

奇妙的四元数(中)

陈童

继续我们的四元数游戏。这次我们把注意力集中于模长为1的四元数集合, $u = a + bi + cj + dk$, 模长为 $\sqrt{a^2 + b^2 + c^2 + d^2} = 1$, 就给出 $a^2 + b^2 + c^2 + d^2 = 1$, 这就是四维欧几里德空间的三维单位球面 S^3 。更有趣的是, 任意两个模长为1的四元数的乘积仍然是一个模长为1的四元数, 并且每一个模长为1的四元数 u , 都有一个模长为1的四元数 $u^{-1} = \bar{u}$ 作为其逆。也就是说, 所有模长为1的四元数在四元数的乘法下成为一个群, 通常将这个群记为 $Sp(1, H)$, H 表示四元数。前面的分析告诉我们, $Sp(1, H)$ 的元素一一对应于 S^3 上的点。

现在, 我们选取一个 S^3 上的球坐标, 则任意群元 u 必定可以写成 $u = \cos(\omega) + \sin(\omega)(n_1i + n_2j + n_3k)$, 其中 n_1, n_2, n_3 为三维单位矢量 \vec{n} 的三个分量。不妨将四元数 $n_1i + n_2j + n_3k$ 记成 n , 由四元数代数显然有 $n^2 = -1$ 。另外, 在球坐标中, ω 是纬线与北极的夹角, 其取值范围是 $[0, \pi]$ 。人们通常将角度 ω 写成 $\omega/2$, 其原因我们稍后会给出, 现在 ω 的取值范围当然就是 $[0, 2\pi]$ 。总之, 我们可以将 $Sp(1, H)$ 的任意群元 u 写成

$$u = \cos\left(\frac{\omega}{2}\right) + n \sin\left(\frac{\omega}{2}\right). \quad (1)$$

注意到 $n^2 = -1$, 也就是说, 在代数上四元数 n 和虚数单位 i 是一样的, 因此我们同样有欧拉公式, 即任意 $Sp(1, H)$ 的群元都可以写成

$$u(\omega, \vec{n}) = \exp\left(\frac{\omega}{2}n\right) = \cos\left(\frac{\omega}{2}\right) + n \sin\left(\frac{\omega}{2}\right). \quad (2)$$

显然, $\exp(\frac{\omega}{2}n)$ 的逆元是 $\exp(-\frac{\omega}{2}n)$.

群 $Sp(1, H)$ 有一个三维矢量空间旋转的直观解释。为了说清楚这一点, 我们将三维空间中的每一个矢量 \vec{x} , 对应到一个四元数 x , $x = x_1i + x_2j + x_3k$, 其中 x_1, x_2, x_3 是矢量 \vec{x} 的三个坐标分量。假定另有一个这样的四元数 y , 它相应于三维矢量 \vec{y} 。运用四元素代数我们就有,

$$xy = -(\vec{x} \cdot \vec{y}) + x \times y, \quad (3)$$

式中 $x \times y$ 代表一个四元数, 其相应的三维矢量是 $\vec{x} \times \vec{y}$.

现在我们将 $Sp(1, H)$ 的群元共轭地作用在相应于三维矢量 \vec{x} 的四元数 x 上,

$$\begin{aligned} & \exp\left(\frac{\omega}{2}n\right)x\exp\left(-\frac{\omega}{2}n\right) \\ &= [\cos(\frac{\omega}{2}) + n \sin(\frac{\omega}{2})]x[\cos(\frac{\omega}{2}) - n \sin(\frac{\omega}{2})] \\ &= \cos(\omega)x + \sin(\omega)n \times x + (\vec{n} \cdot \vec{x})n(1 - \cos(\omega)) \end{aligned} \quad (4)$$

为了得到上式的最后一行我们运用了公式(3)。最后得到的这个看起来有点复杂的结果其实就是将矢量 \vec{x} 绕 \vec{n} 轴旋转一个角度 ω (正因为 ω 是旋转角度, 所以我们前面要做那个 $\omega \rightarrow \omega/2$ 的替换)。这可以证明如下: 首先假定 \vec{x} 在垂直于 \vec{n} 的平面上, 这时候很容易验证将 \vec{x} 绕 \vec{n} 旋转 ω 就是 $\cos(\omega)\vec{x} + \sin(\omega)\vec{n} \times \vec{x}$, 正好相应于(4)最后一行给出的四元数。其次, 如果 \vec{x} 本身就沿着 \vec{n} 的方向, 这时候 \vec{x} 绕 \vec{n} 轴旋转当然是不变的, 注意到这时 $\vec{x} = \vec{n}(\vec{x} \cdot \vec{n})$, 也正好和(4)最后一行一致。最后, 如果 \vec{x} 是一个一般的矢量, 则我们总可以将之分解成一个垂直于 \vec{n} 的矢量和一个平行于 \vec{n} 的矢量的叠加, 矢量的叠加性告诉我们, 最终我们的公式必定能够写成(4)最后一行的形式。

也就是说，三维空间的每一个旋转，都对应于一个 $Sp(1, H)$ 群元 $u(\omega, \vec{n})$ 。反过来，两个 $Sp(1, H)$ 的群元 $\pm u(\omega, \vec{n})$ 对应于同一个三维空间旋转。并且这个对应保持群的乘法不变。因此， $Sp(1, H)$ 与三维旋转群 $SO(3)$ 之间有2对1的同态对应。或者说， $Sp(1, H)$ 同构于 $SU(2)$ 群。特别有趣的是，由(1)我们有，当 $\omega = 2\pi$ 时， $u(2\pi, \vec{n}) = -1$ ，也就是说转动 2π 角并不是不变，而是多出一个负号，只有转动 4π 角才是1， $u(4\pi, \vec{n}) = 1$ 。

你可能已经注意到了，三维空间中的单位矢量一一对应于平方为 -1 的四元数。现在，我们取定一个相应于三维单位矢量 \vec{m} 的四元数 m ，并将 $Sp(1, H)$ 的群元 u 共轭地作用在它上面，

$$u \rightarrow m(u) = u^{-1}mu \quad (5)$$

很容易验证 $m(u)$ 的平方和预先选定的四元数 m 的平方一样，均为 -1 ，因此，每一个 $m(u)$ 都对应三维空间的一个单位矢量，或者说对应于二维单位球面 S^2 上的一个点。由于群元 u 相应于三维球面上的点，因此 $u \rightarrow m(u)$ 就定义了一个 $S^3 \rightarrow S^2$ 的映射。这就是著名的Hopf映射。

为了看清Hopf映射的奇妙之处，我们注意到 $m(e^{m\theta}u) = m(u)$ ，其中 $e^{m\theta} = \cos(\theta) + m \sin(\theta)$ 画出了一个圆周 S^1 ，所以，对于 S^2 上的每一点，其Hopf映射的原像是 S^3 上的一个圆周。也就是说Hopf映射在底流形 S^2 上定义了一个非平凡的圆周丛，这个丛的总空间为 S^3 。

以上是将 $Sp(1, H)$ 群元作用在相应于三维矢量的四元数上，那么如果将它作用在一个任意的四元数 $x = x_0 + x_1i + x_2j + x_3k$ 上呢？(显然这样一个任意的四元数相应于一个四维的矢量 (x_0, x_1, x_2, x_3))。实际上我们可以更一般地考虑两个相互独立的 $Sp(1, H)$ 群元(分别记

为 u_L, u_R)从左右两边同时作用在 x 上, 这实际上是对 x 的一个线性变换

$$x \rightarrow x' = u_L x u_R, \quad (6)$$

由于 u 的模长为1, 很显然, 这个线性变换不会改变 x 的模长, 因此它相应于四维矢量 (x_0, x_1, x_2, x_3) 在四维空间的一个旋转。同样的, 我们注意到 (u_L, u_R) 和 $(-u_L, -u_R)$ 对应的是同一个四维旋转, 也就是说 $Sp(1, H) \times Sp(1, H)$ 与 $SO(4)$ 之间有2对1的同态对应, 因此, $Sp(1, H) \times Sp(1, H)$ 同构于 $Spin(4)$ 。