

## Taller de problemas

Julié Pablo Sosa Sucurcipa

Dorge Andres Silva

20. Sea  $P_n$  el conjunto de todos los polinomios de grado  $n$ , en  $x$ , con coeficientes reales:

$$P_n \Leftrightarrow p(x) = a_0 + a_1 x^1 + a_2 x^2 + \dots + a_{n-1} x^{n-1} = \sum_{i=0}^{n-1} a_i x^i$$

a) Demstrar que  $P_n$  es un espacio vectorial respecto a la suma de polinomios y a la multiplicación de polinomios por un número (número real).

Tenemos

$$\begin{aligned} p(x) &= a_0 x^0 + a_1 x^1 + a_2 x^2 + \dots + a_n x^n = \sum_{i=0}^n a_i x^i \\ p(x) + q(x) &= \sum_{i=0}^n (a_i + b_i) x^i \\ q(x) &= b_0 + b_1 x^1 + b_2 x^2 + \dots + b_n x^n = \sum_{i=0}^n b_i x^i \end{aligned}$$

Tenemos

$$\lambda p(x) = \lambda a_0 + \lambda a_1 x^1 + \lambda a_2 x^2 + \dots + \lambda a_n x^n = \sum_{i=0}^n (\lambda a_i) x^i$$

b) Si los coeficientes  $a_i$  son enteros  $\subset P_n$  sería un espacio vectorial? ¿Por qué?

• Si los coeficientes  $a_i$  son enteros  $P_n$  no sería un espacio vectorial debido a que no sería cerrado bajo la multiplicación por escalares.

$$\text{Fj: } p(x) = 3 \in P_n^2 \text{ entonces } p(x) \cdot \lambda = \frac{1}{2} \Rightarrow \frac{3}{2} \notin P_n$$

c) Cuál de los siguientes subconjuntos de  $P_n$  es un sub-espacio vectorial?

i. El polinomio cero y todos los polinomios de grado  $n=1$ .

Tomemos en cuenta:

i. El vector 0 de V está en W

ii. W es cerrado bajo la suma: si  $u, v \in W$  entonces  $u+v \in W$ .

iii. W es cerrado bajo la multiplicación por escalares: si  $u \in W$  y  $c \in \mathbb{R}$  entonces  $cu \in W$ .

i. Sol:

i. El vector 0 se encuentra, ( $p(x)=0 \rightarrow \sum_{i=0}^n 0x^i$ ) ✓

ii.  $p(x) = x^2 + x$  } Polinomios de grado 2  
 $q(x) = -x^2 + 1$  }

$$\text{entonces } p(x) + q(x) = (x^2 + x) - x^2 + 1$$

$$\boxed{x^0 + 1} \rightarrow \text{grado } 0$$

• Me detendré ahí ya que el objetivo se resolvió con esto.

i. NO ES SUBESPACIO

ii. El polinomio 0 y todos los polinomios de grado 0.

ii. Sol:

i. El  $\vec{0}$ , o en el caso  $p(x)=0$  está ✓

ii. Podemos saber por lógica que este  $\vec{0}$  siempre sera

cerrado bajo la suma sin embargo haremos algunos ejemplos.

$$p(x) + q(x) \Rightarrow p(x) = x^2 \\ q(x) = x^6 + x^4 \quad \left. \begin{array}{l} \\ \end{array} \right\} x^2 + x^6 + x^4 \checkmark$$

$$\hookrightarrow p(x) = 2x^2 + 5x^4 \quad \left. \begin{array}{l} \\ \end{array} \right\} 2x^2 + 3x^4 \Rightarrow 5x^2 + 5x^4 + 3x^8 \\ q(x) = 3x^2 + 3x^8 \quad \checkmark$$

No cumple con ii.

~~iii~~ Pero ahora con un ejemplo muy sencillo se demuestra todo:

$$p(x) + q(x) \Rightarrow p(x) = x^2 + x \quad \left. \begin{array}{l} \\ \end{array} \right\} x^2 - x^2 \boxed{x^2 + 1} \\ q(x) = -x^2 + 1 \quad \downarrow \text{Grado 1}$$

NO ES SUBESPAZO

iii. Todos los polinomios que tienen  $x$  como factor (grado  $n \geq 1$ )

Tenemos:

$$p(x) = x q(x)$$

ii: Contiene el 0 (~~p(0) = 0 y q(0) = 0~~) ( $0 = x \cdot 0$ )

ii. Sol:

$$p(x) = x q(x) \wedge r(x) = x s(x)$$

~~$p(x) = x \cdot f(x)$~~

$$p(x) + r(x) = x (q(x) + s(x)) \quad \checkmark$$

Se cumple.

iii. Sol:  $p(x) = x q(x)$

$$p(x) = x (q(x)) \quad \checkmark$$

Cumple los tres parámetros. ES SUBESPAZO  $\Rightarrow$  iii

iv. Todas las polinomios que tienen  $x-1$  como un factor.

i. Sol:

$$\boxed{\text{Si}} \quad 0 = (x-1) \cdot 0 \quad \checkmark$$

$$\left. \begin{array}{l} \text{ii. } p(x) = (x-1) q(x) \\ r(x) = (x-1) s(x) \end{array} \right\} p(x) + r(x) = (x-1)(q(x) + s(x)) \quad \checkmark$$

$$\text{iii. } p(x) = (x-1) q(x) \Rightarrow q(p(x)) = (x-1)(q(q(x)))$$

*ES SUBESPACIO*

6. a). Compruebe si los cuaterniones,  $|a\rangle$ , forman un espacio vectorial respecto a esa operación suma y esa multiplicación por escalares, análoga a la de los vectores en  $\mathbb{R}^3$  en coordenadas cartesianas.

Tenemos:

$$|q\rangle = a + bi + cj + dk \quad a, b, c, d \in \mathbb{R}$$

Suma:

$$(a, b, c, d) + (\bar{a}, \bar{b}, \bar{c}, \bar{d}) = (a + \bar{a}, b + \bar{b}, c + \bar{c}, d + \bar{d})$$

Multiplicación  $\beta$ :

$$\beta(a, b, c, d) = (\beta a, \beta b, \beta c, \beta d)$$

Tenemos:  $\phi: \mathbb{H} \rightarrow \mathbb{R}^4$

$$\phi(a + bi + cj + dk) = (a, b, c, d). \Rightarrow \text{si } p, q \in \mathbb{H} \text{ y}$$

$$\beta \in \mathbb{R}$$

$$\phi(p+q) = \phi(p) + \phi(q) \quad \phi(\beta p) = \beta \phi(p)$$

Tenemos

$$p = (a, b, c, d), q = (\bar{a}, \bar{b}, \bar{c}, \bar{d}), r = (\bar{\alpha}, \bar{b}', \bar{c}', \bar{d}')$$

$$\text{y } \alpha, \beta \in \mathbb{R}$$

Suma:

$$\textcircled{1} \quad p + q \in \mathbb{H}$$

$$\textcircled{2} \quad p + q = q + p$$

$$\textcircled{3} \quad (p + q) + r = p + (q + r)$$

$$\textcircled{4} \quad 0 = (0, 0, 0, 0) \text{ y } p + 0 = p$$

$$\textcircled{5} \quad -p = (-a, -b, -c, -d) \text{ y } p + (-p) = 0$$

Escalar:  $\alpha p \in \mathbb{H}$

$$\alpha(p + q) = \alpha p + \alpha q$$

$$(\alpha + \beta)p = \alpha p + \beta p$$

$$(\alpha\beta)p = \alpha(\beta p)$$

$$1 \cdot p = p$$

b). Dados (nodos) dos cuaterniones  $|b\rangle \equiv (b^0, b)$  y  $|r\rangle \equiv (r^0, r)$ ,  
y no habrá de multiplicación muestra que el producto entre esos  
cuaternios  $|d\rangle = |b\rangle \odot |r\rangle$  podrá representarse como:

$$|d\rangle = |b\rangle \odot |r\rangle \iff (d^0, d) = (b^0 r^0 - b \cdot r, r^0 b + b^0 r + b \times r)$$

Tenemos entonces:

$$|b\rangle \odot |r\rangle = (b^0, b) \odot (r^0 + r)$$

$$= b^0 r^0 + b^0 r + b r^0 + r^0 b + b \odot r$$

$$b \odot r = (b^1 |q_1\rangle + (b^2 |q_2\rangle + (b^3 |q_3\rangle)) \odot (r^1 |q_1\rangle + (r_2 |q_2\rangle + (r_3 |q_3\rangle))$$

Teniendo en cuenta:  $|q_i\rangle \odot |q_j\rangle = -\delta_j^i + E_{ijk} |q_k\rangle$

$$b \odot r^i = \sum_{i=1}^3 b^i r^i + \sum_{j,k=1}^3 E_{ijk} b^i r^i |q_k\rangle$$



$$|b\rangle \odot |r\rangle = b^0 r^0 + b^1 r^1 + b^2 r^2 = b^0 r^0 + b^1 r^1$$



$$|d\rangle = (d^0, d^1) = (b^0 r^0 - b^1 r^1, r^0 b^1 + b^0 r^1 + b^1 r^1)$$

c). Ahora con indices: dados  $|b\rangle = b^\alpha |q_\alpha\rangle$ ,  $|r\rangle = r^\alpha |q_\alpha\rangle$ , compruebe se el producto  $|d\rangle = b \odot r$  puede ser escrito de la forma:

$$|d\rangle = |b\rangle \odot |r\rangle = a |q_0\rangle + S^{(0)} \delta_\alpha^\beta |q_\beta\rangle + A^{(j+k)i} b_j r_k |q_i\rangle$$

donde  $a$  representa el número,  $S^{(\alpha j)}$  ( $\delta_\alpha^\beta$ ) (recuerde que los indices latinos toman los valores ( $j, k, l = 1, 2, 3$ )), mientras  $\alpha = 0, 1, 2, 3$  (donde  $S^{(ij)}$  indica  $S^{ij} = S^{ji}$ , que la cantidad  $S^{ij}$  es simétrica, y por lo tanto  $(S^{aj} \delta_\alpha^0 + S^{ja} \delta_\alpha^0) |q_j\rangle$

Mientras  $A^{(j+k)i}$  representa un conjunto de elementos antisimétricos en  $j$  y  $k$ :

$$A^{(j+k)i} \rightarrow A^{j+k i} = -A^{k+j i} \rightarrow (A^{j+k i} b_j r_k - A^{k+j i} b_j r_k) |q_i\rangle$$

Sol:

$$|q_0\rangle \odot |q_\beta\rangle = |q_\beta\rangle$$

$$|q_j\rangle \odot |q_k\rangle = -\delta_k^j |q_0\rangle + E_{j+k1} |q_1\rangle \quad (1)$$

Tenemos  $(\alpha |q_0\rangle) \odot$  →

$$b^0 r^0 (1 q_0 \otimes |q_0\rangle) + b^j r^k (1 q_j \otimes |q_k\rangle) = b^0 r^0 |q_0\rangle - b^j r^k \delta_{jk}^0 |q_j\rangle$$

$$\alpha = b^0 r^0 - b^j r^k$$

$$\text{Simétrico} \rightarrow (S^{(i,j)} \delta_{ji}^0 |q_j\rangle)$$

$$b^0 r^j (1 q_0 \otimes |q_j\rangle) + b^j r^0 (1 q_j \otimes |q_0\rangle) = b^0 r^j |q_j\rangle + b^j r^0 |q_j\rangle$$

$$S^{(i,j)} \delta_{ji}^0 = b^0 r^j + b^j r^0 \quad \& \quad S^{(i,j)} = S^{(j,i)}$$

$$\text{Antisimétrico} \rightarrow (A^{(j,k)i} b_j r_k |q_i\rangle)$$

$$b^j r^k (1 q_j \otimes |q_k\rangle) = b^j r^k \delta_{jk}^i |q_i\rangle$$

$$A^{(j,k)i} = \delta_{jk}^i$$

$$A^{(j,k)i} b_j r_k |q_i\rangle = \delta_{jk}^i b_j r_k |q_i\rangle = (b \times r) |q_i\rangle$$

d) Identifique las cantidades:  $\alpha$ ,  $S^{(i,j)}$  y  $A^{(i,j),k}$ , en términos de los componentes de los cuaterniones. ¿El producto de cuaterniones  $|d\rangle = (\alpha \otimes |r\rangle)$  será un vector, pseudo vector o ninguna de las anteriores? Explique por qué.

$\text{Sea } |a\rangle = (a_0, a) \text{ y } |r\rangle = (r_0, r), \text{ donde } a_0, r_0 \in \mathbb{R} \rightarrow \text{escalares}$   
 $a, r \in \mathbb{R}^3 \rightarrow \text{vectores}$

$$\alpha = a_0 r_0 - a \cdot r = a_0 r_0 - \sum_{i=1}^3 a_i r_i$$

$$\text{Simétrico} \rightarrow S^{(i,j)} = a_i r_j + a_j r_i$$

$$\text{Asimétrica} \rightarrow A^{[k]} = \epsilon^{kij} a_{irj} = (a \times r)^k$$



$$|d\rangle = |a\rangle \otimes |r\rangle = (a_0 r_0 - a_1 r_1, a_0 r_1 + r_0 a_1 + a_1 r_1)$$

Según esto podemos concluir que  $|d\rangle$  no es, en general, ni vector, ni pseudovector; mezcla ambos (salvo casos especiales como  $a \times r = 0$  o alguna parte nula).

e). Comprueba si las matrices de Pauli y la identidad

$$\sigma_1 = \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 0 \end{pmatrix}, \quad \sigma_2 = \begin{pmatrix} 0 & -i \\ i & 0 \end{pmatrix}, \quad \sigma_3 = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & -1 \end{pmatrix}, \quad \sigma_0 = I = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix}$$

pueden representar la base de los quaterniones  $\{|q_1\rangle, |q_2\rangle, |q_3\rangle, |q_0\rangle\}$ . Seguidamente muestra que matrices complejas  $2 \times 2$  del tipo:  $|b\rangle \mapsto \begin{pmatrix} z & w \\ -w^* & z^* \end{pmatrix}$

Pueden ser consideradas como cuaternios, donde  $z = x + yi$  y  $w = a + bi$  son números complejos. Los matrices de Pauli aparecen en mecanica cuantica donde se tiene en cuenta la interaccion del spin de una partcula con un campo electromagnetico externo y en atomos notan los considerados en varios momentos (ver, por ejemplo A.3.7. y 9.6.6)

Tengamos en cuenta:

$$i^2 = j^2 = k^2$$

$$= -1, ij = k, jk = i, ki = j, ji = -k, kj = -i, ik = j$$

$$\sigma_0 = I = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix}, \quad \sigma_1 = \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 0 \end{pmatrix}, \quad \sigma_2 = \begin{pmatrix} 0 & -i \\ i & 0 \end{pmatrix}, \quad \sigma_3 = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & -1 \end{pmatrix}$$

$$i \leftrightarrow i\sigma_1, j \leftrightarrow i\sigma_2, k \leftrightarrow i\sigma_3$$

$$(i\sigma_1)^2 = i^2 \sigma_1^2 = (-1)(I) = -I$$

$$(i\sigma_2)^2 = i^2 \sigma_2^2 = (-1)(I) = -I$$

$$(i\sigma_3)^2 = i^2 \sigma_3^2 = (-1)(I) = -I$$

$$i = -i\sigma_1, j = -i\sigma_2, k = -i\sigma_3$$

↓

$$i^2 = (-i\sigma_1)^2 = (-i)^2 \sigma_1^2 = (-1)(I) = -I$$

$$j^2 = (-i\sigma_2)^2 = (-i)^2 \sigma_2^2 = (-1)(I) = -I$$

$$k^2 = (-i\sigma_3)^2 = (-i)^2 \sigma_3^2 = (-1)(I) = -I$$

$$ij = (-i\sigma_1)(-i\sigma_2) = (i)(-i)\sigma_1\sigma_2 = i^2(i\sigma_3) = (-1)(i\sigma_3) = -i\sigma_3 = k$$

Reversamos fcn;  $jy = k \quad -i\sigma_3 = k$

Así mismo con  $j^k = i \quad hi = j$  y los anh. commutativos.

⇒ los matrices  $(I, -i\sigma_1, -i\sigma_2, -i\sigma_3)$  forman una base

para los rotaciones.      y

$$(I, i\sigma_1, i\sigma_2, i\sigma_3)$$

2.  $\begin{pmatrix} z & w \\ -w & \bar{z} \end{pmatrix}$

$$\text{Sea } z = x + yi, \quad w = v + bi \quad \text{t/ } a, b, x, y \in \mathbb{R}$$

Recuerdemos:

$$Q = \begin{pmatrix} z & w \\ -\bar{w} & \bar{z} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} x+yi & a+bi \\ -a+bi & x-yi \end{pmatrix}$$

$$Q = x \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix} + y \begin{pmatrix} 0 & 0 \\ 0 & -i \end{pmatrix} + a \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ -1 & 0 \end{pmatrix} + b \begin{pmatrix} 0 & i \\ i & 0 \end{pmatrix}$$

$$q = x + ai + bij + yk \Leftrightarrow \begin{pmatrix} x+yi & a+bi \\ -a+bi & x-yi \end{pmatrix}$$

$$1 \Leftrightarrow I$$

$$i \Leftrightarrow \begin{pmatrix} 0 & i \\ i & 0 \end{pmatrix} = i \sigma_1$$

$$j \Leftrightarrow \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ -1 & 0 \end{pmatrix} = -i \sigma_2$$

$$k \Leftrightarrow \begin{pmatrix} i & 0 \\ 0 & -i \end{pmatrix} = i \sigma_3$$

$$Q = xI + a(i\sigma_1) + b(-i\sigma_2) + y(i\sigma_3)$$

$$q = x + aii + bij + yk$$

Por lo tanto  $\begin{pmatrix} z & w \\ -\bar{w} & \bar{z} \end{pmatrix}, \forall z, w \in \mathbb{C}$

## Problema (f)

**Enunciado.** Muestre que una representación posible para la base de cuaterniones es la matriz identidad y las matrices reales  $4 \times 4$ :

$$q_0 = I_4, \quad q_1 = \begin{pmatrix} 0 & 1 & 0 & 0 \\ -1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & -1 & 0 \end{pmatrix}, \quad q_2 = \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 & -1 \\ 0 & 0 & -1 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 1 & 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}, \quad q_3 = \begin{pmatrix} 0 & 0 & -1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \\ 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & -1 & 0 & 0 \end{pmatrix}.$$

Verifique que satisfacen la tabla de multiplicación de  $1, i, j, k$ :

$$q_1^2 = q_2^2 = q_3^2 = -I_4, \quad q_1 q_2 = q_3, \quad q_2 q_3 = q_1, \quad q_3 q_1 = q_2,$$

y que al invertir el orden aparecen los signos negativos.

## Resolución

Trabajaremos por bloques  $2 \times 2$ . Introducimos

$$J = \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ -1 & 0 \end{pmatrix}, \quad S = \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 0 \end{pmatrix}, \quad D = \begin{pmatrix} -1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix},$$

con lo cual

$$q_1 = \begin{pmatrix} J & 0 \\ 0 & J \end{pmatrix}, \quad q_2 = \begin{pmatrix} 0 & -S \\ S & 0 \end{pmatrix}, \quad q_3 = \begin{pmatrix} 0 & D \\ -D & 0 \end{pmatrix}.$$

### 1. Cuadrados

(a)  $q_1^2 = -I_4$ .

$$q_1^2 = \begin{pmatrix} J & 0 \\ 0 & J \end{pmatrix} \begin{pmatrix} J & 0 \\ 0 & J \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} J^2 & 0 \\ 0 & J^2 \end{pmatrix}.$$

Calculamos  $J^2$  entrada por entrada:

$$J^2 = \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ -1 & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ -1 & 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \cdot 0 + 1 \cdot (-1) & 0 \cdot 1 + 1 \cdot 0 \\ (-1) \cdot 0 + 0 \cdot (-1) & (-1) \cdot 1 + 0 \cdot 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -1 & 0 \\ 0 & -1 \end{pmatrix} = -I_2.$$

Por tanto  $q_1^2 = \text{diag}(-I_2, -I_2) = -I_4$ .

(b)  $q_2^2 = -I_4$ .

$$q_2^2 = \begin{pmatrix} 0 & -S \\ S & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 0 & -S \\ S & 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} (-S)S & 0 \\ 0 & S(-S) \end{pmatrix}.$$

Primero  $S^2$ :

$$S^2 = \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \cdot 0 + 1 \cdot 1 & 0 \cdot 1 + 1 \cdot 0 \\ 1 \cdot 0 + 0 \cdot 1 & 1 \cdot 1 + 0 \cdot 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix} = I_2.$$

Así,  $(-S)S = -(S^2) = -I_2$  y  $S(-S) = -(S^2) = -I_2$ , luego  $q_2^2 = -I_4$ .

(c)  $q_3^2 = -I_4$ .

$$q_3^2 = \begin{pmatrix} 0 & D \\ -D & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 0 & D \\ -D & 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} D(-D) & 0 \\ 0 & (-D)D \end{pmatrix}.$$

Calculamos  $D^2$ :

$$D^2 = \begin{pmatrix} -1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} -1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} (-1)(-1) + 0 \cdot 0 & (-1) \cdot 0 + 0 \cdot 1 \\ 0 \cdot (-1) + 1 \cdot 0 & 0 \cdot 0 + 1 \cdot 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix} = I_2.$$

De aquí,  $D(-D) = -(D^2) = -I_2$  y  $(-D)D = -(D^2) = -I_2$ , por lo que  $q_3^2 = -I_4$ .

## 2. Productos directos $q_1q_2$ , $q_2q_3$ , $q_3q_1$

(a)  $q_1q_2 = q_3$ .

$$q_1q_2 = \begin{pmatrix} J & 0 \\ 0 & J \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 0 & -S \\ S & 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 & J(-S) \\ JS & 0 \end{pmatrix}.$$

Calculamos  $JS$ :

$$JS = \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ -1 & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \cdot 0 + 1 \cdot 1 & 0 \cdot 1 + 1 \cdot 0 \\ (-1) \cdot 0 + 0 \cdot 1 & (-1) \cdot 1 + 0 \cdot 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & -1 \end{pmatrix}.$$

Observamos que

$$\begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & -1 \end{pmatrix} = -\begin{pmatrix} -1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix} = -D,$$

de modo que  $JS = -D$  y entonces  $J(-S) = -(JS) = D$ . Sustituyendo:

$$q_1q_2 = \begin{pmatrix} 0 & D \\ -D & 0 \end{pmatrix} = q_3.$$

(b)  $q_2q_3 = q_1$ .

$$q_2q_3 = \begin{pmatrix} 0 & -S \\ S & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 0 & D \\ -D & 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} SD & 0 \\ 0 & SD \end{pmatrix}.$$

Calculamos  $DS$ :

$$\begin{aligned} DS &= \begin{pmatrix} -1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 0 \end{pmatrix} \\ &= \begin{pmatrix} (-1) \cdot 0 + 0 \cdot 1 & (-1) \cdot 1 + 0 \cdot 0 \\ 0 \cdot 0 + 1 \cdot 1 & 0 \cdot 1 + 1 \cdot 0 \end{pmatrix} \\ &= \begin{pmatrix} 0 & -1 \\ 1 & 0 \end{pmatrix} = -\begin{pmatrix} 0 & 1 \\ -1 & 0 \end{pmatrix} = -J. \end{aligned}$$

Así,

$$q_3q_2 = \text{diag}(-J, -J) = -\text{diag}(J, J) = -q_1.$$

Calculamos  $DJ$ :

$$DJ = \begin{pmatrix} -1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ -1 & 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} (-1) \cdot 0 + 0 \cdot (-1) & (-1) \cdot 1 + 0 \cdot 0 \\ 0 \cdot 0 + 1 \cdot (-1) & 0 \cdot 1 + 1 \cdot 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 & -1 \\ -1 & 0 \end{pmatrix} = -\begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 0 \end{pmatrix} = -S.$$

Así,  $q_3q_1 = \begin{pmatrix} 0 & -S \\ S & 0 \end{pmatrix} = q_2$ .

### 3. Orden invertido (anticomutatividad)

(a)  $q_2 q_1 = -q_3$ .

$$q_2 q_1 = \begin{pmatrix} 0 & -S \\ S & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} J & 0 \\ 0 & J \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 & -SJ \\ SJ & 0 \end{pmatrix}.$$

Calculamos  $SJ$ :

$$SJ = \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ -1 & 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \cdot 0 + 1 \cdot (-1) & 0 \cdot 1 + 1 \cdot 0 \\ 1 \cdot 0 + 0 \cdot (-1) & 1 \cdot 1 + 0 \cdot 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix} = D.$$

Luego

$$q_2 q_1 = \begin{pmatrix} 0 & -D \\ D & 0 \end{pmatrix} = - \begin{pmatrix} 0 & D \\ -D & 0 \end{pmatrix} = -q_3.$$

(b)  $q_3 q_2 = -q_1$ .

$$q_3 q_2 = \begin{pmatrix} 0 & D \\ -D & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 0 & -S \\ S & 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} DS & 0 \\ 0 & DS \end{pmatrix}.$$

Calculamos  $DS$ :

$$DS = \begin{pmatrix} -1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} (-1) \cdot 0 + 0 \cdot 1 & (-1) \cdot 1 + 0 \cdot 0 \\ 0 \cdot 0 + 1 \cdot 1 & 0 \cdot 1 + 1 \cdot 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 & -1 \\ 1 & 0 \end{pmatrix} = - \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ -1 & 0 \end{pmatrix} = -J.$$

Así,

$$q_3 q_2 = \text{diag}(-J, -J) = -\text{diag}(J, J) = -q_1.$$

(c)  $q_1 q_3 = -q_2$ .

$$q_1 q_3 = \begin{pmatrix} J & 0 \\ 0 & J \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 0 & D \\ -D & 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 & JD \\ -JD & 0 \end{pmatrix}.$$

Calculamos  $JD$ :

$$JD = \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ -1 & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} -1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \cdot (-1) + 1 \cdot 0 & 0 \cdot 0 + 1 \cdot 1 \\ (-1) \cdot (-1) + 0 \cdot 0 & (-1) \cdot 0 + 0 \cdot 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 0 \end{pmatrix} = S.$$

Entonces

$$q_1 q_3 = \begin{pmatrix} 0 & S \\ -S & 0 \end{pmatrix} = - \begin{pmatrix} 0 & -S \\ S & 0 \end{pmatrix} = -q_2.$$

### Problema (g)

**Enunciado.** Compruebe si la siguiente es una buena definición de producto interno:

$$\widetilde{\langle a | b \rangle} = |a\rangle^* \odot |b\rangle.$$

donde  $a = a^0 q_0 + a^i q_i$  y  $b = b^0 q_0 + b^i q_i$  son cuaterniones cartesianos,  $\bar{a} = a^0 q_0 - a^i q_i$  es el conjugado y  $\odot$  denota la multiplicación de cuaterniones. Se usa la convención de Einstein  $i, j, k \in \{1, 2, 3\}$  y la tabla

$$q_i q_j = -\delta_{ij} q_0 + \varepsilon_{ijk} q_k, \quad q_0 \text{ es la unidad.}$$

# Resolución

## Expansión explícita de $\bar{a} \odot b$

Primero se expande por distributividad:

$$\bar{a}b = (a^0 q_0 - a^i q_i)(b^0 q_0 + b^j q_j) = a^0 b^0 q_0 + a^0 b^j q_j - b^0 a^i q_i - a^i b^j q_i q_j.$$

Usando  $q_i q_j = -\delta_{ij} q_0 + \varepsilon_{ijk} q_k$ ,

$$-a^i b^j q_i q_j = -a^i b^j (-\delta_{ij} q_0 + \varepsilon_{ijk} q_k) = a^i b^i q_0 - a^i b^j \varepsilon_{ijk} q_k.$$

Por lo tanto,

$$\boxed{\bar{a}b = (a^0 b^0 + a^i b^i) q_0 + (a^0 b^k - b^0 a^k - \varepsilon_{kij} a^i b^j) q_k}$$

es decir, su *parte escalar* es

$$\text{Sc}(\bar{a}b) = a^0 b^0 + a^i b^i,$$

y su *parte vectorial* es

$$\text{Vec}(\bar{a}b) = (a^0 b - b^0 a - a \times b),$$

donde  $(a \times b)^k = \varepsilon_{kij} a^i b^j$ .

## Propiedades que sí cumple $\langle a | b \rangle = \bar{a}b$

**Bilinealidad real.** Para  $\alpha, \beta \in \mathbb{R}$ ,

$$\langle \alpha a + \beta c | b \rangle = \overline{\alpha a + \beta c} b = (\alpha \bar{a} + \beta \bar{c}) b = \alpha \bar{a}b + \beta \bar{c}b = \alpha \langle a | b \rangle + \beta \langle c | b \rangle,$$

y análogamente en el segundo argumento (porque los reales comutan).

**Simetría hermítica.** Como  $\overline{xy} = \overline{y}\overline{x}$ , se tiene

$$\langle b | a \rangle = \overline{b} a = \overline{\bar{a}b} = (\langle a | b \rangle)^*.$$

**Positividad.** Para  $a \neq 0$ ,

$$\langle a | a \rangle = \bar{a}a = (a^0)^2 + (a^1)^2 + (a^2)^2 + (a^3)^2 \in \mathbb{R}_{>0},$$

porque en la expansión anterior la parte vectorial se anula (ya que  $a \times a = 0$  y  $a^0 a - a^0 a = 0$ ). Luego  $\langle a | a \rangle = 0$  si y sólo si  $a = 0$ .

## Por qué *no* es un producto interno real

En un espacio vectorial real un producto interno debe tomar valores en  $\mathbb{R}$ . Pero en general  $\bar{a}b$  *no* es real, pues su parte vectorial no se anula.

**Contraejemplo concreto.** Tome  $a = q_1$  (esto es,  $a^0 = 0$ ,  $a^1 = 1$ ,  $a^2 = a^3 = 0$ ) y  $b = q_2$ . Entonces  $\bar{a} = -q_1$  y

$$\langle a | b \rangle = \bar{a}b = (-q_1) q_2 = -(q_1 q_2) = -q_3,$$

que no es real. Por lo tanto, *la definición*  $\langle a | b \rangle = \bar{a}b$  no es un producto interno real.

## Problema (h)

**Enunciado.** Modifique la definición anterior de forma que

$$\langle a | b \rangle = \frac{1}{2} \left[ \widetilde{\langle a | b \rangle} - |q_1\rangle \odot \widetilde{\langle a | b \rangle} \odot |q_1\rangle \right],$$

y compruebe si esta definición *compleja* del producto interno cumple todas las propiedades. Obsérvese que un cuaternión de la forma  $|f\rangle = f^0 + f^1|q_1\rangle$  es un número complejo (con unidad imaginaria  $|q_1\rangle$ ).

## Resolución

Como en (g), se toma

$$\widetilde{\langle a | b \rangle} = |a\rangle^* \odot |b\rangle = \bar{a}b.$$

Se escribe cualquier cuaternión  $x$  como

$$x = x^0 + x^1q_1 + x^2q_2 + x^3q_3, \quad q_i q_j = -\delta_{ij} + \varepsilon_{ijk} q_k.$$

**La proyección**  $P(x) := \frac{1}{2}[x - q_1 x q_1]$

Tomemos  $x = x^0 + x^1q_1 + x^2q_2 + x^3q_3$  y calculemos  $q_1 x q_1$  explícitamente:

$$\begin{aligned} q_1 x q_1 &= q_1(x^0)q_1 + q_1(x^1q_1)q_1 + q_1(x^2q_2)q_1 + q_1(x^3q_3)q_1 \\ &= x^0(q_1^2) + x^1(q_1q_1)q_1 + x^2(q_1q_2)q_1 + x^3(q_1q_3)q_1 \\ &= -x^0 + (-x^1)q_1 + x^2q_3q_1 + x^3(-q_2)q_1 \\ &= -x^0 - x^1q_1 + x^2q_2 + x^3q_3, \end{aligned}$$

donde se usó  $q_1^2 = -1$ ,  $q_1q_2 = q_3$ ,  $q_3q_1 = q_2$ ,  $q_1q_3 = -q_2$  y  $q_2q_1 = -q_3$ .

Por tanto,

$$P(x) = \frac{1}{2}[x - q_1 x q_1] = \frac{1}{2}[(x^0 + x^1q_1 + x^2q_2 + x^3q_3) - (-x^0 - x^1q_1 + x^2q_2 + x^3q_3)] = x^0 + x^1q_1.$$

Luego  $P(x)$  es exactamente la *parte compleja* de  $x$  en el subálgebra  $\mathbb{C}_{q_1} := \{\alpha + \beta q_1 : \alpha, \beta \in \mathbb{R}\}$ . En particular,  $P(x) \in \mathbb{C}_{q_1}$  y  $P$  es lineal sobre  $\mathbb{R}$ .

Además, si  $\lambda \in \mathbb{C}_{q_1}$ , entonces  $\lambda$  *commuta* con  $q_1$ , y se obtiene

$$\begin{aligned} P(x\lambda) &= \frac{1}{2}[x\lambda - q_1 x \lambda q_1] = \frac{1}{2}[x\lambda - (q_1 x q_1)\lambda] = P(x)\lambda, \\ P(\lambda x) &= \frac{1}{2}[\lambda x - q_1 \lambda x q_1] = \frac{1}{2}[\lambda x - \lambda(q_1 x q_1)] = \lambda P(x), \end{aligned}$$

es decir,  $P$  es lineal a derecha y a izquierda respecto a escalares en  $\mathbb{C}_{q_1}$ .

Finalmente, la conjugación cuaterniónica restringida a  $\mathbb{C}_{q_1}$  coincide con la conjugación compleja: si  $x \in \mathbb{H}$ , entonces

$$P(x)^* = \frac{1}{2}[x^* - (q_1 x q_1)^*] = \frac{1}{2}[x^* - q_1 x^* q_1] = P(x^*),$$

pues  $q_1^* = -q_1$  y  $(-q_1)x^*(-q_1) = q_1x^*q_1$ .

## Definición y rango del nuevo producto interno

Definimos

$$\langle a | b \rangle := P\left(\widetilde{\langle a | b \rangle}\right) = \frac{1}{2} \left[ \bar{a}b - q_1(\bar{a}b)q_1 \right].$$

Por el Paso 1,  $\langle a | b \rangle \in \mathbb{C}_{q_1}$  (es “un número complejo” con unidad  $q_1$ ).

### Sesquilinealidad sobre $\mathbb{C}_{q_1}$

Sean  $\alpha, \beta \in \mathbb{C}_{q_1}$  y  $c$  otro cuaternión.

#### Linealidad en el segundo argumento.

$$\langle a | b \alpha + c \beta \rangle = P(\bar{a}(b\alpha + c\beta)) = P((\bar{a}b)\alpha + (\bar{a}c)\beta) = P(\bar{a}b)\alpha + P(\bar{a}c)\beta = \langle a | b \rangle \alpha + \langle a | c \rangle \beta,$$

donde se usó la  $\mathbb{C}_{q_1}$ -linealidad a derecha de  $P$ .

#### Conjugado-linealidad en el primer argumento.

$$\langle a \alpha + c \beta | b \rangle = P(\overline{a\alpha + c\beta} b) = P(\overline{\alpha} \bar{a}b + \overline{\beta} \bar{c}b) = \overline{\alpha} P(\bar{a}b) + \overline{\beta} P(\bar{c}b) = \alpha^* \langle a | b \rangle + \beta^* \langle c | b \rangle,$$

donde se usó la  $\mathbb{C}_{q_1}$ -linealidad a izquierda de  $P$  y que  $\overline{\alpha} = \alpha^*$  en  $\mathbb{C}_{q_1}$ .

### Simetría hermítica

Usando  $\overline{xy} = \overline{y} \overline{x}$  y la compatibilidad  $P(x^*) = P(x)^*$ ,

$$\langle b | a \rangle = P(\bar{b}a) = P((\bar{a}b)^*) = P(\bar{a}b)^* = (\langle a | b \rangle)^*.$$

### Positividad

Para  $b = a$ ,

$$\langle a | a \rangle = P(\bar{a}a).$$

Pero  $\bar{a}a = (a^0)^2 + a^{12} + a^{22} + a^{32} =: r \in \mathbb{R}_{\geq 0}$ . Entonces

$$\langle a | a \rangle = \frac{1}{2} [r - q_1 r q_1] = \frac{1}{2} [r - r(q_1^2)] = \frac{1}{2} [r - r(-1)] = r \geq 0,$$

y  $\langle a | a \rangle = 0$  si y sólo si  $a = 0$ .

La aplicación

$$\langle a | b \rangle = \frac{1}{2} \left[ \widetilde{\langle a | b \rangle} - |q_1\rangle \odot \widetilde{\langle a | b \rangle} \odot |q_1\rangle \right] = P(\bar{a}b) \in \mathbb{C}_{q_1}$$

es un **producto interno complejo** sobre el espacio vectorial de cuaterniones visto como espacio sobre  $\mathbb{C}_{q_1}$ : es sesquilineal (conjugado-lineal en el primer argumento, lineal en el segundo), hermítico  $\langle b | a \rangle = \langle a | b \rangle^*$  y positivo definido  $\langle a | a \rangle > 0$  para  $a \neq 0$ . Además,  $P$  extrae precisamente la componente “compleja”  $x^0 + x^1 q_1$  de cualquier cuaternión  $x$ .

## Problema (i)

**Enunciado.** Compruebe si la siguiente es una buena definición de norma para los cuaterniones:

$$n(|a\rangle) = \|\langle a | a \rangle\| = \sqrt{\langle a | a \rangle} = \sqrt{|a\rangle^\wedge \odot |a\rangle}.$$

### Resolución

Sea un cuaternión

$$|a\rangle = a^0 + a^1q_1 + a^2q_2 + a^3q_3, \quad a^\alpha \in \mathbb{R}, \quad \alpha = 0, 1, 2, 3,$$

con la tabla

$$q_i q_j = -\delta_{ij} + \varepsilon_{ijk} q_k, \quad q_0 \equiv 1.$$

El conjugado cuaterniónico es

$$|a\rangle^\wedge = a^0 - a^1q_1 - a^2q_2 - a^3q_3.$$

**1) Cálculo de  $|a\rangle^\wedge \odot |a\rangle$ .** Desarrollamos por distributividad:

$$\begin{aligned} |a\rangle^\wedge \odot |a\rangle &= (a^0 - a^i q_i)(a^0 + a^j q_j) \\ &= (a^0)^2 + a^0 a^j q_j - a^0 a^i q_i - a^i a^j q_i q_j \\ &= (a^0)^2 - a^i a^j (-\delta_{ij} + \varepsilon_{ijk} q_k) \\ &= (a^0)^2 + a^i a^i - a^i a^j \varepsilon_{ijk} q_k. \end{aligned}$$

Como  $a^i a^j$  es simétrico en  $(i, j)$  mientras que  $\varepsilon_{ijk}$  es antisimétrico, el término vectorial se anula:

$$a^i a^j \varepsilon_{ijk} q_k = 0.$$

Por tanto,

$$|a\rangle^\wedge \odot |a\rangle = (a^0)^2 + (a^1)^2 + (a^2)^2 + (a^3)^2 \in \mathbb{R}_{\geq 0}.$$

De aquí

$$\|\langle a | a \rangle\| = \sqrt{|a\rangle^\wedge \odot |a\rangle} = \sqrt{(a^0)^2 + (a^1)^2 + (a^2)^2 + (a^3)^2}.$$

**2) Propiedades de norma.** Sea  $|a\rangle, |b\rangle \in \mathbb{H}$  y  $\lambda \in \mathbb{R}$ .

(i) *Positividad y definitud.* Del punto anterior,  $\|\langle a | a \rangle\| \geq 0$  y  $\|\langle a | a \rangle\| = 0 \iff a^0 = a^1 = a^2 = a^3 = 0 \iff |a\rangle = 0$ .

(ii) *Homogeneidad.*

$$\|\lambda |a\rangle\|^2 = (\lambda |a\rangle)^\wedge \odot (\lambda |a\rangle) = \lambda^2 (|a\rangle^\wedge \odot |a\rangle) = \lambda^2 \|\langle a | a \rangle\|^2,$$

luego  $\|\lambda |a\rangle\| = |\lambda| \|\langle a | a \rangle\|$ .

**3) Desigualdad de Cauchy–Schwarz (prueba explícita).** Definimos el producto interno *real* por

$$\langle a | b \rangle_{\mathbb{R}} := \text{Sc}(|a\rangle^\wedge \odot |b\rangle) = a^0 b^0 + a^1 b^1 + a^2 b^2 + a^3 b^3,$$

que es el producto punto en  $\mathbb{R}^4$ . Consideremos, para  $t \in \mathbb{R}$ ,

$$f(t) := \| |a\rangle + t |b\rangle \|^2 = \langle a + tb | a + tb \rangle_{\mathbb{R}} = \|a\|^2 + 2t \langle a | b \rangle_{\mathbb{R}} + t^2 \|b\|^2.$$

Como  $f(t) \geq 0$  para todo  $t$ , su discriminante no puede ser positivo:

$$\Delta = 4 \langle a | b \rangle_{\mathbb{R}}^2 - 4 \|a\|^2 \|b\|^2 \leq 0.$$

De aquí

$$\boxed{(\text{Sc}(|a\rangle^\wedge \odot |b\rangle))^2 = \langle a | b \rangle_{\mathbb{R}}^2 \leq \|a\|^2 \|b\|^2}.$$

En particular,

$$\text{Sc}(|a\rangle^\wedge \odot |b\rangle) \leq \|a\| \|b\|.$$

**4) Desigualdad triangular.** Calculamos

$$\begin{aligned} \| |a\rangle + |b\rangle \|^2 &= \text{Sc}((a+b)^\wedge \odot (a+b)) \\ &= \text{Sc}(a^\wedge a) + \text{Sc}(b^\wedge b) + 2 \text{Sc}(a^\wedge b) \\ &= \|a\|^2 + \|b\|^2 + 2 \langle a | b \rangle_{\mathbb{R}} \\ &\leq \|a\|^2 + \|b\|^2 + 2 \|a\| \|b\| = (\|a\| + \|b\|)^2, \end{aligned}$$

donde en la desigualdad se aplicó Cauchy–Schwarz del punto 3. Tomando raíces (ambos lados no negativos),

$$\boxed{\| |a\rangle + |b\rangle \| \leq \| |a\rangle \| + \| |b\rangle \|}.$$

## Problema (j)

**Enunciado.** Compruebe si un cuaternión definido por

$$\overline{|a\rangle} := \frac{|a\rangle^\wedge}{\| |a\rangle \|^2},$$

puede ser considerado como el inverso (o elemento simétrico) de  $|a\rangle$  respecto a la multiplicación  $\odot$ .

## Resolución

Sea

$$|a\rangle = a^0 + a^1 q_1 + a^2 q_2 + a^3 q_3, \quad |a\rangle^\wedge = a^0 - a^1 q_1 - a^2 q_2 - a^3 q_3.$$

La norma definida en (i) es

$$\| |a\rangle \|^2 = |a\rangle^\wedge \odot |a\rangle = (a^0)^2 + (a^1)^2 + (a^2)^2 + (a^3)^2 =: r \in \mathbb{R}_{\geq 0}.$$

**Cálculo de  $|a\rangle^\lambda \odot |a\rangle$  y  $|a\rangle \odot |a\rangle^\lambda$ .** Del desarrollo explícito (hecho en (i)) se tiene

$$|a\rangle^\lambda \odot |a\rangle = r q_0 = r.$$

Además,

$$|a\rangle \odot |a\rangle^\lambda = \left( |a\rangle^\lambda \odot |a\rangle \right)^\lambda = r^\lambda = r,$$

porque  $r$  es real y la conjugación deja invariantes los reales. Por tanto,

$$|a\rangle^\lambda \odot |a\rangle = |a\rangle \odot |a\rangle^\lambda = \||a\rangle\|^2.$$

**Verificación de la condición de inverso.** Defínase

$$\overline{|a\rangle} := \frac{|a\rangle^\lambda}{\||a\rangle\|^2} \quad (\text{si } |a\rangle \neq 0).$$

Entonces

$$\overline{|a\rangle} \odot |a\rangle = \frac{1}{\|a\|^2} (|a\rangle^\lambda \odot |a\rangle) = \frac{1}{\|a\|^2} \|a\|^2 = q_0 = 1,$$

y análogamente

$$|a\rangle \odot \overline{|a\rangle} = \frac{1}{\|a\|^2} (|a\rangle \odot |a\rangle^\lambda) = \frac{1}{\|a\|^2} \|a\|^2 = 1.$$

Luego  $\overline{|a\rangle}$  es el *inverso* de  $|a\rangle$  para  $\odot$  cuando  $|a\rangle \neq 0$ .

**Unicidad y caso degenerado.** Si  $|a\rangle = 0$  entonces  $\||a\rangle\|^2 = 0$  y no existe inverso (no se puede dividir por 0). Si  $x$  verifica  $x \odot |a\rangle = 1$ , multiplicando a derecha por  $|a\rangle^\lambda$  se obtiene

$$x = x \odot |a\rangle \odot \frac{|a\rangle^\lambda}{\|a\|^2} = 1 \odot \frac{|a\rangle^\lambda}{\|a\|^2} = \overline{|a\rangle},$$

y análogamente desde la izquierda; por tanto el inverso es único.

**Propiedad multiplicativa del inverso.** Para  $|a\rangle, |b\rangle \neq 0$ ,

$$(|a\rangle \odot |b\rangle)^\lambda = |b\rangle^\lambda \odot |a\rangle^\lambda, \quad \||a\rangle \odot |b\rangle\|^2 = \|a\|^2 \|b\|^2,$$

y por tanto

$$\overline{|a\rangle \odot |b\rangle} = \frac{(|a\rangle \odot |b\rangle)^\lambda}{\|ab\|^2} = \frac{|b\rangle^\lambda}{\|b\|^2} \odot \frac{|a\rangle^\lambda}{\|a\|^2} = \overline{|b\rangle} \odot \overline{|a\rangle},$$

lo que concuerda con la regla usual de inversos en álgebras no comutativas.

Para todo cuaternión no nulo  $|a\rangle$ ,

$$\boxed{\overline{|a\rangle} = \frac{|a\rangle^\lambda}{\||a\rangle\|^2}}$$

es el **inverso** (elemento simétrico) de  $|a\rangle$  respecto a la multiplicación  $\odot$ , pues satisface simultáneamente  $\overline{|a\rangle} \odot |a\rangle = |a\rangle \odot \overline{|a\rangle} = 1$ . El inverso existe y es único si y sólo si  $|a\rangle \neq 0$ .

# Problema (k)

**Enunciado.** Compruebe si los cuaterniones  $|a\rangle$  forman un grupo respecto a la operación multiplicación  $\odot$ . Construya la tabla de multiplicación para el grupo de cuaterniones.

## Resolución

**Notación.** Escribimos

$$|a\rangle = a^0 q_0 + a^i q_i, \quad |b\rangle = b^0 q_0 + b^j q_j,$$

con  $q_0 \equiv 1$  y, para  $i, j, k \in \{1, 2, 3\}$ ,

$$q_i q_j = -\delta_{ij} q_0 + \varepsilon_{ijk} q_k, \quad q_0 q_\alpha = q_\alpha q_0 = q_\alpha.$$

### Cerradura

Calculamos explícitamente  $|a\rangle \odot |b\rangle$ :

$$\begin{aligned} |a\rangle \odot |b\rangle &= (a^0 q_0 + a^i q_i)(b^0 q_0 + b^j q_j) \\ &= a^0 b^0 q_0 + a^0 b^j q_j + b^0 a^i q_i + a^i b^j q_i q_j \\ &= a^0 b^0 q_0 + a^0 b^k q_k + b^0 a^k q_k + a^i b^j (-\delta_{ij} q_0 + \varepsilon_{ijk} q_k) \\ &= \underbrace{(a^0 b^0 - a^i b^i)}_{\in \mathbb{R}} q_0 + \underbrace{(a^0 b^k + b^0 a^k + \varepsilon_{kij} a^i b^j)}_{\in \mathbb{R}} q_k. \end{aligned}$$

El resultado vuelve a ser una combinación real de  $q_0, q_1, q_2, q_3$ , luego  $\mathbb{H}$  es cerrada bajo  $\odot$ .

### Asociatividad

Usamos la representación matricial real  $4 \times 4$  del ítem (f):

$$\text{Rep}(a) = a^0 I_4 + a^1 Q_1 + a^2 Q_2 + a^3 Q_3,$$

donde  $Q_0 = I_4$  y  $Q_1, Q_2, Q_3$  satisfacen exactamente la misma tabla de multiplicación que  $q_1, q_2, q_3$ . Por construcción,

$$\boxed{\text{Rep}(a \odot b) = \text{Rep}(a) \text{Rep}(b)}$$

(primero en la base y luego por bilinealidad).

Mostramos que  $\text{Rep}$  es inyectiva: si  $\text{Rep}(x) = a^0 I_4 + a^1 Q_1 + a^2 Q_2 + a^3 Q_3 = 0_{4 \times 4}$ , mirando entradas específicas,

$$(1, 2): a^1 = 0, \quad (1, 3): -a^3 = 0 \Rightarrow a^3 = 0, \quad (1, 4): -a^2 = 0 \Rightarrow a^2 = 0,$$

y entonces la diagonal  $(1, 1)$  da  $a^0 = 0$ . Por tanto  $x = 0$  y el núcleo es trivial.

Con esto,

$$\text{Rep}((a \odot b) \odot c) = \text{Rep}(a \odot b) \text{Rep}(c) = \text{Rep}(a) \text{Rep}(b) \text{Rep}(c) = \text{Rep}(a) \text{Rep}(b \odot c) = \text{Rep}(a \odot (b \odot c)).$$

Como  $\text{Rep}$  es inyectiva,  $(a \odot b) \odot c = a \odot (b \odot c)$ . Luego  $\odot$  es asociativa.

## Elemento neutro

De  $q_0 = 1$  y las reglas  $q_0 q_\alpha = q_\alpha q_0 = q_\alpha$  se deduce

$$q_0 \odot a = a \odot q_0 = a, \quad \forall a \in \mathbb{H}.$$

Así,  $q_0$  es el neutro.

## Inversos

Para  $a \neq 0$ , el ítem (j) probó que

$$a^{-1} = \frac{a^\lambda}{\|a\|^2}, \quad a^\lambda a = aa^\lambda = \|a\|^2 q_0,$$

y por tanto  $a^{-1} \odot a = a \odot a^{-1} = q_0$ . No existe inverso para  $a = 0$ .

## Conclusión de grupo

El conjunto  $\mathbb{H}^\times := \mathbb{H} \setminus \{0\}$  con  $\odot$  cumple: cerradura, asociatividad, neutro  $q_0$  e inversos. Por tanto,

$(\mathbb{H}^\times, \odot)$  es un **grupo no abeliano**.

La no conmutatividad se ve, por ejemplo, en  $q_1 \odot q_2 = q_3$  mientras que  $q_2 \odot q_1 = -q_3$ .

## Tabla de multiplicación básica $\{q_0, q_1, q_2, q_3\}$

$\odot$	$q_0$	$q_1$	$q_2$	$q_3$
$q_0$	$q_0$	$q_1$	$q_2$	$q_3$
$q_1$	$q_1$	$-q_0$	$q_3$	$-q_2$
$q_2$	$q_2$	$-q_3$	$-q_0$	$q_1$
$q_3$	$q_3$	$q_2$	$-q_1$	$-q_0$

## El grupo de cuaterniones $Q_8$

El subgrupo finito generado por  $\{\pm q_0, \pm q_1, \pm q_2, \pm q_3\}$  es el clásico

$$Q_8 = \{\pm q_0, \pm q_1, \pm q_2, \pm q_3\},$$

con las reglas anteriores y la propagación de signos  $(-\alpha)\beta = -(\alpha\beta) = \alpha(-\beta)$ . Su tabla ( $8 \times 8$ ) queda:

$\odot$	$q_0$	$-q_0$	$q_1$	$-q_1$	$q_2$	$-q_2$	$q_3$	$-q_3$
$q_0$	$q_0$	$-q_0$	$q_1$	$-q_1$	$q_2$	$-q_2$	$q_3$	$-q_3$
$-q_0$	$-q_0$	$q_0$	$-q_1$	$q_1$	$-q_2$	$q_2$	$-q_3$	$q_3$
$q_1$	$q_1$	$-q_1$	$-q_0$	$q_0$	$q_3$	$-q_3$	$-q_2$	$q_2$
$-q_1$	$-q_1$	$q_1$	$q_0$	$-q_0$	$-q_3$	$q_3$	$q_2$	$-q_2$
$q_2$	$q_2$	$-q_2$	$-q_3$	$q_3$	$-q_0$	$q_0$	$q_1$	$-q_1$
$-q_2$	$-q_2$	$q_2$	$q_3$	$-q_3$	$q_0$	$-q_0$	$-q_1$	$q_1$
$q_3$	$q_3$	$-q_3$	$q_2$	$-q_2$	$-q_1$	$q_1$	$-q_0$	$q_0$
$-q_3$	$-q_3$	$q_3$	$-q_2$	$q_2$	$q_1$	$-q_1$	$q_0$	$-q_0$

# Problema (1) — Preservación de la norma bajo $|v'\rangle = \overline{|a\rangle} \odot |v\rangle \odot |a\rangle$

**Enunciado.** En  $\mathbb{R}^3$ , un vector  $|v\rangle$  se representa como cuaternión puro (*parte escalar nula*)  $|v\rangle = v^j q_j$ . Sea

$$|v'\rangle = \overline{|a\rangle} \odot |v\rangle \odot |a\rangle = |a\rangle^\lambda |v\rangle |a\rangle.$$

Comprobar si este producto conserva la norma, esto es

$$\||v'\rangle\|^2 = (v'^1)^2 + (v'^2)^2 + (v'^3)^2 \stackrel{?}{=} (v^1)^2 + (v^2)^2 + (v^3)^2 = \||v\rangle\|^2.$$

## Resolución

**Dos hechos básicos que usaremos.** (i) **La parte real (escalar) es cíclica:** para cualesquiera  $x, y$ ,

$$\text{Sc}(xy) = \text{Sc}(yx).$$

En efecto,  $\text{Sc}(xy) = \frac{1}{2}(xy + (xy)^\lambda) = \frac{1}{2}(xy + y^\lambda x^\lambda) = \text{Sc}(yx)$ .

(ii) **La norma es multiplicativa:** para  $x, y$ ,

$$\|xy\|^2 = (xy)^\lambda (xy) = y^\lambda x^\lambda xy = y^\lambda (x^\lambda x) y = \|x\|^2 y^\lambda y = \|x\|^2 \|y\|^2,$$

por ser  $\|x\|^2 = x^\lambda x \in \mathbb{R}$  y, por tanto, conmutar con todo.

**$|v'\rangle$  es de nuevo un cuaternión puro.** Tomamos parte escalar:

$$\text{Sc}(|v'\rangle) = \text{Sc}(|a\rangle^\lambda |v\rangle |a\rangle) = \text{Sc}(|v\rangle |a\rangle |a\rangle^\lambda) = \text{Sc}(|v\rangle \|a\|^2) = \|a\|^2 \text{Sc}(|v\rangle) = 0,$$

porque  $|v\rangle$  es puro ( $\text{Sc}(|v\rangle) = 0$ ). Luego  $|v'\rangle$  también es puro.

**Norma de  $|v'\rangle$ .** Aplicamos la multiplicatividad de la norma:

$$\||v'\rangle\| = \||a\rangle^\lambda |v\rangle |a\rangle\| = \||a\rangle^\lambda\| \||v\rangle\| \||a\rangle\| = \|a\| \|v\| \|a\| = \|a\|^2 \|v\|.$$

Elevando al cuadrado,

$$\boxed{\||v'\rangle\|^2 = \|a\|^4 \|v\|^2.}$$

**¿Se preserva la norma euclídea?** Para que  $\||v'\rangle\| = \||v\rangle\|$  (o equivalentemente al cuadrado), debe cumplirse

$$\|a\|^2 = 1 \iff \|a\| = 1.$$

Es decir, la **conjugación por un cuaternión unidad** (unitario) preserva la norma. Si  $\|a\| \neq 1$ , entonces  $\||v'\rangle\| = \|a\|^2 \|v\|$  y la norma *no* se conserva (se escala por  $\|a\|^2$ ).