Reprezentace grup a algeber

- obecně jde o působení jisté matem. struktury na vektorovém prostoru pomocí lineárních operátorů → někdy se upřesňuje, že jde o lineární reprezentace, když je třeba je odlišit od nelineárních působení
- mějme tedy lib. vekt. prostor V (reálný, komplexní atd.), pak
  End(V) značí množinu všech lineárních operátorů na V (včetně nulového $O: \vec{v} \to \vec{0}$)
  Aut(V) značí množinu všech lin. op. na V, ke kterým existuje inverzní operátor (tj. jde o lineární transformace na V)
- z End(V) (= endomorfismy na V) lze vytvořit buď
  1) tzv. asociativní algebru (= vekt. prostor s asociativním součinem, přičemž $(f\cdot g)\vec{v} = f(g\vec{v})$)
  nebo
  2) tzv. Lieovu algebru s komutátorem $[f,g]\vec{v} = (f\cdot g - g\cdot f)\vec{v}$ splňujícím axiomy pro Lieovu alg.
- Aut(V) (= automorfismy V) ~ GL(V)
  tvoří grupu díky asociativitě a existenci inverzního $f^{-1} \in Aut(V)$ pro $\forall f \in Aut(V)$

⇒ na V lze působit grupami, asoc. a Lieovými algebrami a tato působení nazýváme reprezentace

Def: Reprezentace grupy G na V je homomorfismus $\varrho: G \xrightarrow{do} Aut(V)$
tj. pro $\forall g_1, g_2 \in G$ platí $\varrho(g_1 g_2) = \varrho(g_1)\varrho(g_2)$, $\varrho(e) = E$, $\varrho(g^{-1}) = \varrho(g)^{-1}$
identita na V

Reprezentace Lieovy algebry $\mathcal{L}$ na V je homomorfismus $\phi: \mathcal{L} \xrightarrow{do} End(V)$
tj. pro $\forall a, b \in \mathcal{L}$ platí $\phi(\alpha a + \beta b) = \alpha\phi(a) + \beta\phi(b)$, $\phi([a,b]) = [\phi(a), \phi(b)]$

(obdobně pro asoc. algebry, kterými se však dále nebudeme zabývat, i když mají velký význam i v matem. teorii reprezentací grup)

Rozměr reprezentace = dimenze vekt. prostoru V

Triviální reprezentace = repr. kdy $\forall g \in G$ přiřadíme identitu na V (též jednotková) nebo kdy $\forall a \in \mathcal{L}$ přiřadíme nulový operátor na V (nulová)

(speciálně každá grupa má jednorozměrnou (dim V = 1) ireducibilní repr. (viz později) tvořenou 1 pro $\forall g \in G$, někdy se jí říká totálně symetrická repr.)

Věrná reprezentace, pokud jde o monomorfismus (každému $g \in G$ přiřadíme různý operátor na V)

Značení: dvojice (ϱ, V) jako označení repr. se používá, když je třeba zdůraznit jak zobr. ϱ, tak prostor V. Ve fyzice je často V znám z kontextu, takže se používá Γ pro obecné označení repr. a speciální symboly pro ireducibilní repr. (viz později)
T(g) pro repr. operátory
D(g) pro repr. matice

- reprezentací je nekonečně mnoho na různě rozměrných prostorech a i na jednom V můžou být různé reprezentace (triviální a další netriviální repr.) avšak mnohé lze převádět mezi sebou (pojem ekvivalence) a nebo rozložit na méně rozměrné (pojem reducibility a ireducibility)

Def: Nechť V_1 a V_2 jsou vekt. prostory a $\phi: V_1 \to V_2$ je izomorfismus mezi nimi (tj. $\exists \phi^{-1}$ a $\dim V_1 = \dim V_2$). Pak repr. $(\phi \circ \varsigma \circ \phi^{-1}, V_2)$ je ekvivalentní repr. (ς, V_1).

Neboli (ς, V_1) a (σ, V_2) jsou ekvivalentní repr. grupy G (příp. algebry), pokud $\exists \phi: V_1 \xrightarrow{\text{na}} V_2$ takové, že $\sigma = \phi \circ \varsigma \circ \phi^{-1}$.

Pozn: V matematice se často používá tzv. splétající (intertwining) zobrazení, což je v tomto případě lin. zobrazení $S: V_1 \to V_2$ mezi vekt. prostory, které splňuje pro 2 repr. (ς, V_1) a (σ, V_2) vztah

$$S \circ \varsigma(g)\vec{v} = \sigma(g) \circ S\vec{v} \quad \text{pro } \forall g \in G \text{ a } \forall \vec{v} \in V_1$$

$$\begin{array}{ccc} V_1 & \xrightarrow{S} & V_2 \\ \varsigma(g)\downarrow & & \downarrow\sigma(g) \\ V_1 & \xrightarrow[S]{} & V_2 \end{array}$$

neboli (ς, V_1) a (σ, V_2) jsou ekvivalentní (někdy též izomorfní), pokud $\exists$ splétající izomorfismus V_1 a V_2 (tj. $\exists S^{-1}$)

- aby (ς, V_1) a (σ, V_2) byly ekvivalentní, musí být $\dim V_1 = \dim V_2$, ale není to postačující podmínka

Př. $V = \mathbb{R}$, $G = \{E, i = \text{inverze}\}$ (E = identita)

na V existují 2 neekvivalentní repr.
1) (ς, V), kde $\varsigma(E) = 1$, $\varsigma(i) = 1$ (triviální, symetrická repr.)
2) (σ, V), kde $\sigma(E) = 1$, $\sigma(i) = -1$, (antisymetrická repr.)

(Pozn. ve fyzice jde o paritu – chování vlnové fce při inverzi, buď se mění, nebo nemění znaménko)

Př. Ekvivalentní maticové reprezentace při změně báze

Nechť (ς, V) je repr. grupy G na V ($\dim V = n$) a zvolme ve V bázi e_i, tj. $\forall x \in V$ lze psát jako $x = \sum_{i=1}^{n} x_i e_i$. Působení grupy G na V můžeme v této bázi vyjádřit takto:

$\forall g \in G$ přiřadíme $T(g)$, operátor na V, který po zapůsobení na prvek báze dá jistou lin. kombinaci prvků báze, neboli

$$T(g)\,e_i = \sum_{k=1}^{n} D(g)_{ki}\, e_k \quad \text{(tj. dostaneme matici } D(g))$$

a pro změnu obecného vektoru dostaneme

$$x' = T(g)\,x \underset{\text{díky linearitě } T(g)}{=} \sum_{i=1}^{n} x_i T(g) e_i = \sum_{i,k=1}^{n} x_i D(g)_{ki} e_k = \sum_{k=1}^{n} x'_k e_k$$

neboli

$$x'_k = \sum_{i=1}^{n} D(g)_{ki}\, x_i$$

(zde již standardní násobení matice krát vektor, na rozdíl od $T(g) e_i = \sum_{k=1}^{n} e_k D(g)_{ki}$)

matice $D(g)$ tvoří tzv. maticovou reprezentaci grupy G (kdy není obecně třeba mluvit o V) jde opravdu o reprezentaci nebot' $D(e) = 1\!\!1_{n\times n}$

a $T(g_1)T(g_2)\,x = \sum_{i,k=1}^{n} x_i\, D(g_2)_{ki} T(g_1) e_k =$

$= \sum_{i,k,\ell=1}^{n} x_i\, D(g_2)_{ki}\, D(g_1)_{\ell k}\, e_\ell = \sum_{i,k,\ell} x_i\, \underbrace{D(g_1)_{\ell k}\, D(g_2)_{ki}}_{[D(g_1)D(g_2)]_{\ell i}}\, e_\ell$

ale zároveň $= T(g_1 g_2)\,x = \sum_{i,\ell} x_i\, D(g_1 g_2)_{\ell i}\, e_\ell$

a tedy $D(g_1 g_2) = D(g_1) D(g_2)$ jde tedy o homomorfismus z grupy G do grupy matic $n\times n$

Zvolme nyní jinou bázi na V $\tilde{e}_i = \sum_{j=1}^{n} e_j A_{ji}$, kde A je matice přechodu definující jisté zobrazení z V na V (složky vektoru $x = \sum_{i=1}^{n} x_i e_i$ se transformují pomocí inverzní matice, nebot' $x = \sum_{i=1}^{n} \tilde{x}_i \tilde{e}_i = \sum_{i,j} x_j (A^{-1})_{ij} \tilde{e}_i$ a tedy $\tilde{x}_i = \sum_{j=1}^{n} (A^{-1})_{ij} x_j$)

Působení G na V lze tedy vyjádřit též jako $T(g)\tilde{e}_i = \sum_{\ell=1}^{n} \tilde{D}(g)_{\ell i}\, \tilde{e}_\ell$, kde $\tilde{D}(g)$ bude obecně jiná matice než $D(g)$

a dále $= \sum_j A_{ji}\, T(g) e_j = \sum_{j,k} A_{ji}\, D(g)_{kj}\, e_k = \sum_{j,k,\ell} A_{ji}\, D(g)_{kj}\, (A^{-1})_{\ell k}\, \tilde{e}_\ell$

neboli $\tilde{D}(g)_{\ell i} = \sum_{k,j} (A^{-1})_{\ell k}\, D(g)_{kj}\, A_{ji} = \sum_{kj} B_{\ell k}\, D(g)_{kj}\, (B^{-1})_{ji}$

kde jsme označili $A^{-1} = B$

maticově $\tilde{D}(g) = B\, D(g)\, B^{-1}$

tj. $\tilde{D}(g)$ a $D(g)$ jsou svázány podobnostní transformací a říkáme, že v tomto případě jsou $\tilde{D}(g)$ a $D(g)$ <u>ekvivalentní maticové repr.</u>

[totéž dostaneme „souřadnicově"
$\tilde{x} = Bx$, $x' = D(g)x$
$\tilde{x}' = \tilde{D}(g)\tilde{x} = Bx' \overset{\downarrow}{=} BD(g)x = BD(g)B^{-1}\tilde{x}$
neboli opět $\tilde{D}(g) = BD(g)B^{-1}$]

<u>Reducibilní a ireducibilní reprezentace</u>

- při působení grupy či algebry na V se může stát, že určitý netriviální ($\neq 0, V$) podprostor $W \subset V$ zůstává nezměněn, tj. např. pro grupu G platí $g(g)\vec{w} \in W$ pro určitou repr. (g, V) a $\forall g \in G$, $\forall \vec{w} \in W$

<u>Def:</u> Podprostor $W \subset V$, který se nemění při působení G na V, se nazývá <u>invariantní podprostor</u> a pokud neobsahuje žádný další netriviální ($\neq 0, W$) invariantní podprostor, pak jde o <u>ireducibilní invariantní podprostor</u>.

- stručně lze psát $G \cdot W \subset W$

<u>Def.</u> Pokud V obsahuje při působení G pomocí repr. (g,V) netriviální invariantní podprostor, říkáme, že jde o <u>reducibilní prostor</u> a že (g,V) je <u>reducibilní reprezentace</u>. V opačném případě jde o <u>ireducibilní reprezentaci</u>.

<u>Def:</u> Podreprezentace repr. (g,V) grupy G je repr. $(g_{\downarrow W}, W)$, kde W je invariantní podprostor V při působení G.

- Co to znamená pro maticové reprezentace?
  - pokud zvolíme bázi tak, že $e_1, \dots, e_r \in W$ ($\dim W = r$) a $e_{r+1}, \dots, e_d \in V$, ale $\notin W$ ($\dim V = d$)

    pak dostaneme

$$D(g) = \begin{array}{c} \left(\begin{array}{c|c} D^{W}(g) & D^{WW'}(g) \\ \hline 0 & D^{W'}(g) \end{array}\right) \begin{array}{l} \}\, r \\ \}\, d-r \end{array} \\ \begin{array}{cc} \quad\underbrace{\hphantom{xx}}_{r} & \quad\underbrace{\hphantom{xxx}}_{d-r} \end{array} \end{array}$$

kde W' značí lineární obal $W' = \mathscr{L}(e_{r+1}, \dots, e_d)$

tj. $$T(g)\, e_i = \sum_{k=1}^{r} e_k D(g)_{ki} \quad \text{pro } i = 1, \dots, r$$

a matice $D^W(g)$ tvoří podreprezentaci repr. $D(g)$, neboť

$$D(g_1) D(g_2) = \left(\begin{array}{c|c} D^W(g_1) D^W(g_2) & D^W(g_1) D^{WW'}(g_2) + D^{WW'}(g_1) D^{W'}(g_2) \\ \hline 0 & \underbrace{D^{W'}(g_1) D^{W'}(g_2)} \end{array}\right)$$

Tyto matice též tvoří repr. grupy G ale nejde obecně o podreprez. repr. $D(g)$ protože W' nemusí být invariantní podprostor

- vektorům $e_1, \dots, e_d$ se říká <u>báze reprezentace</u> (g,V) a $e_1, \dots, e_r$ tvoří bázi podrepr. $(g_{\downarrow W}, W)$

- v obecné bázi prostoru V by matice $D(g)$ neměly tvar $\left(\begin{array}{c|c} \# & \# \\ \hline 0 & \# \end{array}\right)$, ale byly by plné, ale existovala by podobnostní transformace, která by všechny matice pro $\forall g \in G$ převedla na tento tvar $\Rightarrow$ někdy, když se pracuje pouze s maticovými reprezentacemi, je definice reducibility zavedena pomocí existence takové podobnostní transformace, tj.

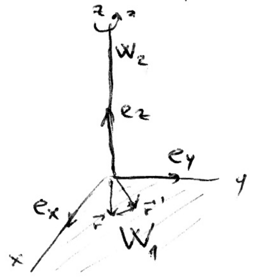
  <u>maticová reprezentace je reducibilní</u>, pokud je ekvivalentní repr. $D(g)$, kde $\forall D(g)$ jsou matice typu $\left(\begin{array}{c|c} \# & \# \\ \hline 0 & \# \end{array}\right)$, tj. $\exists A$ takové, že

$$D'(g) = A D(g) A^{-1} \quad \text{pro } \forall g \in G$$

<u>Věta:</u> Každá ireducibilní repr. konečné grupy je konečně dimenzionální.

Dk: Nechť (g,V) je ired. repr. G (konečné) a $x \in V$. Pak $g(g)x$ pro $\forall g \in G$ je konečná množina vektorů, jejíž lin. obal je konečně rozm. podprostor V, který je ale navíc invariantní vůči g a tedy celé V musí být tento podprostor, protože g je ireducibilní dle předpokladu. $\Rightarrow$ V je konečně-rozměrný.

Př. Uvažujme působení $SO(2)$ na $\mathbb{R}^3 = V$, přičemž $\forall g \in SO(2)$ přiřadíme rotaci R^z_φ kolem osy z



- vidíme, že se při všech těchto rotacích nemění $\vec{r} = z e_z$ a vektory $\vec{r} = x e_x + y e_y$ jsou opět lin. kombinací e_x a e_y

$\Rightarrow$ podprostory $W_1 = \mathcal{L}(\{e_x, e_y\})$, $W_2 = \mathcal{L}(\{e_z\})$ jsou invariantní při tomto působení $SO(2)$ a jde tedy o reducibilní reprezentaci $SO(2)$

- pokud se omezíme na W_1 a W_2, už nenajdeme další netriviální inv. podpr.

$\Rightarrow$ podrepr. na W_1 a W_2 už jsou ireducibilní

- maticově

$$R^z_\varphi = \left(\begin{array}{cc|c} \cos\varphi & -\sin\varphi & 0 \\ \sin\varphi & \cos\varphi & 0 \\ \hline 0 & 0 & 1 \end{array}\right) \quad \begin{array}{l} \nearrow \; R^z_\varphi\restriction_{W_1} = \begin{pmatrix} \cos\varphi & -\sin\varphi \\ \sin\varphi & \cos\varphi \end{pmatrix} \\ \searrow \; R^z_\varphi\restriction_{W_2} = (1) \end{array}$$

$\leftarrow$ ireducibilní reálná repr. $SO(2)$

- uvidíme později, že všechny ired. repr. Abelových grup na komplexních prostorech jsou nutně jednodimenzionální, zde však máme reálnou repr.

$\rightarrow$ pokud bychom např. uvažovali působení $SO(2)$ na 3rozměrné podprostoru p-orbitalů Hilb. prostoru elektronu v centrálním poli, který je komplexní, tam bychom našli další netriviální inv. podprostory

$\Rightarrow$ připusťme tedy komplexní kombinace $\vec{z} = c^x e_x + c^y e_y$, kde $c^x, c^y \in \mathbb{C}$

pak $z_1 = e_x + i e_y$
a $z_2 = e_x - i e_y$ generují jednorozměrné inv. podpr. „zkomplexifikovaného" $W_1^{\mathbb{C}}$, který je pak reducibilní

neboť např. $\begin{pmatrix} \cos\varphi & -\sin\varphi \\ \sin\varphi & \cos\varphi \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 \\ i \end{pmatrix} = e^{-i\varphi} \begin{pmatrix} 1 \\ i \end{pmatrix}$

$\Rightarrow$ $R^z_\varphi\restriction_{W_1^{\mathbb{C}}}$ lze zdiagonalizovat pomocí podobnostní transformace

$$\underbrace{\frac{1}{\sqrt{2}}\begin{pmatrix} 1 & -i \\ 1 & i \end{pmatrix}}_{A^\dagger = A^{-1}} \begin{pmatrix} \cos\varphi & -\sin\varphi \\ \sin\varphi & \cos\varphi \end{pmatrix} \underbrace{\frac{1}{\sqrt{2}}\begin{pmatrix} 1 & 1 \\ i & -i \end{pmatrix}}_{A} = \left(\begin{array}{c|c} e^{-i\varphi} & 0 \\ \hline 0 & e^{i\varphi} \end{array}\right)$$

nové ireducibilní repr. $SO(2)$ (komplexní) které nejsou ekvivalentní triviální repr.

A tvořené normalizovanými vektory z_1 a z_2

- obecně lze ukázat, že $\forall$ IR (komplexní) grupy $SO(2)$ jsou $e^{\pm in\varphi}$, $n = 0, 1, 2, \dots$