

Grupurile ortogonale $O(n)$, $SO(n)$ și comutativitatea lor

Grupul ortogonal $O(n)$

• Definiție

Grupul ortogonal $O(n)$ este definit ca mulțimea tuturor matricilor reale pătratice de ordin n care păstrează produsul scalar:

$$O(n) = \{ X \in M_n(\mathbb{R}) \mid X^T \cdot X = I_n \}, \text{ unde}$$

X^T este transpusa lui X , iar I_n este matricea identitate de ordin n .

• Observatii

1. Grupul ortogonal formează o structură de grup în $GL(n, \mathbb{R})$.
2. Orice matrice ortogonală are determinantul ± 1 , ceea ce duce la împărțirea lui $O(n)$ în două componente:

$$O(n) = SO(n) \cup O^-(n), \text{ unde}$$

- $SO(n) = \{ X \in O(n) \mid \det X = 1 \}$ - grupul rotațiilor
- $O^-(n) = \{ X \in O(n) \mid \det X = -1 \}$ - grupul care conține reflexiile

Grupul special ortogonal $SO(n)$

• Definiție

Grupul $SO(n)$ este un subgrup al lui $O(n)$, format doar din matricile cu determinantul 1. Aceste matrici corespund rotațiilor propriu-zise și păstrează atât distanța cât și orientarea.

$$SO(n) = \{ x \in O(n) \mid \det x = 1 \} \quad (\Rightarrow)$$

$$\Leftrightarrow SO(n) = \{ x \in M_n(\mathbb{R}) \mid x \cdot x^T = I_n, \det x = 1 \}$$

Comutativitatea grupurilor $O(n)$ și $SO(n)$

Un grup este comutativ (abelian) dacă pentru orice două elemente a, b din grup avem $a \cdot b = b \cdot a$.

Analizăm comutativitatea pentru diferite valori ale lui n

Cazul $n=1$

Spațiul $M_1(\mathbb{R})$ sunt de fapt numere reale

$$O(1) = \{x \in \mathbb{R} \mid x^T \cdot x = 1\} = \{1, -1\}$$

$$SO(1) = \{x \in O(1) \mid \det x = 1\} = \{1\}$$

$$O^-(1) = \{x \in O(1) \mid \det x = -1\} = \{-1\}$$

a) grupul $O(1)$

$$1 \cdot (-1) = (-1) \cdot 1 = -1$$

$\Rightarrow O(1)$ abelian

b) grupul $SO(1)$

$$SO(1) = \{1\}$$

$\Rightarrow SO(1)$ abelian

Cazul $n=2$

$$O(2) = \{x \in M_2(\mathbb{R}) \mid x \cdot x^T = J_2\}$$

$$\text{Fie } x = \begin{pmatrix} a & b \\ c & d \end{pmatrix}$$

$$\begin{aligned} x \cdot x^T &= \begin{pmatrix} a & b \\ c & d \end{pmatrix} \begin{pmatrix} a & c \\ b & d \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} a^2 + b^2 & ac + bd \\ ac + bd & c^2 + d^2 \end{pmatrix} = \\ &= \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix} = J_2 \end{aligned}$$

Din condiția $X \cdot X^T = I_2$ rezultă urmatorul sistem:

$$\begin{cases} a^2 + b^2 = 1 \\ ac + bd = 0 \\ c^2 + d^2 = 1 \end{cases}$$

Fie $\varphi, \theta \in [0, 2\pi]$

$$\begin{cases} \sin^2 \varphi + \cos^2 \varphi = 1 \\ \sin^2 \theta + \cos^2 \theta = 1 \\ \cos(\varphi - \theta) = \sin \varphi \sin \theta + \cos \varphi \cos \theta = 0 \end{cases}$$

$$a = \sin \varphi \quad c = \sin \theta$$

$$b = \cos \varphi \quad d = \cos \theta$$

$$\cos(\varphi - \theta) = 0 \Rightarrow \varphi - \theta \in \left(\pm \frac{\pi}{2}, \pm \frac{3\pi}{2}\right)$$

$$a = \sin\left(\theta \pm \frac{\pi}{2}\right) = \pm \cos \theta$$

$$b = \cos\left(\theta \pm \frac{\pi}{2}\right) = \pm \sin \theta$$

$$\text{Def } O(2) = \left\{ \begin{pmatrix} \cos \theta & -\sin \theta \\ \sin \theta & \cos \theta \end{pmatrix}, \theta \in [0, 2\pi) \right\} \cup$$

$$\cup \left\{ \begin{pmatrix} -\cos \theta & \sin \theta \\ \sin \theta & \cos \theta \end{pmatrix}, \theta \in [0, 2\pi) \right\}$$

$$SO(2) = \left\{ \begin{pmatrix} \cos \theta & -\sin \theta \\ \sin \theta & \cos \theta \end{pmatrix}, \theta \in [0, 2\pi) \right\}$$

$$O^-(2) = \left\{ \begin{pmatrix} -\cos \theta & -\sin \theta \\ \sin \theta & \cos \theta \end{pmatrix}, \theta \in [0, 2\pi) \right\}$$

a) grupul $O(2)$

Fie o rotație $R(\theta)$ și o reflexie $U(\theta)$

$$R(\theta) \cdot U(\theta) \neq U(\theta) \cdot R(\theta)$$

$\Rightarrow O(2)$ nu este abelian

b) grupul $SO(2)$

Fie două rotații :

$$A = R(\theta_1) \quad , \quad B = R(\theta_2)$$

$$AB = R(\theta_1 + \theta_2) = R(\theta_2 + \theta_1) = BA$$

$\Rightarrow SO(2)$ abelian

Bibliografie

1. Kurs Geometrie : A.M. Teleman
2. Seminar Geometrie : A. Halamay
3. „Rotation Matrix“ : Wikipedia