Definiciones basicas: (GL(V)) Sea V un espacio vectorial (sobre & de dimensión printa) GL(V) = { T: V -> V transformaciones lineales inventibles } () Obs. Si fijamos ma base Vi, Vi de V, podemos asocian a quada transformación Ineal T: V -> V ma matrit que la representa en la base B=(V,,,Vn) $T'(\vec{v_i}) = \sum_{a=1}^{n} M_{ai} \vec{v_i}$ $\begin{array}{c|c} \overrightarrow{\nabla_1} & \overrightarrow{\nabla_2} & \overrightarrow{\nabla_3} \\ \overrightarrow{\nabla_1} & \overrightarrow{\nabla_2} & \overrightarrow{\nabla_3} \\ \overrightarrow{\nabla_4} & \overrightarrow{\nabla_4} & \overrightarrow{\nabla_5} & \overrightarrow{\nabla_5} \\ \overrightarrow{\nabla_4} & \overrightarrow{\nabla_5} & \overrightarrow{\nabla_5} & \overrightarrow{\nabla_5} \\ \overrightarrow{\nabla_5} & \overrightarrow{\nabla_5} & \overrightarrow{\nabla_5} & \overrightarrow{\nabla_5} & \overrightarrow{\nabla_5} \\ \overrightarrow{\nabla_5} & \overrightarrow{\nabla_5} & \overrightarrow{\nabla_5} & \overrightarrow{\nabla_5} & \overrightarrow{\nabla_5} \\ \overrightarrow{\nabla_5} & \overrightarrow{\nabla_5} & \overrightarrow{\nabla_5} & \overrightarrow{\nabla_5} & \overrightarrow{\nabla_5} \\ \overrightarrow{\nabla_5} & \overrightarrow{\nabla_5} & \overrightarrow{\nabla_5} & \overrightarrow{\nabla_5} & \overrightarrow{\nabla_5} \\ \overrightarrow{\nabla_5} & \overrightarrow{\nabla_5} & \overrightarrow{\nabla_5} & \overrightarrow{\nabla_5} & \overrightarrow{\nabla_5} & \overrightarrow{\nabla_5} \\ \overrightarrow{\nabla_5} & \overrightarrow{\nabla_5} & \overrightarrow{\nabla_5} & \overrightarrow{\nabla_5} & \overrightarrow{\nabla_5} & \overrightarrow{\nabla_5} & \overrightarrow{\nabla_5} \\ \overrightarrow{\nabla_5} & \overrightarrow{\nabla_5} \\ \overrightarrow{\nabla_5} & \overrightarrow{\nabla$ nos defermina un somo-pomo de grupos. La escogencia de ma base GL(V) - GL = {ME C nxn lit(M) \neq 0}

más familiar, trene ma (o mas) topológias conoadas. Es un grupo algebraico y tambrén un grupo de Lic

Des: [Representación de gropo] Sea V un espacio vectorial y rea qui grupo finito. es un homomorpomo de gapos Una representación de G en V (1) un españo reched V con lose B y

(2) una coleculor de mortices [gis] B SEG

que respetor las ecuaciones del grupo $g: G \longrightarrow GL(V).$ Obs: Si escogemos ma bare B para V entendes podemos asocian a cada elemento $g \in G$ la matrit [g(g)]. Las matrices tienen respetan la estriction de 9 pres se satisface $\left(\left[g(st)\right]_{B} = \left[g(s)\right]_{B}\left[g(s)\right]_{B}\right) + s, t \in G$ note que g(e) = I y que $g(g^{-1}) = g(g)^{-1}$. Des: [Marjomos de representaciones de m grupo 9]. Suponga que (V, Sv) y (W, Sw) son representations del momo grupo q. Una transformación liveal

es un marjorno de representación si V H W 77

HALL Y C. Hiet + ge G: S(9) ↓ # JSw(9)

Que significa que (V, Sv) y (W, Sw) sean representatione, 3 Ygeq (Somorpas of T) W

Ygeq (Somorpas of T) W

Sylg) # J&w(g) T muchble

V -> W Sw(g) o T = To g(g) si Tes muchble Sw(g) = To Sy(g) oT Las matries de W se obtem a put de las de V medite un cambio de base. La vinica diperennia ente las reps es la escognaia de ma ban.

Ejemplos: El grado de ma representación de G en V es dim (V). 1) Como es ma representation de gade 1 de 9. $GL(C) = C^*$ asi que Tome V = C 9: 9 - > C* es m homor pro de gropos. Como 191 < 20 todo elemento de 9 here ada pristo $g^{e_g} = 1 =$ $g(g^{e_g}) = g(1) = 1 = g(g)^{e_g}$ y g(g) trène que caer en el circulo untrio. => | g(g) | = 1 Ej g(g)=1, tgeq [Representation towal] que en la ban dada satisfare g(s)(et) = e producti del grupo. Aq: 9 es ma rep de q de gado 191, llamoda la representación regular.

Dem: Par construcción g: G -> GL(V) es una prior bien def. Paa ver que es un homan poro basta chequean que g(st) = g(s)g(n. Para este for compranos los valves de ambos lados en vectres de la forma eg

Mas generalmente si Gacta sobre in carjunto fruito X podemos constrin in espacio vechial V con una G-neprestruiori que describa la acción en X, así:

 $V = \langle e_x : x \in X \rangle$ Pea geq depua g(g): V -> V como la transponción/real g(g) (ex) = e gox (V,g) se llama la representación de permetación de X.

Ejemplo. Sea Cn el gropo cichico de arden n, es dean 6 $C_n = \{g, g^2, g^2, g^2 = e^3\}$. Como son todas las nepresentaciones de G=Cn de grado 1? Solvain: Sea V = & y sea g: Ca un homomo-pomo de grupo. Entonces (i) $g(q^k) = g(g)^k$ (ii) $g(g^n) = g(n) = 1$ lugo $g(g)^n = 1$, $g(g) \in \mathbb{C}^*$ |g(g)| = 1Así que, si g(g) = e i entonces g(g) = e i en = e => ion = izkt => 0 = 21Tk | k = 0,1..., n-1. Así que Con tiene n/ reps distritos Caso especial: n=4, podemos ponerlas todas en una tabla

Exemplo. Una representance of gado 2 de Cq:
$$(7)$$
 $V = C^2$, $S: C_4 \longrightarrow FL(V)$. Fijo base $B = (e_1, e_2)$
 $S(g) = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & i \end{bmatrix}$, $S(g^e) = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & i \end{bmatrix}$, note $S(g^4) = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & i \end{bmatrix}$
 $S(g) = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & i \end{bmatrix}$, $S(g^e) = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & i \end{bmatrix}$, note $S(g^4) = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & i \end{bmatrix}$
 $S(g) = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & i \end{bmatrix}$, $S(g^e) = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & i \end{bmatrix}$
 $S(g) = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & i \end{bmatrix}$
 $S(g) = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & i \end{bmatrix}$
 $S(g) = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & i \end{bmatrix}$
 $S(g) = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & i \end{bmatrix}$
 $S(g) = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & i \end{bmatrix}$
 $S(g) = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & i \end{bmatrix}$
 $S(g) = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & i \end{bmatrix}$
 $S(g) = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & i \end{bmatrix}$
 $S(g) = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & i \end{bmatrix}$
 $S(g) = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & i \end{bmatrix}$
 $S(g) = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & i \end{bmatrix}$
 $S(g) = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & i \end{bmatrix}$
 $S(g) = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & i \end{bmatrix}$
 $S(g) = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & i \end{bmatrix}$
 $S(g) = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & i \end{bmatrix}$
 $S(g) = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & i \end{bmatrix}$
 $S(g) = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & i \end{bmatrix}$
 $S(g) = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & i \end{bmatrix}$
 $S(g) = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & i \end{bmatrix}$
 $S(g) = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & i \end{bmatrix}$
 $S(g) = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & i \end{bmatrix}$
 $S(g) = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & i \end{bmatrix}$
 $S(g) = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & i \end{bmatrix}$
 $S(g) = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & i \end{bmatrix}$
 $S(g) = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & i \end{bmatrix}$
 $S(g) = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & i \end{bmatrix}$
 $S(g) = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & i \end{bmatrix}$
 $S(g) = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & i \end{bmatrix}$
 $S(g) = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & i \end{bmatrix}$
 $S(g) = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & i \end{bmatrix}$
 $S(g) = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & i \end{bmatrix}$
 $S(g) = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & i \end{bmatrix}$
 $S(g) = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & i \end{bmatrix}$
 $S(g) = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & i \end{bmatrix}$
 $S(g) = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & i \end{bmatrix}$
 $S(g) = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & i \end{bmatrix}$
 $S(g) = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & i \end{bmatrix}$
 $S(g) = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & i \end{bmatrix}$
 $S(g) = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & i \end{bmatrix}$
 $S(g) = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & i \end{bmatrix}$
 $S(g) = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & i \end{bmatrix}$
 $S(g) = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & i \end{bmatrix}$
 $S(g) = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & i \end{bmatrix}$
 $S(g) = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & i \end{bmatrix}$
 $S(g) = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & i \end{bmatrix}$
 $S(g) = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & i \end{bmatrix}$
 $S(g) = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & i \end{bmatrix}$
 $S(g) = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & i \end{bmatrix}$
 $S(g) = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & i \end{bmatrix}$
 $S(g) = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & i \end{bmatrix}$
 $S(g) = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & i \end{bmatrix}$
 $S(g) = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & i \end{bmatrix}$
 $S(g) = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & i \end{bmatrix}$
 $S(g) = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & i \end{bmatrix}$
 $S(g) = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & i \end{bmatrix}$
 $S(g) = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & i \end{bmatrix}$
 $S(g) = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & i \end{bmatrix}$
 $S(g) = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & i \end{bmatrix}$
 $S(g) = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & i \end{bmatrix}$
 $S(g) = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & i \end{bmatrix}$
 $S(g) = \begin{bmatrix} 1 &$

g(s)(e1) = e1

8

$$\frac{1}{12}\begin{bmatrix}1 & 1 \\ -1 & 1\end{bmatrix}\begin{bmatrix}1 & 0 \\ 0 & i\end{bmatrix}\frac{1}{12}\begin{bmatrix}1 & -1 \\ 1 & 1\end{bmatrix} = \frac{1}{12}\begin{bmatrix}1 & i \\ -1 & 1\end{bmatrix}\begin{bmatrix}1 & -1 \\ -1 & 1\end{bmatrix} = \begin{bmatrix}1+i & 1+i \\ -1+i & 1+i\end{bmatrix}$$

Definimos:

$$W = C^2$$
 con base $\{e_1, e_2\}$ y depramos $S_W(g) = \begin{bmatrix} 1+i & -1+i \\ -1+i & 1+i \end{bmatrix}$

$$V = C^{2} \quad \text{con bane } \{u_{1}, u_{2}\} \text{ } y$$

$$S_{V}(g) = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & i \end{bmatrix}$$

Dado W no es nada obrio como diagonalis las matices simplificales).

La trona de reps nos dice como

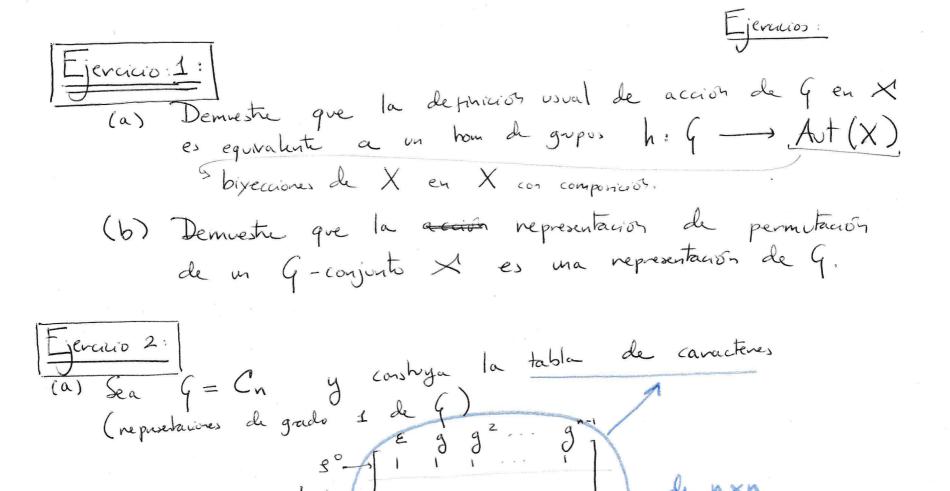
$$S_{V}(g) \qquad + \qquad S_{W}(g)$$

$$V \qquad \longrightarrow \qquad W$$

$$T = \frac{1}{\sqrt{2}} \left[\frac{1}{\sqrt{2}} \right]$$

$$ES \text{ on isomorphism of earther.}$$

(V, Sv) y (W, Sw).



Demuestre que M es ma matriz unitaria. (i.e. HH)
es decin que las filas son ontonormales.

(b) Demuestre que gis × g(i) para i ≠ j.