

# UNIVERSIDAD DE GRANADA

Máster Universitario en Física y Matemáticas

## EL TÍTULO DEL TRABAJO FIN DE MÁSTER

Trabajo Fin de Máster presentado por Nombre Apellido1 Apellido2

Curso 2016/17

#### UNIVERSIDAD DE GRANADA

Máster Universitario en Física y Matemáticas

## EL TÍTULO DEL TRABAJO FIN DE MÁSTER

Trabajo Fin de Máster presentado por Nombre Apellido1 Apellido2

Curso 2016/17

Tutor: Nombre Apellido1 Apellido2 Departamento: Matemática Aplicada

Área de Conocimiento: Matemática Aplicada

(Página de agradecimientos si los hay) Thank you.

# Índice

| 1. | Esfé  | éricos Armónicos                                      |  |  |
|----|---|---|--|--|
|    | 1.1.  | Preliminares  |  |  |
|    |   | 1.1.1. Notación                                       |  |  |
|    |   | 1.1.2. La función $\Gamma$                            |  |  |
|    |   | 1.1.3. Resultados básicos de la esfera                |  |  |
|    | 1.2. Esféricos Armónicos Through Primitive Spaces |   |  |  |
|    |   | 1.2.1. Espacios de Polinomios Homogéneos              |  |  |
|    |   | 1.2.2. Armónicos de Legendre y Polinomios de Legendre |  |  |
|    |   | 1.2.3. Esféricos Armónicos                            |  |  |
|    | 1.3.  | Teorema de Adición. Consecuencias                     |  |  |

### Capítulo 1

### Esféricos Armónicos

#### 1.1. Preliminares

#### 1.1.1. Notación

Usaremos  $d \in \mathbb{N}$  para representar la dimensión de un conjunto. El conjunto  $\mathbb{R}^d = x = (x_1, ..., x_d)^T : x_j \in \mathbb{R}, 1 \leq j \leq d$  es el espacio euclídeo de dimensión d<br/> con el producto escalar y la norma

$$(x,y) = \sum_{j=1}^{d} x_j y_j |x| = (x,x)^{1/2} x, y \in \mathbb{R}^d$$

En  $\mathbb{R}^d$  usaremos la base canónica

$$e_1 = (1, 0, ..., 0)^T, ..., e_d = (0, 0, ..., 1)^T$$

y escribiremos  $x = \sum_{j=1}^d x_j e_j, x \in \mathbb{R}^d$  Para indicar la dimensión explícitamente usaremos  $x_{(d)}$  en lugar de x. En tal caso,  $x_{(d)} = x_{(d-1)} + x_d e_d$  siendo  $x_{(d-1)} = (x_1, ..., x_{d-1}, 0)^T$ . También usaremos  $x_{(d-1)}$  para referirnos al vector (d-1)-dimensional  $(x_1, ..., x_{d-1}, 0)^T$ .

**Definición 1.1.** Sean  $\xi, \eta \in \mathbb{S}^{d-1}$ , definimos las siguientes distancias:

- $\blacksquare$  La distancia euclídea  $|\xi-\eta|=\sqrt{2(1-\xi\eta)}$
- La distancia geodésica  $\theta(\xi, \eta) = \arccos(\xi, \eta)$

Nota1.2. Usando que  $\frac{2}{\pi} \le sint \le t, t \in [0,\pi/2]$  se deduce la siguiente relación entre ambas distancias:

$$\frac{2}{\pi}\theta(\xi,\theta) \le |\xi - \eta| \le \theta(\xi,\eta)$$

Para  $x=(x_1,...,x_d)$  definimos  $x^\alpha=x_1^{\alpha_1}...x_d^{\alpha_d}$ . Análogamente, Para el operador gradiente  $\nabla=(\partial_{x_1},...,\partial_{x_d})^T$  definimos

$$\nabla^{\alpha} = \frac{\partial^{|\alpha|}}{\partial x_1^{\alpha_1} ... \partial x_d^{\alpha_d}}$$

Y finalmente definimos el operador laplaciano como

$$\triangle = \nabla . \nabla = \sum_{j=1}^{d} (\partial / \partial x_j)^2$$

#### 1.1.2. La función $\Gamma$

Definición 1.3.

$$\Gamma(x) := \int_0^\infty t^{x-1} e^{-t} dt, x \in (\mathbb{R})^+$$

Proposición 1.4. Se verifican las siguientes formulas:

$$\int_0^\infty tx - 1e^{-at^b}dt = b^{-1}a^{-x/b}\Gamma(x/b)x, a, b \in \mathbb{R}^+$$

$$\int_0^1 |lnt|^{x-1} dt = \Gamma(x), x \in \mathbb{R}^+$$

$$\Gamma(x+1) = x\Gamma(x)x \in \mathbb{R}^+$$

$$\Gamma^{(k)}(x) = \int_0^\infty (lnt)^k t^{x-1} e^{-t} dt, k \in \mathbb{N}_0, x \in \mathbb{R}^+$$

Nota 1.5. Obviamente,  $\Gamma(1)=1$  y de la tercera fórmula se deduce que  $\Gamma(n+1)=n!, n\in\mathbb{N}_0$ . Es decir, la función  $\Gamma$  extiende el operador factorial de los números naturales a los reales positivos.

Lema 1.6.

$$\Gamma(\frac{1}{2}) = \sqrt{\pi}$$

$$\Gamma(n + \frac{1}{2}) = \frac{(2n)!}{2^{2n}n!}\sqrt{\pi}$$

**Definición 1.7.** Sea  $x \in \mathbb{R}$  y  $n \in \mathbb{N}$ , el símbolo de Pochhammer se define como

$$(x)_0 = 1, (x)_n = x(x+1)(x+2)...(x+n-1)$$

Proposición 1.8.

$$(x)_n = \frac{\Gamma(x+n)}{\Gamma(x)}, x \in \mathbb{R}^+$$

3

#### 1.1.3. Resultados básicos de la esfera.

Usaremos  $dV^d$  para el elemento de volumen de dimensión d y  $dS^{d-1}$  para el elemento (d-1)-dimensional de la superficie de la esfera unidad  $\mathbb{S}^{-1}$ . Sobre la superficie de un dominio general usaremos  $d_{\sigma}$  para los elementos de la superficie

**Proposición 1.9.** Para  $d \ge 3$  y  $\xi \in \mathbb{S}^{d-1}$ , con  $\xi_{(d)} = te_d + \sqrt{1 - t^2} \xi_{(d-1)} t \in [-1, 1]$ , se tiene que

$$dS^{d-1}(te_d + \sqrt{1 - t^2}\xi_{(d-1)}) = (1 - t^2)^{\frac{d-3}{2}}dtdS^{d-2}(\xi_{(d-1)})$$

Equivalentemente,

$$dS^{d-1} = (1 - t^2)^{\frac{d-3}{2}} dt dS^{d-2}$$

**Ejemplo 1.10.** Sea d=3 y  $\xi$  un punto genérico de la esfera. Usando coordenadas esféricas

$$\xi_{(3)} = \begin{pmatrix} \cos\phi \sin\theta \\ \sin\phi \sin\theta \\ \cos\theta \end{pmatrix} 0 \le \phi \le 2\pi, 0 \le \theta \le \pi$$

Sea  $t = cos\theta$  entonces

$$\xi_{(2)} = \left(\cos\phi sen\phi 0\right)$$

Por tanto,
$$\xi_{(3)}=te_3+\sqrt{1-t^2}\xi_{(2)}$$
 y  $dS^1=d\phi, dS^2=dtd\phi$ 

Podemos usar la anterior proposición para el cálculo del área de la superficie de la esfera.

#### Proposición 1.11.

$$|\mathbb{S}^{d-1}| = \int_{\mathbb{S}^{d-1}} dS^{d-1} = \frac{2\pi^{\frac{d}{2}}}{\Gamma(\frac{d}{2})}$$

**Proposición 1.12.** Sea  $A \in \mathbb{R}$  ortogonal entonces

$$dS^{d-1}(A\xi) = dS^{d-1}(\xi)$$
$$dV^d(A\xi) = dV^d(\xi)$$

Llamamos  $C(S^{d-1})$  al espacio de funciones continuas sobre  $S^{d-1}$ . Este espacio es un espacio de Banach con la norma  $||f||_{\infty} = \sup\{|f(\xi): \xi \in \mathbb{S}^{d-1}\}$ . Llamaremos  $L^2(S^{d-1})$  al espacio de funciones con cuadrado integrable en  $S^{d-1}$ . Dicho espacio es un Hilbert con el producto escalar

$$(f,g) = \int_{S^{d-1}} f\overline{g}dS^{d-1}$$

Consideramos el espacio  $C(S^{d-1})$  con la norma inducida por el producto escalar de  $L^2(S^{d-1})$ . Este espacio no es completo. Además, el cierre de  $C(S^{d-1})$  respecto a dicha norma es  $L^2(S^{d-1})$ . Es decir, dado una función  $f \in L^2(S^{d-1})$  existe una sucesión  $\{f_n\} \subset C(S^{d-1})$  tal que  $f_n \to f$ 

**Proposición 1.13.** Sean  $\Sigma_{\delta} = \{x \in \mathbb{R}^d : |x| \in [1 - \delta, 1 + \delta]\}$  y  $f^*(x) = f(\frac{x}{|x|}), x \in \Sigma_{\delta}$  y  $k \in \mathbb{N}$ . f es k veces diferenciable en  $S^{d-1}$  cuando  $f^*$  lo es.

**Definición 1.14.** Definimos  $C^k(S^{d-1}), k \in \mathbb{N} \cup 0$  como el espacio de funciones k veces diferenciables en  $S^{d-1}$ 

Proposición 1.15.  $C^k(S^{d-1})$  es un espacio de Banach con la norma

$$||f||_{C^k(S^{d-1})} = ||f^*||_{C^k(\Sigma_\delta)}$$

Nota 1.16. Usaremos  $||f||_{\infty} = ||f||_{C(S^{d-1})}$ 

# 1.2. Esféricos Armónicos Through Primitive Spaces

Consideramos  $\mathbb{O}^d$  el conjunto de matrices ortogonales de orden d. Para cualquier  $v \in \mathbb{O}^d$  vector no nulo,  $\mathbb{O}^d(v) = \{A \in \mathbb{O}^d : Av = v\}$  es el subconjunto de matrices ortogonales que deja el subespacio  $span\{v\} = \{\alpha v : \alpha \in \mathbb{R}\}$  invariante.

**Definición 1.17.** Sea  $f: \mathbb{R}^d \to \mathbb{C}$  y  $A \in \mathbb{R}^{dxd}$ , se define  $f_A$  como:

$$f_A(x) = f(Ax) \forall x \in \mathbb{R}^d$$

**Proposición 1.18.** Si  $f_A = f$  para algún  $A \in \mathbb{O}^d$  entonces f(x) depende de x a través de |x|, luego f es constante en una esfera de radio arbitrario.

Demostración. Sean  $x, y \in \mathbb{R}^d$  con  $|\mathbf{x}| = |\mathbf{y}|$ , podemos encontrar una matriz  $A \in \mathbb{O}^d$  tal que Ax = y. Entonces  $f(x) = f_A(x) = f(y)$ .

Introduciremos los armónicos esféricos como... Consideramos un subespacio  $\mathbb{V}$  de funciones definidas de  $\mathbb{R}^d$  a un subconjunto de  $\mathbb{R}^d$ .

**Definición 1.19.** Sea  $\mathcal{V}$  un subespacio de funciones definidas de  $\mathbb{R}^d$  a  $A \subseteq \mathbb{R}^d$ . Se dice que  $\mathcal{V}$  es invariante si para  $f \in \mathcal{V}$  y  $A \in \mathbb{O}^d$ , entonces  $f_A \in \mathcal{V}$ . Considerando  $\mathcal{V}$  un subespacio invariante de un espacio proveniente de un producto escalar se define:

- $\mathcal{V}$  es reducible si  $\mathcal{V} = \mathcal{V}_1 + \mathcal{V}_2$  con  $\mathcal{V}_1 \neq \emptyset$ ,  $\mathcal{V}_2 \neq \emptyset$  verificando  $\mathcal{V}_1, \mathcal{V}_2$  irreducibles y  $\mathcal{V}_1 \perp \mathcal{V}_2$ .
- $\mathcal{V}$  es irreducible si no es reducible.
- $\mathcal{V}$  es primitivo si es invariante e irreducible.

**Definición 1.20.** Dado  $f: \mathbb{R}^d \to \mathbb{C}$  se define  $span\{f_A : A \in ()^d\}$  como el espacio de las series convergentes  $\sum c_j f_{A_j}$  con  $A_j \in \mathbb{O}^d, c_j \in \mathbb{C}$ 

De la definición se deduce que  $span\{f_A : A \in \mathbb{O}^d\}$  es un subespacio de funciones. Además, si  $\mathcal{V}$  es un espacio finito dimensional  $\mathcal{V} = span\{f_A\}$ 

#### 1.2.1. Espacios de Polinomios Homogéneos.

Consideramos  $\mathcal{H}_n^d$  el espacio de polinomios homogéneos de grado n en d dimensiones. Las funciones son de la forma:

$$\sum_{|\alpha|=n} a_{\alpha} x^{\alpha}, a_{\alpha} \in \mathbb{C}.\mathcal{H}_n^d$$

Ejemplo 1.21.

$$\mathbb{H}_{2}^{2} = \left\{ a_{1}x_{1}^{2} + a_{2}x_{1}x_{2} + a_{3}x_{2}^{2} \right\}$$

$$\mathbb{H}_{3}^{2} = \left\{ a_{1}x_{1}^{3} + a_{2}x_{2}^{3} + a_{3}x_{1}^{2}x_{2} + a_{4}x_{1}x_{2}^{2} \right\}$$

A continuación vamos a estudiar la dimensión de  $\mathcal{H}_n^d$ , llegando a la conclusión de que es un espacio invariante finito dimensional. Para determinar  $dim\mathcal{H}_n^d$  contamos los monomios de grado n, es decir,  $x^\alpha$  con  $\alpha_i \geq 0$  y verificando  $\alpha_1 + \alpha_2 + ... + \alpha_d = n$  Cada  $\mathbb{H}_n \in \mathbb{H}_n^d$  se puede escribir como:

$$\mathbb{H}_n(x) = \sum_{|\alpha|=n} a_{\alpha} x^{\alpha}, a_{\alpha} \in \mathbb{C}.$$

Para el polinomio  $\mathbb{H}_n(x)$  definimos

$$\mathbb{H}_n(\nabla) = \sum_{|\alpha|=n} a_{\alpha} \nabla^{\alpha}.$$

Dados 2 polinomios cualesquiera  $\mathbb{H}_n(x)$ ,

$$\mathbb{H}_{n,1}(x) = \sum_{|\alpha|=n} a_{\alpha,1} x^{\alpha}, \mathbb{H}_{n,2}(x) = \sum_{|\alpha|=n} a_{\alpha,2} x^{\alpha}$$

Se sigue que

Luego  $(\mathbb{H}_{n,1},\mathbb{H}_{n,2})_{\mathbb{H}_n^d} := \mathbb{H}_{n,1}(\nabla)\overline{\mathbb{H}_{n,2}(x)}$  define un producto escalar en  $\mathbb{H}_n^d$ 

**Definición 1.22.** Una función f es armónica si  $\triangle f(x) = 0$ .

Lema 1.23.  $Si \triangle f = 0$ , entonces  $\triangle f_A = 0 \forall A \in \mathbb{O}^d$ 

Demostración. Sea y = Ax, entonces  $\nabla_x = A\nabla_y$ . Como  $A \in \mathbb{O}^d$  se tiene que

$$\triangle_x = \nabla_x . \nabla_x = \nabla_y . \nabla_y = \triangle_y$$

A continuación, vamos a ver un subespacio de  $H_n^d$  importante.

**Definición 1.24.** Llamamos  $\mathbb{Y}_n(\mathbb{R}^d)$  al espacio de los polinomios homogéneos de grado n en  $\mathbb{R}^d$  que son armónicos.

**Ejemplo 1.25.**  $\mathbb{Y}_n(\mathbb{R}^d) = \mathbb{H}_n^d$  si n = 0 o n = 1

Para d = 1,  $\mathbb{Y}_n(\mathbb{R}) = \emptyset$  para  $n \geq 2$ 

Para d = 2,  $\mathbb{Y}_n(\mathbb{R}^2)$ , los polinomios de la forma  $(x_1 + ix_2)^n$  pertenecen a  $\mathbb{Y}_n(\mathbb{R}^2)$ . En particular,  $\mathbb{Y}_2(\mathbb{R}^2)$  está formado por polinomios de la forma  $a(x_1^2 - x_2^2) + bx_1x_2, a, b \in \mathbb{C}$ 

Calculamos ahora la dimensión de  $\mathbb{Y}_n(\mathbb{R}^d)$ . Llamaremos  $N_{n,d}$  a la dimensión de  $\mathbb{Y}_n(\mathbb{R}^d)$ . Sea  $H_n \in \mathbb{H}_n^d$ , dicho polinomio puede ser escrito de la forma

$$H_n(x_1,...,x_d) = \sum_{j=0}^n (x_d)^j h_{n-j}(x_1,...x_{d-1}), h_{n-j} \in \mathbb{H}_{n-j}^{d-1}$$

Aplicamos el operador laplaciano a  $H_n$ ,

$$\triangle_{(d)}H_n(x_{(d)}) = \sum_{i=0}^{n-2} (x_d)^j [\triangle_{(d-1)}h_{n-j}(x_{(d-1)}) + (j+2)(j+1)h_{n-j-2}(x_{(d-1)})]$$

Luego, si  $H_n \in \mathbb{Y}_n(\mathbb{R}^d)$  entonces  $\triangle_{(d)}H_n(x_{(d)}) \equiv 0$  y

$$h_{n-j-2} = -\frac{1}{(j+2)(j+1)} \triangle_{(d-1)} h_{n-j}, 0 \le j \le n-2$$

En consecuencia un armónico homogéneo está únicamente determinado por  $h_n \in \mathbb{H}_n^{d-1}$  y $h_{n-1} \in \mathbb{H}_{n-1}^{d-2}$ . De este modo, obtenemos la siguiente relación ...

$$N_{n,d} = dim \mathbb{H}_n^{d-1} + \mathbb{H}_{n-1}^{d-1}$$

Usando la formula se tiene que para  $d \geq 2$ ,

$$N_{n,d} = \frac{(2n+d-2)(n+d-3)!}{n!(d-2!)}, n \in \mathbb{N}$$

#### 1.2.2. Armónicos de Legendre y Polinomios de Legendre

Ahora, nos centraremos en unos armónicos homogéneos especiales, los armónicos de Legendre de grado n en d dimensiones.

**Definición 1.26.** Se define los armónicos de Legendre,  $L_{n,d} : \mathbb{R} \to \mathbb{R}$  verificando las siguientes condiciones:

- $L_{n,d} \in \mathbb{Y}_n(\mathbb{R}^d)$  (Isotropical simetria respecto  $x_d$ )
- $L_{n,d}(Ax) = L_{n,d}(x) \forall A \in \mathbb{O}(), \forall x \in \mathbb{R}^d \text{ (Normalidad)}$
- $L_{n,d}(e_d) = 1$

#### 1.2.3. Esféricos Armónicos

**Definición 1.27.** Se llama espacio de esféricos armónicos de orden n en d dimensiones a  $\mathbb{Y}_n^d = \mathbb{Y}_n(\mathbb{R}^d)|\mathbb{S}^{d-1}$ 

De la definición se deduce que un esférico armónico  $\mathbb{Y}_n \in \mathbb{Y}_n^d$  está asociado a un armónico homogéneo  $\mathbb{H}_n \in \mathbb{Y}_n^d$  de la siguiente forma:

$$\mathbb{H}_n(r\xi) = r^n \mathbb{Y}_n(\xi)$$

En consecuencia,  $dim \mathbb{Y}_n^d = N_{n,d}$ 

**Teorema 1.28.** Sea  $\mathbb{Y}^d \in \mathbb{Y}_n^d$   $y \in \mathbb{S}^{d-1}$ . Entonces  $\mathbb{Y}_n$  es invariante respecto a  $\mathbb{O}^d(\xi)$ , si y sólo si,  $\mathbb{Y}_n(\eta) = \mathbb{Y}_n(\xi) \mathbb{P}_{n,d}(\xi,\eta) \forall \eta \in \mathbb{S}^{d-1}$ 

Demostraci'on.

#### 1.3. Teorema de Adición. Consecuencias.

**Teorema 1.29.** Sea  $\{Y_{n,j}: 1 \leq j \leq N_{n,d}\}$  una base ortonormal de  $\mathbb{Y}^d$ , es decir,

$$\int_{\mathbb{S}^{d-1}} Y_{n,j}(\eta) \overline{Y_{n,j}(\eta)} d\mathbb{S}^{d-1} = \delta_{j,k}, 1 \le j, k \le N_{n,d}$$

Entonces,

$$\sum_{j=1}^{N_{n,d}} Y_{n,f}(\xi) \overline{Y_{n,j}(\eta)} = \frac{N_{n,d}}{|\mathbb{S}^{d-1}|} P_{n,d}(\xi.\eta) \forall \xi, \eta \in \mathbb{S}^{d-1}$$

Demostraci'on.