

$$Q(0) = \varphi_t(p) \quad \text{より} \quad Q(s) \overset{\substack{\text{1次元変換群} \\ \text{の定義}}}{=} \psi_s(\varphi_t(p)) \overset{\substack{\text{Q(s)の定義}}}{=} \varphi_t(\psi_s(p)) \quad \square$$

(i) \Rightarrow (i)

$$\varphi(\psi_s(p)) = \psi_s(\varphi_t(p))$$

$$\text{両辺を } s \text{ で微分し} \quad \frac{d}{ds} \varphi_t(\psi_s(p)) = \frac{d}{ds} \psi_s(\varphi_t(p))$$

$$D\varphi_t\left(\frac{d}{ds} \psi_s(p)\right) =$$

$$s=0 \quad D\varphi_t\left(\frac{dp}{ds}\right) = \frac{d}{ds} \varphi_t(p)$$

$$D\varphi_t(W(p)) = W(\varphi_t(p))$$

$$\text{両辺に } D\varphi_{-t} \text{ を掛ける} \quad W(p) = D\varphi_{-t} W(\varphi_t(p))$$

$$[V, W] = \lim_{t \rightarrow 0} \frac{D\varphi_{-t} W(\varphi_t(p)) - W}{t} = 0 \quad \square$$

(e) ユークリッド合同変換群の無限小変換

$$\mathbb{R} \rightarrow E(3) : t \mapsto (A(t), v(t)) \quad \text{で}$$

$$(A(t), v(t)) \cdot (A(s), v(s)) = (A(t+s), v(t+s))$$

をみたすもの, $E(3)$ の部分群で \mathbb{R} と同型のものについて

• 平行移動 $v \in \mathbb{R}^3$

$$(A(t), v(t)) = (I, tv)$$

$$\varphi_t(p) = (I, tv)(p) = p + tv$$

に対する無限小変換は