

UNIVERZA V LJUBLJANI  
FAKULTETA ZA MATEMATIKO IN FIZIKO

Matematika – 1. stopnja

Živa Urbančič

**Grupa kit in njene upodobitve**

Delo diplomskega seminarja

Mentor: izr. prof. dr. Sašo Strle

Ljubljana, 2016

## KAZALO

1. Uvod	4
2. Grupa kit	4
2.1. Definicija grupe kit	4
2.2. Lastnosti grupe kit	6
3. Upodobitve grupe kit	6
3.1. Artinove relacije	6
3.2. Buraujeva upodobitev	6
3.3. Upodobitev KrammerBigelow	6
Slovar strokovnih izrazov	6
Literatura	6

Grupa kit in njene upodobitve

POVZETEK

Braid group and her representations

ABSTRACT

Math. Subj. Class. (2010):

Ključne besede:

Keywords:

## 1. UVOD

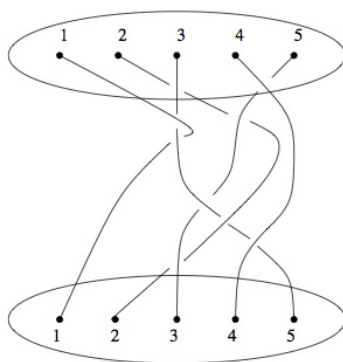
Teorija kit je močno povezana s teorijo vozlov, a je zanimiva in pomembna tudi kot samostojna raziskovalna smer. Kite je prvi definirali avstrijski matematik Emil Artin v svojem članku "*Theorie der Zöpfe*", ki je bil objavljen leta 1925. Glavni izrek članka reši problem klasifikacije kit, a z njegovim dokazom ni bil zadovoljen. Opisal ga je kot "neprepričljivega" in ga nato v članku iz leta 1947 z naslovom "*Theory of braids*" zapisal na način, ki prepriča tudi najbolj rigorozne in skeptične bralce. Tako je teorijo pravzaprav postavil na njene temelje. Leta raziskovanja so prinesla tudi nekatere ekvivalentne definicije, ki so jih matematiki prilagodili potrebam preučevanja in uporabe v drugih matematičnih smereh. Uporablja se recimo v mehaniki fluidov, statistični mehaniki, nekomutativni kriptografiji in pri reševanju polinomskih enačb.???

## 2. GRUPA KIT

**2.1. Definicija grupe kit.** Kot je bilo omenjeno v uvodu, lahko grupo kit definiramo na različne (ekvivalentne) načine, kakor najbolj ustreza našemu raziskovanju. V tem razdelku bomo podali (algebraično in) geometrijsko definicijo kite (nekatero druge bralec lahko najde v [2]) in se prepričali, da množica kit, če na njej definiramo operacijo stikanja, res postane grupa. Pri tem bomo morali obravnavati tudi, kdaj sta kiti ekvivalentni, pri čemer bomo sledili [1] in [2].

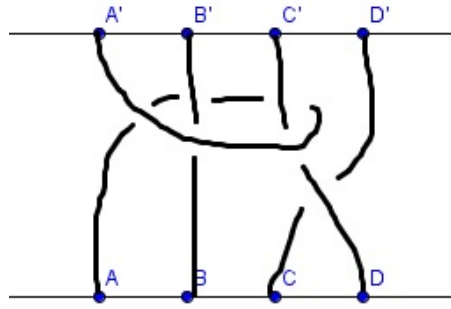
Kite si lahko zelo lahko predstavljamo kot skupek pramenov, ki so prepleteni med seboj. To je zgolj opis, za podrobnejše preučevanje potrebujemo bolj formalno in matematično korektno razlago. To nas napelje k zapisu geometrijske definicije kite. Imejmo premici  $\{y = z = 0\}$  ter  $\{y = 0, z = 1\}$  v  $\mathbb{R}^3$ . Na vsaki izmed premic izberemo  $m$  točk z abscisami  $x = 1, 2, \dots, m$ .

**Definicija 2.1.** *Kita z  $m$  prameni* je množica  $m$  disjunktnih gladkih poti - imenujemo jih *prameni*, ki povezujejo točke s prve izbrane premice s tistimi z druge (v poljubnem vrstnem redu). Projekcija posameznega pramena na os  $z$  mora biti difeomorfizem.



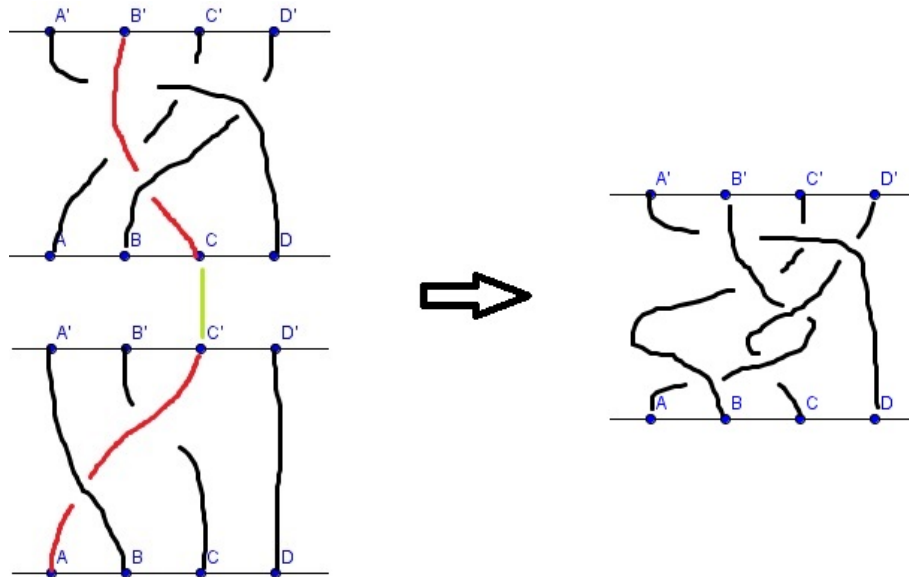
SLIKA 1. Primer kite s 5 prameni.

**Opomba 2.2.** Zahteva, da je projekcija vsakega od pramenov na  $z$  os difeomorfizem, v resnici pomeni, da prameni monotono padajo (če izberemo parametrizacijo kot v definiciji, tj. od točk na  $\{y = 0, z = 1\}$  do tistih na  $\{y = z = 0\}$ ) oziroma, da nobeden ne zavije navzgor, kot je prikazano na spodnji sliki.



SLIKA 2. Projekcija pramena, ki se začne v  $A'$  in konča v  $A$ , na os  $z$  ni difeomorfizem.

Imejmo kiti  $B_0$  in  $B_1$  z  $n$  prameni. Z  $\gamma_i$  označimo pramen  $B_0$ , ki se začne v  $(i, 0, 1)$ , konča pa se v  $(j, 0, 0)$ , kjer je  $j$  poljuben element  $\{1, \dots, n\}$ . S  $\theta_i$  označimo pramen  $B_1$ , ki se začne v  $(j, 0, 1)$ . Iz  $B_0$  in  $B_1$  lahko dobimo novo kito tako, da staknemo  $\gamma_i$  in  $\theta_i$  za vsak  $i = 1, \dots, n$ .



SLIKA 3. Stik pramenov  $\gamma_2$  in  $\theta_2$  in kita, ki jo dobimo s stikom vseh pramenov  $B_0$  in  $B_1$ .

Povsem jasno je, da lahko vsako kito zapišemo kot produkt večih *elementarnih kit*

**Definicija 2.3.** Grupo kit z  $m$  prameni podamo z  $(m-1)$  generatorji  $\sigma_1, \dots, \sigma_{m-1}$ , za katere veljata relaciji:

$$\sigma_i \sigma_j = \sigma_j \sigma_i$$

za vsaka  $i$  in  $j$ , za katera je  $|i - j| \geq 2$  in

$$\sigma_i \sigma_{i+1} \sigma_i = \sigma_{i+1} \sigma_i \sigma_{i+1}$$

za vsak  $i = 1, 2, \dots, m - 2$ .

**Opomba 2.4.** Zgornji relaciji imenujemo *Artinovi relaciji*.

## 2.2. Lastnosti grupe kit.

### 3. UPODOBITVE GRUPE KIT

#### 3.1. Artinove relacije.

#### 3.2. Buraujeva upodobitev.

#### 3.3. Upodobitev KrammerBigelow.

### SLOVAR STROKOVNIH IZRAZOV

**Živa** Najboljša v vsem ever.

### LITERATURA

- [1] G. Burde, H. Zieschang. *Knots*, 2nd ed. Walter de Gruyter, Berlin, 2003.
- [2] V. O. Manturov. *Knot Theory*, 1st ed. CRC Press, 2004. Dostopno na <http://varf.ru/rudn/manturov/book.pdf>.
- [3] *Braid theory*, v: Wikipedia: The Free Encyclopedia, [ogled 11. 11. 2016], dostopno na [https://en.wikipedia.org/wiki/Braid\\_theory](https://en.wikipedia.org/wiki/Braid_theory).