



# Grupos não realizáveis por transformações lineares

**Trabalho realizado por:**

Ricardo Gonçalves

3.º ano LMAC - Computação

## Teorema (bem conhecido) :

"Todo o grupo finito  $G$  é (isomorfo a) um grupo de permutações"

Como uma permutação é uma transformação linear temos:

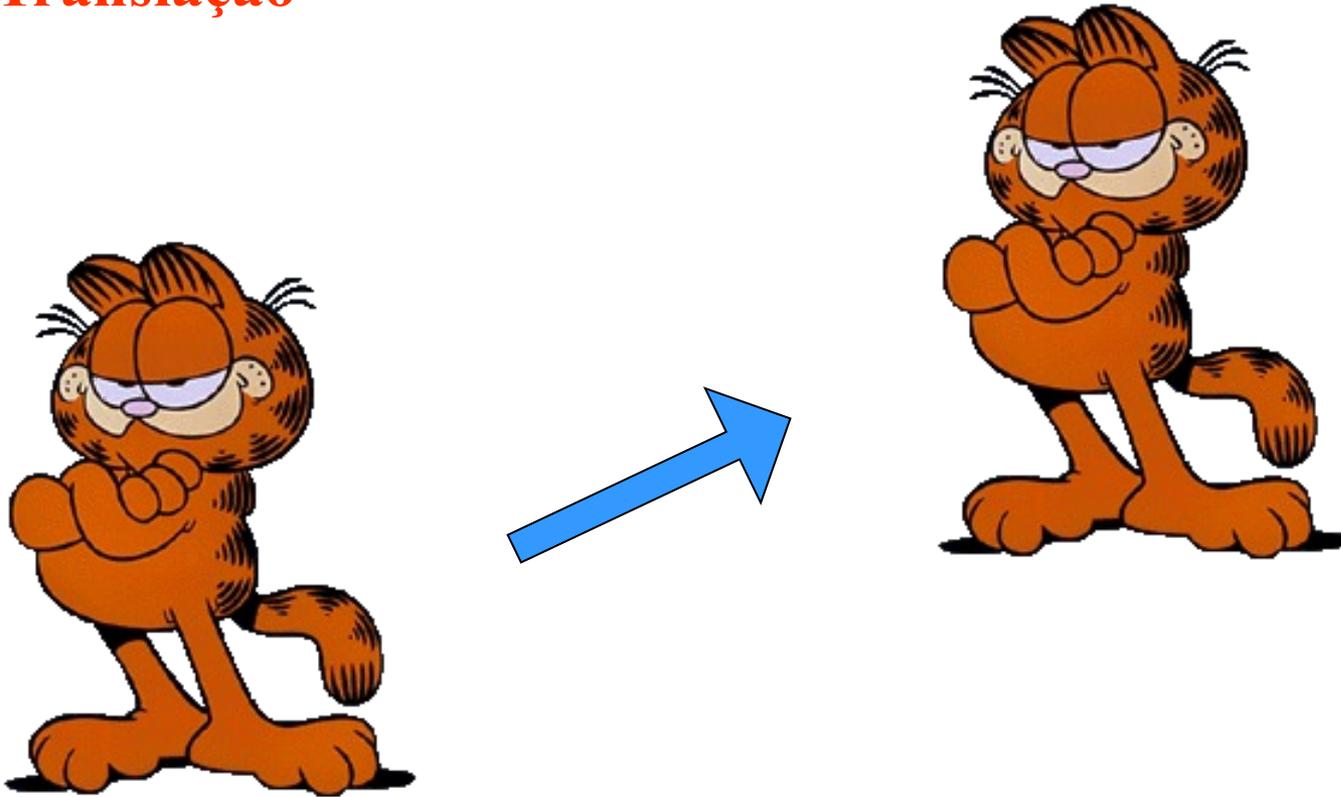
## Teorema :

"Todo o grupo finito pode ser realizado como um grupo de transformações lineares"

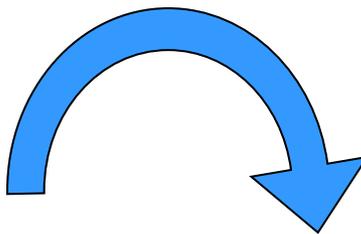
**Qual é a situação para um grupo infinito?**

# Grupo das isometrias no espaço

## 1) Translação



## 2) Rotação



### 3) Simetria



## *GRUPO*

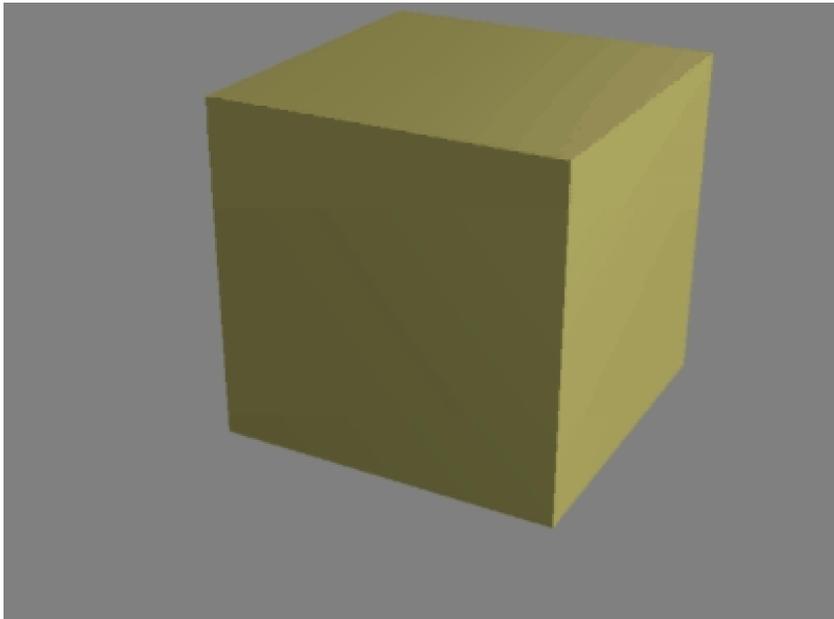
Em geral um grupo é uma estrutura algébrica  $(G, *)$  que satisfaz as seguintes propriedades:

- 1) A operação  $*$  tem identidade em  $G$*
- 2) A operação é associativa*
- 3) Todos os elementos de  $G$  são invertíveis*

## *Exemplos de Grupos:*

Grupo discreto VS Grupo contínuo

Grupo das simetrias do cubo



$S_4$

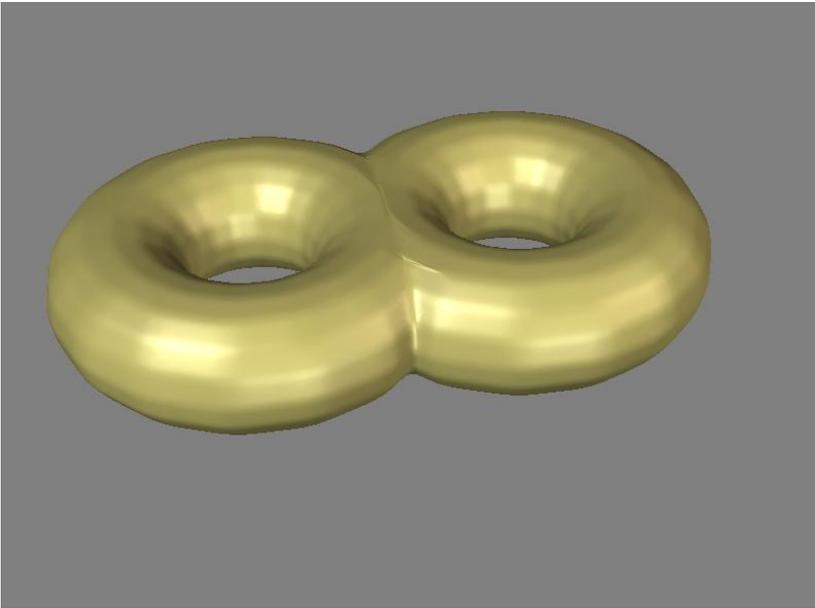
Grupo das simetrias da esfera



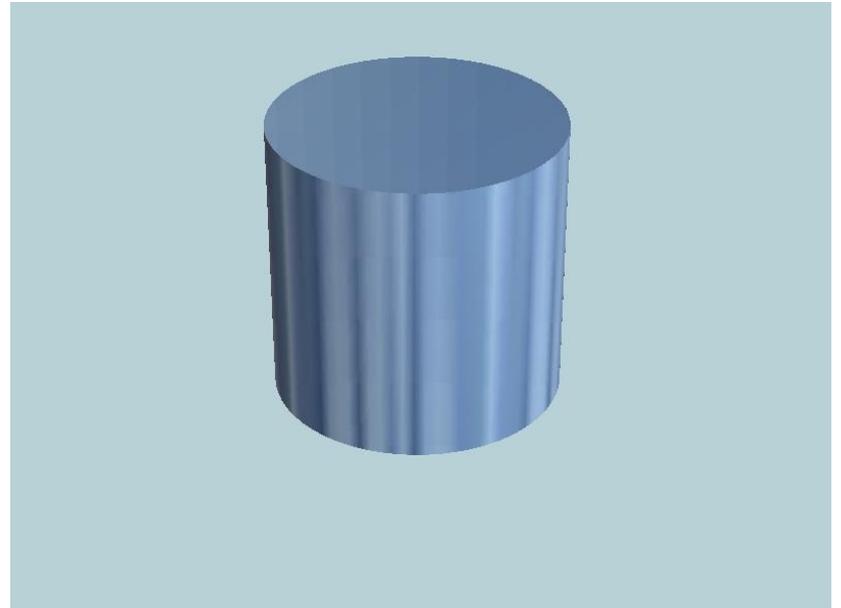
$O(3)$

# VARIEDADES

Exemplos de variedades

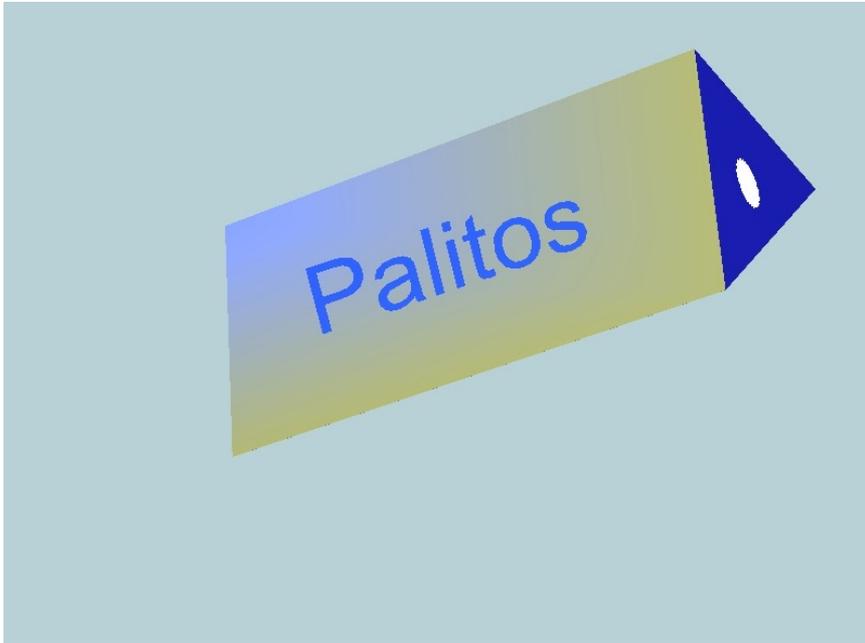


**Género 2**

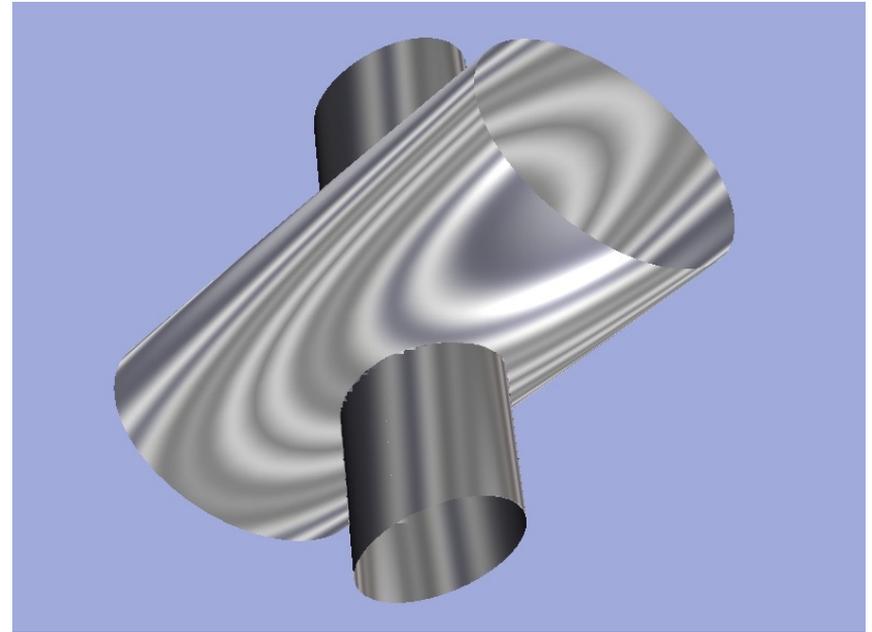


**Cilindro**

## Exemplos de não variedades



Prisma triangular



Cano

## GRUPO DE LIE

Um *grupo de Lie*  $G$  é um grupo que é também uma variedade, de tal modo que as operações do grupo

$$m : G \times G \rightarrow G \quad (g, h) \mapsto g * h$$

e a inversão

$$i : G \rightarrow G \quad g \mapsto g^{-1}$$

sejam aplicações suaves entre variedades.

# Exemplos de Grupos de Lie

- $O(3)$  grupo das rotações e reflexões no espaço

$$O(3) = \{ X \in GL(3) : X^T X = I \}$$

- $SO(3)$  grupo das rotações no espaço

$$SO(3) = \{ X \in O(3) : \det(X) = +1 \}$$

*$SO(3)$  é a componente conexa de  $O(3)$  que contém a identidade*

**Em  $\mathbb{R}^n$  temos :**

- $O(n) = \{ X \in GL(n) : X^T X = I \}$

- $SO(n) = \{ X \in O(n) : \det(X) = +1 \}$

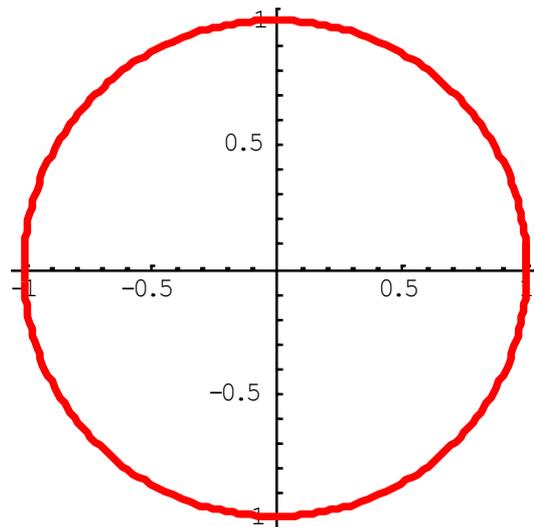
Exemplo:  $n = 2$

- $SO(2)$  grupo das rotações no plano

$$SO(2) = \left\{ \begin{pmatrix} \cos \theta & -\sin \theta \\ \sin \theta & \cos \theta \end{pmatrix} : 0 \leq \theta < 2\pi \right\}$$

Podemos identificar  $SO(2)$  com o círculo unitário

$$S^1 = \{ (\cos \theta, \sin \theta) : 0 \leq \theta < 2\pi \}$$

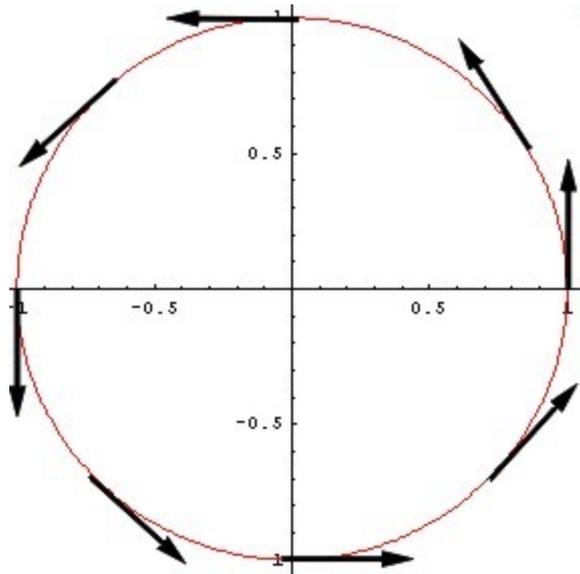


# Campo Vectorial

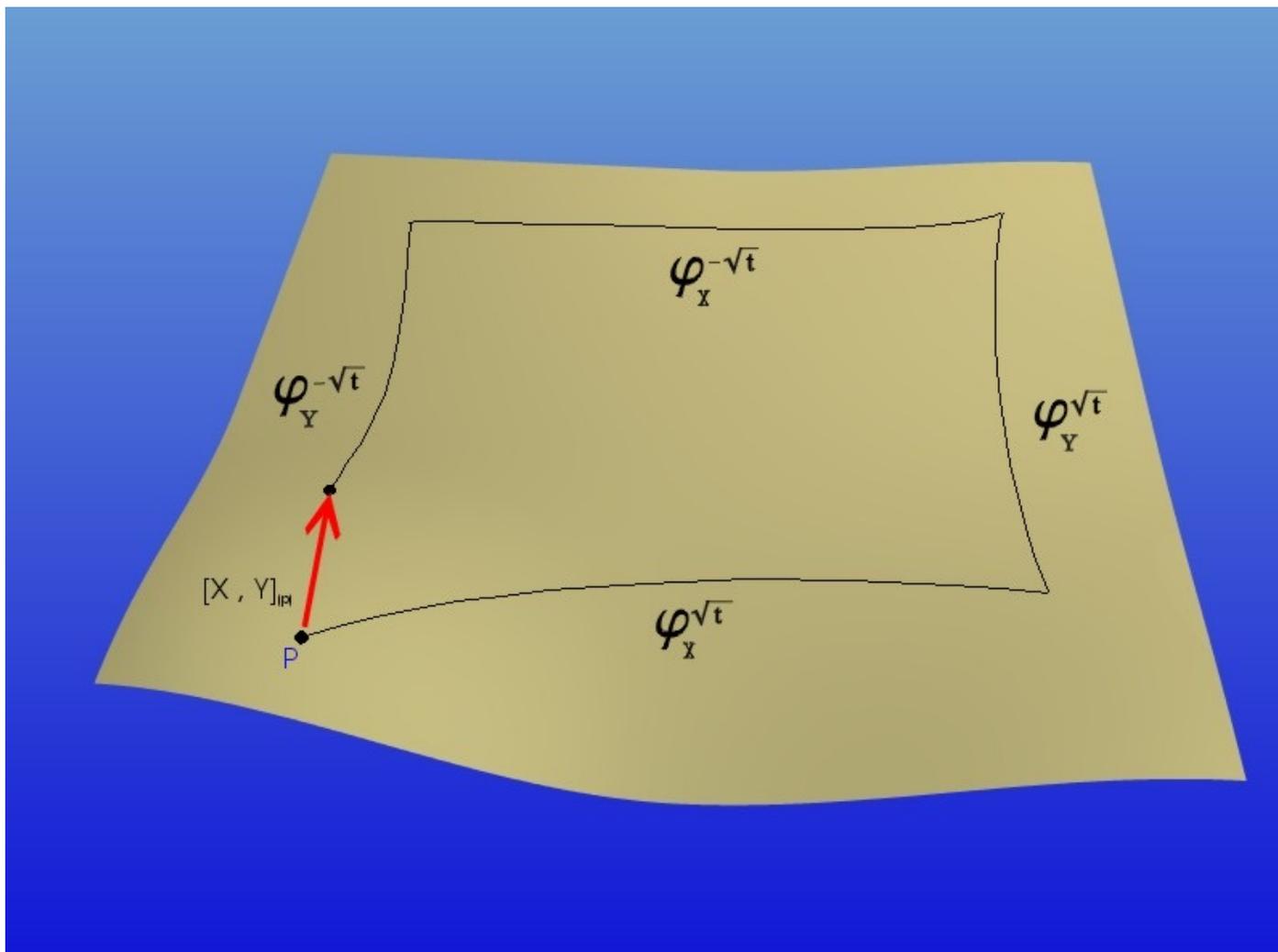
Um *campo vectorial*  $V$  numa variedade  $M$  é:

$M \ni x \ni V|_x \ni$  espaço tangente a  $M$  no ponto  $x$

Exemplo:  $SO(2)$



# Parêntesis de Lie



$$[X, Y]_p = \lim_{t \rightarrow 0^+} \frac{1}{t} \left( \varphi_Y^{-\sqrt{t}} \left( \varphi_X^{-\sqrt{t}} \left( \varphi_Y^{\sqrt{t}} \left( \varphi_X^{\sqrt{t}} (p) \right) \right) \right) \right)$$

Abstractamente uma **Álgebra de Lie** é um espaço vectorial  $\mathfrak{g}$  juntamente com uma operação bilinear

$$[ \cdot , \cdot ] : \mathfrak{g} \times \mathfrak{g} \rightarrow \mathfrak{g}$$

chamada *parêntesis de Lie*, satisfazendo os axiomas:

a) Bilinearidade

$$[ c\mathbf{v} + c'\mathbf{v}', \mathbf{w} ] = c[\mathbf{v}, \mathbf{w}] + c'[\mathbf{v}', \mathbf{w}]$$

b) Anti-simetria

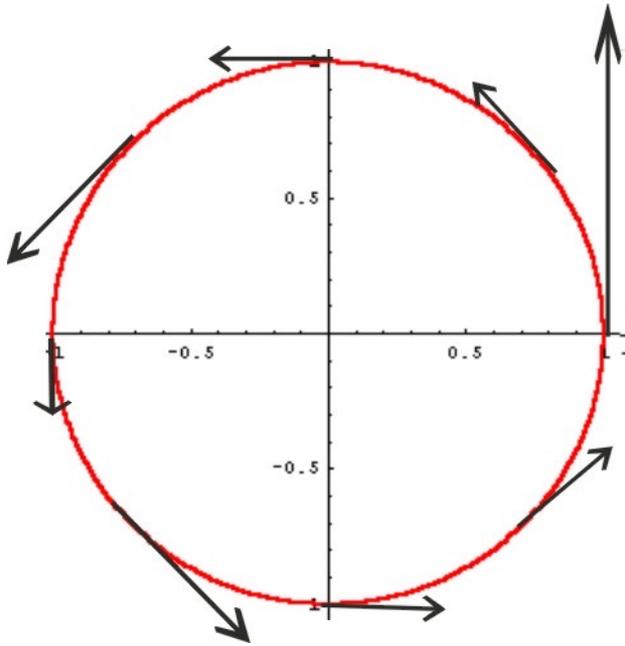
$$[\mathbf{v}, \mathbf{w}] = - [\mathbf{w}, \mathbf{v}]$$

c) Identidade de Jacobi

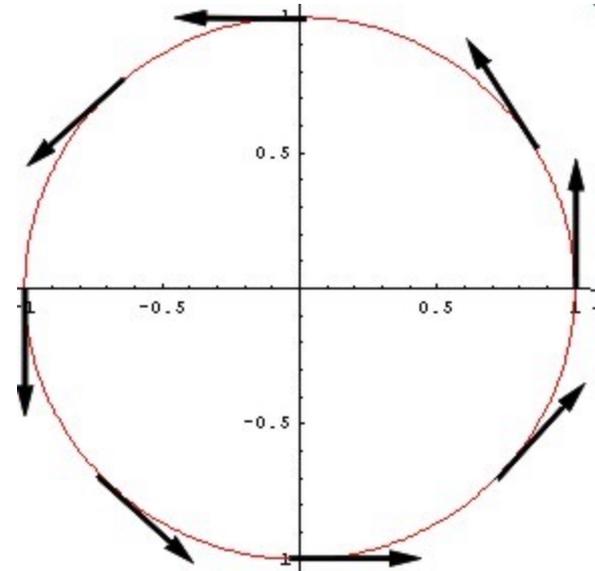
$$[\mathbf{u}, [\mathbf{v}, \mathbf{w}]] + [\mathbf{w}, [\mathbf{u}, \mathbf{v}]] + [\mathbf{v}, [\mathbf{w}, \mathbf{u}]] = 0$$

Num grupo de Lie existem campos vectoriais especiais chamados

‘ campos vectoriais invariantes à direita ‘



Campo vectorial não  
invariante à direita

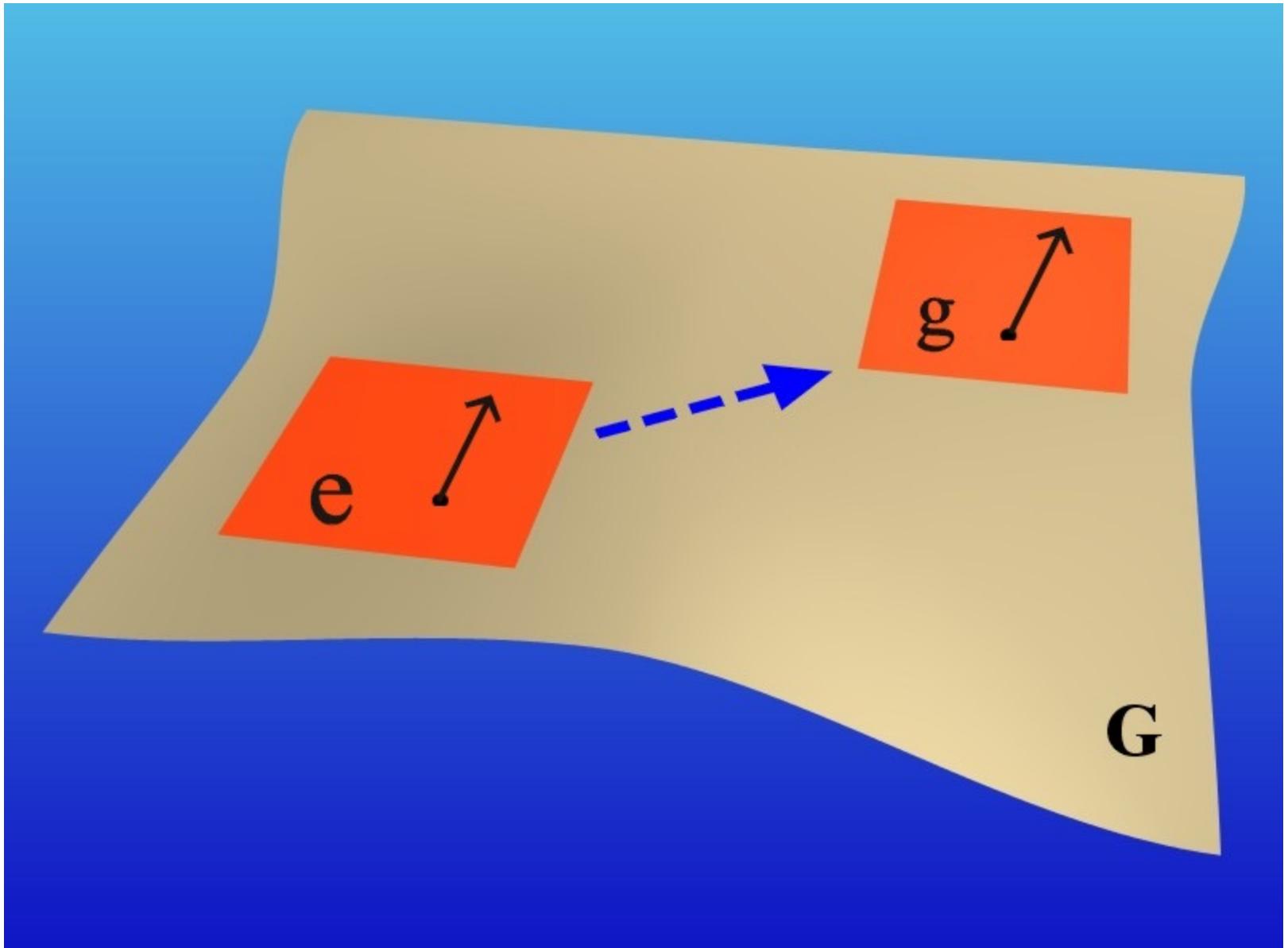


Campo vectorial  
invariante à direita

[ campo invariante à direita , campo invariante à direita ]

é um campo vectorial invariante à direita

Dado um grupo de Lie  $G$ , a álgebra de Lie de  $G$ , denotada por  $\mathfrak{g}$ , é o espaço vectorial de todos os campos vectoriais invariantes à direita em  $G$ .



# GRUPO DE LIE

**G**

“ Global “

# ÁLGEBRA DE LIE

?

?

campos vectoriais  
invariantes à  
direita em G

“ Infinitesimal “



Substituir condições não lineares de invariância por condições lineares infinitesimais relativamente simples

## Exemplo:

$GL(n)$  = matrizes  $n \times n$  invertíveis.

$\mathfrak{gl}(n)$  = espaço de todas as matrizes  $n \times n$  com parêntesis de Lie sendo o comutador de matrizes.

$O(n)$  e  $SO(n)$

$\mathfrak{o}(n)$  = espaço de todas as matrizes anti-simétricas

$$= \{ X \in \mathfrak{gl}(n) : X^T + X = 0 \}$$

Podemos colocar a seguinte pergunta: ( versão infinitesimal )

*“ Será que todas as álgebras de Lie são isomorfas a alguma álgebra de matrizes? “*

A resposta é afirmativa e é dado pelo importante Teorema de Ado:

Teorema: Seja  $\mathfrak{g}$  uma álgebra de Lie de dimensão finita. Então  $\mathfrak{g}$  é isomorfa a uma subálgebra de  $\mathfrak{gl}(n)$  para algum  $n$ .

1)

$\mathfrak{h} \subset \mathfrak{g}$  subálgebra de Lie de  $\mathfrak{g}$ , conexo

Logo  $\mathfrak{h} \subset \mathfrak{gl}(n)$   $\mathfrak{h} \subset \mathfrak{gl}(n)$

1) + Teorema de Ado

$\mathfrak{h}$

2)

Álgebra de Lie  $\mathfrak{g}$  Grupo de Lie

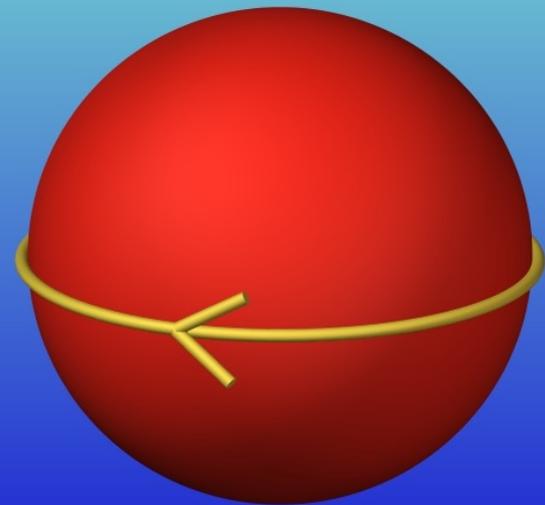
Pergunta: ( versão global )

*“ Será que todos os Grupos de Lie são isomorfos a algum grupo de matrizes? “*

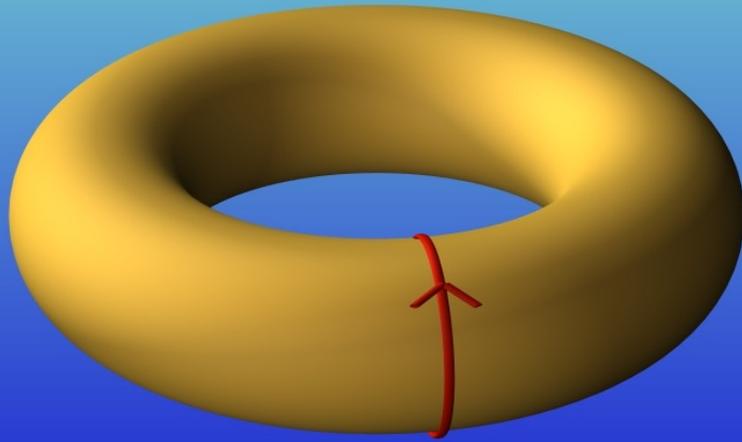
Em geral

**NÃO!**

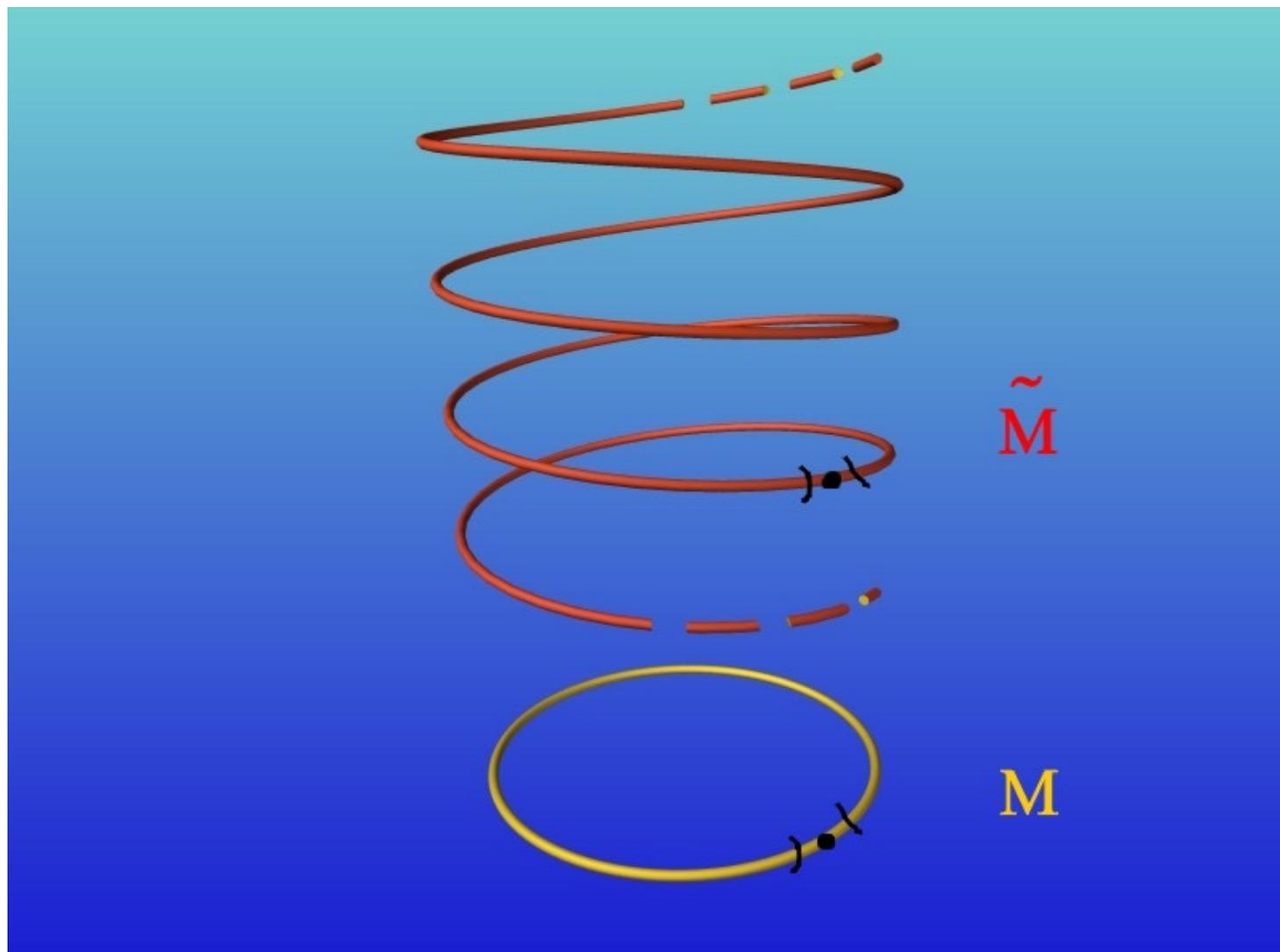
**Não simplesmente  
conexo**



**Simplesmente conexo**



## Cobertura simplesmente conexa de uma variedade



**A cobertura  $\tilde{G}$  de um grupo de Lie  $G$  é um grupo de Lie !**

- $SO(3)$  não é simplesmente conexo

$$\mathbf{SO\tilde{(3)} = SU(2) = \{ X \in GL(2, \mathbb{C}) : X \bar{X}^t = I, |\det X| = 1 \}}$$

é cobertura de  $SO(3)$

- $SL(2)$  não é simplesmente conexo

**$SL\tilde{(2)}$  não é isomorfo a nenhum subgrupo de  $GL(n)$  ( para qualquer  $n$  ) !**

**Born: 17 Dec 1842 in Nordfjordeide, Norway**

S  
u  
n  
d  
b  
o  
r  
g



L  
i  
e

**Died: 18 Feb 1899 in Kristiania (now Oslo), Norway**