

Continuiamo con la dim.:

5) Sia $T = T_s' + T_m'$ con T_s', T_m' che soddisfano 1), 2), 3).

Sappiamo T_s, T_s', T_m, T_m' sono tutti pol. in T , quindi commutano tutti. Allora

a) $T_m - T_m'$ è nilpotente

b) $T_s - T_s'$ è semisemplice (perché endom. diagonalizzabili che commutano si possono diagonalizzare simultaneamente).

Allora $T_m - T_m' = T_s' - T_s$ è nilpotente e semisemplice, quindi è nullo, cioè $T_m = T_m'$ e $T_s = T_s'$. □

Fine parentesi di algebra lineare.

Teorema (criterio di Cartan): Sia $L \subseteq \mathfrak{gl}(V)$ ^{di dim. finita} algebra di Lie.

Supponiamo $\text{tr}(xy) = 0 \quad \forall x \in L, \forall y \in [L, L]$.

Allora L è risolubile.

Per la dim.:

Lemma 1: Sia $x \in \mathfrak{gl}(V)$ (V come sopra), consid. $\text{ad}(x) \in \mathfrak{gl}(\mathfrak{gl}(V))$.

Vale $\underline{\text{ad}}(x_s) = \text{ad}(x)_s$, $\underline{\text{ad}}(x_m) = \text{ad}(x)_m$

Dim.: Abbiamo $ad(x) = ad(x_s) + ad(x_m)$, e $ad(x_s) \circ ad(x_m) = ad(x_m) \circ ad(x_s)$ perché x_s, x_m commutano (verifica: esercizio).

Sappiamo già anche che $ad(x_m)$ è nilpotente, rimane da dim. $ad(x_s)$ è semisemplice. Scegliamo una base di V in cui

$$x_s = \begin{pmatrix} \alpha_1 & & & 0 \\ & \ddots & & \\ 0 & & & \alpha_m \end{pmatrix} \text{ è diagonale, e calcoliamo}$$

$ad(x_s)$ nella base $(e_{ij})_{i,j=1,\dots,m}$ di $\mathfrak{gl}(V) = \mathfrak{gl}(m)$.

Si vede: $ad(x_s)(e_{ij}) = x_s e_{ij} - e_{ij} x_s = (\alpha_i - \alpha_j) e_{ij}$

(verifica: esercizio) quindi $ad(x_s)$ è diagonale in questa base, con autovalori $\alpha_i - \alpha_j$. \square

Lemma 2: Siano $A \subseteq B \subseteq \mathfrak{gl}(V)$ sottosp. vettoriali, e sia

$$M = \{ x \in \mathfrak{gl}(V) \mid [x, B] \subseteq A \}. \text{ Se } y \in M \text{ soddisfa}$$

$$\text{tr}(y^2) = 0 \quad \forall z \in M \text{ allora } y \text{ è nilpotente.}$$

Dim.: Dobb. dim. che $y_s = 0$. Poss. supporre y_s diagonale:

$$y_s = \begin{pmatrix} \alpha_1 & & & 0 \\ & \ddots & & \\ 0 & & & \alpha_m \end{pmatrix}$$

Sappiamo $ad(y)(B) \subseteq A$, quindi ogni polinomio in $ad(y)$

manda B in A , se non ha termini noti. In particolare

$$ad(y)_s(B) \subseteq A, \text{ e allora } y_s \in M \text{ perché } ad(y)_s = ad(y_s)$$

per il lemma 1.

Prendiamo di nuovo $f(x) \in k[x]$ senza termine noto, allora anche $f(\underbrace{\text{ad}(Y_s)})$ manda B in A . Nella base e_{ij} delle matr. elem., $\text{ad}(Y_s)$ è diagonale con autovalori $d_i - d_j$ come nella dim. prec. Quindi $f(\text{ad}(Y_s))$ è diagonale con autovalori $f(d_i - d_j)$. Cerco f tale che $f(\text{ad}(Y_s)) \bar{=} \text{ad}(\text{qualcosa})$, questo produrrà altri elem. di M oltre a Y e Y_s .

Supponiamo $f(d_i - d_j) = \underline{\beta_i - \beta_j}$ per certi $\beta_1, \dots, \beta_m \in k$.

allora $f(\text{ad}(Y_s)) = \text{ad}(Z)$ dove $Z = \begin{pmatrix} \beta_1 & & \\ & \ddots & \\ & & \beta_m \end{pmatrix}$,

per lo stesso ragionam. di prima fatto con Z invece che con Y_s .

In questo caso $Z \in M$, calcoliamo $\text{tr}(YZ)$. Usiamo:

Y_s, Z commutano, $\text{ad}(Z)$ e $\text{ad}(Y)$ commutano, perché

$\text{ad}(Z)$ è un pol. in $\text{ad}(Y_s)$, e è un pol. in $\text{ad}(Y)$. Allora

$[Z, Y] \in \ker(\text{ad})$, e $\ker(\text{ad}) = Z(\mathfrak{gl}(V)) = k \cdot \text{Id}_V$.

Cioè $[Z, Y]$ è una matrice scalare a traccia nulla,
 \nearrow perché è un bracket

cioè $[Z, Y] = 0$. Segue che Z commuta anche con Y_m .

Abbiamo: $0 = \text{tr}(YZ) = \text{tr}(Y_s Z) + \text{tr}(Y_m Z) = \text{tr}(Y_s Z) =$
 \uparrow entrambi in M \uparrow nilpotente

$$= \alpha_1 \beta_1 + \alpha_2 \beta_2 + \dots + \alpha_m \beta_m$$

Vogliamo dedurre che $\alpha_1 = \dots = \alpha_m = 0$, ma possiamo usare solo delle scelte di β_1, \dots, β_m per cui ci sia un polinomio $f \in k[x]$ tale che $f(\alpha_i - \alpha_j) = \beta_i - \beta_j$. Sembra una specie di linearità di f ma solo su \mathcal{U} , non su k .

Allora prendiamo $\eta: \text{Span}_{\mathbb{Q}} \{d_1, \dots, d_m\} \rightarrow \mathbb{Q}$, e osserviamo che esiste sicuramente $f \in k[x]$ tale che $f(\alpha_i - \alpha_j) = \eta(\alpha_i) - \eta(\alpha_j)$.

Questo è vero perché $k \supseteq \mathbb{Q}$ e se $\alpha_i - \alpha_j = \alpha_s - \alpha_r$ allora

$$\eta(\alpha_i) - \eta(\alpha_j) = \eta(\alpha_i - \alpha_j) = \eta(\alpha_s - \alpha_r) = \eta(\alpha_s) - \eta(\alpha_r). \quad \text{Impongo anche } f(0) = 0, \text{ e ottengo}$$

$$0 = \alpha_1 \eta(\alpha_1) + \dots + \alpha_m \eta(\alpha_m) \quad \forall \eta \text{ come prima}$$

$$\text{Calcoliamo } \eta: \quad 0 = \eta \left(\alpha_1 \eta(\alpha_1) + \dots + \alpha_m \eta(\alpha_m) \right) = \\ = \eta(\alpha_1)^2 + \dots + \eta(\alpha_m)^2.$$

Segue: $\eta(\alpha_1) = \dots = \eta(\alpha_m) = 0$. Però η è un qualsiasi funzionale su $\text{Span}_{\mathbb{Q}} \{d_1, \dots, d_m\}$, segue $\text{Span}_{\mathbb{Q}} \{d_1, \dots, d_m\} = \{0\}$, cioè

$$\alpha_1 = \dots = \alpha_m = 0.$$

□

Dim. criterio di Cartan: Usiamo il teo. di Engel per dim. che

$[L, L]$ è nilpotente. Usiamo il lemma 2 con

$$A = [L, L], \quad B = L. \quad \text{Qui}$$

$$M = \{ x \in \mathfrak{gl}(V) \mid [x, L] \subseteq [L, L] \}$$

Chiaro che $L \subseteq M$. Sappiamo $\text{tr}(yz) = 0 \quad \forall z \in [L, L], \forall y \in L$,
 vorremmo $\text{tr}(xz) = 0 \quad \forall x \in M$.

Abb.:

$$\begin{aligned} \text{tr}(xz) &= \text{tr} \left(x \cdot \sum_i [z_i, w_i] \right) = \sum_i \text{tr} (x \cdot [z_i, w_i]) = \\ &= \sum_i \text{tr} ([x, z_i] \cdot w_i) = 0 \end{aligned}$$

$\uparrow \in [L, L]$ $\uparrow \in L$ $\uparrow \in L$

(attenzione
 x non è nec. in L , ma è in M
 quindi $[x, z_i] \in [L, L]$)

$\text{tr}(a \cdot [b, c]) = \text{tr}([a, b]c) \quad \forall a, b, c \in \mathfrak{gl}(n)$
 (verifica per esercizio)

Allora poss. applicare il Lemma 2 e otteniamo z nilpotente $\forall z \in [L, L]$.

Per il teo. di Engel deduciamo $[L, L]$ nilpotente, e L risolubile. \square

Condanno: Sia L alg. di Lie di dim. finita. Se $\text{tr}(\text{ad}(x)\text{ad}(y)) = 0$
 $\forall x \in [L, L] \quad \forall y \in L$ allora L è risolubile.

Dim.: Per il criterio visto, $\text{ad}(L)$ è risolubile, cioè

$\frac{L}{Z(L)}$ è risolubile. $Z(L)$ è abeliano, quindi L è risolubile. \square

SEMISEMPLICITA'

Def: Sia L alg. di Lie di dim. finita. La forma di Killing

$$\begin{aligned} \text{di } L \text{ è } \quad \kappa_L : L \times L &\longrightarrow \mathbb{k} \\ (x, y) &\longmapsto \text{tr}(\text{ad}(x)\text{ad}(y)) \end{aligned}$$

Oss.: 1) κ_L è bilineare

2) κ_L è associativa, nel senso che

$$\kappa_L(x, [y, z]) = \kappa_L([x, y], z) \quad \forall x, y, z \in L$$

(dim. come prima)

Esempio: $\kappa_{\mathfrak{sl}(2)}$ nella base (e, h, f) ha matrice $\begin{pmatrix} 0 & 0 & 4 \\ 0 & 8 & 0 \\ 4 & 0 & 0 \end{pmatrix}$

in particolare, κ_L è non degenera.

Teorema: L semisemplice $\Leftrightarrow \kappa_L$ è non degenera.

Per la dim.:

Lemma: Sia L qualsiasi, e consid. $R = \{x \in L \mid \kappa_L(x, y) = 0 \forall y \in L\}$

R è un ideale di L .

Dim.: Sia $x \in R$, $z \in L$, verifichiamo che $[x, z] \in R$, cioè sia $y \in L$:

$$\kappa_L([x, z], y) = \kappa_L(x, [z, y]) = 0 \quad \text{cioè } [x, z] \in R. \quad \square$$