

O homomorfismo $Sp(1) \rightarrow SO(3)$

No que diz respeito ao exercício 1 da ficha 13, a única coisa que ficou por ver na aula prática foi que o homomorfismo de grupos

$$\Psi : Sp(1) \rightarrow SO(3)$$

definido por $\Psi(q)\vec{v} = q\vec{v}\bar{q}$ é uma aplicação sobrejectiva. Eis uma maneira de ver isso com um mínimo de contas, e que ao mesmo tempo dá uma interpretação geométrica do homomorfismo:

Recorde que escrevendo um quaternião na forma $a + \vec{u}$ com $a \in \mathbb{R}$ e $\vec{u} \in \mathbb{R}^3$ se tem

$$(a + \vec{u})(b + \vec{v}) = (ab - \vec{u} \cdot \vec{v}) + a\vec{v} + b\vec{u} + \vec{u} \times \vec{v}$$

Portanto escrevendo $q = a + \vec{u}$ temos

$$\begin{aligned}\Psi(q)\vec{v} &= (a + \vec{u})\vec{v}(a - \vec{u}) \\ &= a^2\vec{v} - 2a\vec{v} \times \vec{u} + (\vec{v} \cdot \vec{u})\vec{u} - \vec{u} \times (\vec{v} \times \vec{u})\end{aligned}$$

e usando a fórmula $\vec{u} \times (\vec{v} \times \vec{w}) = (\vec{u} \cdot \vec{w})\vec{v} - (\vec{u} \cdot \vec{v})\vec{w}$ isto fica

$$\Psi(q)\vec{v} = (a^2 - \|\vec{u}\|^2)\vec{v} - 2a\vec{v} \times \vec{u} + 2(\vec{v} \cdot \vec{u})\vec{u}.$$

Daqui se conclui que se \vec{v} é paralelo a \vec{u} então \vec{v} é fixo por $\Psi(q)$.

Por outro lado se \vec{v} é perpendicular a \vec{u} , então

$$\Psi(q)\vec{v} = (a^2 - \|\vec{u}\|^2)\vec{v} - 2a\|\vec{u}\|\vec{v} \times \frac{\vec{u}}{\|\vec{u}\|}$$

Tomando, sem perda de generalidade $\|\vec{v}\| = 1$, temos que $\{\vec{v} \times \frac{\vec{u}}{\|\vec{u}\|}, \vec{v}\}$ é uma base ortonormal para o plano ortogonal a \vec{u} e

$$(a^2 - \|\vec{u}\|^2)^2 + 4a^2\|\vec{u}\|^2 = \|q\|^4 = 1$$

logo tomando

$$\theta = \arctan \frac{2a\|\vec{u}\|}{\|\vec{u}\|^2 - a^2}$$

conclui-se que $\Psi(q)$ é a rotação pelo ângulo θ em torno do eixo orientado determinado por \vec{u} .

Claramente consegue obter-se qualquer rotação desta maneira logo o homomorfismo é sobrejectivo.