

6° Un avatar de \mathfrak{sl}_2

a) Montrer que l'on définit une structure d'algèbre de Lie sur $\mathbb{K}x \oplus \mathbb{K}y \oplus \mathbb{K}z$ en posant : $[x, y] = z$, $[y, z] = x$, $[z, x] = y$. On la note \mathfrak{so}_3 .

Voir ci-dessous.

b) Ici, $\mathbb{K} = \mathbb{R}$. Justifier la notation \mathfrak{so}_3 .

Considérons le produit scalaire canonique $\langle \cdot, \cdot \rangle$ sur \mathbb{R}^3 . On note $\text{SO}_3(\mathbb{R})$ le groupe des isométries de \mathbb{R}^3 . Son algèbre de Lie \mathfrak{so}_3 est formée par les éléments $g \in \mathfrak{gl}_3(\mathbb{R})$ tels que $\exp(tg) \in \text{SO}_3(\mathbb{R})$ pour tout $t \in \mathbb{R}$. Il revient au même d'imposer que g préserve $\langle \cdot, \cdot \rangle$, au sens où

$$\forall X, Y \in \mathbb{R}^3, \quad \langle gX, Y \rangle + \langle X, gY \rangle = 0.$$

On voit alors que \mathfrak{so}_3 est constitué des matrices anti-symétriques, i.e. de la forme $\omega \wedge ?$, où $\omega \in \mathbb{R}^3$ et \wedge est le produit vectoriel usuel. En notant (e_1, e_2, e_3) la base canonique, posons :

$$x = e_1 \wedge ? = \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & -1 \\ 0 & 1 & 0 \end{pmatrix}, \quad y = e_2 \wedge ? = \begin{pmatrix} 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 0 \\ -1 & 0 & 0 \end{pmatrix}, \quad z = e_3 \wedge ? = \begin{pmatrix} 0 & 1 & 0 \\ -1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}.$$

On vérifie que les relations $[x, y] = z$, $[y, z] = x$, $[z, x] = y$ sont satisfaites, et donc 1) elles définissent une algèbre de Lie et 2) c'est très raisonnable de l'appeler \mathfrak{so}_3 !

c) Ici, $\mathbb{K} = \mathbb{C}$. Montrer que \mathfrak{so}_3 est isomorphe à \mathfrak{sl}_2 . Est-ce vrai si $\mathbb{K} = \mathbb{R}$?

On cherche un \mathfrak{sl}_2 -triplet (f, h, e) comme d'habitude. On va se débrouiller pour que h soit proportionnel à x – c'est une façon de faire, il y en a d'autres. On commence donc par diagonaliser $\text{ad}(x)$, ce qui donne : $[x, y - iz] = i(y - iz)$ et $[x, y + iz] = -i(y + iz)$.

On pose donc $h = 2x/i$: les valeurs propres de $\text{ad}(h)$ sont donc $-2, 0, 2$, ce qui est un bon départ. On pose alors $e = y - iz$, ça fait toujours h et e qui sont bons, puis on constate que $[e, y + iz]$ est proportionnel à h , ce qui permet de trouver $f = \alpha(y + iz)$ pour α convenable de sorte que $[e, f] = h$, et c'est fini.

On constate que l'isomorphisme construit n'est pas défini sur \mathbb{R} . De fait, $\mathfrak{so}_3(\mathbb{R})$ et $\mathfrak{sl}_2(\mathbb{R})$ ne sont pas isomorphes. En effet, étant donné une algèbre de Lie \mathfrak{g} , on lui associe un invariant numérique, la signature de la forme de Killing. (C'est parachuté à ce stade, mais ça deviendra naturel dès la semaine prochaine.) La forme de Killing est la forme bilinéaire définie par

$$\kappa : \mathfrak{g} \otimes \mathfrak{g} \longrightarrow \mathbb{R}, \quad \kappa(g \otimes g') = \text{tr}(\text{ad}(g) \circ \text{ad}(g')).$$

Des calculs simples mais un peu fastidieux montrent que la forme de Killing est définie négative pour \mathfrak{so}_3 , ce qui traduit que \mathfrak{so}_3 est l'algèbre de Lie d'un groupe compact, mais qu'elle ne l'est pas pour \mathfrak{sl}_2 (ce qui traduit que SL_2 n'est pas compact).