

- $\mathcal{L}A$  - linearizace  $\mathcal{L}G$  v okolí jednotkového prvku
- immerzní operace - rekonstrukce  $\mathcal{L}G$  z  $\mathcal{L}A$  pomocí exp
  - ne vždy ovšem pohybuje celou grupu ( $\in$  neasociativost, nekompat.)
  - $\exists$  izomorfmi  $\mathcal{L}G$  mající izomorfmi  $\mathcal{L}A$

Def: Jednoparametrická podgrupa  $\mathcal{L}G$  je křivka  $\gamma(t)$ , pro kterou platí:

- $\gamma(t+s) = \gamma(t)\gamma(s) \quad \forall t, s \in \mathbb{R}$
- $\gamma(0) = e$

- souv. s lokem vekt. pole
- lib. prvek jednoparam. podgrupy lze zapsat jako  $\gamma(t) = \gamma(\epsilon)^m$  pro  $\epsilon = \frac{t}{m} \dots$  souv.  $R(\varphi) = \lim_{N \rightarrow \infty} (R(\frac{\varphi}{N}))^N$  pro  $SO(3)$
- $\Rightarrow$  každý prvek z  $\mathcal{L}G$  lze vyjádřit jako součin prvků z okolí  $e$

Věta: Každá jednoparametrická podgrupa  $G$  je integrální křivkou jistého levoinv. vekt. pole na  $G$  a naopak, každá integ. křivka  $\gamma(t)$  pole  $V \in \mathcal{L}(G)$ , splňující  $\gamma(0) = e$ , je jednoparametrickou podgrupou  $G$ . (Fecko 11.3.3 - p. 226)

Důk: 1)  $\gamma(t)$  jednopar. podg.  $\Rightarrow \exists V \in \mathcal{L}(G)$ :

$$\begin{aligned} V_{\gamma(t)}(f) &= \frac{d}{ds} f(\gamma(s)) \Big|_{s=t} = \frac{d}{ds} f(\gamma(s+t)) \Big|_{s=0} = / \gamma(t) \text{ t-p pod } G / \\ &= \frac{d}{ds} f(\gamma(t)\gamma(s)) \Big|_{s=0} \stackrel{(*)}{=} \frac{d}{ds} f(\mathcal{L}_{\gamma(t)}\gamma(s)) \Big|_{s=0} = [(\mathcal{L}_{\gamma(t)})_* V_e](f) \\ &\Rightarrow V_{\gamma(t)} = (\mathcal{L}_{\gamma(t)})_* V_e \Rightarrow V \in \mathcal{L}(G) \end{aligned}$$

2)  $V \in \mathcal{L}(G) \Rightarrow$  pro každou křivku platí  $\gamma(t+s) = \gamma(t)\gamma(s)$ ,

- $T(t) = \gamma(t+s)$  je každá křivka k čímuž poli, skartující v  $\gamma(s)$  místo v  $e$ :

$$V_{T(t)}(f) = \frac{d}{dt'} f(\gamma(t'+s)) \Big|_{t'=t} = \frac{d}{dt'} f(\gamma(t')) \Big|_{t'=t+s} = V_{\gamma(t+s)}(f)$$

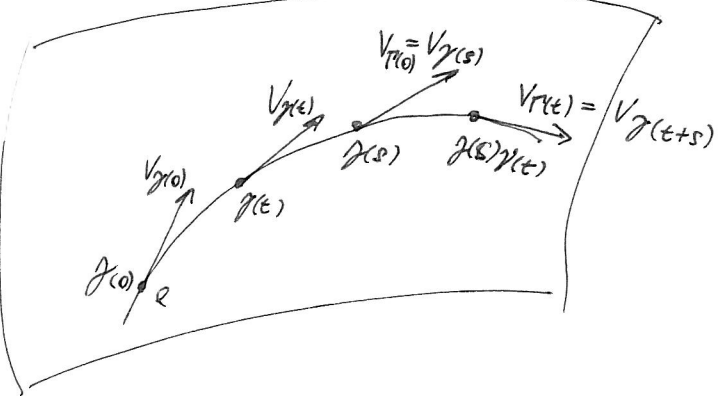
- přitom ale  $(\mathcal{L}_{\gamma(s)})_* V = V \Rightarrow \gamma(t+s)$  je zároveň křivkou křivkou k  $(\mathcal{L}_{\gamma(s)})_* V$ , jehož křivkou křivkou je (viz  $\otimes$ )  $\gamma(s)\gamma(t) = \gamma(t+s)$   $\square$

spec. plati

předchozí vztah

$$(L_{\gamma(s)})_* V_{\gamma(t)} \equiv V_{\gamma(s)} \gamma'(t) \stackrel{\downarrow}{=} V_{\gamma(s+t)}$$

$\Rightarrow \gamma'(s+t) = \gamma'(s) \gamma'(t) \Rightarrow \gamma$  je jednoparam. podgrupa  $\square$



|| důsledek

Věta: Je-li  $V$  levoinvariantní pole na  $G$ , potom  $V$  je kompaktní.

Dů:  $\gamma(t)$  je def. pro  $\forall t \in \mathbb{R}$ , neboť  $\gamma(t)\gamma(s)$  má v grupě vždy smysl

Pří: jednoparametrické podgrupy na  $GL(n, \mathbb{R})$

$V_C = x_u^i C_j^i \gamma_j^i \Leftrightarrow (V_C)_j^i = x_u^i C_j^i$  je levoinv. pole pro  $C$  lib. matici  $n \times n$

$\Rightarrow$  int. křivka  $\gamma(t) = (x_1^i(t), x_2^i(t), \dots, x_n^i(t))$  splňuje dif. eq

$$\left( V_{\gamma(t)}^i = \frac{dx^i(t)}{dt} \right) \quad \left[ \frac{dx_j^i(t)}{dt} = x_u^i(t) C_j^i \quad \& \quad x_j^i(0) = \delta_j^i \right]$$

maticově  $\frac{d}{dt} X(t) = X(t)C \quad \cup \quad X(0) = \mathbb{1} \Rightarrow X(t) = X(0) \exp(tC) = \exp(tC)$

(z def exp:  $\exp(tC) = \mathbb{1} + tC + \frac{1}{2!} t^2 C \cdot C + \dots \Rightarrow \frac{d}{dt} (\exp(tC)) = C \exp(tC) = e^{tC} C$ )

$\Rightarrow$  pro  $GL(n, \mathbb{R})$  jsou jednoparam. podgrupy dány exponenciálovou maticí  $C$  odpovídající levoinv. poli  $V_C$

• nímě, že existuje jedj. jednoznačné přiřazení

keřný vektor  $z \in T_e G \Leftrightarrow$  pole  $z \in \mathcal{L}(G) \Leftrightarrow$  jednoparam. podgr. v  $G$

$\Rightarrow$  definiujeme exponenciální zobrazení obecně jako zobrazení  $z \in \mathcal{L}G$  do  $CG$ :

Def: Necht  $\gamma^V(t)$  je jednoparam. podgrupa  $\cap G$  odpovídající  $\text{R7}$   
 $V \in \mathfrak{L}(G)$  generovaná ním vektoru  $V_e \in \text{LT } G$ . Potom  
exponenciální zobrazení  $\exp: \mathfrak{G} \rightarrow G$  je def. vztahem  
 $V \mapsto \exp(V) = \gamma^V(1)$

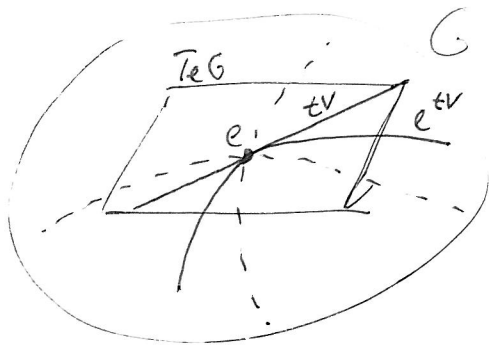
Věta: Jednoparametrická podgrupa  $\gamma^V(t)$  je dána pomocí  
 exp. zobrazení jako  
 $\gamma^V(t) = \exp(tV)$

Dk:  $\exp(tV) \equiv \gamma^{tV}(1) = \gamma^V(t); \quad (\Leftrightarrow \gamma^{tV}(s) = \gamma^V(ts))$

$$\left. \begin{aligned} \bullet \frac{d}{ds} f(\gamma^V(ts)) &= \frac{d}{d(ts)} f(\gamma^V(ts)) \frac{d(ts)}{ds} = (tV)(f) \\ \bullet \gamma^{tV}(0) &= e = \gamma^V(t \cdot 0) = \gamma^V(0) \end{aligned} \right\} \Rightarrow \gamma^{tV}(s) \text{ a } \gamma^V(ts) \text{ jsou stejné křivky}$$

geometrický význam:

$\gamma^V(t)$  je v  $G$  obrazem přímky  $tV$  v  $\text{LT } G$



• spec:  $t=0 \Rightarrow \gamma^V(0) = e$   
 $t=-1 \Rightarrow e^{-V} = \gamma^V(-1) =$   
 $= (\gamma^V(1))^{-1} = (e^V)^{-1}$   
 $\uparrow$   
 $\gamma^V(1) \gamma^V(-1) = \gamma^V(1-1) = e$

Věta: Exp. zobrazení je lokální diffeomorfismus mezi křivčovým  
 prostorem  $T_e G$  a grupou  $G$  v okolí  $e$ .

- $(\Rightarrow)$  V okolí  $U(0)$  nulového vektoru v  $T_e G$  takové, že exp. zobrazení omezené na  $U(0)$  je bijekce a  $\exp(V)$  i  $(\exp(V))^{-1}$  jsou hladká zobrazení
- $(\Leftarrow)$  Každý bod  $g \in U(e) \subset G$  z jistého okolí  $e$  lze zapsat jako  $g = e^V$  pro nějaké  $V \in T_e G$  z okolí nulového vektoru.

Dů (náznak):

- necht  $\{e_j\}$  je báze  $T_e G \Rightarrow V = x^j e_j$  je vektor z  $T_e G$
- $G \sim \mathbb{R}^n$  (jako všechny reálné lin. vekt. prostory dim = n)  
a  $G$  je v okolí  $e$  (resp. každého bodu) také lokálně izomorfní  $\mathbb{R}^n$

$\Rightarrow$  mohou zavést normální (kanonické) souřadnice  
a každému bodu  $g \in U(e) \subset G$  přiřadíme souřadnice  
 $\{x^1, \dots, x^n\}$ , kde  $x^i$  odpovídají složkám  $V$  k bázi  $\{e_i\}$ ,  
("na jehož křivce leží...") ( $\Rightarrow e_j$  jsou vekt. křivky k souřad. čarám  
(srov.  $g = \exp \xi V \cong \mathbb{1} + \xi V \Rightarrow$  každému bodu v  $U(e)$   
přislouší právě jeden vektor  $\xi V \in T_e G$  a naopak)  $\square$

- obecně to však neplatí globálně - ne každý prvek  $g \in G$   
 lze zapsat jako  $g = \exp(V)$  pro  $V \in T_e G$ :  
i,  $G$  není souvislá -  $\exp$  je hladké zobrazení  
 $\Rightarrow$  zobrazuje pouze na souvislou podgrupu  
(komponenta souvislosti  $G$  obsahující  $e$ , např.  $SO(3) \subset O(3)$ )  
ii,  $G$  není kompaktní  
(např.  $PC(Z, \mathbb{R})$  - viz Dů)

Def: Exponenciální grupa :  $G = \exp \mathfrak{g}$  (je celá podgrupa  $\exp$  z  $LA$ )

Věta: Podhod  $G$  je kompaktní  $\iff G$ , pak každý prvek souvislé  
podgrupy lze vyjádřit jako  $e^V$  pro  $V \in T_e G$ .

• pro nesusvislé grupy platí

Věta: Každá komponenta souvislosti  $L.g. G$  je pravou  
křivkou souvislé podgrupy.

Dů: Necht  $H$  je komponenta souvislosti  $G$ , obsahující prvek  $g$ .  
Podle množina  $\{hg^{-1} / h \in H\}$  je také souvislá komponenta  
( $g \cdot h$  je hladké)  
Tato množina ovšem obsahuje  $gg^{-1} = e \Rightarrow \{hg^{-1} / h \in H\} = Y$   
je souvislá podgrupa a  $H = Yg$   $\square$

Př:  $O(2) = SO(2) \cup SO(2) \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & -1 \end{pmatrix}$

už za chvilu

• je  $\{hg^{-1} / h \in H\}$  celá  $Y$ ? Necht  $\exists s = pg^{-1}$   
pro  $p \notin H$  a  $s \in Y \Rightarrow$  spor: hladkým  
zobrazením jsem se dostal z  
jedné komponenty souvislosti na jinou  
( $p = p \cdot e$ ):  $p(0) = g$  a  $p(1) = p$

Def: Exponenciální grupa je grupa, pro kterou platí

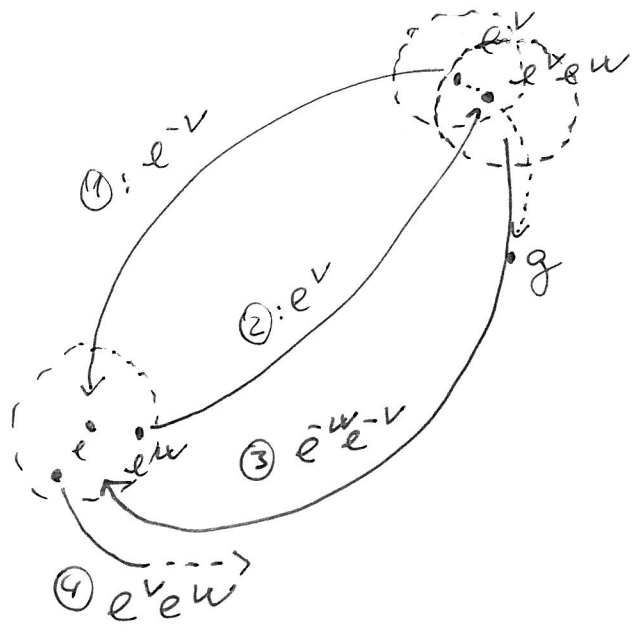
$$G = \exp \mathfrak{g}$$

- je celá pokryta exp. zobrazením
- pro ostatní grupy platí

Věta: Každý bod  $g \in G$  L. grupy  $\neq$  její souvislé podgrupy lze zapsat jako kanonický součin exponenciál prvků z příslušné L. algebry.

Důk: (náznak)

- necht'  $e^v \in G \Rightarrow U(e^v)$  lze zobrazením  $e^{-v}$  zobrazit na okolí jednotky  $U(e)$
- v okolí jednotky lze každý bod zapsat jako  $e^w$   
 $\Rightarrow$  levým posunutím pomocí  $e^v$  se dostaneme do bodu  $e^v e^w$   
 $\Rightarrow U(e^v e^w)$  zobrazíme pomocí  $(e^v e^w)^{-1} = e^{-w} e^{-v}$  do  $U(e)$   
 $\Rightarrow$  opakováním argumentu se dostaneme až do libovolného  $g = e^v T e^w$
- lze toho dosáhnout kanonickým počtem kroků (nekomutativní část odhazujeme)



Def: Homomorfismus mezi  $CG$   $\phi: G \rightarrow G'$  je hladké zobrazení, které je zároveň homomorfismus v alg. smyslu.

Def: Izomorfismus mezi  $CG$  je diffeomorfismus mezi hladkými varietami, který je zároveň homomorf. v alg. smyslu

Def: Homomorfismus  $C$ . algeber je lin. zobrazení

$\varphi: \mathfrak{g} \rightarrow \mathfrak{g}'$ , splňující

$$\varphi(\alpha X + \beta Y) = \alpha \varphi(X) + \beta \varphi(Y) \quad \forall X, Y \in \mathfrak{g}$$

$$\varphi([X, Y]) = [\varphi(X), \varphi(Y)] \quad \forall \alpha, \beta \in F$$

( $\mathfrak{g}$  i  $\mathfrak{g}'$  jsou nad stejným polem  $F$ )

Def: Izomorfismus  $CA$  je homomorfismus, který je prostý a "na".

# Odvážení homomorfismus Lieových algebr

Věta 1: Necht  $\phi: G \rightarrow H$  je homomorfismus mezi

Lieovými grupami a  $g(t) = e^{tV}$  je jednoparam. podgrupa  $G$ .

Potom  $\phi(g(t)) = h(t)$  je jednoparam. podgrupa  $H$  a platí

$h = e^{tW}$ ,  $W = \phi_* V \in T_e H$ .

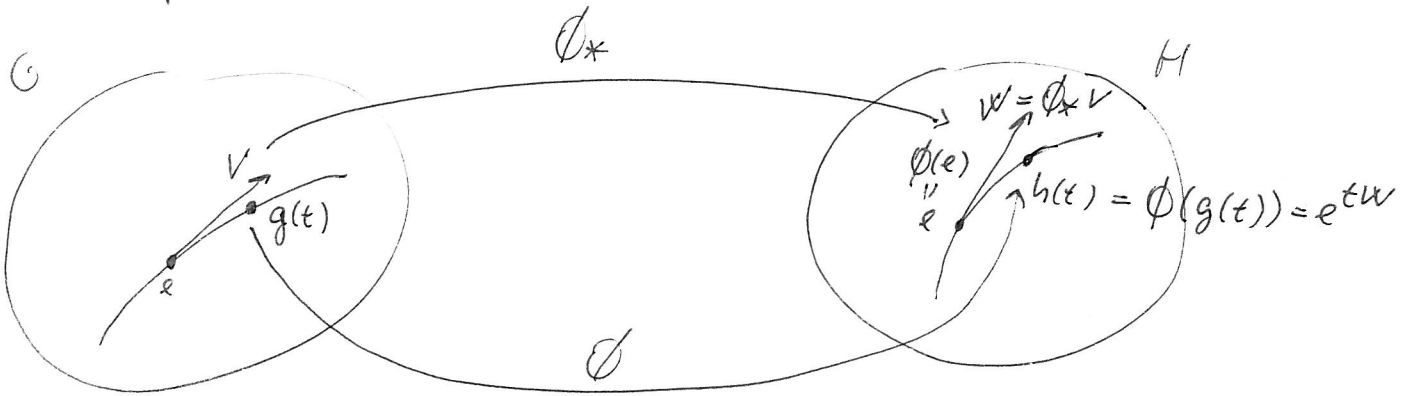
$$h = e^{tW}, \quad W = \phi_* V \in T_e H.$$

2)  $\phi_*: T_e G \rightarrow T_e H$  je odvážení homomorfismus

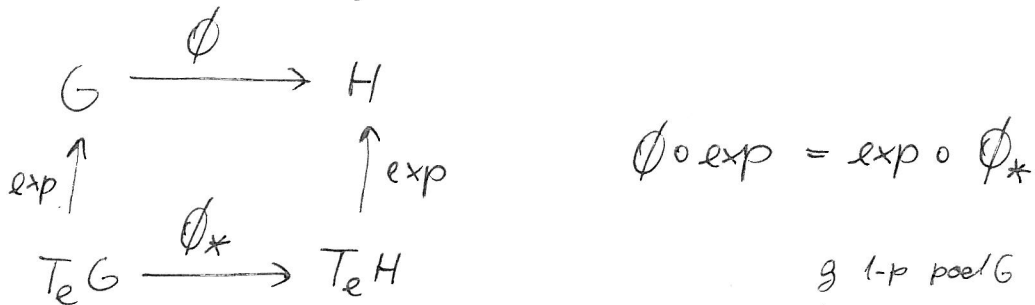
Lieových algebr: lineární zobrazení  $\mathfrak{g} \rightarrow \mathfrak{h}$ ,

přenášející Lieovu závedku:  $\phi_*([X, Y]) = [\phi_*(X), \phi_*(Y)]$

$\Rightarrow$  homomorfismus mezi L. grupami automaticky inkluje homomorf. mezi algebraami:



$\Rightarrow$  komutační diagram



Důk: 1)  $\phi$  je homomorf.  $\Rightarrow h(t+s) = \phi(g(t+s)) = \phi(g(t)g(s)) = \phi(g(t))\phi(g(s))$

$\Rightarrow h(t+s) = h(t)h(s)$  je jednoparam. podgrupa

$h$  je jednoparam. podgr.  $\Rightarrow \exists W \in T_e H: h = e^{tW}$

$$W(f) = \frac{d}{dt} (f(h(t))) \Big|_{t=0} = \frac{d}{dt} f(\phi(g(t))) \Big|_{t=0} = (\phi_* V)(f)$$

$h = \phi(g)$

$g(t)$  je integ. křivka k  $V$