



## 1. AFFIINIT KUVAUKSET LINEARIKUVAUKSINA

Kuvaus  $f_{A,b} : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^n : x \mapsto Ax + b$  (Tässä  $A \in \text{GL}(n, \mathbb{R})$  ja  $b \in \mathbb{R}^n$ .) on  $n$ -ulotteinen *affiini kuvaus*, siis yhdistelmä kääntyvästä lineaarikuvauksesta (alla) ja siirrosta (päällä). Jos seuraavat laskut tuntuvat raskailta, voit olettaa, että  $n = 1$ , jolloin  $A$  ja  $b$  ovat lukuja.

1. Totea suoraan, että  $n$ -ulotteiset affiinit kuvaukset muodostavat (myös tapauksessa  $n = 1$  epäkommutatiivisen ryhmän  $\text{Aff}(n, \mathbb{R})$ , laskutoimituksena kuvausten yhdistäminen).

Jos haluat vielä/jo vähän mieltä, niin huomaa, että ryhmällä  $\text{Aff}(n, \mathbb{R})$  on aliryhmä  $\text{Isomet}(n, \mathbb{R}) = \{f_{A,b} \mid A \in \text{O}(n, \mathbb{R})\}$ , joka muodostuu isometrisistä eli etäisyyden säilyttävistä kuvauksista  $\mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^n$  — itse asiassa jopa kaikista, minkä huomaaminen vaatinee hetken harkintaa.

2. (jatkoa) Kuvaus  $x = \begin{pmatrix} x_1 \\ \vdots \\ x_n \end{pmatrix} \mapsto \begin{pmatrix} x_1 \\ \vdots \\ x_n \\ 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} x \\ 1 \end{pmatrix}$  on bijektio  $\mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^n \times \{1\}$ .

Olkoon  $A \in \text{GL}(n, \mathbb{R})$  ja  $b = \begin{pmatrix} b_1 \\ \vdots \\ b_n \end{pmatrix} \in \mathbb{R}^n$ . Osoita, että

a)  $(n+1) \times (n+1)$ -matriisilla  $\begin{pmatrix} A & b \\ 0 & 1 \end{pmatrix}$  on ominaisuus  $\begin{pmatrix} A & b \\ 0 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} Ax + b \\ 1 \end{pmatrix}$ , joten se voidaan luonnollisella tavalla samaistaa affiniin kuvaukseen  $f_{A,b} \in \text{Aff}(n, \mathbb{R})$  (ja näin esim. tietokoneanimaatioissa tehdäänkin).

b) Osoita, että yhdistettyä affinia kuvausta  $f_{A,b} \circ f_{A',b'}$  vastaa  $(n+1) \times (n+1)$ -tulomatriisi  $\begin{pmatrix} A & b \\ 0 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} A' & b' \\ 0 & 1 \end{pmatrix}$ , eli kuvaus  $f_{A,b} \mapsto \begin{pmatrix} A & b \\ 0 & 1 \end{pmatrix}$  on ryhmähomomorfismi  $\text{Aff}(n, \mathbb{R}) \rightarrow \text{GL}(n+1, \mathbb{R})$  eli ”ryhmän  $\text{Aff}(n, \mathbb{R})$  lineaarinen esitys”.

c) Osoita, että em. homomorfismi on injektio ja affiini ryhmä siis on tulkittu matriisiryhmän  $\text{GL}(n+1, \mathbb{R})$ :n aliryhmäksi. (Uskollinen esitys - faithful representation)

Kommentti: Sivutuotteena on todettu, että yllättäen myös  $(\mathbb{R}, +)$  on matriisiryhmä — samoin jokainen  $(\mathbb{R}^n, +)$ . Itse asiassa reaalityypit voidaan em tarkasteluissa korvata kompleksiluvuilla tai kvaternioilla, joten niidenkin additiiviset ryhmät ovat matriisiryhmiä - viime demojen perusteella jopa reaalsiakin!

## 2. SO(2)

Yksikkökompleksiluvut  $\cos \varphi + i \sin \varphi$  (ja kertolasku) muodostavat tason kiertojen ryhmän  $\text{SO}(2)$ , joka

a) voidaan samaistaa matriisiryhmään  $\{M \in \text{GL}(2, \mathbb{R}) \mid M^{-1} = M^T \text{ ja } \det M = 1\}$

b) on kommutatiivinen

c) voidaan joukkona samaistaa (tavalliseen yksiulotteeseen) ympyrään  $\mathbb{S}_1$ .

Ennenkuin jatkat lukemista, koeta arvata mitä ovat sen aliryhmät. Vihje: On äärellisiä ja äärettömiä.

**3.** Tietenkin aliryhmiä ovat itse  $\text{SO}(2)$  ja triviaali aliryhmä  $\{1\}$ . a) Mikä on pienin  $\text{SO}(2)$ :n epätriviaali aliryhmä?

b) Osoita, että jokainen äärellinen syklinen ryhmä  $\mathbb{Z}_n$  on (isomorfiaa vaille)  $\text{SO}(2)$ :n aliryhmä.

c) Osoita, että edellä mainittujen aliryhmien yhdiste on  $\text{SO}(2)$ :n aliryhmä, ns. rationaalisten kiertojen ryhmä  $\mathbf{R}$ .

**4. jatkoa.** d) Osoita, että myös ääretön syklinen ryhmä  $\mathbb{Z}$  on (isomorfiaa vaille)  $\text{SO}(2)$ :n aliryhmä.

e) Mitkä edellämainituista aliryhmistä ovat suljettuja joukkoja avaruudessa  $\mathbb{R}^4$ ? Mitkä avoimia? Entä muut?

"Pikku bonuskysymys") Onko olemassa muita äärellisiä  $\text{SO}(2)$ :n aliryhmiä kuin sykliset?

## 3. SU(2)

Yksikkökvaterniot muodostavat kvaternioiden vinokunnassa multiplikatiivisen ryhmän aliryhmän

$$\text{SU}(2) = \left\{ q = \begin{pmatrix} a + id & -b - ic \\ b - ic & a - id \end{pmatrix} \mid \det q = 1 \right\}.$$

Geometrisesti  $\text{SU}(2)$  on 4-ulotteisen avaruuden  $\mathbb{H} \sim \mathbb{R}^4$  yksikköpallo  $\mathbb{S}_3 \subset \mathbb{R}^4$ .

**5.** Ryhmän  $\text{SU}(2)$  nimi tulee sanoista "unitaarinen" ja "spesiaalinen". Tarkasta, että  $\text{SU}(2)$  muodostuu tasan niistä kompleksisista  $2 \times 2$ -matriiseista  $A = \begin{pmatrix} z_{11} & z_{12} \\ z_{21} & z_{22} \end{pmatrix}$ , joilla on seuraavat ominaisuudet.

$(z_{11}, z_{21}) \perp (z_{21}, z_{22})$  ja  $\|(z_{11}, z_{21})\| = \|(z_{21}, z_{22})\| = 1$  ja  $\det A = 1$ . Tässä ortogonaalisuus  $\perp$  ymmärretään avaruuden  $\mathbb{C}^2$  tavallisen kompleksisen sisätulon mielessä. Muista kompleksikonjugointi. Vihje:  $\det q = a^2 + b^2 + c^2 + d^2$  on  $\mathbb{C}^2$ -vektorin  $(a + id, b - ic)$  pituuden neliö.

**6.** Totea, että yhtäpitävää on myös seuraava: Kompleksilineaarikuvaus  $L_A \mathbb{C}^2 \rightarrow \mathbb{C}^2$  :  $w = \begin{pmatrix} w_1 \\ w_2 \end{pmatrix} \mapsto Aw$  säilyttää normin eli  $\|L_A w\| = \|w\|$  kaikille  $w$  ja lisäksi  $\det A = 1$ .

Apu: Pahuuolella voit käyttää tunnettua (!) tietoa, että lineaarinen isometria säilyttää myös sisätulon:  $(L_A w | L_A v) = (w | v)$  kaikille  $w, v \in \mathbb{C}^n$ . Reaalisätulolle vastaava ominaisuus on varmaan tuttu LAG:sta. Kompleksinen (ja sivutuottena

reaalinenkin) versio perustuu ”polarisaatioyhtälöön”  $\|u + v\|^2 = (u + v|u + v) = (u|u) + (v|v) + (u|v) + \overline{(u|v)} = \|u\|^2 + \|v\|^2 + 2\operatorname{Re}(u|v)$ , josta sisätulon reaaliosa  $\operatorname{Re}(u|v)$  voidaan laskea, kun kaikkien vektorien pituudet tunnetaan. Imaginaariosa saadaan vastaavasti laskemalla auki  $\|u + iv\|^2$ .

*Kommentti:* Normin säilymisestä seuraa, että  $L_A$  on bijektio (LAG!) ja metriikan mielessä isometria, onhan nyt  $\|L_A w - L_A v\| = \|w - v\|$  kaikille  $w, v \in \mathbb{C}^2$ . Isometrista kompleksilineaarikuvausta ja sen matriisia sanotaan unitaariseksi. Unitaarisella matriisilla on  $|\det A| = 1$ , siis yksikkökompleksiluku. Ei välttämättä ole  $\det A = 1$ , vaan unitaarisen matriisin determinantti voi olla mikä tahansa yksikkökompleksiluku. ”Spesiaalisuus” viittaa siihen, että  $\det A$  on nimenomaan 1. Unitaarista vastaava reaallinen käsite on ortogonaalimatriisi (harhaanjohtavasti kyllä). Ortogonaalimatriisin determinantti on siten 1 tai -1.

**7.** Totea, että yhtäpitävää unitaarisuuden kanssa on seuraava:  $A^{-1} = A^*$  eli  $AA^* = A^*A = 1$ , missä  $A^*$  on  $A$ :n transpoosin kompleksikonjugaatti eli  $A$ :n adjungaatti.

*Kommentti:* Sana ”adjungointi” on matematiikassa ylikuormitettu ja tarkoittaa milloin mitäkin ”liittämistä”. Myös tähtisymboli  $*$  on kovin kuormitettu. Siksi kompleksisen matriisin adjungaattia merkitään etenkin fysiikan kirjoissa usein symbolilla  $A^\dagger$ , joka luetaan ”A miekka”, tai ”A tikari” ei ”A risti”.

#### 4. HEIJASTUKSISTA JA KIERROISTA

**8.** Vakuuttaudu parhaasi mukaan seuraavien tasogeometristen (tai LAG!) väitteiden todenperäisyydestä:

a) Kahden erisuuntaisen suoran suhteen otettujen peilausten yhdistetty kuvaus on kierto akselien leikkauispisteen ympäri. Jos akselien välinen kulma on  $\alpha < \pi$ , niin kiertokulma on  $2\alpha$ .

b) Olkoon kolmio  $\triangle ABC$  teräväkulmainen (ts. kulmat alle  $90^\circ = \frac{\pi}{2}$ ). Kuvaus, joka saadaan suorittamalla ensin kierto pisteen  $A$  ympäri kulman  $2A$  verran ja sitten pisteen  $B$  ympäri kulman  $2B$  verran on kierto kulman  $C$  ympäri. Kuinka suuri?

