

3 Kwaterniony.

3.1 K -algebry i algebra kwaternionów.

Definicja 3.1. Niech K będzie ciałem. Przestrzeń wektorową A nad ciałem K nazywamy **K -algebrą**, jeżeli określimy w niej działanie mnożenia $\cdot : A \times A \rightarrow A$ spełniające następujące warunki:

- i. $\forall x, y, z \in A [(x + y) \cdot z = x \cdot z + y \cdot z];$
- ii. $\forall x, y, z \in A [z \cdot (x + y) = z \cdot x + z \cdot y];$
- iii. $\forall a, b \in K \forall x, y \in A [(ax) \cdot (by) = (ab)(x \cdot y)].$

Jeżeli działanie \cdot jest łączne, K -algebrę A nazywamy **łączną**.

Jeżeli działanie \cdot jest przemienne, K -algebrę A nazywamy **przemienne**.

Podalgebrą K -algebry A nazywamy podprzestrzeń B przestrzeni A taką, że

$$\forall x, y \in B [x \cdot y \in B].$$

Bazą K -algebry A nazywamy bazę przestrzeni wektorowej A , a **wymiarem** K -algebry A nazywamy wymiar $\dim A$ przestrzeni wektorowej A .

Jeżeli w K -algebrze A istnieje element neutralny 1_A działania \cdot , to algebrę nazywamy **unitarną**.

Jeżeli każdy niezerowy element K -algebry A ma element odwrotny względem działania \cdot , to A nazywamy **algebrą z dzieleniem**.

Na tym wykładzie będziemy zajmować się wyłącznie K -algebrami łącznymi i unitarnymi, które będziemy krótko nazywać **K -algebrami**.

Przykłady:

1. Liczby zespolone \mathbb{C} tworzą \mathbb{R} -algebrę (przemienną, wymiaru 2, z dzieleniem). Ogólniej, dla dowolnego rozszerzenia ciał $L \supseteq K$, ciało L tworzy K -algebrę (przemienną, wymiaru równego stopniowi rozszerzenia $L \supseteq K$).
2. Przestrzeń \mathbb{R}^3 tworzy \mathbb{R} -algebrę z działaniem $\times: \mathbb{R}^3 \times \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$ iloczynu wektorowego (niełączną, nieprzemienną, wymiaru 3).
3. Wielomiany $K[x]$ tworzą K -algebrę (przemienną, wymiaru ∞).
4. Macierze K_n^n tworzą K -algebrę (nieprzemienną, wymiaru n^2).
5. Macierze odwracalne $Gl(n, K)$ tworzą K -algebrę (nieprzemienną, wymiaru n^2 , z dzieleniem).
6. Endomorfizmy $End V$ przestrzeni wektorowej V nad ciałem K tworzą K -algebrę (nieprzemienną, możliwie ∞ wymiaru).

Uwaga 3.2. Niech A będzie L -algebrą, zaś $L \supseteq K$ rozszerzeniem ciał. Wówczas A jest też K -algebrą.

Przykład:

1. Liczby zespolone \mathbb{C} są \mathbb{R} -algebrą, ale też \mathbb{Q} -algebrą.
2. Macierze $M_n^{\mathbb{C}}$ są \mathbb{C} -algebrą, ale też \mathbb{R} -algebrą.

Definicja 3.3. Niech K będzie ciałem, zaś A i B dwiema K -algebrami. Przekształcenie liniowe $\varphi: A \rightarrow B$ nazywamy **homomorfizmem K -algebr**, jeżeli

$$\forall x, y \in A [\varphi(x \cdot y) = \varphi(x) \cdot \varphi(y)].$$

Zbiór wszystkich homomorfizmów $\varphi: A \rightarrow B$ oznaczamy $\text{Hom}_{K\text{-alg}}(A, B)$.

Jeżeli dodatkowo φ jest izomorfizmem przestrzeni wektorowych A i B , to jest też **izomorfizmem K -algebr**. Izomorficzne K -algebry oznaczamy przez $A \cong B$.

Jeżeli A i B są K -algebrami unitarnymi, to dodatkowo wymagamy aby homomorfizm K -algebr $\varphi: A \rightarrow B$ spełniał warunek

$$\varphi(1_A) = 1_B.$$

Przykłady:

1. Przekształcenie $\varphi: \text{End } K^n \rightarrow K_n^n$ dane wzorem

$$\varphi(f) = \text{macierz } f \text{ w bazie } (\varepsilon_1, \varepsilon_2, \dots, \varepsilon_n)$$

jest izomorfizmem K -algebr.

Stwierdzenie 3.4. Niech A będzie skończeniowymiarową K -algebrą o bazie (e_1, \dots, e_n) . Wówczas mnożenie $\cdot: A \times A \rightarrow A$ jest jednoznacznie określone przez określenie mnożenia na elementach bazowych.

Wniosek 3.5. Niech A będzie skończeniowymiarową K -algebrą o bazie (e_1, \dots, e_n) . Wówczas struktura K -algebry A jest jednoznacznie określona przez n^3 skalarów $c_{i,j,k} \in K$ zdefiniowanych następująco:

$$e_i \cdot e_j = \sum_{k=1}^n c_{i,j,k} e_k$$

Współczynniki $c_{i,j,k}$ nazywamy **współczynnikami strukturalnymi**.

Definicja 3.6. Czterowymiarową \mathbb{R} -algebrę \mathbb{H} o bazie $(1, i, j, k)$ nazywamy **algebrą kwaternionów**, jeżeli

i. $\forall x \in \mathbb{H} [1 \cdot x = x \cdot 1 = x],$

ii. $i^2 = j^2 = k^2 = -1,$

iii. $i \cdot j = k = -j \cdot i.$

Stwierdzenie 3.7. Niech $\text{Quat}_{\mathbb{C}}$ będzie podalgebrą \mathbb{C} -algebry $M_2^2(\mathbb{C})$ o bazie

$$\mathbf{1} = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix}, \mathbf{i} = \begin{bmatrix} 0 & -i \\ -i & 0 \end{bmatrix}, \mathbf{j} = \begin{bmatrix} 0 & -1 \\ -1 & 0 \end{bmatrix}, \mathbf{k} = \begin{bmatrix} -i & 0 \\ 0 & i \end{bmatrix}.$$

Wówczas $\text{Quat}_{\mathbb{C}}$ jest też \mathbb{R} -algebrą i jako taka jest izomorficzna z \mathbb{R} -algebrą \mathbb{H} .

Stwierdzenie 3.8. Niech $\text{Quat}_{\mathbb{R}}$ będzie podalgebrą \mathbb{R} -algebry $M_4^4(\mathbb{R})$ o bazie

$$\mathbf{1} = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}, \mathbf{i} = \begin{bmatrix} 0 & 1 & 0 & 0 \\ -1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & -1 & 0 \end{bmatrix}, \mathbf{j} = \begin{bmatrix} 0 & 0 & 0 & -1 \\ 0 & 0 & -1 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 1 & 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}, \mathbf{k} = \begin{bmatrix} 0 & 0 & -1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \\ 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & -1 & 0 & 0 \end{bmatrix}.$$

Wówczas $\text{Quat}_{\mathbb{R}} \cong \mathbb{H}$.

Definicja 3.9. Niech A będzie K -algebrą. Podprzestrzeń I przestrzeni A nazywamy **lewostronnym ideałem**, jeżeli

$$\forall a \in A \forall x \in I [a \cdot x \in I],$$

prawostronnym ideałem, jeżeli

$$\forall a \in A \forall x \in I [x \cdot a \in I],$$

i obustronnym ideałem, jeżeli jest równocześnie lewostronnym i prawostronnym ideałem.

Przykłady:

1. Jeżeli K -algebra A jest łączna i unitarna, tj. jest pierścieniem z jedyneką, to każdy ideał (lewostronny, prawostronny, obustronny) pierścienia A jest też ideałem (lewostronnym, prawostronnym, obustronnym) K -algebry A .
2. Niech A będzie jednowymiarową przestrzenią liniową nad ciałem \mathbb{Q} i zdefiniujmy działanie $\cdot: A \times A \rightarrow A$ wzorem $x \cdot y = 0$, dla $x, y \in A$. Wówczas A jest \mathbb{Q} -algebrą nieunitarną i pierścieniem bez jedynek. Każda właściwa podgrupa grupy addytywnej A jest ideałem pierścienia A , ale niekoniecznie ideałem \mathbb{Q} -algebry A .

Definicja 3.10. *K -algebrę A nazywamy **prostą**, jeżeli nie zawiera obustronnych ideałów innych niż $\{0\}$ i A .*

Przykłady:

1. Dowolne ciało jest algebrą prostą nad swoim dowolnym podciałem.
2. Dowolna algebra z dzieleniem jest prosta.
3. \mathbb{H} jest \mathbb{R} -algebrą prostą.

Twierdzenie 3.11. (Wedderburn-Artin) *Każda skończenie wymiarowa K -algebra prosta jest izomorficzna z $M_n^n(D)$, gdzie D jest skończenie wymiarową K -algebrą z dzieleniem.*

Twierdzenie 3.12. (Frobenius) *Każda skończenie wymiarowa \mathbb{R} -algebra z dzieleniem jest izomorficzna z \mathbb{R} , lub z \mathbb{C} , lub z \mathbb{H} .*

3.2 Własności kwaternionów.

Definicja 3.13. Niech $q = q_0 + q_1i + q_2j + q_3k \in \mathbb{H}$ będzie kwaternionem.

Kwaternionem **sprzężonym** do q nazywamy kwaternion $\bar{q} = q_0 - q_1i - q_2j - q_3k$.

Normą kwaternionu nazywamy liczbę $N(q) = q_0^2 + q_1^2 + q_2^2 + q_3^2$.

Normą euklidesową kwaternionu nazywamy liczbę $\|q\| = \sqrt{N(q)}$.

Uwaga 3.14.

1. $N(q) = q \cdot \bar{q}$, dla $q \in \mathbb{H}$.
2. $N(q) = 0$ wtedy i tylko wtedy, gdy $q = 0$.
3. Odwzorowanie $\mathbb{R} \hookrightarrow \mathbb{H}$ dane wzorem $x \mapsto x \cdot 1 + 0i + 0j + 0k$ jest zanurzeniem \mathbb{R} -algebr; \mathbb{R} będziemy utożsamiać z podalgebrą $\text{lin}(1) < \mathbb{H}$.
4. Niech $\mathbb{V} = \text{lin}(i, j, k) < \mathbb{H}$. Wówczas $\mathbb{V} \cong \mathbb{R}^3$ jako przestrzeń liniowa oraz $\mathbb{H} = \mathbb{R} \oplus \mathbb{V}$.

Definicja 3.15. Niech $q = q_0 + q_1i + q_2j + q_3k = q_0 + v \in \mathbb{R} \oplus \mathbb{V} = \mathbb{H}$ będzie kwaternionem.

q_0 nazywamy **częścią rzeczywistą** kwaternionu q , zaś v **częścią urojoną**.

Jeżeli $q_0 = 0$, to q nazywamy **kwaternionem czystym**.

Stwierdzenie 3.16. *Niech $\mathfrak{q} = q_0 + v, \mathfrak{r} = r_0 + w \in \mathbb{R} \oplus \mathbb{V}$. Wówczas*

$$\mathfrak{q} \cdot \mathfrak{r} = (q_0 r_0 - v \cdot w) + (v \times w + q_0 w + r_0 v).$$

Wniosek 3.17. *Niech $v, w \in \mathbb{V}$ będą kwaternionami czystymi. Wówczas*

$$\mathbf{q} \cdot \mathbf{r} = (-v \cdot w) + (v \times w)$$

Stwierdzenie 3.18. Niech $0 \neq q \in \mathbb{H}$. Wówczas q jest odwracalny oraz

$$q^{-1} = \frac{1}{N(q)} \cdot \bar{q}.$$

W szczególności $\mathbb{H}^\times = \mathbb{H} \setminus \{0\}$ tworzy grupę mnożeń.

3.3 Kwaterniony a obroty.

Uwaga 3.19. Niech $0 \neq q \in \mathbb{H}$.

1. Odwzorowanie $R_q: \mathbb{H} \rightarrow \mathbb{H}$ dane wzorem

$$R_q(\mathbf{r}) = q \cdot \mathbf{r} \cdot q^{-1}$$

jest endomorfizmem \mathbb{R} -algebry \mathbb{H} .

2. $R_q(\mathbb{V}) \subseteq \mathbb{V}$.

3. $R_q = R_{aq}$ dla dowolnego $0 \neq a \in \mathbb{R}$.

Uwaga 3.20. Niech $\mathfrak{q} \in \mathbb{H}$. Wówczas istnieją jednoznacznie wyznaczone kąt $\varphi \in [0, 2\pi)$ oraz wektor unormowany $\hat{v} \in \mathbb{V}$ takie, że

$$\mathfrak{q} = (\|\mathfrak{q}\|\cos\varphi) + (\|\mathfrak{q}\|\hat{v}\sin\varphi) \in \mathbb{R} \oplus \mathbb{V}.$$

Stwierdzenie 3.21. *Niech $\mathfrak{q} = (\|\mathfrak{q}\|\cos\varphi) + (\|\mathfrak{q}\|\hat{v}\sin\varphi) \in \mathbb{R} \oplus \mathbb{V}$. Wówczas $R_{\mathfrak{q}} \upharpoonright_{\mathbb{V}} \in \text{End}\mathbb{V}$ jest obrotem wokół wektora \hat{v} o kąt 2φ .*

Uwaga 3.22.

1. Sfera jednostkowa

$$S^3 = \{\mathfrak{q} \in \mathbb{H} \mid N(\mathfrak{q}) = 1\}$$

jest podgrupą grupy mnożeniowej \mathbb{H}^\times .

2. Obroty $O(\mathbb{V})$ tworzą podgrupę grupy $\text{End}\mathbb{V}$.

Stwierdzenie 3.23. *Odwzorowanie $S^3 \rightarrow O(\mathbb{V})$ dane wzorem $q \mapsto R_q|_{\mathbb{V}}$ jest epimorfizmem grup. Ponadto przeciwobrazem dowolnego obrotu jest para punktów antypodycznych na sferze.*

Uwaga 3.24. Niech $\mathfrak{q} = q_0 + q_1i + q_2j + q_3k \in \mathbb{H}$ będzie kwaternionem.

1. Lewostronne mnożenie $\mathfrak{r} \mapsto \mathfrak{q} \cdot \mathfrak{r}$ jest endomorfizmem przestrzeni liniowej \mathbb{H} o macierzy:

$$M_{\mathfrak{q}}^L = \begin{bmatrix} q_0 & -q_1 & -q_2 & -q_3 \\ q_1 & q_0 & -q_3 & q_2 \\ q_2 & q_3 & q_0 & -q_1 \\ q_3 & -q_2 & q_1 & q_0 \end{bmatrix}.$$

2. Prawostronne mnożenie $\mathfrak{r} \mapsto \mathfrak{r} \cdot \mathfrak{q}$ jest endomorfizmem przestrzeni liniowej \mathbb{H} o macierzy:

$$M_{\mathfrak{q}}^R = \begin{bmatrix} q_0 & -q_1 & -q_2 & -q_3 \\ q_1 & q_0 & q_3 & -q_2 \\ q_2 & -q_3 & q_0 & q_1 \\ q_3 & q_2 & -q_1 & q_0 \end{bmatrix}.$$

3. Jeżeli $N(\mathfrak{q}) = 1$ oraz $\mathfrak{q} = (\cos \varphi) + (\hat{v} \sin \varphi) \in \mathbb{R} \oplus \mathbb{V}$, to odwzorowanie $R_{\mathfrak{q}} \in \text{End } \mathbb{H}$ ma macierz

$$M_{\mathfrak{q}}^R \cdot M_{\mathfrak{q}}^L = \left[\begin{array}{c|c} 1 & 0 \\ \hline 0 & O_{\hat{v}, 2\varphi} \end{array} \right]$$

gdzie

$$O_{\hat{v}, 2\varphi} = \begin{bmatrix} q_0^2 + q_1^2 - q_2^2 - q_3^2 & 2q_1q_2 - 2q_0q_3 & 2q_0q_2 + 2q_1q_3 \\ 2q_1q_2 + 2q_0q_3 & q_0^2 - q_1^2 + q_2^2 - q_3^2 & -2q_0q_1 + 2q_2q_3 \\ -2q_0q_2 + 2q_1q_3 & 2q_0q_1 + 2q_2q_3 & q_0^2 - q_1^2 - q_2^2 + q_3^2 \end{bmatrix}$$

3.4 Centralne algebry proste.

Definicja 3.25. Niech A będzie K -algebrą. Zbiór

$$Z(A) = \{x \in A \mid x \cdot a = a \cdot x \text{ dla wszystkich } a \in A\}$$

nazywamy **centrum** algebry A .

Algebrę A nazywamy **centralną**, jeżeli $Z(A) = K \cdot 1$.

K -algebrę A nazywamy **centralną algebrą prostą**, jeżeli jest centralna, prosta i skończonego wymiaru.

Przykłady:

1. \mathbb{C} jest centralną algebrą prostą nad \mathbb{C} , ale nie nad \mathbb{R} .
2. \mathbb{H} jest centralną algebrą prostą nad \mathbb{R} .