C^{\cdot} \lambda \rangle = \langle C^{\frac{1}{2}} \lambda, C^{\frac{1}{2}} \lambda \rangle$: Ahora integrando por partes tenemos:

$$\begin{aligned} \sup_{\lambda > 0} \langle \lambda, R^0(C^{\cdot}) \lambda \rangle &= \int_0^{\infty} e^{-t} \langle P_t \lambda, C^{\cdot} P_t \lambda \rangle dt \\ &= \int_0^{\infty} e^{-t} \langle C^{\frac{1}{2}} P_t \lambda, C^{\frac{1}{2}} P_t \lambda \rangle dt \\ &= \int_0^{\infty} e^{-t} \iint C^{\frac{1}{2}} P_t \Delta_{jj}^2 dt \\ &= \iint C^{\frac{1}{2}} \Delta_{jj}^2 + \int_0^{\infty} 2 \operatorname{Re} e^{-t} \langle C^{\frac{1}{2}} P_t \lambda, C^{\frac{1}{2}} G P_t \lambda \rangle dt \\ &\quad + \iint C^{\frac{1}{2}} \Delta_{jj}^2 + b \int_0^{\infty} e^{-t} \iint C^{\frac{1}{2}} P_t \Delta_{jj}^2 dt \\ &\quad + \sup_{\lambda > 0} \langle \lambda, R^0(C^{\cdot}) \lambda \rangle \\ &\quad + \sup_{\lambda > 0} \langle \lambda, R^0(C^{\cdot}) \lambda \rangle : \end{aligned}$$

Así se tiene que,

$$\sup_{\lambda > 0} \langle \lambda, R^0(C^{\cdot}) \lambda \rangle \leq \iint C^{\frac{1}{2}} \Delta_{jj}^2 + b \sup_{\lambda > 0} \langle \lambda, R^0(C^{\cdot}) \lambda \rangle$$

lo cual implica que,

$$(i) \sup_{\lambda > 0} \langle \lambda, R^0(C^{\cdot}) \lambda \rangle \leq \iint C^{\frac{1}{2}} \Delta_{jj}^2;$$

Por la densidad de $R(\cdot; G)(D)$ en $D(C^{\frac{1}{2}})$ se extiende el resultado en $D(C^{\frac{1}{2}})$: Supongamos que la proposición se tiene para algún n y para cada $\lambda \in D(C^{\frac{1}{2}})$: Es fácil ver que para cada $\lambda \in R(\cdot; G)(D)$, $L \cdot P_t \lambda \in D(C^{\frac{1}{2}})$ donde por la segunda ecuación de (3.9), y de la definición de R^n del Teo-

rema 3;2;4; se tiene que:

$$\begin{aligned} \bar{A}; R_{\rho}^{\eta+1}(C'') \hat{A} &= \mathfrak{h}A; F_{\rho}(C'') \hat{A}i \\ &+ \int_{-1}^Z \int_0^1 e^{i \cdot t} \mathfrak{h}L \cdot P_t \hat{A}; R_{\rho}^{\eta}(C'') L \cdot P_t \hat{A}i dt \\ &\cdot \mathfrak{h}A; F_{\rho}(C'') \hat{A}i + \frac{1}{\rho} \int_{-1}^Z \int_0^1 e^{i \cdot t} \mathfrak{jj} C^{\frac{1}{2}} L \cdot P_t \hat{A} \mathfrak{jj}_h^2 dt \end{aligned}$$

ahora usando la desigualdad 4;1) e integrando por partes nuevamente se tiene que

$$\begin{aligned} \int_{-1}^Z \int_0^1 e^{i \cdot t} \mathfrak{jj} C^{\frac{1}{2}} L \cdot P_t \hat{A} \mathfrak{jj}_h^2 dt &= \int_{-1}^Z \int_0^1 e^{i \cdot t} \mathfrak{jj} C^{\frac{1}{2}} L \cdot P_t \hat{A} \mathfrak{jj}_h^2 dt \\ &= \int_{-1}^Z \int_0^1 e^{i \cdot t} C^{\frac{1}{2}} L \cdot P_t \hat{A}; C^{\frac{1}{2}} L \cdot P_t \hat{A} \mathfrak{jj}_h^2 dt \\ &\cdot \int_{-1}^Z \int_0^1 b e^{i \cdot t} \mathfrak{jj} C^{\frac{1}{2}} P_t \hat{A} \mathfrak{jj}_h^2 dt \\ &+ \int_{-1}^Z \int_0^1 e^{i \cdot t} 2 \operatorname{Re} C^{\frac{1}{2}} P_t \hat{A}; C^{\frac{1}{2}} G P_t \hat{A} \mathfrak{jj}_h^2 dt \\ &= \int_{-1}^Z \int_0^1 b e^{i \cdot t} \mathfrak{jj} C^{\frac{1}{2}} P_t \hat{A} \mathfrak{jj}_h^2 dt \\ &+ \int_{-1}^Z \int_0^1 e^{i \cdot t} \mu \frac{d}{dt} \mathfrak{jj} C^{\frac{1}{2}} P_t \hat{A} \mathfrak{jj}_h^2 dt \\ &= \mathfrak{jj} C^{\frac{1}{2}} \hat{A} \mathfrak{jj}_h^2 i (\rho; i) b \int_{-1}^Z \int_0^1 e^{i \cdot t} \mathfrak{jj} C^{\frac{1}{2}} P_t \hat{A} \mathfrak{jj}_h^2 dt \\ &\cdot \mathfrak{jj} C^{\frac{1}{2}} \hat{A} \mathfrak{jj}_h^2 i (\rho; i) b \mathfrak{h}A; F_{\rho}(C'') \hat{A}i \end{aligned}$$

por lo que se deduce que,

$$\bar{A}; R_{\rho}^{\eta+1}(C'') \hat{A} \cdot \mathfrak{h}A; F_{\rho}(C'') \hat{A}i + \frac{\mathfrak{jj} C^{\frac{1}{2}} \hat{A} \mathfrak{jj}_h^2}{\rho} i \mathfrak{h}A; F_{\rho}(C'') \hat{A}i$$

con lo cual

$$(\rho; i) b \sup_{\rho > 0} \bar{A}; R_{\rho}^{\eta+1}(C'') \hat{A} \cdot \mathfrak{jj} C^{\frac{1}{2}} \hat{A} \mathfrak{jj}_h^2$$

y por ser $R(\rho; G)(D)$ denso en $D(C^{\frac{1}{2}})$; la prueba vale en todo $D(C^{\frac{1}{2}})$: ■

Los siguientes tres resultados son los más importantes de este capítulo y son consecuencias de la Hipótesis C.

Teorema 4.1.8 Supongamos que hay un operador C que satisface la Hipótesis C, la Hipótesis AA y tal que

$$\|A; J_n A\| \cdot \|A; CA\|$$

para cada $A \in D(C)$; $n \geq 1$:

Entonces el semigrupo dinámico cuántico minimal es conservativo.

Demostración. Seguimos [8], pág.72.

Sea $\epsilon > b$; bajo las hipótesis del mismo teorema tenemos que los operadores acotados $(J_n)_\epsilon$ y C_ϵ son crecientes cuando ϵ decrece y además satisfacen la desigualdad

$$(J_n)_\epsilon \cdot C_\epsilon$$

([16]; pág:317) con lo cual para $A \in D(C)$ se tiene que:

$$\sup_{\epsilon > 0} \|A; R_\epsilon^{mfn}(J_n)_\epsilon A\| \cdot \sup_{\epsilon > 0} \|A; R_\epsilon^{mfn}(C)_\epsilon A\| \leq (\epsilon + b)^{-1} \|C\| \|A\|_h^2$$

y así debido a la Proposición 4.1.2

$$\sum_{k=0}^{\infty} \|A; Q_\epsilon^k(1) A\| = \inf_{\epsilon > 0} \sup_{\epsilon > 0} \|A; R_\epsilon^{mfn}((J_n)_\epsilon)_\epsilon A\| = \inf_n \|A; R_\epsilon^{mfn}(J_n) A\| < 1$$

lo que implica que

$$\inf_{k \geq 1} \|A; Q_\epsilon^k(1) A\| = 0$$

y como $\|Q_\epsilon^k(1)\|_1 \leq 1$, por lo tanto tenemos que $Q_\epsilon^k(1) \xrightarrow{w} 0$; resultando así que T^{mfn} es conservativo. Siendo $D(C)$ esencia de $C^{\frac{1}{2}}$ ([14] Teorema 2:1, pág:322; Teorema 2:23, pág.331) la demostración se extiende a todo $D(C^{\frac{1}{2}})$. ■

Teorema 4.1.9 Ahora supongamos que tenemos la Hipótesis AA y que existe un operador positivo autoadjunto A en h tal que :

1) $D(G) \supseteq D(A^{\frac{1}{2}})$ y que para cada $A \in D(G)$ se tiene lo siguiente:

$$\sum_{i=1}^{\infty} \operatorname{Re} \|hA; GA\| = \sum_{i=1}^{\infty} \|L \cdot A; L \cdot A\| = \|A^{\frac{1}{2}} A; A^{\frac{1}{2}} A\|_E$$

2) Existe un operador positivo autoadjunto C satisfaciendo la Hipótesis C

tal que $D(C) \leq D(A^{\frac{1}{2}})$ y para cada $A \in D(C)$ se tiene que

$$D(A^{\frac{1}{2}}; A^{\frac{1}{2}}) \leq D(C^{\frac{1}{2}}; C^{\frac{1}{2}}).$$

Entonces el semigrupo dinámico cuántico minimal T^{\min} es conservativo.

Demostración. Seguimos [8], pág.72.

Sea $\mu > 0$ y $A \in D(A)$: Para $\mu > 0$, los operadores acotados A_μ y C_μ satisfacen $A_\mu \leq C_\mu$: Así la sucesión de números positivos $\mu \langle A_\mu; A_\mu \rangle$ es creciente conforme μ decrece, veamos que los $F_\mu A_\mu$ están acotados uniformemente. Para ello sea $A \in D(G) \leq D(A^{\frac{1}{2}})$: Obtenemos que $P_s A \in D(G) \leq D(A^{\frac{1}{2}})$ y por lo tanto

$$\begin{aligned} \mu \langle F_\mu A_\mu; A_\mu \rangle &= \int_0^1 e^{-\mu s} \langle P_s A; A_\mu P_s A \rangle ds \\ &= \int_0^1 e^{-\mu s} \langle A^{\frac{1}{2}} P_s A; A^{\frac{1}{2}} P_s A \rangle ds \\ &\leq \int_0^1 e^{-\mu s} \langle A^{\frac{1}{2}} P_s A; A^{\frac{1}{2}} P_s A \rangle ds \\ &= \int_0^1 e^{-\mu s} (\mu \operatorname{Re} \langle P_s A; G P_s A \rangle) ds \\ &= \int_0^1 e^{-\mu s} \mu \left\| \frac{d}{ds} P_s A \right\|_h^2 ds \\ &= \int_0^1 e^{-\mu s} \mu \left\| P_s A \right\|_h^2 ds + \int_0^1 e^{-\mu s} \mu \left\| P_s A \right\|_h^2 ds \\ &= \int_0^1 e^{-\mu s} \mu \left\| P_s A \right\|_h^2 ds \\ &\leq \int_0^1 e^{-\mu s} \mu \left\| P_s A \right\|_h^2 ds. \end{aligned}$$

Como $\|F_\mu A_\mu\|_{B(h)} = \sup \{ \mu \langle F_\mu A_\mu; A_\mu \rangle : A \in D(G); \|A\|_h \leq 1 \}$;

se tiene que $\|F_\mu A_\mu\|_{B(h)} \leq 1$; lo cual implica que $F_\mu A_\mu$ está uniformemente acotado por 1. Ahora haciendo uso del Teorema de convergencia monó-

tona tenemos

$$\begin{aligned}
 \text{Sup}_{\#0} h\dot{A}; F, \dot{A}, \dot{A}i &= \text{Mm}_{\#0} h\dot{A}; F, \dot{A}, \dot{A}i = \int_0^1 e^{i \cdot t} \text{Mm}_{\#0} hP_t\dot{A}; \dot{A}, P_t\dot{A}i dt \\
 &= \int_0^1 e^{i \cdot t} \text{Mm}_{\#0} \dot{A}^{\frac{1}{2}} P_t\dot{A}; \dot{A}^{\frac{1}{2}} P_t\dot{A} dt \\
 &= \int_0^1 e^{i \cdot t} \text{jj} \dot{A}^{\frac{1}{2}} P_t\dot{A} \text{jj}^2 dt \\
 &= \int_0^1 e^{i \cdot t} \text{h}L \cdot P_t\dot{A}; L \cdot P_t\dot{A}i dt \\
 &= \int_0^1 e^{i \cdot t} \text{h}L \cdot P_t\dot{A}; L \cdot P_t\dot{A}i dt \\
 &= \int_0^1 e^{i \cdot t} \text{jj} L \cdot P_t\dot{A} \text{jj}_h^2 dt \\
 &= \text{h}\dot{A}; Q_{\dot{A}}(1) \dot{A}i
 \end{aligned}$$

entonces $F, \dot{A}, \dot{A}i \stackrel{!}{\underset{!}{\underset{!}{0}}} Q_{\dot{A}}(1)$ fuertemente, debilmente y $\frac{3}{4}$ -debilmente.

Por otra parte recordemos que los Q^k son $\frac{3}{4}$ -débiles continuos. Entonces $Q^k(F, \dot{A}, \dot{A}) \stackrel{!}{\underset{!}{\underset{!}{0}}} Q_{\dot{A}}^{k+1}(1)$, es decir dado $\dot{A} \in D(C^{\frac{1}{2}})$;

$$\text{h}\dot{A}; Q^k(F, \dot{A}, \dot{A}) \dot{A} \stackrel{\circledast}{\underset{!}{\underset{!}{\underset{!}{0}}}} \text{h}\dot{A}; Q^{k+1}(1) \dot{A} :$$

Ahora tenemos

$$\begin{aligned}
 \int_{k=0}^{\infty} \text{h}\dot{A}; Q^{k+1}(1) \dot{A} \stackrel{\circledast}{\underset{!}{\underset{!}{\underset{!}{0}}}} &= \int_{k=0}^{\infty} \text{Mm}_{\#0} \text{h}\dot{A}; Q^k(F, \dot{A}, \dot{A}) \dot{A} \stackrel{\circledast}{\underset{!}{\underset{!}{\underset{!}{0}}}} \\
 &= \int_{k=0}^{\infty} \text{Mm}_{\#0} \text{h}\dot{A}; Q^k(F, \dot{A}, \dot{A}) \dot{A} \stackrel{\circledast}{\underset{!}{\underset{!}{\underset{!}{0}}}} \\
 &= \text{Sup}_{>0} \text{h}\dot{A}; R_{\dot{A}}^{\text{mfn}}(\dot{A}, \dot{A}) \stackrel{\circledast}{\underset{!}{\underset{!}{\underset{!}{0}}}} \\
 &\cdot \text{Sup}_{>0} \text{h}\dot{A}; R_{\dot{A}}^{\text{mfn}}(C, \dot{A}) \stackrel{\circledast}{\underset{!}{\underset{!}{\underset{!}{0}}}} \\
 &\cdot \frac{1}{i^b} \text{jj} C^{\frac{1}{2}} \dot{A} \text{jj}_h^2
 \end{aligned}$$

así se tiene que $\text{h}\dot{A}; Q^{k+1}(1) \dot{A} \stackrel{\circledast}{\underset{!}{\underset{!}{\underset{!}{0}}}} \stackrel{!}{\underset{!}{\underset{!}{k! \cdot 1}}}$: Como $D(C^{\frac{1}{2}})$ es denso en h tenemos que $Q_{\dot{A}}^{k+1}(1) \stackrel{!}{\underset{!}{\underset{!}{k! \cdot 1}}}$ y por lo tanto T^{mfn} es conservativo. ■

Proposición 4.1.10 *Supongamos que se tiene la Hipótesis AA y que existe un operador autoadjunto C con dominio coincidiendo con el de G . Sea D_1 una esencia para C con las siguientes propiedades:*

- 1) $L \cdot (D_1) \subset D(C^{\frac{1}{2}})$ para $\lambda \in \mathbb{R}$:
- 2) Existe un operador autoadjunto A tal que $D_1 \subset D(A)$ y además

$$\int_{D_1} \operatorname{Re} \langle hA; G \rangle_i = \int_{D_1} \langle hA; A \rangle_i \cdot \int_{D_1} \langle hA; C \rangle_i$$

para todo $A \in D_1$:

- 3) Existe una constante positiva b tal que la desigualdad

$$\int_{D_1} \operatorname{Re} \langle hC \rangle_i + \int_{D_1} C^{\frac{1}{2}} L \cdot A; C^{\frac{1}{2}} L \cdot A \cdot E \cdot b \int_{D_1} \langle hA; C \rangle_i \quad (4.4)$$

se tiene para todo $A \in D_1$:

Entonces el semigrupo dinámico cuántico minimal es conservativo.

Demostración. Seguimos [8], pág.74.

Consideremos $D(G)$ y $D(C)$ como espacios de Hilbert con sus respectivas normas

$$\begin{aligned} \| \cdot \|_G &= \sqrt{\| \cdot \|_h^2 + \| G \cdot \|_h^2} \\ \| \cdot \|_C &= \sqrt{\| \cdot \|_h^2 + \| C \cdot \|_h^2} \end{aligned}$$

Con éstas dos normas se tiene que la identidad $i : D(G) \rightarrow D(C)$ es una transformación cerrada y además es un homeomorfismo. Resultando así que las dos normas son equivalentes y por lo tanto existen constantes c_1, c_2, c_3, c_4 tales que:

$$\begin{aligned} \| G \cdot \|_h &\leq c_1 \| C \cdot \|_h + c_2 \| A \cdot \|_h \\ \| C \cdot \|_h &\leq c_3 \| G \cdot \|_h + c_4 \| A \cdot \|_h \end{aligned}$$

ya que D_1 es una esencia de C y de G ; para cada $A \in D(C) = D(G)$ existe $f_n \in \mathcal{D}_1$ tal que $f_n \cdot A \rightarrow A$ y $f_n G \cdot \rightarrow G$, $f_n C \cdot \rightarrow C$ convergen fuertemente a G y a C : Vamos a demostrar que se cumple la condición 1) del Teorema 4.1.9; recordemos que en esta hipótesis se requiere que $D(G) \subset D(A^{\frac{1}{2}})$ y para todo $A \in D(G)$

$$\int_{D_1} \operatorname{Re} \langle hA; G \rangle_i = \int_{D_1} \langle hL \cdot A; L \cdot A \rangle_i = \int_{D_1} \langle A^{\frac{1}{2}} A; A^{\frac{1}{2}} A \rangle_i$$

Sea $A \in D(G)$, por demostrar que $A \in D(A^{\frac{1}{2}})$:

Existe $f_n \in \mathcal{D}_1$ tal que $f_n \cdot A \rightarrow A$, $f_n G \cdot \rightarrow G$ y $f_n C \cdot \rightarrow C$

así por la Hipótesis 2)

$$i \ 2 \operatorname{Re} h\dot{A}_n; G\dot{A}_n i = h\dot{A}_n; \dot{A}\dot{A}_n i$$

$$i \ 2 \operatorname{Re} h\dot{A}; G\dot{A} i = \sum_{n=1}^{\infty} h\dot{A}_n; \dot{A}\dot{A}_n i$$

y como $h\dot{A}_n; \dot{A}\dot{A}_n i = \dot{A}^{\frac{1}{2}} \dot{A}_n; \dot{A}^{\frac{1}{2}} \dot{A}_n = \|\dot{A}^{\frac{1}{2}} \dot{A}_n\|^2$; ahora resta demostrar que $\sum_{n=1}^{\infty} \dot{A}_n$ es convergente. Obsérvese lo siguiente:

$$\begin{aligned} \|\dot{A}^{\frac{1}{2}} (\dot{A}_n - \dot{A}_m)\|^2 &= \dot{A}^{\frac{1}{2}} (\dot{A}_n - \dot{A}_m); \dot{A}^{\frac{1}{2}} (\dot{A}_n - \dot{A}_m) \\ &= h(\dot{A}_n - \dot{A}_m); \dot{A}(\dot{A}_n - \dot{A}_m) i \\ &= h(\dot{A}_n - \dot{A}_m); C(\dot{A}_n - \dot{A}_m) i \\ &= \|\dot{A}_n - \dot{A}_m\| h C(\dot{A}_n - \dot{A}_m) \end{aligned}$$

por lo tanto $\sum_{n=1}^{\infty} \dot{A}_n$ es una sucesión de Cauchy y en consecuencia es convergente.

Supongamos que $\sum_{n=1}^{\infty} \dot{A}_n = \dot{A}$: Como $\dot{A} = \dot{A}^2$ entonces es cerrado y se tiene que $\dot{A} \in D(\dot{A}^{\frac{1}{2}})$ y $\dot{A}^{\frac{1}{2}} \dot{A} = \dot{A}$. Con lo cual $D(G) \supseteq D(\dot{A}^{\frac{1}{2}})$; deduciéndose también que,

$$\begin{aligned} i \ 2 \operatorname{Re} h\dot{A}; G\dot{A} i &= \sum_{n=1}^{\infty} (i \ 2 \operatorname{Re} h\dot{A}_n; G\dot{A}_n i) \\ &= \sum_{n=1}^{\infty} \dot{A}^{\frac{1}{2}} \dot{A}_n; \dot{A}^{\frac{1}{2}} \dot{A}_n \\ &= \dot{A}^{\frac{1}{2}} \dot{A}; \dot{A}^{\frac{1}{2}} \dot{A} \end{aligned}$$

para todo $\dot{A} \in D(G)$: Así hemos probado que se cumple la Condición 1) del Teorema 4.1.9:

Ahora como $D(C) \supseteq D(\dot{A}^{\frac{1}{2}})$ ya que $D(C) = D(G)$; sea $\dot{A} \in D(G)$ entonces existe $f \in \mathcal{D}_1$ tal que $f \dot{A}_n \in \mathcal{D}_1$, $Gf \dot{A}_n = G\dot{A}$, $Cf \dot{A}_n = C\dot{A}$ y $\sum_{n=1}^{\infty} f \dot{A}_n = \dot{A}^{\frac{1}{2}} \dot{A}$. Se tiene entonces que

$$\begin{aligned} \dot{A}^{\frac{1}{2}} \dot{A}; \dot{A}^{\frac{1}{2}} \dot{A} &= \sum_{n=1}^{\infty} \dot{A}^{\frac{1}{2}} \dot{A}_n; \dot{A}^{\frac{1}{2}} \dot{A}_n \\ &= \sum_{n=1}^{\infty} h\dot{A}_n; C\dot{A}_n i = h\dot{A}; C\dot{A} i = \dot{C}^{\frac{1}{2}} \dot{A}; \dot{C}^{\frac{1}{2}} \dot{A} \end{aligned}$$

lo cual quiere decir que

$$\dot{A}^{\frac{1}{2}} \dot{A}; \dot{A}^{\frac{1}{2}} \dot{A} = \dot{C}^{\frac{1}{2}} \dot{A}; \dot{C}^{\frac{1}{2}} \dot{A} :$$

Para analizar la demostración de éste teorema veamos que se satisfacen las condiciones de la Hipótesis C:

- 1) Tomando $D = D(G)$ se cumple la primera condición.
- 2) $D(G)$ es esencia de $C^{\frac{1}{2}}$ ([15], Teorema 2;1; pág. 322 y Teorema 2;23; pág. 331).
- 3) Siempre se cumple.
- 4) Para verificar, $L \cdot R(\cdot; G) (D(G)) \approx D(C^{\frac{1}{2}})$: Veamos que $R(\cdot; G) (D(G)) \approx D(L \cdot)$ y que $L \cdot \hat{A} \approx D(C^{\frac{1}{2}})$, para $\hat{A} \approx R(\cdot; G) (D(G))$:
Por hipótesis tenemos,

$$D(G) \approx \bigwedge_{i=1}^{\infty} D(L \cdot)$$

lo cual implica que

$$R(\cdot; G) (D(G)) \approx D(G) \approx D(L \cdot) \text{ para todo } \cdot \in \mathbb{N}:$$

Así, sólo falta verificar que $L \cdot \hat{A} \approx D(C^{\frac{1}{2}})$: Por otra parte existe $f \hat{A}_n g_{n,1} \approx D_1$ tal que $\hat{A}_n \approx \hat{A}$, $G \hat{A}_n \approx G \hat{A}$, $C \hat{A}_n \approx C \hat{A}$ y $A^{\frac{1}{2}} \hat{A}_n \approx A^{\frac{1}{2}} \hat{A}$.
Gracias a la ecuación de la Hipótesis AA) también se tiene que:

$$\begin{aligned} 0 < \text{Re} h(L \cdot (\hat{A}_i \hat{A}_n); L \cdot (\hat{A}_i \hat{A}_n)) \cdot \sum_{i=1}^{\infty} \text{Re} h(L \cdot (\hat{A}_i \hat{A}_n); L \cdot (\hat{A}_i \hat{A}_n)) \\ = \sum_{i=1}^{\infty} 2 \text{Re} h(\hat{A}_i \hat{A}_n; G(\hat{A}_i \hat{A}_n)) \frac{1}{n!} > 0; \end{aligned}$$

de donde se deduce que $L \cdot \hat{A}_n \approx \frac{1}{n!} L \cdot \hat{A}$:

Ahora veamos que $C^{\frac{1}{2}} L \cdot \hat{A}_n$ es sucesión de Cauchy

$$\begin{aligned} \sum_{j=1}^{\infty} C^{\frac{1}{2}} L \cdot \hat{A}_n \cdot \sum_{j=1}^{\infty} C^{\frac{1}{2}} L \cdot \hat{A}_m \cdot \sum_{j=1}^{\infty} C^{\frac{1}{2}} L \cdot (\hat{A}_n \hat{A}_m); C^{\frac{1}{2}} L \cdot (\hat{A}_n \hat{A}_m) \\ \cdot \text{Re} h(\hat{A}_n \hat{A}_m); C(\hat{A}_n \hat{A}_m) \cdot \sum_{i=1}^{\infty} 2 \text{Re} h(C(\hat{A}_n \hat{A}_m); G(\hat{A}_n \hat{A}_m)) \frac{1}{n!} > 0; \end{aligned}$$

Sea $\sigma = \sum_{n=1}^{\infty} C^{\frac{1}{2}} L \cdot \hat{A}_n$; como $C^{\frac{1}{2}}$ es cerrado entonces $L \cdot \hat{A} \approx D(C^{\frac{1}{2}})$ y $C^{\frac{1}{2}} L \cdot \hat{A} = \sum_{n=1}^{\infty} C^{\frac{1}{2}} L \cdot \hat{A}_n$.

Para ver que se cumple la parte 5) de la Hipótesis C, tomemos $\tilde{A} \in R(\tilde{A}; G) \cap D(C) \cap D(C^{-1})$, obsérvese lo siguiente

$$\begin{aligned}
 & 2 \operatorname{Re} \langle C^{\frac{1}{2}} \tilde{A}; C^{\frac{1}{2}} \tilde{A} \rangle + \langle C^{\frac{1}{2}} L \cdot \tilde{A}; C^{\frac{1}{2}} L \cdot \tilde{A} \rangle \\
 = & \operatorname{Re} \langle C \tilde{A}; \tilde{A} \rangle + \langle C^{\frac{1}{2}} L \cdot \tilde{A}; C^{\frac{1}{2}} L \cdot \tilde{A} \rangle \\
 & \cdot \operatorname{Re} \langle C \tilde{A}; \tilde{A} \rangle + \langle C^{\frac{1}{2}} L \cdot \tilde{A}; C^{\frac{1}{2}} L \cdot \tilde{A} \rangle \\
 = & \operatorname{Re} \langle C \tilde{A}; \tilde{A} \rangle + \langle C^{\frac{1}{2}} L \cdot \tilde{A}; C^{\frac{1}{2}} L \cdot \tilde{A} \rangle \\
 & \cdot \operatorname{Re} \langle C \tilde{A}; \tilde{A} \rangle \\
 = & \operatorname{Re} \langle C \tilde{A}; \tilde{A} \rangle + \langle C^{\frac{1}{2}} L \cdot \tilde{A}; C^{\frac{1}{2}} L \cdot \tilde{A} \rangle \\
 = & \operatorname{Re} \langle C \tilde{A}; \tilde{A} \rangle + \langle C^{\frac{1}{2}} L \cdot \tilde{A}; C^{\frac{1}{2}} L \cdot \tilde{A} \rangle \\
 = & \operatorname{Re} \langle C \tilde{A}; \tilde{A} \rangle + \langle C^{\frac{1}{2}} L \cdot \tilde{A}; C^{\frac{1}{2}} L \cdot \tilde{A} \rangle < 1 :
 \end{aligned}$$

Por lo tanto C satisface la Hipótesis C, y por el teorema anterior T^{mfn} es conservativo. ■

Capítulo 5

Ejemplos de S. D. C.

Aquí se exponen algunos ejemplos en los que el correspondiente semigrupo dinámico cuántico minimal asociado resulta ser conservativo en algunos casos, un ejemplo en el cual el minimal es conservativo es el 5;1;4 y otro en donde no lo es, es el ejemplo 5;1;6 con $\alpha < \beta$. Este último ejemplo muestra que la condición AA es necesaria pero no suficiente para la conservatividad.

5.1. Ejemplos

Ejemplo 5.1.1 ([8] ; pág. 30:) Sea h cualquier espacio de Hilbert complejo separable, y sea $P = \{P_t\}_{t \geq 0}$ un semigrupo uniformemente continuo de contracciones en h . La familia de operadores $T_t : B(h) \rightarrow B(h)$ definidos por

$$T_t(a) = P_t^* a P_t$$

es un Semigrupo Dinámico Cuántico uniformemente continuo, cuyo generador infinitesimal es $\mathcal{G}(a) = G^* a + a G$ donde G es el generador de P :

Veamos que T_t es un SDC.

- 1) $T_0(a) = P_0^* a P_0 = a$
- 2) $T_{t+s}(a) = P_{t+s}^* a P_{t+s} = P_t^* (P_s^* a P_s) P_t = P_t^* (T_s a) P_t = T_t((T_s a)) = (T_t T_s)(a)$
- 3) Por Kraus; Capítulo 1: Teorema 1.2.15, T_t resulta $\frac{1}{2}$ -débil continuo.
- 4) Ahora veamos que es $\frac{1}{2}$ -débil continuo en el tiempo t ; para ello tomemos $\frac{1}{2} \geq \epsilon(h)$ tal que

$$\frac{1}{2} = \sum_{n=1}^{\infty} \langle e_n, a e_n \rangle$$

donde $\{e_n\}_{n=1}^{\infty}$ es un sistema ortonormal de h , y los $\langle e_n, a e_n \rangle \geq 0$ con la propiedad de que

$$\sum_{n=1}^{\infty} \langle e_n, a e_n \rangle < 1 :$$

Lo que vamos a demostrar aquí, es $\lim_{t \rightarrow 0} \text{tr}(\frac{1}{2} T_t a) = \text{tr}(\frac{1}{2} a)$:

Es claro que,

$$\text{tr}(\frac{1}{2} T_t a) = \sum_{n=1}^{\infty} \langle e_n, T_t a e_n \rangle \quad (\text{por la Prop. 1.1.2}) :$$

Pero, para todo $n \in \mathbb{N}$;

$$\langle e_n, T_t a e_n \rangle = \langle P_t e_n, a P_t e_n \rangle = \sum_{j=1}^{\infty} \langle P_t e_n, e_j \rangle \langle e_j, a e_j \rangle \langle e_j, P_t e_n \rangle = \sum_{j=1}^{\infty} | \langle P_t e_n, e_j \rangle |^2 \langle e_j, a e_j \rangle$$

y $\sum_{n=1}^{\infty} \langle P_t e_n, e_n \rangle = \sum_{n=1}^{\infty} \langle e_n, e_n \rangle = 1$, porque P_t es uniformemente continuo.

Entonces, tenemos que por el Teorema de Convergencia Dominada de Lebesgue,

$$\lim_{t \rightarrow 0} \sum_{n=1}^{\infty} \langle P_t a e_n, e_n \rangle = \sum_{n=1}^{\infty} \langle a e_n, e_n \rangle :$$

Pero como,

$$\begin{aligned} \sum_{n=1}^{\infty} \langle a e_n, e_n \rangle &= \sum_{m=1}^{\infty} \sum_{n=1}^{\infty} \langle e_n, a e_m \rangle \langle e_m, e_n \rangle \\ &= \sum_{m=1}^{\infty} \langle a e_m, e_m \rangle = \text{tr}(a) \end{aligned}$$

por lo tanto $\lim_{t \rightarrow 0} \text{tr}(T_t a) = \text{tr}(a)$:

De la continuidad uniforme de P_t , se tiene que para todo $a \in B(h)$ con $\|a\| = 1$:

$$\begin{aligned} \|T_t a\| &= \|P_t^* a P_t\| \\ &= \|P_t^* a P_t + a P_t + a P_t\| \\ &= \|(P_t^* a - a) P_t + a(P_t - I)\| \\ &\leq \|P_t^* a - a\| \|P_t\| + \|a(P_t - I)\| \\ &\leq \|P_t^* - I\| \|a\| \|P_t\| + \|a(P_t - I)\| \\ &\leq \|P_t^* - I\| \|P_t\| + \|a(P_t - I)\| \\ &= 2\|P_t - I\| \|a\| \end{aligned}$$

Ahora $\|T_t\| = \sup_{\|a\|=1} \|T_t a\| = 2\|P_t - I\|$;

así se tiene que $\lim_{t \rightarrow 0} \|T_t\| = 0$: De donde se deduce que T_t es uniformemente continuo para todo $t > 0$.

Ahora calculamos $\mathcal{S}(a)$:

$$\begin{aligned} \mathcal{S}(a) &= \lim_{t \rightarrow 0} \frac{T_t(a) - a}{t} = \lim_{t \rightarrow 0} \frac{P_t^* a P_t - a}{t} = \lim_{t \rightarrow 0} \frac{P_t^* a P_t - a P_t + a P_t - a}{t} \\ &= \lim_{t \rightarrow 0} \frac{(P_t^* - I) a P_t + a(P_t - I)}{t} \\ &= \lim_{t \rightarrow 0} \frac{P_t^* - I}{t} a P_t + \lim_{t \rightarrow 0} a \frac{P_t - I}{t} \\ &= \lim_{t \rightarrow 0} \frac{P_t^* - I}{t} a P_t + \lim_{t \rightarrow 0} a \frac{P_t - I}{t} \\ &= \lim_{t \rightarrow 0} \frac{P_t^* - I}{t} a P_t + \lim_{t \rightarrow 0} a \frac{P_t - I}{t} \\ &= G^* a + aG \end{aligned}$$

Por lo tanto $\mathcal{S}(a) = G^* a + aG$:

Ejemplo 5.1.2 ([9], pág.198) Sea h espacio de Hilbert .

$$T_t(a) = e^{itH} a e^{-itH}$$

con H autoadjunto, es decir $H = H^*$ y acotado en h .

Entonces T_t en $B(h)$ es un semigrupo dinámico cuántico con generador infinitesimal

$$G(a) = i[H; a]$$

Como se trata de un caso particular del ejemplo anterior, con $G = iH$; entonces

$$\begin{aligned} G(a) &= G^* a + a G \\ &= (iH)^* a + a (iH) \\ &= iHa + aiH \\ &= i[H; a] \end{aligned}$$

Ejemplo 5.1.3 ([8], págs.58; 59) El Semigrupo asociado al proceso de nacimiento puro.

Sea

$$h = l_2(N) \quad \left[\text{f0g} = \left\{ \sum_{n=0}^{\infty} f_n e_n \mid \sum_{n=0}^{\infty} |f_n|^2 < \infty \right\} \right]$$

y $f_n \in \mathbb{C}$ tal que $f_n \neq 0$ para todo $n \in \mathbb{N}$.

Ahora sean S y F operadores en h ; definidos por

$$\begin{aligned} D(f) &= \sum_{n=0}^{\infty} f_n^2 e_n \quad \left(\sum_{n=0}^{\infty} |f_n|^2 < \infty \right) \\ f(e_n) &= \sum_{k=0}^{\infty} f_k e_{k+1} = (f_0 e_1, f_1 e_2, \dots) \\ S(e_n) &= S(f_0 e_0, f_1 e_1, \dots) = (0, f_0 e_0, f_1 e_1, \dots) \\ G &= i \frac{D(f)}{2} \end{aligned}$$

Tomando ahora $L_1 = S + F$; $L_0 = 0$; operador cero para e_0 ; claramente tenemos que

$$hG; A_i + hA; G A_i + hL_1 A; L_1 A_i = 0$$

es decir se satisface la ecuación de la Hipótesis AA, además $D(G) \subseteq D(L_1)$ y para todo $A \in h$ se cumple que

$$G(m(A)) = m(A(G))$$

con $\sum_{n=0}^{\infty} |f_n|^2 < \infty$; el álgebra de las sucesiones complejas acotadas, $m(A)$ es el operador de multiplicación por A ; A es el generador infinitesimal del proceso de nacimiento clásico actuando de la siguiente manera,

$$A(e_n) = \sum_{k=0}^{\infty} f_k e_{k+1} = (f_n e_{n+1}, \dots)$$

Donde $D(A) = \left\{ \sum_{n=0}^{\infty} f_n e_n \mid \sum_{n=0}^{\infty} |f_n|^2 < \infty \right\} \subseteq l_2(N)$

La forma cuadrática de Q_1 satisface

$$\begin{aligned}
 & \geq 0 \text{ si } n \neq m \\
 \langle e_m; Q_1(1) e_n \rangle & = \begin{cases} \frac{j_m m j^2}{1+j_m m j^2} & \text{si } n = m \\ 0 & \text{si } n \neq m \end{cases}
 \end{aligned}$$

y por inducción se demuestra que

$$\langle e_m; Q_1^k(1) e_m \rangle = \prod_{j=0}^{k-1} \frac{j_m m + j j^2}{1 + j_m m + j j^2}$$

De acuerdo con el Teorema 3.2.7, el S.D.C., correspondiente es conservativo si y sólo si $Q_1^k(1) \neq 0$ y esto sucede si y sólo si

$$\prod_{j=0}^{k-1} \frac{1}{j_m m + j j^2} \neq 0$$

Ejemplo 5.1.4 ([8]; pág.87) Un semigrupo dinámico cuántico minimal asociado al proceso de nacimiento y muerte con intensidades lineales.

Sea $(h, \mathbb{N}, \{a^+, a, N\})$ un semigrupo dinámico cuántico minimal asociado al proceso de nacimiento y muerte con intensidades lineales. Sea $\{f_j, g_j\}$ una base ortonormal de h ; sus respectivos dominios son:

Sea $(h, \mathbb{N}, \{a^+, a, N\})$ un semigrupo dinámico cuántico minimal asociado al proceso de nacimiento y muerte con intensidades lineales. Sea $\{f_j, g_j\}$ una base ortonormal de h ; sus respectivos dominios son:

$$\begin{aligned}
 a^+(e_j) & = \sqrt{j+1} e_{j+1} \\
 a(e_j) & = \sqrt{j} e_{j-1} \\
 N(e_j) & = j e_j = a^+ a(e_j)
 \end{aligned}$$

donde $\{f_j, g_j\}$ es una base ortonormal de h ; sus respectivos dominios son:

$$\begin{aligned}
 D(a^+) & = \{e_j \mid j \in \mathbb{N}, (j+1)j < 1\} \\
 D(a) & = \{e_j \mid j \in \mathbb{N}, nj < 1\} \\
 D(N) & = \{e_j \mid j \in \mathbb{N}, n^2 j < 1\}
 \end{aligned}$$

donde $\{f_j, g_j\}$ es la base canónica de h :

Sea $\mathcal{H}(x)$ con $x \in B(h)$ igual a

$$i \frac{1}{2} a a^+ x + 2 a x a^+ + x a a^+ \quad i \frac{1}{2} a^+ a x + 2 a^+ x a + x a^+ a \quad i \frac{1}{2} a^+ a; x^{\mu}$$

y dominio $D(N), \dots; 1; ! 2 R; \dots; 1 \dots 0$: Si $! = 0$ entonces este ejemplo corresponde a una extensión cuántica del semigrupo asociado al proceso de nacimiento y muerte con intensidades lineales. Ahora para $\mathcal{H}(x)$ de...namos los siguientes operadores $G; L_1$ y L_2 de la siguiente manera:

$$\begin{aligned} G &= i \frac{1}{2} (N + 1) i \frac{1}{2} N + i! N; \\ L_1 &= p_{\frac{1}{2}} a^+; \\ L_2 &= p_{\frac{1}{2}} a; \end{aligned}$$

con

$$D(G) = \left(\begin{array}{c} \times \mu \\ \text{u } 2 h: \quad j \quad i \frac{1}{2} (n + 1) i \frac{1}{2} n + i! n \quad \eta \\ n \quad u_n j^2 < 1 \end{array} \right)$$

de esta forma podemos escribir a $\mathcal{H}(x)$ como

$$\mathcal{H}(x) = G^{\mu} x + x G + \sum_{j=1}^{\infty} L_j^{\mu} x L_j$$

Ahora tomemos

$$D_1 = \{ u \in h : u_0 = n_0 \text{ y } u_n = 0 \text{ } n > n_0 \}$$

claramente se tiene que D_1 es un subespacio denso de h . Pero como $D(L_1) = D(a^+); D(L_2) = D(a)$ y $D(a^+) = D(a)$ se tiene que $D(G) \supseteq D(L_j)$ para $j = 1, 2$: Nos bastará trabajar todo este ejemplo sobre D_1 , pues siendo este denso en h y esencia de $a; a^+$ y G ; todo lo que se haga aquí con los operadores arriba mencionados lo mismo se seguirá valiendo sobre h . Vamos a demostrar que se satisface la ecuación de la Hipótesis AA, tomemos $e_j; e_k \in D_1$ básicos: Entonces tenemos lo siguiente:

$$\begin{aligned} & h G e_j; e_k i + h e_j; G e_k i + h L_1 e_j; L_1 e_k i + h L_2 e_j; L_2 e_k i \\ &= i \frac{1}{2} (N + 1) i \frac{1}{2} N + i! N \quad e_j; e_k + e_j; i \frac{1}{2} (N + 1) i \frac{1}{2} N + i! N \quad e_k \\ &+ D p_{\frac{1}{2}} a^+ e_j; p_{\frac{1}{2}} a^+ e_k + h p_{\frac{1}{2}} a e_j; p_{\frac{1}{2}} a e_k i \\ &= i \frac{1}{2} (j + 1) i \frac{1}{2} j + i! j \quad e_j; e_k + e_j; i \frac{1}{2} (k + 1) i \frac{1}{2} k + i! k \quad e_k \\ &+ D p_{\frac{1}{2}} a^+ e_{j+1}; p_{\frac{1}{2}} a^+ e_{k+1} + h p_{\frac{1}{2}} a e_{j+1}; p_{\frac{1}{2}} a e_{k+1} i \\ &= p_{\frac{1}{2}} a^+ e_{j+1}; p_{\frac{1}{2}} a^+ e_{k+1} + h p_{\frac{1}{2}} a e_{j+1}; p_{\frac{1}{2}} a e_{k+1} i \\ &= 0, \text{ si } j = k: \end{aligned}$$

es decir

$$\sum_{k=1}^{\infty} \langle h, G e_k \rangle \langle e_k, i \rangle + \sum_{j=1}^{\infty} \langle h, L e_j \rangle \langle L e_j, i \rangle = 0$$

el cual es la propia ecuación de la Hipótesis AA, y como cualquier otro elemento del espacio es combinación lineal de estos básicos entonces tenemos que esta ecuación es válida en todo el espacio. G genera al semigrupo de contracciones $\{P_t\}_{t \geq 0}$ dadas por la siguiente regla

$$P_t(x)_n = e^{(i - \frac{(n+1)}{2} i - \frac{1}{2} n + i t) t}_n$$

donde $\forall D(G)$: Si el lector no se convence de esto puede intentar calcular

$$\frac{d}{dt} P_t \Big|_{t=0} = h; G \Big|_{t=0}$$

3) Ahora sea A el operador en D_1 definido por

$$A = L_1^* L_1 + L_2^* L_2$$

Vamos a demostrar que A es esencialmente autoadjunto, es decir $Ker(A \mp i) = \{0\}$.
Sea $\psi \in Ker(A + i)$ entonces

$$\langle h, (A + i) \psi \rangle = 0, \text{ para todo } \psi \in D_1$$

en general para los elementos de la base resulta que $\langle h, (A + i) e_j \rangle = 0$. Con lo cual se tiene también lo siguiente:

$$\begin{aligned} \langle h, (A + i) e_j \rangle &= 0 \\ \langle h, (L_1^* L_1 + L_2^* L_2 + i) e_j \rangle &= \langle h, (j+1) e_j + i e_j \rangle \\ &= (j+1) \langle h, e_j \rangle + i \langle h, e_j \rangle \\ &= 0 \end{aligned}$$

lo cual implica que A es ortogonal al subespacio generado por $\{e_j\}_j$; pero esto quiere decir que $A = 0$; análogamente se hace para $Ker(A - i) = \{0\}$. Por lo tanto tenemos que $Ker(A \mp i) = \{0\}$.

4) Ahora definimos el operador C en h ; de la siguiente forma

$$D(C) = \left\{ \psi \in h : \sum_{j=1}^{\infty} (j+1)^2 |\langle \psi, e_j \rangle|^2 < \infty \right\}$$

con

$$C = cN$$

donde N es el operador de número y $c > 2(j+1)$.
Claramente se tiene que $C^* = C$ y además D_1 es una esencia para C ; pues este

es múltiplo del operador de número N :

Veremos que se satisface $hu; \hat{A}u_i = hu; Cui$.Tómese $u \in D_1$

$$\begin{aligned}
 hu; \hat{A}u_i &= hu; (L_1^* L_1 + L_2^* L_2) u_i \\
 &= hu; (a a^* + a^* a) u \\
 &= hu; (a^* a + 1 + a^* a) u \\
 &= \sum_k u_k [(k+1) + k] u_k \\
 &= \sum_k (k+1) k u_k^2 + \sum_k k u_k^2 \\
 &= \sum_k (k+1) k u_k^2 + \sum_k k u_k^2 \\
 &= 2 \sum_k k u_k^2 \\
 &= hu; Cui
 \end{aligned}$$

Así hemos probado lo que se había planteado y por lo tanto el semigrupo dinámico cuántico minimal asociado a los operadores $G; L_1$ y L_2 es conservativo.

Ejemplo 5.1.5 ([7]; págs;361 ; 367) El Semigrupo asociado a la martingala de Azéma.

Ahora en este ejemplo tomemos a $h = L^2(\mathbb{R}, dx)$ y los P_t , para todo $t \geq 0$, en $B(h)$ definidos por

$$(P_t f)(x) = \int_{-\infty}^{\infty} \left(1 + \frac{2t}{x^2}\right)^{-1/4} f\left(x \sqrt{1 + \frac{2t}{x^2}}\right) \tilde{A}_{\zeta_t}(x) dx$$

donde $x \in \mathbb{R}, x \neq 0; t \geq 0$,

$$\zeta_t = \int_{-\infty}^{\infty} x^2 \tilde{A}_{\zeta_t}(x) dx,$$

con \tilde{A}_{ζ_t} función indicadora de ζ_t : Es fácil verificar a partir de P_t que

$$(P_t^* f)(x) = \int_{-\infty}^{\infty} \left(1 + \frac{2t}{x^2}\right)^{-1/4} f\left(x \sqrt{1 + \frac{2t}{x^2}}\right) \tilde{A}_{\zeta_t}(x) dx$$

Sea D el espacio de todos los $f \in h$ tales que son infinitamente diferenciables, con soportes compacto y que se anulan en una vecindad del 0: El operador G con dominio D dado por la siguiente expresión se extiende al generador

in...nitesimal del semigrupo de contracciones en h dado por P_t ; [7]:

$$(Gf)(x) = \frac{f(x)}{x} + \frac{1}{2x^2} f(x)$$

$$(G^a f)(x) = \frac{f(x)}{x} + \frac{1}{2x^2} f(x) :$$

Considérese el operador M en h definido por

$$D(M) = \frac{1}{2} u \text{ en } h : \frac{u(x)}{x} \text{ y } (Mu)(x) = \frac{1}{x} u(x) :$$

Sea S operador unitario en h dado por

$$(Su)(x) = \frac{1}{c} u\left(\frac{x}{c}\right) ;$$

donde $c = 1 + \frac{1}{2} \text{ con } \frac{1}{2} \in \mathbb{R} ; f \in L_1$ y $L_1 = S \pm M$, $L \cdot = 0$ el operador cero para $\frac{1}{2}$:

Ahora sea $\$$ en D ; dado por

$$\$(f)(x) = \frac{1}{2x^2} f(cx) + f(x) + \frac{1}{x} f(x)$$

con f acotada y derivable. Se cumple también que

$$\begin{aligned} h^\circ(x) ; \$(1) \dot{A}(x) &= hG^\circ(x) ; \dot{A}(x) + h(S \pm M)^\circ(x) ; (S \pm M) \dot{A}(x) \\ &+ h^\circ(x) ; G\dot{A}(x) \\ &= 0 \end{aligned}$$

por lo que se verifica la ecuación de la Hipótesis AA. Ahora para estudiar la conservatividad del S.D.C. minimal asociado; calculemos los operadores Q_1 para todo $\frac{1}{2} > 0$ ([12] Lema 2.1, pág.361 ; 367); Q_1 viene dado por los siguientes casos,

a) si $\frac{1}{2} < 0$

$$(Q_1 f)(x) = E e^{\frac{1}{2} - x^2} f\left(\frac{x}{1 + \frac{1}{2} x^2}\right)$$

donde $\frac{1}{2}$ es una variable aleatoria positiva con función de distribución

$$P(\frac{1}{2} \leq s) = 1 - (1 + s)^{-\frac{1}{2}} \quad (5.1)$$

con $s \geq 0$; siendo E la función esperanza matemática.

b) Si $\frac{1}{2} > 0$

$$(Q_1 f)(x) = E e^{-\frac{1}{2} - x^2} f\left(\frac{x}{1 + \frac{1}{2} x^2}\right)$$

donde ν es un variable aleatoria con valores en $(0;1)$ y su función de distribución es dada por

$$P(\nu \in s) = 1 - (1 - s)^{\frac{1}{\alpha}}; \quad \text{con } 0 < s < 1. \quad (5.2)$$

Por inducción se tiene también que para \mathbf{f}, \mathbf{g}_i sucesión de variables aleatorias independientes positivas e idénticamente distribuidas en \mathbb{R} , con distribución por (5.1) ó (5.2) $Q_1^\alpha(1)$; para cada caso viene dado por

a) $\alpha < 0$

$$(Q_1^\alpha(1))(x) = E e^{\frac{1}{2} - x^2 \mathbf{f}_{\nu_1} + \prod_{k=1}^{n_i-1} c^{2k} \nu_{k+1} Q_{i=1}^{\alpha}(1 + \nu \cdot) \mathbf{g}}$$

b) $\alpha > 0$

$$(Q_1^\alpha(1))(x) = E e^{i \frac{1}{2} - x^2 \mathbf{f}_{\nu_1} + \prod_{k=1}^{n_i-1} c^{2k} \nu_{k+1} Q_{i=1}^{\alpha}(1 + \nu \cdot) \mathbf{g}}$$

Ahora el paso crucial es la conservatividad del semigrupo dinámico cuántico minimal asociado a todas estas condiciones, para ello se hace uso de dos resultados importantes de [12] Teorema 2.3.1 y Teorema 2.3.2, págs.37 i 38. Analicemos el caso $\alpha < 0$: Por lo tanto, sólo será necesario ver la convergencia o divergencia de la serie

$$\sum_{k=1}^{\infty} c^{2k} \nu_{k+1} (1 + \nu \cdot)^{\alpha}$$

el cual a la vez depende del parámetro α :

Si $|\alpha| > 1$ entonces $|\alpha| + |\alpha| > 1$ y por lo tanto $|\alpha| > 1$ pues $\alpha < 0$; y además se tiene que

$$\sum_{k=1}^{\infty} \nu_{k+1} c^2 (1 + \nu \cdot)^{\alpha} > \sum_{k=1}^{\infty} \nu_{k+1}$$

pero siendo las variables ν_{k+1} positivas, independientes e idénticamente distribuidas se sigue que la serie formada por

$$\sum_{k=1}^{\infty} c^{2k} \nu_{k+1} (1 + \nu \cdot)^{\alpha}$$

diverge con probabilidad 1, obteniéndose así que el semigrupo minimal es conservativo.

Si $|\alpha| < 1$ entonces $|\alpha| < 1$ y aplicamos [9] Lema 2.3.2; págs.38 i 39, que dice

$$\sum_{k=1}^{\infty} c^{2k} \nu_{k+1} (1 + \nu \cdot)^{\alpha} \text{ diverge si y sólo si } \sum_{k=1}^{\infty} c^{2k} \nu_{k+1} (1 + \nu \cdot)^{\alpha} \text{ diverge.}$$

Tomando logaritmo natural y aplicando la Ley Fuerte de los Grandes Números a esta última serie obtenemos que

$$\frac{1}{k} \sum_{i=1}^k \ln c^2(1 + \nu_i) \stackrel{a.s.}{\rightarrow} E \ln c^2(1 + \nu) = \ln(1 + \nu^2) \quad ; \quad \nu \sim \text{Exp}\left(\frac{1}{2}\right)$$

con probabilidad 1, donde $\ln c^2(1 + \nu)$ tiene distribución exponencial con parámetro $\frac{1}{2}$:

Considerando la ecuación $(1 + \nu)^2 e^{i/2} = 1$; el cual tiene dos raíces $\nu = 0$ y $\nu = i$; 1,278...: la cual es la única raíz negativa, analizamos los casos siguientes:

a) $\nu < 0$; tomemos $\nu = -x$; $1 < -x < 0$:

Derivando a $\ln(1 + \nu)^2 e^{i/2}$ obtenemos que

$$\frac{d}{d\nu} \ln(1 + \nu)^2 e^{i/2} = i \frac{2\nu}{(1 + \nu)}$$

Claramente para todo $\nu \in (-1; 0)$ se tiene que $\ln(1 + \nu)^2 e^{i/2}$ es una función creciente. Pero como $\ln(1 + 0)^2 e^{i/2} = 0$ entonces se tiene que $\ln(1 + \nu)^2 e^{i/2} < 0$: Por lo tanto se deduce que si $k \rightarrow \infty$

$$\frac{1}{k} \sum_{i=1}^k \ln c^2(1 + \nu_i) \stackrel{a.s.}{\rightarrow} E \ln c^2(1 + \nu) < 0$$

resultando por lo tanto que

$$\sum_{k=1}^{\infty} c^{2k} (1 + \nu_k)$$

es convergente debido al criterio de la raíz, con lo cual el semigrupo minimal no es conservativo. Esto demuestra que la Hipótesis AA es necesaria pero no es suficiente para la conservatividad.

b) Consideremos $\nu = x$; $0 < x < 1$: Ahora resulta que para todo $x \in (0; 1)$; $\ln(1 + x)^2 e^{i/2}$ es una función decreciente y como $\ln(1 + 1)^2 e^{i/2} = 0$, tenemos otra vez que $e^{\ln(1 + x)^2 e^{i/2}} < 1$ y así

$$\sum_{k=1}^{\infty} c^{2k} (1 + \nu_k)$$

es convergente.

- c) Ahora tomemos $\alpha < -\alpha < 1$. Tenemos que $\ln(1 + \alpha)^2$ y $2^{-\alpha}$ es una función decreciente, de donde se deduce que $e^{\ln(1+\alpha)^2} 2^{-\alpha} > 1$. Lo cual implica que

$$\sum_{k=1}^{\infty} c^{2k} (1 + \alpha)^k$$

es divergente, resultando así que el semigrupo minimal es conservativo.

- d) El caso crítico lo tenemos cuando $\alpha = -\alpha$: Aquí se tiene que

$$\sum_{k=1}^{\infty} \frac{c^{2k}}{k!} (1 + \alpha)^k$$

con probabilidad 1, lo cual en este caso el criterio de la raíz no nos proporciona información alguna sobre esta serie. Entonces consideremos la caminata aleatoria

$$\left(\sum_{k=1}^{\infty} \ln c^{2k} (1 + \alpha)^k : K = 1; 2; \dots \right)$$

donde $\ln c^{2k} (1 + \alpha)^k$ son v.a.i.d., $\sum_{k=1}^{\infty} 1$ y $\ln(1 + \alpha)^2 \in L^1$ porque tiene distribución exponencial con parámetro $+\frac{1}{2}$: Tenemos así lo siguiente

$$E \ln c^{2k} (1 + \alpha)^k = \ln(1 + \alpha) + E \ln(1 + \alpha)^2 = \ln(1 + \alpha) + 2^{-\alpha} = 0;$$

entonces resulta que la caminata aleatoria es recurrente ([4] Teorema 3.38, pág.56). Así que la serie

$$\sum_{k=1}^{\infty} c^{2k} (1 + \alpha)^k$$

es divergente casi seguramente por la ley 0-1 de Hewitt-Savage ([4], pág.63). Resultando así que el semigrupo minimal es conservativo.

Ahora sólo nos resta ver qué pasa cuando $\alpha > 0$. Tomando el respectivo $Q_1^{\alpha}(1)$ y las distribuciones dada por (5.2) obtenemos que $\ln(1 + \alpha)^2$ tiene distribución exponencial con parámetro $\frac{1}{2}$: Ahora auxiliándonos de la función $f(\alpha) = (1 + \alpha)^2 e^{-\alpha}$; claramente se tiene que $f(\alpha) > 0$ para todo $\alpha \geq 0$ y a la vez $f(\alpha)$ es decreciente. Por lo tanto se tiene que $0 < f(\alpha) \leq 1$ es decir, f alcanza su máximo en $\alpha = 0$ y además

$$\ln f(\alpha)^2 = \ln(1 + \alpha)^2 - 2\alpha;$$

Denotemos por

$$A_{\alpha} = c^{2k} (1 + \alpha)^k;$$

entonces tenemos que

$$\prod_{i=1}^k c^{2k} \prod_{k+1}^{\infty} (1 + \dots) = \prod_{i=1}^k c^2 (1 + \dots) = \prod_{i=1}^k A.$$

con lo cual, al aplicar el criterio de la raíz, tomando logaritmo natural y aplicando la ley de los grandes números se tiene lo siguiente

$$\frac{\bar{A}_k}{k} \xrightarrow{P} \frac{1}{k} \ln A_1 < 1$$

pues

$$\begin{aligned} E \ln A_1 &= E \ln c^2 (1 + \dots) = \ln(1 + \dots)^2 + E \ln(1 + \dots) \\ &= \ln(1 + \dots)^2 + 2^{-1} = \ln f^2(\dots) < 0 \end{aligned}$$

Por lo tanto concluimos que

$$\prod_{k=1}^{\infty} \prod_{i=1}^k A_i$$

converge con probabilidad 1, y por consiguiente se tiene que

$$\prod_{k=1}^{\infty} c^{2k} \prod_{i=1}^k (1 + \dots)$$

converge con probabilidad 1, resultando así que el semigrupo minimal no es conservativo.

Bibliografía

- [1] Bartle R. G., *The Elements of Real Analysis*. Second Edition 1976 (Jhon Willey & Sons).
- [2] Berberian S. K., *Lectures in Functional Analysis and Operators Theory*, 1998 (Springer-Verlag. New York).
- [3] Bratteli O. and Robinson D.W., *Operators Algebras and Quantum Statistical Mechanics 1*. Texts and Monograph in Physics.

- [4] Breiman Leo., *Probability*. Addison-Wesley Publishing Company. 1968.
- [5] Chevotarev A. M., *Lectures on Quantum Probability*. Aportaciones Matemáticas, 2000 (SMM).

- [6] Chevotarev A. M. and Fagnola F., *Sufficient Conditions for Conservativity of Minimal Quantum Dynamical Semigroups*. J. Funct. Anal. 118(1993).
Págs. 131-135.
- [7] Chevotarev A. M. and Fagnola F., *On Quantum Extensions of the Azéma Martingale Semigroup*, Sémin. Prob. XXIII (1989) ; págs. 67-68.
- [8] Fagnola F., *Quantum Markov Semigroups and Quantum Flows*. Proyecciones Revista Matemática. 1991. N° 3.
- [9] Fagnola F and Rebolledo R., *Stochastic Partial Differential Equations and Applications*, págs. 197-207 (Marcel Decker, Inc.) 2002.
- [10] García J. C., *Una clase de transformaciones completamente positivas no acotadas y conservatividad de la solución minimal de la ecuación maestra*. (Tesis doctoral).
- [11] García J. C and Quezada Roberto., *Conditions for Nonconservativity in Quantum Dynamical Semigroups*. *Contemporary Mathematics*. 136; 161 i 169; 2003:

- [12] García J. C and Quezada Roberto., *Hille-Yosida estimate and nonconservativity of quantum dynamical semigroups*, to appear.
- [13] García J. C., *Divergence criteria for Series related to the Azéma-Emery Martingale process*, Mathematical Notes. Vol. 57, N°.4, 1995.
- [14] Krauss K., *General States Changes in Quantum Theory*, 1971 (Ann. Phys. 64), págs. 311-335
- [15] Kato T., *Perturbation Theory for Linear Operators*,1966 (Springer-Verlag).
- [16] Lamperti J., *Stochastic Processes*,1977 (Springer-Verlag. New York).
- [17] McBride A. C., *Semigroups of Linear Operators*,1987 (Longman Scintific-Technical).
- [18] Reed M. Simon., *Methods of Modern Mathematical Physics*, Vol. 1, Functional Analysis, 1975 (Academic-Press).
- [19] Parthasaraty K. R., *An Introduction to Quantum Stochastic Calculus*,1992 (Birkhäuser-Verlag).
- [20] Pazy A., *Semigroups of linear Operators and Application to Partial Differential Equations*,1983 (Springer-Verlag. New York).
- [21] Stinespring W. P., *Positive Functions on C*-algebras*, *Proc. Amer. Math. Soc.*, 1995, pág.211-216.
- [22] Sunder V. S., *An Invitations to von Neumann Algebras*, 1986 (Springer-Verlag).
- [23] Vladimir Tkachuck., *Topología General* . U.A.M.I, Agosto 1999.
- [24] Weidman J., *Linears Operators in Hilbert Spaces*, 1980 (Springer-Verlag. New York).
- [25] Yosida K., *Functional Analysis*, 1980 (Springer).