Isomorphisms of Operator Systems

M. Argerami

University of Regina

June 18, 2015

Argerami (U of R)

Operator Systems

KOTAC 2015 1 / 21

Operator Systems

Argerami (U of R)

Operator Systems

E ► < E ► E つへの KOTAC 2015 2/21

イロト イヨト イヨト イヨト

Operator Systems

Operator System: subspace $S \subset B(H)$, such that $1 \in S$, $S^* = S$.

(I) < ((()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) <

Operator Systems

Operator System: subspace $S \subset B(H)$, such that $1 \in S$, $S^* = S$.

Operators systems are considered as a category with *unital completely positive maps (ucp)* as morphisms.

< ロ > < 同 > < 回 > < 回 >

Operator System: subspace $S \subset B(H)$, such that $1 \in S$, $S^* = S$.

Operators systems are considered as a category with *unital completely positive maps (ucp)* as morphisms.

Isomorphisms are unital *completely isometric maps*.

< ロ > < 同 > < 回 > < 回 >

$$S_1 = \operatorname{span} \left\{ \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 3 \end{bmatrix} \right\}, S_2 = \operatorname{span} \left\{ \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 2 & 0 \\ 0 & 0 & 3 \end{bmatrix} \right\}$$

Argerami (U of R)

KOTAC 2015 3 / 21

< A

$$S_{1} = \operatorname{span} \left\{ \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 3 \end{bmatrix} \right\}, S_{2} = \operatorname{span} \left\{ \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 2 & 0 \\ 0 & 0 & 3 \end{bmatrix} \right\}$$

Then $C^*(S_1) = \mathbb{C}^2$, $C^*(S_2) = \mathbb{C}^3$.

4 A N

$$S_1 = \operatorname{span}\left\{ \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 3 \end{bmatrix} \right\}, S_2 = \operatorname{span}\left\{ \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 2 & 0 \\ 0 & 0 & 3 \end{bmatrix} \right\}$$

Then $C^*(S_1) = \mathbb{C}^2$, $C^*(S_2) = \mathbb{C}^3$. And $S_1 \simeq S_2$:

• • • • • • • • • • • •

$$S_1 = \operatorname{span} \left\{ \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 3 \end{bmatrix} \right\}, S_2 = \operatorname{span} \left\{ \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 2 & 0 \\ 0 & 0 & 3 \end{bmatrix} \right\}$$

Then $C^*(S_1)=\mathbb{C}^2,$ $C^*(S_2)=\mathbb{C}^3.$ And $S_1\simeq S_2$:

$$\begin{split} \varphi : S_2 \to S_1, \, \varphi(X) &= \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} X \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix}, \\ \varphi^{-1}(Y) &= \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix} Y \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} 0 & 0 \\ 1/\sqrt{2} & 0 \\ 0 & 0 \end{bmatrix} Y \begin{bmatrix} 0 & 1/\sqrt{2} & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{bmatrix} \\ &+ \begin{bmatrix} 0 & 0 \\ 0 & 1/\sqrt{2} \\ 0 & 0 \end{bmatrix} Y \begin{bmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1/\sqrt{2} & 0 \end{bmatrix} \end{split}$$

A B A B A
A
B
A
A
B
A
A
B
A
A
B
A
A
B
A
A
B
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A
A

An operator system can be embedded in many different C*-algebras.

An operator system can be embedded in many different C*-algebras. A C*-**envelope** for S is (A, ι) , where A is a C*-algebra, $\iota : S \to A$ is completely isometric, and for any completely isometric ψ



An operator system can be embedded in many different C*-algebras. A C*-**envelope** for S is (A, ι) , where A is a C*-algebra, $\iota : S \to A$ is completely isometric, and for any completely isometric ψ



An operator system can be embedded in many different C*-algebras. A C*-**envelope** for S is (A, ι) , where A is a C*-algebra, $\iota : S \to A$ is completely isometric, and for any completely isometric ψ



As any two C*-envelopes of \mathcal{S} are (\mathcal{S} -preserving) isomorphic, we write $C^*_e(\mathcal{S})$.

An operator system can be embedded in many different C*-algebras. A C*-**envelope** for S is (A, ι) , where A is a C*-algebra, $\iota : S \to A$ is completely isometric, and for any completely isometric ψ



As any two C^{*}-envelopes of S are (S-preserving) isomorphic, we write $C_e^*(S)$. We see it as the "smallest C^{*}-algebra generated by S".

An operator system can be embedded in many different C*-algebras. A C*-**envelope** for S is (A, ι) , where A is a C*-algebra, $\iota : S \to A$ is completely isometric, and for any completely isometric ψ



As any two C^{*}-envelopes of S are (S-preserving) isomorphic, we write $C_e^*(S)$. We see it as the "smallest C^{*}-algebra generated by S".

Existence: Hamana (1979); Dritschel-McCullough (2005),

An operator system can be embedded in many different C*-algebras. A C*-**envelope** for S is (A, ι) , where A is a C*-algebra, $\iota : S \to A$ is completely isometric, and for any completely isometric ψ



As any two C^{*}-envelopes of S are (S-preserving) isomorphic, we write $C_e^*(S)$. We see it as the "smallest C^{*}-algebra generated by S".

Existence: Hamana (1979); Dritschel-McCullough (2005), Arveson (2008, for separable operator systems),

An operator system can be embedded in many different C*-algebras. A C*-**envelope** for S is (A, ι) , where A is a C*-algebra, $\iota : S \to A$ is completely isometric, and for any completely isometric ψ



As any two C^{*}-envelopes of S are (S-preserving) isomorphic, we write $C_e^*(S)$. We see it as the "smallest C^{*}-algebra generated by S".

Existence: Hamana (1979); Dritschel-McCullough (2005), Arveson (2008, for separable operator systems), Davidson-Kennedy (2013).

Arveson calls an operator system **reduced** if it is sitting in its C^* -envelope (equivalently, if the only boundary ideal is 0).

Arveson calls an operator system **reduced** if it is sitting in its C^* -envelope (equivalently, if the only boundary ideal is 0).

Boundary Representation:

Arveson calls an operator system **reduced** if it is sitting in its C^* -envelope (equivalently, if the only boundary ideal is 0).

Boundary Representation: ρ : C^{*}(S) $\rightarrow B(H_{\rho})$, irreducible, and such that the ucp extension ψ is unique:



Arveson calls an operator system **reduced** if it is sitting in its C^* -envelope (equivalently, if the only boundary ideal is 0).

Boundary Representation: ρ : C^{*}(S) $\rightarrow B(H_{\rho})$, irreducible, and such that the ucp extension ψ is unique:



Arveson's idea:

$$C^*_{e}(\mathcal{S}) = \mathcal{C}^* \left(\left(\bigoplus_{\rho \text{ boundary}} \rho \right) (\mathcal{S}) \right)$$

Examples of Boundary reps

Argerami (U of R)

Operator Systems

E▶ ◀ E▶ E つへの KOTAC 2015 6/21

• • • • • • • • • • • •

Irreps: π_1, π_2, π_3 .

< 🗇 🕨 < 🖃 >

Irreps: π_1, π_2, π_3 .

Claim: π_2 is not boundary.

▲ 同 ▶ → 三 ▶

Irreps: π_1 , π_2 , π_3 . **Claim:** π_2 is not boundary. We have π_2

- -

$$\pi_2\left(\begin{bmatrix}a & 0 & 0\\ 0 & b & 0\\ 0 & 0 & c\end{bmatrix}\right) = b.$$

Let
$$\phi_2\left(\begin{bmatrix} a & 0 & 0 \\ 0 & b & 0 \\ 0 & 0 & c \end{bmatrix} \right) = \frac{a+c}{2}.$$

Then $\phi_2 \neq \pi_2$ on $C^*(S)$, but they agree on S:

$$\pi_2(I) = 1 = \phi_2(I)$$
, and $\pi_2(T) = 2 = \phi_2(T)$.

Irreps: π_1, π_2, π_3 .

Claim: π_2 is not boundary. We have $\pi_2 \begin{pmatrix} \begin{vmatrix} a & 0 & 0 \\ 0 & b & 0 \\ 0 & 0 & c \end{vmatrix} = b.$

Let
$$\phi_2 \left(\begin{bmatrix} a & 0 & 0 \\ 0 & b & 0 \\ 0 & 0 & c \end{bmatrix} \right) = \frac{a+c}{2}.$$

Then $\phi_2 \neq \pi_2$ on $C^*(S)$, but they agree on S:

$$\pi_2(I) = 1 = \phi_2(I)$$
, and $\pi_2(T) = 2 = \phi_2(T)$.

This forces π_1 , π_3 to be boundary by dimension considerations,

Irreps: π_1, π_2, π_3 .

Claim: π_2 is not boundary. We have $\pi_2 \begin{pmatrix} \begin{vmatrix} a & 0 & 0 \\ 0 & b & 0 \\ 0 & 0 & c \end{vmatrix} = b.$

Let
$$\phi_2 \left(\begin{bmatrix} a & 0 & 0 \\ 0 & b & 0 \\ 0 & 0 & c \end{bmatrix} \right) = \frac{a+c}{2}.$$

Then $\phi_2 \neq \pi_2$ on $C^*(S)$, but they agree on S:

$$\pi_2(I) = 1 = \phi_2(I)$$
, and $\pi_2(T) = 2 = \phi_2(T)$.

This forces π_1 , π_3 to be boundary by dimension considerations, and

$$\mathbf{C}^*_{\mathrm{e}}(\mathcal{S}) = \mathcal{C}^*((\pi_1 \oplus \pi_3)(\mathcal{S})) = \mathcal{C}^*((\pi_1 \oplus \pi_3)(\mathcal{T})) = \mathbb{C}^2.$$

We focus on operator systems $S_T = \text{span} \{I, T, T^*\} \subset \mathcal{B}(\mathcal{H})$.

< ロ > < 同 > < 回 > < 回 >

We focus on operator systems $S_T = \text{span} \{I, T, T^*\} \subset \mathcal{B}(\mathcal{H})$.

We have either

• dim $S_T = 1$ (if T = I),

< ロ > < 同 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ >

We focus on operator systems $S_T = \text{span} \{I, T, T^*\} \subset \mathcal{B}(\mathcal{H})$.

We have either

• dim
$$S_T = 1$$
 (if $T = I$),

• dim $S_T = 2$ (if $T = T^*$, $T \neq I$),

< ロ > < 同 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ >

We focus on operator systems $S_T = \text{span} \{I, T, T^*\} \subset \mathcal{B}(\mathcal{H})$.

We have either

- dim $S_T = 1$ (if T = I),
- dim $S_T = 2$ (if $T = T^*$, $T \neq I$),

• dim $\mathcal{S}_T = 3$.

We focus on operator systems $S_T = \text{span} \{I, T, T^*\} \subset \mathcal{B}(\mathcal{H})$.

We have either

• dim $S_T = 1$ (if T = I),

• dim
$$\mathcal{S}_T =$$
 2 (if $T = T^*$, $T \neq I$),

• dim $\mathcal{S}_T = 3$.

Can we classify these operator systems?

< ロ > < 同 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ >

We focus on operator systems $S_T = \text{span} \{I, T, T^*\} \subset \mathcal{B}(\mathcal{H})$.

We have either

- dim $S_T = 1$ (if T = I),
- dim $S_T = 2$ (if $T = T^*, T \neq I$),
- dim $\mathcal{S}_T = 3$.

Can we classify these operator systems? In the first two cases, yes.

< ロ > < 同 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ >

We focus on operator systems $S_T = \text{span} \{I, T, T^*\} \subset \mathcal{B}(\mathcal{H})$.

We have either

- dim $S_T = 1$ (if T = I),
- dim $S_T = 2$ (if $T = T^*$, $T \neq I$),
- dim $\mathcal{S}_T = 3$.

Can we classify these operator systems? In the first two cases, yes.

Theorem (A.-Farenick 2013)

If $T \neq I$ is selfadjoint, then $C_e^*(\mathcal{S}_T) = \mathbb{C}^2$.

We focus on operator systems $S_T = \text{span} \{I, T, T^*\} \subset \mathcal{B}(\mathcal{H})$.

We have either

- dim $S_T = 1$ (if T = I),
- dim $S_T = 2$ (if $T = T^*$, $T \neq I$),
- dim $\mathcal{S}_T = 3$.

Can we classify these operator systems? In the first two cases, yes.

Theorem (A.-Farenick 2013)

If $T \neq I$ is selfadjoint, then $C^*_e(\mathcal{S}_T) = \mathbb{C}^2$.

Corollary

Any two 2-dimensional operator systems are completely order isomorphic.

Argerami	III OT R
/ gorunn j	
How many 3-dimensional vector spaces? One;

How many 3-dimensional vector spaces? One; How many 3-dimensional C*-algebras? One.

How many 3-dimensional vector spaces? One; How many 3-dimensional C*-algebras? One. For $t \in (0, 1]$, let

$$W_t = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ t & 0 \end{bmatrix}, \quad S_t = \operatorname{span} \{I, W_t, W_t^*\}.$$

For all t, $C^*(W_t) = M_2(\mathbb{C})$. Simple, so $C^*_e(S_t) = M_2(\mathbb{C})$.

< ロ > < 同 > < 回 > < 回 >

How many 3-dimensional vector spaces? One; How many 3-dimensional C*-algebras? One. For $t \in (0, 1]$, let

$$W_t = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ t & 0 \end{bmatrix}, \quad S_t = \operatorname{span} \{I, W_t, W_t^*\}.$$

For all
$$t$$
, $C^*(W_t) = M_2(\mathbb{C})$. Simple, so $C^*_e(\mathcal{S}_t) = M_2(\mathbb{C})$.

Proposition (A., 2015) $S_t \simeq S_s$ is and only if t = s.

< □ > < □ > < □ > < □ >

How many 3-dimensional vector spaces? One; How many 3-dimensional C*-algebras? One. For $t \in (0, 1]$, let

$$W_t = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ t & 0 \end{bmatrix}, \quad S_t = \operatorname{span} \{I, W_t, W_t^*\}.$$

For all
$$t$$
, $C^*(W_t) = M_2(\mathbb{C})$. Simple, so $C^*_e(\mathcal{S}_t) = M_2(\mathbb{C})$.

Proposition (A., 2015)

 $S_t \simeq S_s$ is and only if t = s.

So $\{S_t\}_{t \in (0,1]}$ are uncountably many reduced non-isomorphic 3-dimensional operator systems in $M_2(\mathbb{C})$.

Argerami (U of R)

Isomorphisms of small operator systems

For $\lambda \in \mathbb{C}$, let

$$T_{\lambda} = \begin{bmatrix} 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & \lambda \end{bmatrix}, \quad S_{\lambda} = \operatorname{span} \{I, T_{\lambda}, T_{\lambda}^*\}.$$

(I) < ((()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) < (()) <

Isomorphisms of small operator systems

For $\lambda \in \mathbb{C}$, let

$$T_{\lambda} = \begin{bmatrix} 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & \lambda \end{bmatrix}, \quad S_{\lambda} = \operatorname{span} \{I, T_{\lambda}, T_{\lambda}^*\}.$$

For $\lambda, \mu \in \mathbb{C}$, when is $\mathcal{S}_{\lambda} \simeq \mathcal{S}_{\mu}$?

< ロ > < 同 > < 回 > < 回 >

Isomorphisms of small operator systems

For $\lambda \in \mathbb{C}$, let

$$T_{\lambda} = \begin{bmatrix} 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & \lambda \end{bmatrix}, \quad S_{\lambda} = \operatorname{span} \{I, T_{\lambda}, T_{\lambda}^*\}.$$

For $\lambda, \mu \in \mathbb{C}$, when is $\mathcal{S}_{\lambda} \simeq \mathcal{S}_{\mu}$?

Proposition (A., 2015)

TFSAE:

• $|\lambda| \le 1/2 \text{ and } |\mu| \le 1/2, \text{ in which case } C_e^*(S_\lambda) = C_e^*(S_\mu) = M_2(\mathbb{C});$ • $|\lambda| > 1/2 \text{ and } |\mu| = |\lambda|, \text{ in which case}$ $C_e^*(S_\lambda) = C_e^*(S_\mu) = M_2(\mathbb{C}) \oplus \mathbb{C}.$

< 口 > < 同 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ >

"Classification": an explicit way to assign complete invariants to the objects of your class.

"Classification": an explicit way to assign complete invariants to the objects of your class.

Examples of Classification:

< ロ > < 同 > < 回 > < 回 >

"Classification": an explicit way to assign complete invariants to the objects of your class.

Examples of Classification:

Finite-dimensional vector spaces

 $\{\text{f.d. vector spaces}\} \rightarrow \{\text{f.d. vector spaces}\}/\sim \ \rightleftarrows \mathbb{N}.$

< 口 > < 同 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ >

"Classification": an explicit way to assign complete invariants to the objects of your class.

Examples of Classification:

Finite-dimensional vector spaces

 $\{\text{f.d. vector spaces}\} \rightarrow \{\text{f.d. vector spaces}\}/\sim ~ \rightleftarrows \mathbb{N}.$

② Finitely generated abelian groups. Any such group is isomorphic to $\mathbb{Z}^n \oplus \mathbb{Z}_{k_1} \oplus \cdots \oplus \mathbb{Z}_{k_r}$ with $k_1 | k_2 | \cdots | k_r$. So

 $\{\text{f.g.a. groups}\} \rightarrow \{\text{f.g.a. groups}\}/ \sim \ \rightleftharpoons \{(n, k_1, \dots, k_r): \ \cdots \}.$

"Classification": an explicit way to assign complete invariants to the objects of your class.

Examples of Classification:

Finite-dimensional vector spaces

 $\{\text{f.d. vector spaces}\} \rightarrow \{\text{f.d. vector spaces}\}/\sim ~ \rightleftarrows \mathbb{N}.$

We show that the second sec

 $\{\text{f.g.a. groups}\} \rightarrow \{\text{f.g.a. groups}\}/ \sim \ \rightleftarrows \{(n, k_1, \dots, k_r): \ \cdots \ \}.$

● UHF C*-algebras: $\overline{\bigcup_k M_{n_k}(\mathbb{C})}$. \rightleftharpoons sup. number $(n_1|n_2|...)$.

If *E* is an eq. rel. on a standard Borel space *X*, and *F* on *Y*, we say that *E* is *Borel-reducible* to *F* if there exists $f : X \rightarrow Y$, Borel-measurable, such that

$$x E y \iff f(x) F f(y).$$

If *E* is an eq. rel. on a standard Borel space *X*, and *F* on *Y*, we say that *E* is *Borel-reducible* to *F* if there exists $f : X \rightarrow Y$, Borel-measurable, such that

$$x E y \iff f(x) F f(y).$$

Notation: $E \leq_B F$ (classifying *E* is no harder than classifying *F*).

If *E* is an eq. rel. on a standard Borel space *X*, and *F* on *Y*, we say that *E* is *Borel-reducible* to *F* if there exists $f : X \to Y$, Borel-measurable, such that

$$x E y \iff f(x) F f(y).$$

Notation: $E \leq_B F$ (classifying *E* is no harder than classifying *F*).

The above are examples of *smooth* equivalence relations: they are reducible to equality on a Polish space (equivalently, equality on \mathbb{R}).

If *E* is an eq. rel. on a standard Borel space *X*, and *F* on *Y*, we say that *E* is *Borel-reducible* to *F* if there exists $f : X \to Y$, Borel-measurable, such that

$$x E y \iff f(x) F f(y).$$

Notation: $E \leq_B F$ (classifying *E* is no harder than classifying *F*).

The above are examples of *smooth* equivalence relations: they are reducible to equality on a Polish space (equivalently, equality on \mathbb{R}).

It follows from ideas by Mackey, Glimm, Effros that the class of non-smooth Borel equivalence relations has an initial object, E_0 .

If *E* is an eq. rel. on a standard Borel space *X*, and *F* on *Y*, we say that *E* is *Borel-reducible* to *F* if there exists $f : X \to Y$, Borel-measurable, such that

$$x E y \iff f(x) F f(y).$$

Notation: $E \leq_B F$ (classifying *E* is no harder than classifying *F*).

The above are examples of *smooth* equivalence relations: they are reducible to equality on a Polish space (equivalently, equality on \mathbb{R}).

It follows from ideas by Mackey, Glimm, Effros that the class of non-smooth Borel equivalence relations has an initial object, E_0 . Concretely, it is the tail equality on $\{0, 1\}^{\mathbb{N}}$.

Complexity of Equivalence Relations

Is there a hierarchy?

Complexity of Equivalence Relations

Is there a hierarchy?

Theorem (Thomas (2000))

If \cong_n is isomorphism of abelian torsion-free rank-n groups, then

$$\cong_n \leq_B \cong_{n+1}, \quad \cong_{n+1} \not\leq_B \cong_n.$$

Already \cong_1 is bireducible with E_0 (Hjorth), so non-smooth.

Complexity of Equivalence Relations

Is there a hierarchy?

Theorem (Thomas (2000))

If \cong_n is isomorphism of abelian torsion-free rank-n groups, then

$$\cong_n \leq_B \cong_{n+1}, \quad \cong_{n+1} \not\leq_B \cong_n.$$

Already \cong_1 is bireducible with E_0 (Hjorth), so non-smooth.

Classification of separable C*-algebras, separable operator systems is non-smooth. How non-smooth?

A B K A B K

Non-smooth relations

Definition

E is *classifiable by countable structures* if it is Borel reducible to isomorphism in some class of countable structures.

(4) (5) (4) (5)

Non-smooth relations

Definition

E is *classifiable by countable structures* if it is Borel reducible to isomorphism in some class of countable structures.

AF C*-algebras are classifiable by countable structures (Elliott).

Non-smooth relations

Definition

E is *classifiable by countable structures* if it is Borel reducible to isomorphism in some class of countable structures.

AF C*-algebras are classifiable by countable structures (Elliott).

Definition

E is *classifiable by orbits* (or *below a group action*) if it is Borel reducible to the orbit equivalence associated with a continuous action of a Polish group on a Polish space.

A B A A B A

Argerami (U of R)

Operator Systems

KOTAC 2015 14 / 21

æ

イロト イヨト イヨト イヨト

Theorem (Elliott, Farah, Paulsen, Rosendal, Toms, Törnquist, 2013)

Isomorphism of separable *C*^{*} algebras, unital complete isometry of operator systems are classifiable by orbits.

< ロ > < 同 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ >

Theorem (Elliott, Farah, Paulsen, Rosendal, Toms, Törnquist, 2013)

Isomorphism of separable C^{*} algebras, unital complete isometry of operator systems are classifiable by orbits.

Theorem (Sabok, 2013)

Isomorphism of separable simple Approximately Interval C*-algebras is a complete orbit equivalence relation.

Theorem (Elliott, Farah, Paulsen, Rosendal, Toms, Törnquist, 2013)

Isomorphism of separable C^{*} algebras, unital complete isometry of operator systems are classifiable by orbits.

Theorem (Sabok, 2013)

Isomorphism of separable simple Approximately Interval C*-algebras is a complete orbit equivalence relation.

Isometry of Banach spaces is also maximal among those reducible to orbit equivalence.

Theorem (Elliott, Farah, Paulsen, Rosendal, Toms, Törnquist, 2013)

Isomorphism of separable C^{*} algebras, unital complete isometry of operator systems are classifiable by orbits.

Theorem (Sabok, 2013)

Isomorphism of separable simple Approximately Interval C*-algebras is a complete orbit equivalence relation.

Isometry of Banach spaces is also maximal among those reducible to orbit equivalence.

Isomorphism of Banach spaces is not even below a group action; it is maximal among analytic equivalence relations.

Argerami (U of R)

Operator Systems

Argerami (U of R)

Operator Systems

■ ◆ ■ ▶ ■ つへの KOTAC 2015 15/21

イロト イヨト イヨト イヨト

Theorem (A.-Coskey-Kalantar-Kennedy-Lupini-Sabok, 2014)

Isomorphism of finitely generated operator systems is smooth.

Theorem (A.-Coskey-Kalantar-Kennedy-Lupini-Sabok, 2014)

Isomorphism of finitely generated operator systems is smooth.

Statements like the above one are proving by finding a suitable Borel parametrization.

Theorem (A.-Coskey-Kalantar-Kennedy-Lupini-Sabok, 2014) *Isomorphism of finitely generated operator systems is smooth.*

Statements like the above one are proving by finding a suitable Borel parametrization.

But... What would a "hands-on" invariant be?

Theorem (A.-Coskey-Kalantar-Kennedy-Lupini-Sabok, 2014) *Isomorphism of finitely generated operator systems is smooth.*

Statements like the above one are proving by finding a suitable Borel parametrization.

But... What would a "hands-on" invariant be? We don't know.

Theorem (A.-Coskey-Kalantar-Kennedy-Lupini-Sabok, 2014) *Isomorphism of finitely generated operator systems is smooth.*

Statements like the above one are proving by finding a suitable Borel parametrization.

But... What would a "hands-on" invariant be? We don't know.

Not obvious even when acting on a finite-dimensional Hilbert space.

Theorem (A.-Coskey-Kalantar-Kennedy-Lupini-Sabok, 2014) *Isomorphism of finitely generated operator systems is smooth.*

Statements like the above one are proving by finding a suitable Borel parametrization.

But... What would a "hands-on" invariant be? We don't know.

Not obvious even when acting on a finite-dimensional Hilbert space. Not obvious even for operator systems with C*-envelope $M_2(\mathbb{C})$:

$$\mathcal{S}_t = ext{span} \{ I, W_t, W_t^* \}, \quad ext{where } W_t = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ t & 0 \end{bmatrix}, \quad t \in (0, 1].$$

< ロ > < 同 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ >
If
$$\mathcal{S} \subset M_n(\mathbb{C})$$
, then $C^*(\mathcal{S}) = \bigoplus_{j=1}^m M_{k_j}(\mathbb{C})$.

イロト イヨト イヨト イヨト

If
$$\mathcal{S} \subset M_n(\mathbb{C})$$
, then $C^*(\mathcal{S}) = \bigoplus_{j=1}^m M_{k_j}(\mathbb{C})$.

Arveson showed that the isomorphism class of S is determined by the numbers $d = \dim S$, m, k_1, \ldots, k_m together with maps $\Gamma_j : \mathbb{C}^d \to M_{k_j}(\mathbb{C})$ that are *unital*, *irreducible*, *faithful*, and *strongly separating*.

If
$$\mathcal{S} \subset M_n(\mathbb{C})$$
, then $\mathcal{C}^*(\mathcal{S}) = \bigoplus_{j=1}^m M_{k_j}(\mathbb{C})$.

Arveson showed that the isomorphism class of S is determined by the numbers $d = \dim S$, m, k_1, \ldots, k_m together with maps $\Gamma_j : \mathbb{C}^d \to M_{k_j}(\mathbb{C})$ that are *unital*, *irreducible*, *faithful*, and *strongly separating*.

This classification is good in that it paints a picture of what operator systems acting on finite-dimensional Hilbert spaces look like, in terms of their boundary representations.

If
$$\mathcal{S} \subset M_n(\mathbb{C})$$
, then $\mathcal{C}^*(\mathcal{S}) = \bigoplus_{j=1}^m M_{k_j}(\mathbb{C})$.

Arveson showed that the isomorphism class of S is determined by the numbers $d = \dim S$, m, k_1, \ldots, k_m together with maps $\Gamma_j : \mathbb{C}^d \to M_{k_j}(\mathbb{C})$ that are *unital*, *irreducible*, *faithful*, and *strongly separating*.

This classification is good in that it paints a picture of what operator systems acting on finite-dimensional Hilbert spaces look like, in terms of their boundary representations. But it is not really explicit!

With the W_t above: d = 3, m = 1, $k_1 = 2$, and for example

$$\Gamma_{1}(\alpha,\beta,\gamma) = \begin{bmatrix} \alpha & \frac{\alpha t}{2} + \frac{t}{4} \left((-1+i)\beta - (1+i)\gamma \right) \\ \frac{\alpha t}{2} + \frac{t}{4} \left(-(1+i)\beta + (-1+i)\gamma \right) & \frac{\beta+\gamma}{2} \end{bmatrix}$$

to get $\Gamma_1(1, 1, 1) = I$, $\Gamma_1(1, i, -i) = W_t$, $\Gamma_1(1, -i, i) = W_t^*$.

イロト 不得 トイヨト イヨト 二日

With the W_t above: d = 3, m = 1, $k_1 = 2$, and for example

$$\Gamma_{1}(\alpha,\beta,\gamma) = \begin{bmatrix} \alpha & \frac{\alpha t}{2} + \frac{t}{4} \left((-1+i)\beta - (1+i)\gamma \right) \\ \frac{\alpha t}{2} + \frac{t}{4} \left(-(1+i)\beta + (-1+i)\gamma \right) & \frac{\beta+\gamma}{2} \end{bmatrix}$$

to get $\Gamma_1(1, 1, 1) = I$, $\Gamma_1(1, i, -i) = W_t$, $\Gamma_1(1, -i, i) = W_t^*$.

This, to describe the operator system

$$\mathcal{OS}_{\mathcal{Y}}(\mathcal{W}_t) = \operatorname{span} \{I, \mathcal{W}_t, \mathcal{W}_t^*\} = \left\{ \begin{bmatrix} \alpha & \gamma t \\ \beta t & \alpha \end{bmatrix} : \alpha, \beta, \gamma \in \mathbb{C} \right\}.$$

With the W_t above: d = 3, m = 1, $k_1 = 2$, and for example

$$\Gamma_{1}(\alpha,\beta,\gamma) = \begin{bmatrix} \alpha & \frac{\alpha t}{2} + \frac{t}{4} \left((-1+i)\beta - (1+i)\gamma \right) \\ \frac{\alpha t}{2} + \frac{t}{4} \left(-(1+i)\beta + (-1+i)\gamma \right) & \frac{\beta+\gamma}{2} \end{bmatrix}$$

to get $\Gamma_1(1, 1, 1) = I$, $\Gamma_1(1, i, -i) = W_t$, $\Gamma_1(1, -i, i) = W_t^*$.

This, to describe the operator system

$$\mathcal{OS}_{y}(W_{t}) = \operatorname{span} \{I, W_{t}, W_{t}^{*}\} = \left\{ \begin{bmatrix} \alpha & \gamma t \\ \beta t & \alpha \end{bmatrix} : \alpha, \beta, \gamma \in \mathbb{C} \right\}.$$

Is there a better, explicit invariant?

With the W_t above: d = 3, m = 1, $k_1 = 2$, and for example

$$\Gamma_{1}(\alpha,\beta,\gamma) = \begin{bmatrix} \alpha & \frac{\alpha t}{2} + \frac{t}{4} \left((-1+i)\beta - (1+i)\gamma \right) \\ \frac{\alpha t}{2} + \frac{t}{4} \left(-(1+i)\beta + (-1+i)\gamma \right) & \frac{\beta+\gamma}{2} \end{bmatrix}$$

to get $\Gamma_1(1, 1, 1) = I$, $\Gamma_1(1, i, -i) = W_t$, $\Gamma_1(1, -i, i) = W_t^*$.

This, to describe the operator system

$$\mathcal{OS}_{\mathcal{Y}}(\mathcal{W}_t) = \operatorname{span} \{I, \mathcal{W}_t, \mathcal{W}_t^*\} = \left\{ \begin{bmatrix} \alpha & \gamma t \\ \beta t & \alpha \end{bmatrix} : \alpha, \beta, \gamma \in \mathbb{C} \right\}.$$

Is there a better, explicit invariant? We still don't know.

 $\mathcal{OS}_{\mathcal{Y}}(\mathcal{U}) \subset \mathcal{C}^*(\mathcal{U}) \simeq \mathcal{C}(\sigma(\mathcal{U})).$

$$\mathcal{OS}_{\mathcal{Y}}(\mathcal{U}) \subset \mathcal{C}^*(\mathcal{U}) \simeq \mathcal{C}(\sigma(\mathcal{U})).$$

But *U* being a unitary makes every irrep a boundary representation.

$$\mathcal{OS}_{\mathcal{Y}}(\mathcal{U}) \subset \mathcal{C}^*(\mathcal{U}) \simeq \mathcal{C}(\sigma(\mathcal{U})).$$

But *U* being a unitary makes every irrep a boundary representation. Indeed, if $\pi : C^*(U) \to \mathbb{C}$ is an irrep and $\psi : C^*(U) \to \mathbb{C}$ is ucp with $\psi(U) = \pi(U)$, then

$$I = \pi(U)^* \pi(U) = \psi(U)^* \psi(U) \le \psi(U^*U) = \psi(I) = I.$$

So *U* is in the multiplicative domain of ψ , and $\psi = \pi$ on $C^*(U)$, and So $C^*_e(U) = C^*(U) = C(\sigma(U))$.

$$\mathcal{OS}_{\mathcal{Y}}(\mathcal{U}) \subset \mathcal{C}^*(\mathcal{U}) \simeq \mathcal{C}(\sigma(\mathcal{U})).$$

But *U* being a unitary makes every irrep a boundary representation. Indeed, if $\pi : C^*(U) \to \mathbb{C}$ is an irrep and $\psi : C^*(U) \to \mathbb{C}$ is ucp with $\psi(U) = \pi(U)$, then

$$I = \pi(U)^* \pi(U) = \psi(U)^* \psi(U) \le \psi(U^*U) = \psi(I) = I.$$

So *U* is in the multiplicative domain of ψ , and $\psi = \pi$ on $C^*(U)$, and So $C^*_e(U) = C^*(U) = C(\sigma(U))$.

Now,
$$\mathcal{OS}_{\mathcal{Y}}(\mathcal{U}) \simeq \mathcal{OS}_{\mathcal{Y}}(\mathcal{V}) \implies C^*_{e}(\mathcal{U}) \simeq C^*_{e}(\mathcal{V}) \implies \sigma(\mathcal{U}) \simeq \sigma(\mathcal{V}).$$

$$\mathcal{OS}_{\mathcal{Y}}(\mathcal{U}) \subset \mathcal{C}^*(\mathcal{U}) \simeq \mathcal{C}(\sigma(\mathcal{U})).$$

But *U* being a unitary makes every irrep a boundary representation. Indeed, if $\pi : C^*(U) \to \mathbb{C}$ is an irrep and $\psi : C^*(U) \to \mathbb{C}$ is ucp with $\psi(U) = \pi(U)$, then

$$I = \pi(U)^* \pi(U) = \psi(U)^* \psi(U) \le \psi(U^*U) = \psi(I) = I.$$

So *U* is in the multiplicative domain of ψ , and $\psi = \pi$ on $C^*(U)$, and So $C^*_e(U) = C^*(U) = C(\sigma(U))$.

Now,
$$\mathcal{OS}_{\mathcal{Y}}(\mathcal{U}) \simeq \mathcal{OS}_{\mathcal{Y}}(\mathcal{V}) \implies \mathrm{C}^*_{\mathrm{e}}(\mathcal{U}) \simeq \mathrm{C}^*_{\mathrm{e}}(\mathcal{V}) \implies \sigma(\mathcal{U}) \simeq \sigma(\mathcal{V}).$$

Is this condition sufficient?

Argerami (U of R)

Isomorphism of Operator Systems generated by unitaries

Theorem (A.-Coskey-Kalantar-Kennedy-Lupini-Sabok, 2014)

Let U, V be unitaries with $|\sigma(U)| = |\sigma(V)| \le 3$. Then $\mathcal{OS}_y(U) \simeq \mathcal{OS}_y(V)$.

Isomorphism of Operator Systems generated by unitaries

Theorem (A.-Coskey-Kalantar-Kennedy-Lupini-Sabok, 2014) Let U, V be unitaries with $|\sigma(U)| = |\sigma(V)| \le 3$. Then $\mathcal{OS}_{y}(U) \simeq \mathcal{OS}_{y}(V)$.

Theorem (A.-Coskey-Kalantar-Kennedy-Lupini-Sabok, 2014) Let U, V be unitaries with $|\sigma(U)| = |\sigma(V)| \ge 5$. TFSAE:

$$(U) = ccy(U)$$

 $\sigma(U)$ and $\sigma(V)$ are homeomorphic via a rigid motion of the circle.

Isomorphism of Operator Systems generated by unitaries

Theorem (A.-Coskey-Kalantar-Kennedy-Lupini-Sabok, 2014) Let U, V be unitaries with $|\sigma(U)| = |\sigma(V)| \le 3$. Then $\mathcal{OS}_{y}(U) \simeq \mathcal{OS}_{y}(V)$.

Theorem (A.-Coskey-Kalantar-Kennedy-Lupini-Sabok, 2014) Let U, V be unitaries with $|\sigma(U)| = |\sigma(V)| \ge 5$. TFSAE: $\Im \mathcal{OS}_{Y}(U) \simeq \mathcal{OS}_{Y}(V)$ $\Im \sigma(U)$ and $\sigma(V)$ are homeomorphic via a rigid motion of the circle.

So for unitaries with finite spectrum of at least 5 points, the distance between eigenvalues is an invariant of the corresponding operator systems.

Unitaries with 4-point spectrum

What about $|\sigma(U)| = 4$?

э

イロト イヨト イヨト イヨト

Unitaries with 4-point spectrum

What about $|\sigma(U)| = 4$?

Let

$$U = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & -1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & i & 0 \\ 0 & 0 & 0 & -i \end{bmatrix}, \quad V = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & \frac{1+i}{\sqrt{2}} & 0 & 0 \\ 0 & 0 & i & 0 \\ 0 & 0 & 0 & -1 \end{bmatrix}, \quad W = \frac{1}{2} U + i \frac{\sqrt{3}}{2} U^*.$$

Then $C_e^*(U) = C_e^*(V) = C_e^*(W) = \mathbb{C}^4$.

A D > A B > A B > A B >

Unitaries with 4-point spectrum

What about $|\sigma(U)| = 4$?

Let

$$U = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & -1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & i & 0 \\ 0 & 0 & 0 & -i \end{bmatrix}, \quad V = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & \frac{1+i}{\sqrt{2}} & 0 & 0 \\ 0 & 0 & i & 0 \\ 0 & 0 & 0 & -1 \end{bmatrix}, \quad W = \frac{1}{2} U + i \frac{\sqrt{3}}{2} U^*.$$

Then $C^*_e(U) = C^*_e(V) = C^*_e(W) = \mathbb{C}^4$.

More rigidity than the case of $|\sigma(U)| \le 3$, but less than $|\sigma(U)| \ge 5$:

Proposition (ACKKLS 2014, A. 2015)

$$OS_y(U) \not\simeq OS_y(V).$$

2 $\mathcal{OS}_{y}(U) = \mathcal{OS}_{y}(W)$, but $\sigma(W)$ is not a rigid deformation of $\sigma(U)$.

Thank you!

Argora	mi (l	I of	R
Aigerai	111 (C	101	н,

KOTAC 2015 21/21

イロト イヨト イヨト イヨト