

Token: 236120

Omomorfismi di gruppi di matrici

Proposizione: Sia $G \subseteq GL(m, \mathbb{R})$ e $H \subseteq GL(m, \mathbb{R})$ sgr. chiusi,

e sia $\varphi: G \rightarrow H$ omomorfismo di gruppi, continuo.

Esiste un unico omom. di algebre di Lie

$d\varphi: Lie(G) \rightarrow Lie(H)$ chiamato il differenziale di φ ,

tale che $\varphi(e^X) = e^{d\varphi(X)} \quad \forall X \in Lie(G)$.

Dim.: Dato $X \in Lie(G)$ consid. $t \mapsto \varphi(e^{tX})$, $\mathbb{R} \rightarrow H$.

È un omomorfismo continuo (\mathbb{R} con la somma), quindi è

della forma $t \mapsto \underbrace{e^{tY}}_{(=\varphi(e^{tX}))}$ per un elem. $Y \in Lie(H)$,

e Y è univocam. determinato.

Poniamo $d\varphi(X) = Y$, e dimostriamo che $d\varphi$ così def. è lineare e rispetta il bracket, cioè è omom. di algebre di Lie. L'unicità sarà chiara da $e^{tY} = \varphi(e^{tX})$.

Che $d\varphi$ sia compatibile con la multipl. per scalari in \mathbb{R} segue dalla definizione.

Siano $X_1, X_2 \in Lie(G)$:

$$\begin{aligned} \varphi(e^{t(X_1+X_2)}) &= \varphi(e^{tX_1+tX_2}) = \lim_{k \rightarrow +\infty} \varphi\left(e^{\frac{t}{k}X_1} e^{\frac{t}{k}X_2}\right)^k = \\ &= \lim_{k \rightarrow +\infty} \left(\varphi\left(e^{\frac{t}{k}X_1}\right) \cdot \varphi\left(e^{\frac{t}{k}X_2}\right)\right)^k = \end{aligned}$$

$$= \lim_{t \rightarrow \infty} \left(e^{\frac{t}{k} d\varphi(X_1)} e^{\frac{t}{k} d\varphi(X_2)} \right)^k = e^{t(d\varphi(X_1) + d\varphi(X_2))}$$

da cui $d\varphi(X_1 + X_2) = d\varphi(X_1) + d\varphi(X_2)$.

Rimane da dimostrare che $d\varphi([X_1, X_2]) = [d\varphi(X_1), d\varphi(X_2)]$, e

si usa la formula simile già vista per $e^{[X_1, X_2]}$: esercizio. \square

Corollario: Siano G, H, φ come nella prop. Allora φ è C^∞ .

Dim.: Sappiamo $\varphi(e^x) = e^{d\varphi(x)}$, allora per $\|A - I_n\|$ abb. piccolo

abbiamo $\varphi(A) = e^{d\varphi(\log(A))}$

il che esprime φ come appl. C^∞ in un intorno di $I_n \in G$.

Inoltre sia $B \in G$ qualsiasi:

$$\varphi(A \cdot B) = \varphi(A) \cdot \varphi(B)$$

\uparrow variabile di un intorno di I_n \uparrow fissata

Sia allora C con $\|C - B\|$ abb. piccolo, tale che

$C = A \cdot B$ con A abb. vicina a I_n , allora

$$\varphi(C) = \varphi(A \cdot B) = \varphi(A) \cdot \varphi(B) = \varphi(C B^{-1}) \cdot \varphi(B)$$

esprime φ come funzione C^∞ in un intorno di B .

\square

Oss.: Sapendo ora che φ è C^∞ , $d\varphi$ coincide proprio col differenziale ^{usuale} di φ in $I_n \in G$, perché quest'ultimo si può calcolare prendendo una curva α in G con un certo vettore velocità in I_n , e vedendo che vettore velocità ha $\varphi_* \alpha$. Prendendo $\alpha(t) = e^{tX}$ con $X \in \text{Lie}(G)$ si conclude che questo è proprio il nostro $d\varphi$.

Rappresentazioni di gruppi e algebre di Lie

Def.: 1) Sia G un gruppo (non nec. di matrici; né topologico), e sia k un campo. Una rappresentazione di G (su k) è un omomorfismo di gruppi $G \rightarrow GL(V)$, dove V è uno spazio vettoriale su k .

2) Data un'algebra di Lie L su k , una rappresentazione di L è un omomorfismo di algebre di Lie $L \rightarrow \mathfrak{gl}(V)$.

(La notazione $\mathfrak{gl}(V)$ significa $\text{End}(V)$ dotato della struttura usuale di algebra di Lie $[A, B] = \underset{\substack{\uparrow \\ \text{composizione}}}{AB - BA}$.)

3) In entrambi i casi 1), 2), lo sp. vett. V si dice modulo (o risp. G -modulo, L -modulo).

Date rapp. $\varphi: G \rightarrow GL(V)$ opp. $\psi: L \rightarrow \mathfrak{gl}(V)$,

il vettore $(\varphi(g))(v)$ si scrive anche $g \cdot v$ opp. gv ,
dati $g \in G$ e $v \in V$.

Il vettore $(\psi(x))(v)$ si scrive anche $x \cdot v$ opp. xv .

4) Un sottosp. vett. $W \subseteq V$ si dice un sottomodulo (o risp. G -sottom.,
 L -sottomodulo) se $\forall g \in G \forall w \in W: gw \in W$, rispet.

$\forall x \in L \forall w \in W: xw \in W$.

5) V si dice irriducibile se ha esattamente due sottomoduli:

$\{0\}$ e V . (Oss.: $\{0\}, V$ sono sempre sottomoduli di V , ovviamente.)

Se V è irriducibile, in particolare $V \neq \{0\}$.)

6) V si dice completamente riducibile se è somma diretta (anche
con infiniti addendi) di sottomoduli irriducibili.

7) Dati due moduli V, W la somma diretta $V \oplus W$ ha struttura
naturale di modulo:

$$g \cdot (v+w) = gv + gw \quad \forall g \in G \quad \forall v \in V \quad \forall w \in W$$

risp.

$$x \cdot (v+w) = xv + xw \quad \forall x \in L, \quad \forall v \in V, \quad \forall w \in W$$

Oss.: 1) Talvolta si usa una definizione alternativa di modulo, es. G -modulo,

richiedendo l'esistenza di un "prodotto" $G \times V \rightarrow V$ invece di un
 $(g, v) \mapsto gv$

omomorfismo $G \rightarrow GL(V)$ come qui. Le nozioni sono equivalenti, si
verifica facilmente.

In particolare, uno degli assiomi di questo prodotto è

$$g(hv) = (gh)v \quad \forall g, h \in G \quad \forall v \in V$$

ed è equivalente a richiedere $\varphi(g) \circ \varphi(h) = \varphi(gh)$.

2) Un modulo di dimensione 1 è automaticamente irriducibile.

3) Dato $V \neq \{0\}$ modulo di dim. finita, V ha almeno un sottomodulo irriducibile. Infatti basta prendere un sottomodulo $W \subseteq V$ di dimensione minima $\neq 0$. Allora W è irriducibile.

4) Se G è un gruppo topologico e $k = \mathbb{R}$ o \mathbb{C} , e se V ha dim. finita,

allora si richiede usualmente che una rapp. $\varphi: G \rightarrow GL(V)$ sia anche continua.

Esempi: A) Dato $G \subseteq GL(n, k)$, ^($n \geq 1$) allora $V = k^n$ è un G -modulo naturalmente, considerando $\varphi: G \rightarrow GL(n, k)$ l'inclusione.

Ad es. $G = GL(n, k)$: in questo caso $V = k^n$ è un G -modulo irriducibile. Infatti dato $w \in V$ qualsiasi con $w \neq 0$, e dato \tilde{w} ancora qualsiasi $\neq 0$, esiste $g \in G$ tale che $gw = \tilde{w}$.

Quindi se $W \neq \{0\}$ è un sottomodulo, contiene tutti i vettori non nulli di V , cioè $W = V$.

2) Se $\varphi: G \rightarrow H$ è omomorfismo con $G \subseteq GL(n, \mathbb{R})$, $H \subseteq GL(m, \mathbb{R})$ come prima, allora

$V = \mathbb{R}^m$ è naturalmente anche un G -modulo, pensando

ρ come omomorfismo $\rho: G \rightarrow GL(m, \mathbb{R})$.

3) Se $\rho: G \rightarrow GL(V)$ è l'omom. banale ($\rho(g) = Id_V \forall g \in G$), allora V si dice banale.

Oss. che in questo caso ogni sotto-sp. vett. di V è un sottomodulo.

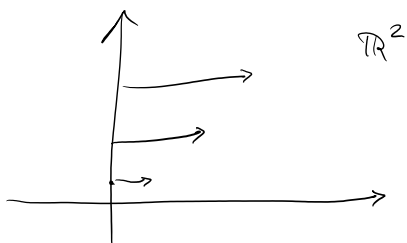
4) $F = \mathbb{R}$ opp. \mathbb{C} . Consid. $(F, +)$ come gruppo topologico,

e $\rho: F \rightarrow GL(2, F)$

$$a \mapsto \begin{pmatrix} 1 & a \\ 0 & 1 \end{pmatrix}$$

È una rappresentazione, e rende F^2 un G -modulo

(continua)



Esercizio: Questo modulo ha esattamente 3 sottomoduli:

$$\{0\}, F^2, F \cdot e_1 \quad \leftarrow \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix}$$

Decidere che F^2 non è completamente riducibile.

$$5) P = \left\{ \begin{pmatrix} \boxed{*} & * \\ 0 & \boxed{*} \end{pmatrix} \right\} \subseteq GL(n, k) \quad (\text{con } 1 \leq l < m)$$

$\underbrace{\hspace{1.5cm}}_l \quad \underbrace{\hspace{1.5cm}}_{m-l}$

Come prima, k^n è naturalmente un P -modulo, e ammette un sottomodulo

$$W = \left\{ \begin{pmatrix} * \\ \vdots \\ * \\ 0 \\ \vdots \\ 0 \end{pmatrix} \right\} \begin{matrix} \} l \\ \} m-l \end{matrix}$$

6) Di nuovo sia $F = \mathbb{R}$ app \mathbb{C} . Sia $F^* = F \setminus \{0\}$.

$$F^* \longrightarrow GL(m, F)$$

$$t \longmapsto \begin{pmatrix} t & & 0 \\ & \ddots & \\ 0 & & t \end{pmatrix}$$

è una rappresentazione, non banale, continua, e qui ogni sottosp. vett. è un sottomodulo.

7)

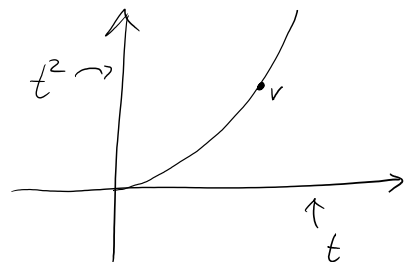
$$F^* \longrightarrow GL(m, F)$$

$$t \longmapsto \begin{pmatrix} t^{a_1} & & 0 \\ & \ddots & \\ 0 & & t^{a_m} \end{pmatrix}$$

con $a_1, \dots, a_m \in \mathbb{Z}$ fissati.

Anche questa è una rappresentazione continua, e ci sono (almeno) m sottomoduli: $F e_1, \dots, F e_m$ ($(e_1, \dots, e_m) =$ base canonica)

es. $F = \mathbb{R}$, $m=2$, $a_1=1$, $a_2=2$



Esercizio (difficile) Capire quando $F e_1, \dots, F e_m$ sono gli unici sottomoduli di F^m (c'è una condiz. semplice sugli esponenti a_1, \dots, a_m).