



Representaciones

Aplicaciones de caracteres

Resumen

En este texto puedes incluir un resumen del documento. Este informa al lector sobre el contenido del texto, indicando el objetivo del mismo y qué se puede aprender de él.

**D. Charte, J.C. Entrena,
L. Soto, M. Román**
Universidad de Granada

Índice

1. Primera Sección	2
1.1. El grupo de rotación $SO(3)$	2
2. Segunda Sección	2
3. Referencias	2

1. Primera Sección

1.1. El grupo de rotación $SO(3)$

Definición 1. Llamamos $O(n)$ al grupo de las **matrices ortogonales** de dimensiones $n \times n$, aquellas que cumplen que $Q^T Q = Q Q^T = I$, bajo la composición.

Nótese que las matrices ortogonales forman un subgrupo del grupo lineal $GL(n)$ de matrices invertibles; y que, por definición, sólo pueden tener determinante 1 y -1 .

Definición 2. Llamamos $SO(n)$ al **subgrupo de rotaciones**, definido como el subgrupo de $O(n)$ formado por aquellas matrices que tienen determinante 1.

1.2. Conexión con $SU(2)$

[1]

2. Segunda Sección

3. Referencias

Referencias

- [1] Gelfand, I.M.; Minlos, R.A.; Shapiro, Z.Ya. (1963), Representations of the Rotation and Lorentz Groups and their Applications, New York: Pergamon Press