

Määr 5.4

Matriisiryhmän G dimension on $\dim G = \dim_{\mathbb{R}} T_I G$.

| TO 8.2

| 1

Jos $T_I G$ on \mathbb{C} -vektoritilaus, niin

matriisiryhmän G kompleksinen dimension on $\dim_{\mathbb{C}} G = \dim_{\mathbb{C}} T_I G$.

Esim 5.5

Määritetään yleisen lineaarisen ryhmän $GL(n, \mathbb{R})$ tangenttiavaruus $T_I GL(n, \mathbb{R})$.
Määritelmän mukaan $T_I GL(n, \mathbb{R}) \subset M_n(\mathbb{R})$.

Toisaalta, mielellä taiselle $A \in M_n(\mathbb{R})$, $t \mapsto \exp(tA)$ on käyrä
jolle $\exp(0 \cdot A) = I$ ja $\frac{d}{dt} \exp(tA) = A$, joten

$$T_I GL(n, \mathbb{R}) = M_n(\mathbb{R})$$

Nämä ollessa $\dim GL(n, \mathbb{R}) = \dim M_n(\mathbb{R}) = n^2$.

Huom, edellä inklusio $M_n(\mathbb{R}) \subset T_I GL(n, \mathbb{R})$ olisi voitu todistaa
myös käytäen käyrää

$t \mapsto I + tA$
sillä riittävän pienille $t \in \mathbb{R}$, $I + tA \in GL(n, \mathbb{R})$.

Yleisesti matriisiryhmiille $G \subset GL(n, \mathbb{R})$ sen sijan valkai $A \in T_I G$,
on mahdollista että $I + tA \notin G \quad \forall t \in \mathbb{R} \setminus \{0\}$.

Matriisiryhmän (tai yleisemmin Lien ryhmän) tangenttiavaruudella on enemmänkin kuin pelkkä vektoriavaruusrakenne.

Annetaan ensin abstrakti määritelmä

TO 8,2
2

Määritelmä 5.6

\mathbb{K} -Lien algebra (tai Lien algebra) kunnan $(\mathbb{K}, +)$

on \mathbb{K} -vektoriavaruus \mathfrak{g} varustettuna Lien sulkeilla, eli \mathbb{K} -bilineaarsella kurvaiksella $[\cdot, \cdot]: \mathfrak{g} \times \mathfrak{g} \rightarrow \mathfrak{g}$ jolle

$$(i) \forall x, y \in \mathfrak{g} \quad [x, y] = -[y, x] \quad (\text{anti kommutatiivisuus})$$

$$(ii) \forall x, y, z \in \mathfrak{g} \quad [x, [y, z]] + [y, [z, x]] + [z, [x, y]] = 0 \quad (\text{Jacobi identiteetti})$$

Lien algebroja merkitään usein goottilaisilla kirjaimilla $\mathfrak{g}, \mathfrak{h}, \dots$

\mathbb{K} -bilineaarisus tarkoittaa, että

$$[x, ay] = a[x, y], \quad [ax, y] = a[x, y] \quad \forall a \in \mathbb{K}, x, y \in \mathfrak{g}$$

$$[x, y+z] = [x, y] + [x, z], \quad [x+y, z] = [x, z] + [y, z] \quad \forall x, y, z \in \mathfrak{g}.$$

(Tylsä) Esimerkki 5.7

Mikä tahansa \mathbb{K} -vektoriavaruus V varustettuna nollasulkeilla $[x, y] = 0 \quad \forall x, y \in V$ on Lien algebra.

Tämä on m.s. abelinien Lien algebra

Esimerkki 5.8

Asetetaan \mathbb{R}^3 issä $[x, y] = x \times y$ (ristitulo). Tällöin $(\mathbb{R}^3, [\cdot, \cdot])$ on Lien algebra, standardikannalle

$$[e_1, e_2] = -[e_2, e_1] = e_3$$

$$[e_2, e_3] = -[e_3, e_2] = e_1$$

$$[e_3, e_1] = -[e_1, e_3] = e_2$$

Muista: Imaginaarijärjestelyille $u, v \in \mathbb{R}i + \mathbb{R}j + \mathbb{R}k$, $uv = -u \cdot v + u \times v$ joten ylläolevat ovat vain relaatiot

$$ij = k, \quad jk = i, \quad ki = j$$

Antikommutatiivisuus saadaan ristituloon antikommutatiivisuudesta.

Tarkistetaan Jacobin identiteetti vektoreille $x=e_1, y=e_2, z=e_3$

$$[e_1, [e_2, e_3]] + [e_2, [e_3, e_1]] + [e_3, [e_1, e_2]] \\ = [e_1, e_1] + [e_2, e_2] + [e_3, e_3] = 0,$$

sillä antikommutatiivisuus $\Rightarrow [x, x] = 0 \quad \forall x$.

TO 8.2

3

Lemma 5.9

Olkoon g \mathbb{K} -vektoriavaruus varustettuna \mathbb{K} -kommutatiivisella $[\cdot, \cdot] : g \times g \rightarrow g$.

Olkoon $\{x_1, \dots, x_n\}$ g :n \mathbb{K} -kanta. Jos

$$[x_i, [x_j, x_k]] + [x_j, [x_k, x_i]] + [x_k, [x_i, x_j]] = 0$$

$\forall 1 \leq i < j < k \leq n$, niin $(g, [\cdot, \cdot])$ on \mathbb{K} -Lien algebra.

Toj
HFT

Lause 5.10

$M_n(\mathbb{K})$ varustettuna kommutaattori $\text{suhteilla } [A, B] = AB - BA$
on \mathbb{K} -Lien algebra. Tätä Lien algebraa merkitään useimmiten $gL(n, \mathbb{K})$.

Toj

$M_n(\mathbb{K})$ on \mathbb{K} -vektoriavaruus.

Kommutaattorin bilinearisuus:

$$[\lambda A + \beta, C] = (\lambda A + \beta)C - C(\lambda A + \beta) = \lambda(AC - CA) + BC - CB = \lambda[A, C] + [B, C]$$

(Toisen komponentin lineaarisuus saadaan antikommutatiivisuudesta)

Antikommutatiivisuus:

$$[A, B] = AB - BA = -(BA - AB) = -[B, A]$$

Jacobi:

$$[A, [B, C]] + [B, [C, A]] + [C, [A, B]] \\ = A(BC - CB) - (BC - CB)A + B(CA - AC) - (CA - AC)B + C(CAB - BAC) - (AB - BA)C \\ = \underline{\underline{ABC}} - \underline{\underline{ACB}} - \underline{\underline{BCA}} + \underline{\underline{CBA}} + \underline{\underline{BAC}} - \underline{\underline{CAB}} + \underline{\underline{ABC}} - \underline{\underline{ABC}} + \underline{\underline{BAC}} \\ = 0 \quad \square$$

Määritelmä 5.11

Olkoon \mathbb{K} -Lien alialgebra. \mathbb{K} -aliavaruus H on \mathbb{K} -Lien alialgebra jos se on suljeettu Lien sulkeiden suhteessa eli $\forall x, y \in H : [x, y] \in H$.

Tällöin merkitään aliryhmän notaatiota imitoitien $H \leq g$.

TO 8.2

Lause 5.12

Matriisiryhmän $G \subset GL(n, \mathbb{K})$ tangenttiavaruus $T_I G$

on $GL(n, \mathbb{K})$:n \mathbb{R} -Lien alialgebra.

Jos $\mathbb{K} = \mathbb{C}$ ja $T_I G \subset GL(n, \mathbb{C})$ on \mathbb{C} -aliavaruus, se on myös \mathbb{C} -Lien alialgebra.

Tod

Lemman 5.2 nojalla $T_I G \subset GL(n, \mathbb{K})$ ($= M_n(\mathbb{K}), [\cdot, \cdot]$)

on \mathbb{R} -aliavaruus. Riittää siis osoittaa, että $\forall A, B \in T_I G$

$$[A, B] = AB - BA \in T_I G$$

Olkoot $\alpha : (-\varepsilon, \varepsilon) \rightarrow G$ ja $\beta : (-\delta, \delta) \rightarrow G$ derivaatuiriv käsitykset, jolle $\alpha(0) = \beta(0) = I$ ja $\alpha'(0) = A$, $\beta'(0) = B$.

Tarkastellaan kuvausta

$$F : (-\varepsilon, \varepsilon) \times (-\delta, \delta) \rightarrow G, \quad F(t, s) = \alpha(t)\beta(s)\alpha(t)^{-1}\beta(s)^{-1}$$

eli ns. $\alpha(t)$:n ja $\beta(s)$:n ryhmissäkommutaattoria.

Kaikilla $t \in (-\varepsilon, \varepsilon)$ kuvaus $s \mapsto F(t, s)$ on derivaatuiriv käsitys ja $F(t, 0) = I$, ja tulossaan nojalla

$$\begin{aligned} \frac{\partial}{\partial s} F(t, s)|_{s=0} &= \alpha(t)\beta'(0)\alpha(t)^{-1}\beta(0)^{-1} + \underbrace{\alpha(t)\beta(0)\alpha(t)^{-1}}_{= \alpha(t)} \underbrace{\frac{\partial}{\partial s} \beta(s)^{-1}|_{s=0}}_{= -\beta'(0)} \\ &= \alpha(t)\alpha(t)^{-1} \\ &= I \end{aligned}$$

$$= \alpha(t)B\alpha(t)^{-1} - B \in T_I G$$

Koska $T_I G$ on vektoriavaruus, myös

$$\begin{aligned} T_I G \ni \frac{\alpha(t)B\alpha(t)^{-1} - B}{t} &\xrightarrow{t \rightarrow 0} \frac{d}{dt} \alpha(t)B\alpha(t)^{-1} \Big|_{t=0} \\ &= \alpha'(0)B\alpha(0)^{-1} + \alpha(0)B \frac{d}{dt} \alpha(t)^{-1} \Big|_{t=0} \\ &= AB + BC(-A) = AB - BA = [A, B] \end{aligned}$$

Koska $T_I G \subset GL(n, \mathbb{K})$ on suljeettu, $[A, B] \in T_I G$. \square .

Määr 5.13

Matriisiryhmän $G \subset GL(n, \mathbb{K})$ Lien algebra on

$\mathfrak{g} = T_I G$ varustettuna kommutaattorisulkeilla $[A, B] = AB - BA$.

TO 8.2

5

Esimerkin 5.5 nojalla yleisen lineaarisen ryhmän $GL(n, \mathbb{K})$

Lien algebra on $\mathfrak{gl}(n, \mathbb{K})$, mikä on tämän notaation motivaatio.

Vastaavasti merkitään

$SL(n, \mathbb{K}) = SL(n, \mathbb{K})$:n Lien algebra

$SO(n) = SO(n)$:n Lien algebra

$O(n) = O(n)$:n Lien algebra

$U(n) = U(n)$:n Lien algebra

$SU(n) = SU(n)$:n Lien algebra, jne. —

Tarkastellaan seuraavaksi minkäistä matriiseista nämä
Lien algebrat koostuvat, eli määritellään ehtoja, joilla
takaavat esim. että $\exp(tA) \in SL(n, \mathbb{K}) \quad \forall t \in \mathbb{R}$.

Jos $\gamma: (-\varepsilon, \varepsilon) \rightarrow SL(n, K)$ on derivoitava kääyrä, niin

$$\frac{d}{dt} \det \gamma(t) = \frac{d}{dt} 1 = 0$$

TO 8.2

6

Lemua 5.14

Olkoon $\gamma: (-\varepsilon, \varepsilon) \rightarrow GL(n, K)$ derivoitava kääyrä jolle $\gamma(0) = I$.

$$\text{Tällöin } \left. \frac{d}{dt} \det \gamma(t) \right|_{t=0} = \operatorname{tr} \gamma'(0)$$

Tot

Merkittää $a_{rs}(t) = (\gamma(t))_{rs}$ matriisin $\gamma(t)$ alkioita ja $C_{rs}(t)$ matriisin $\gamma(t)$ koefaktorimatriisia rivin r ja sarakseen s suhteen.

Kehittämällä determinanttia viimeisen rivin suhteen saadaan tällöin

$$\det \gamma(t) = \sum_{k=1}^n (-1)^{n+k} a_{nk}(t) \cancel{C_{nk}(t)} \cdot \det C_{nk}(t)$$

Derivoimalla tämä saadaan

$$\left. \frac{d}{dt} \det \gamma(t) \right|_{t=0} = \sum_{k=1}^n (-1)^{n+k} a_{nk}'(0) \det C_{nk}(0) + \underbrace{\sum_{k=1}^n (-1)^{n+k} a_{nk}(0) \frac{d}{dt} \det C_{nk}(t)}_{C = \begin{cases} 1, & n=k \\ 0, & n \neq k \end{cases}} \Big|_{t=0}$$

Koska $\gamma(0) = I$, $a_{nk}(0) = \begin{cases} 1, & n=k \\ 0, & n \neq k \end{cases}$ ja $\det C_{nk} = \begin{cases} 1, & n=k \\ 0, & n \neq k \end{cases}$.

Näin ollen

$$\begin{aligned} \left. \frac{d}{dt} \det \gamma(t) \right|_{t=0} &= (-1)^{n+n} a_{nn}'(0) + (-1)^{n+n} \left. \frac{d}{dt} \det C_{nn}(t) \right|_{t=0} \\ &= a_{nn}'(0) + \left. \frac{d}{dt} \det C_{nn}(t) \right|_{t=0} \end{aligned}$$

Kehittämällä $\det C_{nn}(t)$ rivin $n+1$ -suhteen, $\det C_{n+1,n+1}(t)$ rivin $n+2$ -suhteen jne saadaan tällöin

$$\begin{aligned} \left. \frac{d}{dt} \det \gamma(t) \right|_{t=0} &= a_{nn}'(0) + a_{n+1,n+1}'(0) + \left. \frac{d}{dt} \det C_{n+1,n+1}(t) \right|_{t=0} \\ &= \dots = \sum_{k=1}^n a_{kk}'(0) = \operatorname{tr} \gamma'(0) \quad \square \end{aligned}$$

Lemma 5.15

$$\det \exp(tA) = e^{\operatorname{tr} A} \quad \forall A \in M_n(\mathbb{K})$$

TO 8.2

7

Tot

Määritellään $\gamma: \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{K}^*$, $\gamma(t) = \det(\exp(tA))$.

Koska $t \mapsto \exp(tA)$ on derivoitava kääyrä ja $\exp(0A) = I$,

Lemman 5.14 nojalla

$$\frac{d}{dt} \gamma(t) \Big|_{t=0} = \operatorname{tr} \left(\frac{d}{dt} \exp(tA) \Big|_{t=0} \right) = \operatorname{tr} A$$

Koska \det on homomorfismi ja Lauseen 4.3 nojalla $\exp(t+h)A = \exp(tA)\exp(hA)$,

$$\begin{aligned} \gamma'(t) &= \lim_{h \rightarrow 0} \frac{\gamma(t+h) - \gamma(t)}{h} = \lim_{h \rightarrow 0} \frac{\det \exp((t+h)A) - \det \exp(tA)}{h} \\ &= \left(\lim_{h \rightarrow 0} \frac{\det \exp(hA) - \det I}{h} \right) \det \exp(tA) \\ &= \gamma'(0) \gamma(t) = (\operatorname{tr} A) \cdot \gamma(t) \end{aligned}$$

Näin ollen γ toteuttaa saman differentiaaliyhtälön kuin

$$t \mapsto e^{\operatorname{tr}(A) \cdot t} : \quad \frac{d}{dt} e^{\operatorname{tr}(A) \cdot t} = (\operatorname{tr} A) e^{\operatorname{tr}(A) \cdot t}$$

ja toisalta $\det \exp(0 \cdot A) = \det I = 1$, $e^{(\operatorname{tr} A) \cdot 0} = e^0 = 1$,

joten differentiaaliyhtälön ratkaisun yksittäisellä $c = \operatorname{tr} A \in \mathbb{K}$ vähän

$$\boxed{c} \quad x = c \cdot x, \quad c = \operatorname{tr} A \in \mathbb{K}$$