

# Projekční operátory (lépe symetrizační operátory) pro konečné grupy PGNF (23)

- motivace → systém popisujeme často ve bázi, která vystihuje jeho složení, avšak ne jeho symetrie
  - Př. - atomové orbitály jako báze při hledání molekulových orbitalů
  - součiny jednočásticových funkcí jako báze pro popis několika interagujících částic
- přitom víme, že vlastní stavy systému přísluší jisté ireducibilní repr. grupy symetrie systému, neboli náleží do ireducibilního invariantního podprostoru vůči oper.  $T(g), g \in G \Rightarrow$  proto bychom chtěli spíše bázi, která odpovídá rozdělení ~~prostoru~~ ~~prostoru~~ stavů na tyto invariantní podprostory
- pokud ale máme obecnou bázi, jejíž ~~vektory~~ ~~vektory~~ mají nenulové složky v různých inv. podprostorech, potřebujeme z nich nějak „vyrobit“, „vyprojektovat“ bázi těchto inv. podpr. → k tomu slouží právě projekční (symetrizací) operátory

Pozn. k terminologii: Necht' vektory  $v_1^M, \dots, v_{d_M}^M \in V$  tvoří bázi ireducibilní repr.  $\Gamma^M$  grupy  $G$  na <sup>inv.</sup> podprostoru  $W$ , tj.

$$(1) \quad T(g)v_i^M = \sum_{k=1}^{d_M} v_k^M D_{ki}^M(g)$$

(Pozn.  $T(g)$  může být uvažováno na celém prostoru  $V$ , působí na  $v_i^M \in W$  výsledkem však zůstává ve  $W$ )

pak říkáme, že  $v_i^M$  patří k  $i$ -tému sloupci reprezentace  $\Gamma^M = \{T(g), g \in G\}$  a vektory  $v_1^M, \dots, v_{d_M}^M$  se nazývají partnery (vzhledem k této reprezentaci).

- ze vztahu (1) můžeme „vytáhnout“, že pomocí operátorů  $T(g)$  by měly nějak jít zkonstruovat z jednoho  $v_i^M$  ostatní partnery  $v_k^M$  (neboť působením  $T(g)$  dostáváme lineární kombinace všech  $v_k^M$ ) pokud bychom znali  $D_{ki}^M(g)$  příslušné irred. repr.

- pomocí relací ortogonality skutečně dostáváme (pro unitární repr.)

$$\sum_g D_{rs}^M(g)^* T(g)v_i^M = \sum_{k=1}^{d_M} \sum_g D_{rs}^M(g)^* D_{ki}^M(g) v_k^M = \sum_{k=1}^{d_M} \frac{d_M}{\#G} \delta_{rk} \delta_{si} v_k^M = \frac{\#G}{d_M} \delta_{si} v_r^M$$

a tedy pro  $s=i$  máme

$$v_r^M = \frac{d_M}{\#G} \sum_g D_{ri}^M(g)^* T(g)v_i^M$$

- definujeme-li operátory

$$P_{rs}^M = \frac{d_M}{\#G} \sum_g D_{rs}^M(g)^* T(g)$$

pak vidíme jednak, že

$$v_r^M = P_{ri}^M v_i^M \quad (\text{obecněji}) \quad P_{rs}^M v_i^M = \delta_{si} v_r^M$$

vidíme, že  $P_{rs}^M$  obecně  
nemá projekční op.  
např.  $P_{12}^M v_2^M = v_1^M$   
 $P_{12}^M v_1^M = 0$   
tedy  $(P_{12}^M)^2 \neq P_{12}^M$

a ~~to~~ dále ~~je~~ vezmeme-li libovolný vektor  $v \in V$  a ~~zvolíme-li~~ ~~určíme-li~~  $v$

spočteme-li

$$v_{jk}^M = P_{jk}^M v = \frac{d_M}{\#G} \sum_g D_{jk}^M(g)^* T(g) v$$

pak tyto vektory (je jich  $d_M$ , indexovány po-ocí  $j$ ) tvoří bázi ireducibilní repr.  $\Gamma^M$  (na podpr.  $\mathcal{L}(\{v_{jk}^M, j=1, \dots, d_M\})$ ), neboť

$$T(h) v_{jk}^M = \frac{d_M}{\#G} \sum_g D_{jk}^M(g)^* \underbrace{T(h) T(g)}_{T(hg)} v = \frac{d_M}{\#G} \sum_{g'} D_{jk}^M(h^{-1}g')^* T(g') v =$$

substituce  $g = h^{-1}g'$ , což lze neboť  
pro  $g$  vždy  $\exists$  nějaké  $g'$  takové,  
že  $g = h^{-1}g'$  a sou-je-e přes  
celou grupu

$$= \frac{d_M}{\#G} \sum_{g'} \sum_r D_{jr}^M(h^{-1})^* D_{rk}^M(g')^* T(g') v =$$

$$= \sum_r D_{jr}^M(h^{-1})^* v_{rk}^M = \sum_r D_{rj}^M(h) v_{rk}^M$$

díky unitaritě  
 $D_{jr}^M(h^{-1}) = D_{rj}^M(h)^*$

- dostali jsme tedy bázi ireduc. repr.  $\Gamma^M$  grupy  $G$  v prostoru  $V$

z jediného vektoru  $v \in V$ , ovšem tato báze nemusí být nenulová

což je zřejmé z toho, že <sup>libovolný</sup>  $v$  nemusí mít nenulovou složku v inv. podprostoru příslušném  $\Gamma^M$

- problém je, že bychom potřebovali znát  $D^M(g)$ , tj. přílo- matice příslušející určité  $\Gamma^M$ , většinou ~~ne~~  $g$  jsou ale tabelovány jen charaktery  $\Rightarrow$  neúplný projekční operátor

$$P^M = \sum_j P_{jj}^M = \sum_j \sum_g \frac{d_M}{\#G} D_{jj}^M(g)^* T(g) = \frac{d_M}{\#G} \sum_g \chi^M(g)^* T(g)$$

ovšem jeho působením obecně dostáváme

$$P^M v = \sum_j v_{jj}^M$$

tj. jenžistou lineární kombinací vektorů z invariantního podprostoru příslušejícího  $\Gamma^M$  a ne konkrétní bázi  $\rightarrow$  nutno působit na řešení  $v$  a ortogonalizovat