

Def: Repräsentace  $\rho$   $G$  na prostoru  $V$  je homomorfismus  
 $\rho: G \rightarrow \text{End}(V)$  (NB: i minimálně)  $\rho \neq 0$

Def: (maticové repräsentace  $\rho$ )

$d$ -rozměrná mat. repräsentace  $\rho$   $G$  nad polem  $F$   
 je přiřazení  $d \times d$  matice  $D(X)$  každému prvku  $X \in G$   
 takové, že

$$i) D(\alpha X + \beta Y) = \alpha D(X) + \beta D(Y)$$

$$ii) D([X, Y]) = [D(X), D(Y)]$$

$\forall X, Y \in G$  a  $\forall \alpha, \beta \in F$ .

• pro konstrukci repr  $\rho$  stačí najít matice odpovídající bázi  $\rho$

• nulová repr  $\rho$ :  $D(X) = 0 \forall X \in G$

• reducibilní, ireducibilní, úplně reducibilní, ekv.  
 repr definovaný stejně jako pro grupy

• reducibilitu stačí ověřovat pro prvky báze

• operátorová repr: (až dále...)

$$T_g(X)_{ij} = \sum_k \tau_k D_g(X)_{kj} \quad - \text{jako pro repr grupy}$$

• Schurova lemma platí i pro  $\rho$ :

1, Necht  $D$  a  $D'$  jsou dvě IR  $\rho$  dimenze  $d$  a  $d'$   
 a necht  $A$  je matice  $d \times d'$ , splňující

$$D(X)A = AD'(X) \quad \forall X \in G.$$

Potom buď  $A = 0$  nebo  $d = d'$  a  $\det A \neq 0$ .

2, Necht  $D$  je  $d$ -dim IR  $\rho$   $G$  a  $B$  je  $d \times d$  matice

$$D(X)B = BD(X) \quad \forall X \in G.$$

$$\text{Potom } D = \lambda I_{d \times d}$$

• jako pro grupy,  $\forall$  IR abelské  $\rho$  jsou 1-dim

- pro konstrukci repr.  $\rho_A \approx \rho_B$  potřebujeme umět determinovat  $\Rightarrow$

Def: Analytická repr.  $\rho$   $G$  je reprezentace, jejíž prvky  $D(\rho(x_1, \dots, x_n))$  jsou analytické funkce lokálních souřadnic  $x_i$  na varietě v okolí jednotky.

- neboli každý element matice  $D(\rho)$  lze rozvinout do Tayl. řady v jistém okolí  $e = \rho(0, \dots, 0)$   
 $\Rightarrow$  platí to na celé grupě díky rozvoji le-wyjm posunutím.

Věta: Necht'  $D_G$  je  $d$ -rozměrná<sup>matice</sup> analytická repr.  $\rho$   $G$ , jejíž  $\rho_A$  je  $G$ . Potom

1, Matice  $D_g$  definované pro  $\forall X \in G$  jako

$$D_g(X) = \left. \frac{d}{dt} D_G(\exp tX) \right|_{t=0} \quad (*)$$

kvůli  $d$ -dim repr.  $\rho_A$   $G$  a pro  $\forall X \in G$  a  $\forall t \in \mathbb{R}$  platí

$$\exp(t D_g(X)) = D_G(\exp(tX)) \quad (**)$$

(NB:  $\exp(tX) \in G \quad \forall t$  i pokud  $\exp$  nepokryje celý  $G$ )

2, Necht'  $D_G$  a  $D'_G$  jsou dvě  $d$ -dim anal. repr.  $G$  a  $D_g$  a  $D'_g$  příslušné repr.  $G$  def. pomocí (\*).

Potom  $D_G \sim D'_G \Rightarrow D_g \sim D'_g$ .

Opačná implikace platí pro souvislou  $G$ .

3,  $D_G$  je reduc.  $\Rightarrow D_g$  je redukibilní

Opačné implikace pro souvislou  $G$ .

4)  $D_G$  úplně redukibilní  $\Rightarrow D_g$  je úplně redukibilní.  
 $\Leftarrow$  pro souvislou  $G$

5, Je-li  $G$  souvislá, potom  
 $D_G$  je IR  $\Leftrightarrow D_g$  je IR

6) Je-li  $D_G$  unitární, potom  $D_g(x)$  je anti-hermito-  
 ická  $\forall x \in \mathfrak{g}$ .  
 $\Leftarrow$  pro souvislou  $G$ .

Dk: 1, (\*\*\*) je odvozený hamiltonův.  $\langle A$  pro  $\phi: G \rightarrow \text{Aut}(V)$   
 a  $\mathcal{D}_x: \mathfrak{g} \rightarrow \text{End}(V)$ . (\*) potom dostaneme diferenci-  
 álním (\*\*\*) dle analytickosti.  $\square 1$

$$2, \bullet D_G \sim D'_G \cdot D'_G(g) = S^{-1} D_G(g) S$$

$$\bullet \exp(SgS) = S^{-1} \exp(g) S$$

$$\Rightarrow D'_g(x) \stackrel{(*)}{=} \frac{d}{dt} (S^{-1} D_G(\exp tX) S) \Big|_{t=0} \stackrel{(**)}{=} \frac{d}{dt} S^{-1} \exp(tD_g(x)) S \Big|_{t=0}$$

$$= \frac{d}{dt} \exp(tS^{-1} D_g(x) S) \Big|_{t=0} = S^{-1} D_g(x) S$$

$\Leftarrow$  1. je-li  $G$  souvislá, potom libovolný  $g \in G$   
 lze zapsat jako  $g = \prod_i e^{\epsilon_i X_i}$  pro  $X_i \in \mathfrak{g}, i=1, \dots, m$

$$\text{a z (***) plyne } D'_g(x) = S^{-1} D_g(x) S \Rightarrow$$

$$D'_G(\exp(tX)) = \exp(tD'_g(x)) = S^{-1} \exp(tD_g(x)) S$$

$$= S^{-1} D_G(\exp tX) S \quad \square 2,$$

384:  $\Rightarrow$  plyne okamžitě z (\*).

$\Leftarrow$  plyne z toho, že blok. struktura se  
 zachovává v každé mocnině  $\Rightarrow$  (\*\*\*)  
 v  $\exp$  a opět ze zápisu  $g = \prod_i \exp(\epsilon_i X_i)$   
 pro souvislou  $G$

5) prvním důsledkem 3

6, plyne přímo z (\*\*), ekvivalence pro souvislou  
 $G$  opět z  $g = \prod_i \exp(\epsilon_i X_i)$

- věta říká, že každá  $D_g$  CA  $G$  dává pomocí  $\exp$  reprezentaci grupy  $G$
- ani pokud  $\exp(t D_g(x))$  je dobře def. pro  $\forall x \in G$  a  $t \in \mathbb{R}$  nemusí být ta matice koef.  $\rightarrow$  repree  $G$ , je nutné to ověřit
- pouze je-li  $D_G$  analytická, potom věta říká, že je lze získat z odpovídající repree CA pomocí  $\exp$

$\Rightarrow$  ne všechny repree CA lze získat diferenciálovým nějaké reprezentace příslušné grupy - to lze jen pro jednoduše souvislou  $G$  (tj. univ. pohybovaci grupu příslušné algebry)

Př:  $G = SO(2)$  a  $\mathfrak{g} = so(2)$

- $\mathfrak{g}$  je 1-dimenzí, báze v def. reprezentaci je  $e_1 = \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ -1 & 0 \end{pmatrix} \Rightarrow \exp(t e_1) = \begin{pmatrix} \cos t & \sin t \\ -\sin t & \cos t \end{pmatrix}$  (+)
- strukt. konstanty:  $[e_1, e_1] = 0$
- $\Rightarrow D_{\mathfrak{g}}(e_1) = p$  je 1-dim repree  $\mathfrak{g}$  pro lib.  $p \in \mathbb{C}$
- $\Rightarrow \exp(t D_{\mathfrak{g}}(e_1)) = \exp(tp)$  (++)
- (+) říká  $\exp((t+2\pi) e_1) = \exp(t e_1)$ , ale (++) dává  $\exp((t+2\pi) p) = \exp(2\pi p) \exp(t D_{\mathfrak{g}}(e_1))$
- $\Rightarrow \exp(tp)$  je reprezentace  $SO(2)$  pouze pro  $p = ik, k \in \mathbb{Z}$ .

Př: Vztah reprezentací  $SO(3)$  a  $so(3)$

•  $so(3) \cong su(2) \Rightarrow \exists 2$ -rozměrná repree  $so(3)$  daná reprezentací baze pomocí Pauliho matic (viz dříve):

$$D_g(e_1) = \frac{1}{2} \begin{pmatrix} 0 & i \\ i & 0 \end{pmatrix} \quad D_g(e_2) = \frac{1}{2} \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ -1 & 0 \end{pmatrix} \quad D_g(e_3) = \frac{1}{2} \begin{pmatrix} i & 0 \\ 0 & -i \end{pmatrix}$$

$$\Rightarrow \exp(t D_g(e_3)) = \begin{pmatrix} \exp(\frac{1}{2}it) & 0 \\ 0 & \exp(-\frac{1}{2}it) \end{pmatrix} \xrightarrow{t \rightarrow t + 2\pi} \begin{pmatrix} \cdot & 0 \\ 0 & \cdot \end{pmatrix}$$

• podobně u definující 3-dim reprezentaci

$$\exp \left[ t \begin{pmatrix} 0 & 1 & 0 \\ -1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix} \right] = \begin{pmatrix} \cos t & \sin t & 0 \\ -\sin t & \cos t & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \xrightarrow{t \rightarrow t + 2\pi} + \begin{pmatrix} \cos t & \sin t & 0 \\ -\sin t & \cos t & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

$\Rightarrow$  exponentiála 2-dim repree  $so(3)$  nedává repree  $SO(3)$   
\* význačné repree a univ. pohybové grupy (41b)

Operátoraové reprezentace ( $T$  jsou lin. operátory na  $V$ ,  $\varphi_j$  je báze  $\downarrow$ )

$$T_G(\exp(tX)) \varphi_j = \sum_k \varphi_k D_G(\exp(tX))_{kj}$$

$$T_G(X) \varphi_j = \sum_k \varphi_k D_G(X)_{kj}$$

$$\Rightarrow (*) \quad T_G(X) = \left. \frac{d}{dt} T_G(\exp(tX)) \right|_{t=0}$$

$$(**) \quad \exp(t T_G(X)) = T_G(\exp(tX))$$

$\Rightarrow T_G$  i  $T_g$  působí na stejné  $V$ ,  $\varphi_j$  je báze  $T_G$  i  $T_g$

Přímý součet reprezentací

• jaká repree  $CG$  odpovídá reprezentaci  $CG$

$$T_G = T_G^u \oplus T_G^v ?$$

$$\Leftrightarrow T_G(\exp tX) (\varphi_j^u \oplus \varphi_i^v) = \sum_{kl} [D_G^u(\exp tX) \otimes D_G^v(\exp tX)]_{kl, ji} (\varphi_k^u \oplus \varphi_l^v)$$

$$(T_G^u(\exp tX) \varphi_j^u = \sum_k D_G^u(\exp tX)_{kj} \varphi_k^u \dots)$$

(\*)

• je-li  $\bar{G}$  univerzální pokrývací grupa, potom  $D_{\bar{G}}$  dává reprezentaci  $G \cong \bar{G}/K$  skrze homomorfismus

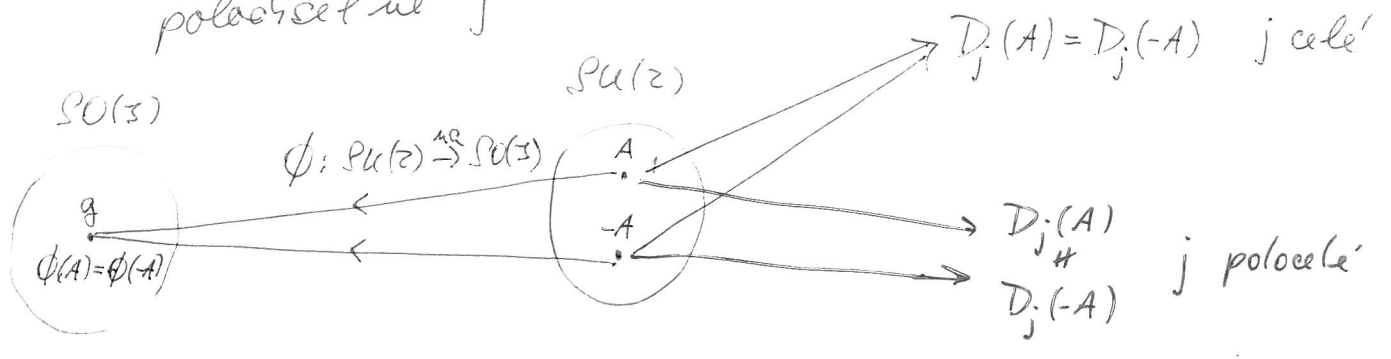
$\phi: \bar{G} \rightarrow G$  s diskrétním jádrem  $K$

$D_G(\phi(g)) = D_{\bar{G}}(g)$ , pokud pro  $\forall k_i \in K$  platí

$D_{\bar{G}}(k_i g) = D_{\bar{G}}(g) \quad \forall g \in G$

• pokud  $D_{\bar{G}}(k_i G) \neq D_{\bar{G}}(g)$ , dostáváme něneznačnou reprezentaci  $G$

• Pr:  $2j+1$ -rozměrné reprezentace  $SU(2)$  pro poločíselné  $j$



$\Rightarrow$  každá repre  $SO(3)$  dává reprezentaci  $SU(2)$ , ale ne každá repre  $SU(2)$  dává reprezentaci  $SO(3)$

• lze ukázat, že jsou-li LA  $G_1$  a  $G_2$  dvou jednotlivě souvislých grup izomorfní, potom jsou tyto grupy izomorfní ( $\Leftrightarrow$  UFG je právě jedna)

# Adjungovaná (přidružená) reprezentace

Věta: Necht'  $\mathfrak{g}$  je reálná nebo komplexní  $CA$  dimenze  $n$  a necht'  $e_1, \dots, e_n$  je báze  $\mathfrak{g}$ . Pro libovolné  $X \in \mathfrak{g}$  definujeme  $\text{ad}(X)$  jako matici  $n \times n$  vztahem

$$[X, e_j] = \sum_{k=1}^n (\text{ad}(X))_{kj} e_k \quad j=1, \dots, n$$

Podle matice  $\text{ad}(X)$  tvoří  $n$ -rozměrnou adjungovanou reprezentaci  $CA \mathfrak{g}$ .

NB: už jsme viděli v úvodním příkladu  $SO(3)$ , že

$(e_i)_{jk} = c_{ij}^k$  reprezentuje  $CA$ , což je přesně def. adj. reprezentace:  $\boxed{(\text{ad}(e_i))_{kj} = c_{ij}^k}$

Důk: •  $\text{ad}(X)$  je dobře def., neboť  $X \in \mathfrak{L}$  a tedy  $[X, e_j] \in \mathfrak{L}$  a je to lin. kombinace báze

• díky lineární komutativitě zjevně platí

$$\text{ad}(\alpha X + \beta Y) = \alpha \text{ad}(X) + \beta \text{ad}(Y)$$

• komutátor dostaneme díky Jacobi identitě (Dco - viz úvodní příklad)

$$([X, Y], e_j] = \sum_k e_k (\text{ad}([X, Y]))_{kj}$$

// Jacobi

$$-[[Y, e_j], X] - [[e_j, X], Y] = -\sum_k (\text{ad}(Y))_{kj} [e_k, X] + \sum_k (\text{ad}(X))_{kj} [e_k, Y]$$

$$= \sum_{k \neq l} e_l (\text{ad}(X))_{lk} (\text{ad}(Y))_{kj} - \sum_{k \neq l} e_l (\text{ad}(Y))_{lk} (\text{ad}(X))_{kj}$$

$$\Rightarrow \text{ad}([X, Y])_{e_j} = \sum_k (\text{ad}(X))_{lk} (\text{ad}(Y))_{kj} - (\text{ad}(Y))_{lk} (\text{ad}(X))_{kj} \\ = [\text{ad}(X), \text{ad}(Y)]_{e_j} \quad \square$$

- adj. repree je působení  $G$  na sobě: definuje zobrazení (45)

$$\text{ad}: \mathfrak{g} \times \mathfrak{g} \rightarrow \mathfrak{g} \quad \text{ad}(X)Y \mapsto [X, Y]$$

- $\text{ad}(X)$  je lin. operátor, při kci báze  $S: e_i \mapsto e_i'$  se transformuje jako

$$\text{ad}(X) \mapsto S^{-1} \text{ad}(X) S$$

Věta: Necht'  $G$  je lin. LG a  $\mathfrak{g}$  její LA. Potom pro  $\forall g \in G$  a  $\forall X \in \mathfrak{g}$  platí

$$gXg^{-1} \in \mathfrak{g}$$

a pro  $g = \exp(\epsilon Y)$ ,  $Y \in \mathfrak{g}$  platí

$$\exp(\epsilon Y)X(\exp(\epsilon Y))^{-1} = X + \epsilon [Y, X] + \frac{1}{2!} \epsilon^2 [Y, [Y, X]] + \dots$$

Důk: • věta platí pro lineární  $\equiv$  maticovou LG a když  $gXg^{-1}$  je násobení matic stejné dimenze ve nějaké reprezentaci grupy  $G$  (zde  $X$  není nutně  $\text{ad}(X)$ )

- uvažujme jednoparam. podgrupu  $G$

$$f(s) = g \exp(sX) g^{-1} \in G, \quad g \in G, X \in \mathfrak{g} \text{ a } s \in \mathbb{R}$$

$$g \exp(sX) g^{-1} = \exp(sgXg^{-1}) \Rightarrow \text{generátor této}$$

podgrupy je  $gXg^{-1} \in \mathfrak{g}$  (nebo můžeme derivovat  $\frac{d}{ds} \Big|_{s=0}$ )

- necht'  $F(\epsilon) = \exp(\epsilon Y)X(\exp(\epsilon Y))^{-1} = \exp(\epsilon Y)X \exp(-\epsilon Y) \Rightarrow$

$$\frac{dF}{d\epsilon} = [Y, F(\epsilon)]$$

(Der.)

$$\frac{d^2 F}{d\epsilon^2} = [Y, [Y, F(\epsilon)]] \dots$$

$\forall F(\epsilon)$  je analytická  $\Rightarrow$  tvrzení výše je jen Taylor. řada  
(exp, mat. násobení)





Věta: Necht  $G$  je lin. L.G. dimenze  $n$  a  $e_1, \dots, e_n$  je báze (46)  
 odpovídající LA  $\mathfrak{g}$ . Definujeme pro  $\forall g \in G$  matici  $n \times n$

$$\text{Ad}(g): g e_i g^{-1} = \sum_{k=1}^n (\text{Ad}(g))_{ki} e_k \quad i=1, \dots, n$$

Potom:

i) matice  $\text{Ad}(g)$  tvoří  $n$ -rozměrnou analytickou  
 reprezentaci  $G$ , kterou nazýváme adjungovanou

ii) odpovídající reprezentace  $\mathfrak{g}$  získaná se větou (\*)

$$\text{ad}(X) = \frac{d}{dt} \text{Ad}(\exp tX) \Big|_{t=0} \quad \forall X \in \mathfrak{g}$$

je adjungovaná ke  $\mathfrak{g}$   $\text{ad}(X)$  a platí

$$\exp(t \text{ad}(X)) = \text{Ad}(\exp(tX))$$

• pro obecnou L.G. definujeme  $\text{Ad}(g)$  pomocí automorfismu  
 sdružení

$$I_g: G \rightarrow G \quad h \mapsto g h g^{-1}$$

jako odpovídající odvozený homomorfismus

$$\text{Ad}(g) \equiv (I_g)_* : \mathfrak{g} \exp(X) \mathfrak{g}^{-1} = \exp(\text{Ad}(g)X)$$

$$G \xrightarrow{I_g} G$$

$$\uparrow \exp$$

$$\uparrow \exp$$

$$\text{Ad}(g): \mathfrak{g} \rightarrow \mathfrak{g}$$

$$\mathfrak{g} \xrightarrow[\equiv \text{Ad}(g)]{(I_g)_*} \mathfrak{g}$$

$\Rightarrow \text{Ad}(g)$  je skutečně reprezentace  $(\text{Ad}(g), G)$  det.  
 pomocí působení grupy na příslušné Lieově  
 algebře

$\Rightarrow$  pro mat. grupu dostáváme definici z věty,  
 neboť

$$g \exp(X) g^{-1} = \exp(g X g^{-1}) = \exp(\text{Ad}(g)X)$$

Dk: • máme  $g e_i g^{-1} \in \mathfrak{g}$  (předchozí věta)  $\Rightarrow$  je to skut. (47)  
 lin. kombinace vekt.  $e_k \Rightarrow (Ad(g))_{ki}$  je  
 dobře def.

$$\begin{aligned}
 i) (gg') e_i (gg')^{-1} &= g (g' e_i g'^{-1}) g^{-1} = \sum_e g e_e g^{-1} (Ad(g'))_{ei} \\
 &= \sum_{e_k} (Ad(g))_{ke} (Ad(g'))_{ei} e_k \\
 &\Rightarrow (Ad(gg'))_{ki} = (Ad(g) Ad(g'))_{ki} \quad \checkmark
 \end{aligned}$$

• analyticitnost sepre je opět přímým důsledkem  
 předchozí věty (v okolí jednotky lze  $g = e^{tY}$   
 a analyticitnost na  $U(e) \Rightarrow$  analyticitnost na  $G$ )

ii)  $Ad(\exp(tY))$  /předchozí věta/:

$$\begin{aligned}
 Ad(\exp(tY)) X &= \exp(tY) X \exp(-tY) = X + t[Y, X] + o(t) \\
 &= (1 + t ad(Y)) X + o(t) \\
 \Rightarrow ad(Y) &= \frac{d}{dt} (Ad(tY)) \Big|_{t=0} \quad \boxtimes
 \end{aligned}$$

• význam adjungované reprezentace - strukturu poloprojekt  
 L. algebry