

Функциональная реализация базиса типа
Гельфанда–Цетлина для алгебр Ли \mathfrak{sp}_4 и \mathfrak{o}_5

Д.В. Артамонов¹

¹МГУ имени М.В. Ломоносова

- 1 A_2 : интрига
- 2 C_2 : все очень похоже
- 3 B_2 : неожиданные сложности
- 4 Зачем все это нужно?

1950 - Гельфанд и Цетлин, ДАН СССР, 1950, т 51, 825-828

$$\mathfrak{gl}_3 = \langle E_{i,j} \rangle, \quad i, j = -2, -1, 1$$

V_{μ_3} - представление \mathfrak{gl}_3 старшего веса $\mu_1 = [m_{-2}, m_{-1}, 0]$

$$\mathfrak{gl}_3 \downarrow \mathfrak{gl}_2 = \langle E_{i,j} \rangle, \quad i, j = -2, -1$$

$$V_{\mu_3} = \bigoplus_{\mu_2} V_{\mu_3, \mu_2}$$

$$\mathfrak{gl}_2 \downarrow \mathfrak{gl}_1 = \langle E_{i,j} \rangle, \quad i, j = -2$$

$$V_{\mu_3} = \bigoplus_{\mu_2} \bigoplus_{\mu_1} V_{\mu_3, \mu_2, \mu_1}, \quad \dim V_{\mu_3, \mu_2, \mu_1} = 1$$

$$\text{индексы базиса : } \begin{pmatrix} \mu_3 \\ \mu_2 \\ \mu_1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} m_{-2} & & m_{-1} & & 0 \\ & k_{-2} & & k_{-1} & \\ & & h_{-2} & & \end{pmatrix}$$

На функцию $f(g)$, $g \in GL_3$ элемент группы $X \in GL_3$ действует так

$$(Xf)(g) = f(gX).$$

Пусть a_i^j , $i, j = -2, -1, 1$ - функция матричного элемента на группе GL_3 . Здесь j - номер строки, а i - номер столбца.

Положим

$$a_{i_1, \dots, i_k} := \det(a_i^j)_{i=i_1, \dots, i_k}^{j=-2, \dots, -2+k-1}.$$

Имеем

$$E_{i,j} a_{i_1, \dots, i_k} = a_{\{i_1, \dots, i_k\} | j \rightarrow i}$$

Вектор

$$v_0 = a_{-2}^{m_{-2}-m_{-1}} a_{1,2}^{m_{-1}}.$$

старший и имеет вес $[m_{-2}, m_{-1}, 0]$

Пусть функция

$$F = \sum_i \prod_{X_j} c_{X_j} a_{X_j}^{r_{X_j}}$$

$$X_j = 1; \quad 2; \quad 3; \quad 1,2; \quad 1,3; \quad 2,3$$

соответствует диаграмме Гельфанда-Цетлина

$$\begin{pmatrix} m_{-2} & & m_{-1} & & 0 \\ & k_{-2} & & k_{-1} & \\ & & h_{-2} & & \end{pmatrix}.$$

Какие могут быть показатели r_X монома $\prod_X c_X a_X^{r_X}$?

$E_{-2,-2}$ -вес равен s_{-2} . Значит

$$r_{-2} + r_{-2,1} + r_{-2,-1} = h_{-2}$$

Применяем, пока возможно повышающие операторы \mathfrak{gl}_2 (т.е. $E_{-2,-1}$). При этом происходит замена

$$a_{-1} \mapsto a_{-2}, \quad a_{-1,1} \mapsto a_{-2,1}$$

должны получить \mathfrak{gl}_2 -старший вектор веса $[k_{-2}, k_{-1}]$, значит

$$r_{-2} + r_{-1} + r_{-2,-1} + r_{-1,1} + r_{-2,1} = k_{-2}, \quad r_{-2,-1} = k_{-1}$$

Применяем, пока возможно повышающие операторы \mathfrak{gl}_3 (т.е. $E_{-2,-1}, E_{-1,1}$). При этом происходит замена

$$a_1, a_{-1} \mapsto a_{-2}, \quad a_{-1,1}, a_{-2,1} \mapsto a_{-2,-1}$$

должны получить \mathfrak{gl}_3 -старший вектор веса $[m_{-2}, m_{-1}, 0]$, значит

$$r_{-2} + r_{-1} + r_1 + r_{-2,-1} + r_{-2,1} + r_{-1,1} = m_{-2},$$

$$r_{-2,-1} + r_{-2,1} + r_{-1,1} = m_{-1}$$

$$\begin{cases} r_{-2} + r_{-1} + r_1 + r_{-2,-1} + r_{-2,1} + r_{-1,1} = m_{-2}, \\ r_{-2,-1} + r_{-2,1} + r_{-1,1} = m_{-1} \\ r_{-2} + r_{-1} + r_{-2,-1} + r_{-1,1} + r_{-2,1} = k_{-2}, \\ r_{-2,-1} = k_{-1}, \\ r_{-2} + r_{-2,1} + r_{-2,-1} = h_{-2} \end{cases}$$

Сдвинутая решетка $\gamma + B$, если координаты расположить так

$$(r_1, r_{-2}, r_{-1}, r_{-2,1}, r_{-1,1}, r_{-2,-1}),$$

то

$$\begin{aligned} \gamma &= (m_{-2} - k_{-2}, h_{-2} - m_{-1}, k_{-2} - h_{-1}, m_{-1} - k_{-1}, 0, k_{-1}), \\ B &= \langle (1, -1, -1, 1) \rangle = \langle e_{-2} + e_{-1,1} - e_{-1} - e_{-2,1} \rangle \end{aligned}$$

Пусть $B \subset \mathbb{Z}^N$ - решётка, $\gamma \in \mathbb{Z}^N$ - фиксированный вектор. Определим гипергеометрический Γ -ряд от переменных z_1, \dots, z_N формулой

$$\mathcal{F}_{\gamma, B}(z) = \sum_{b \in B} \frac{z^{b+\gamma}}{\Gamma(b + \gamma + 1)},$$

где $z = (z_1, \dots, z_N)$, в числителе и знаменателе используются мультииндексные обозначения

$$z^{b+\gamma} := \prod_{i=1}^N z_i^{b_i + \gamma_i}, \quad \Gamma(b + \gamma + 1) := \prod_{i=1}^N \Gamma(b_i + \gamma_i + 1).$$

Нам в дальнейшем понадобятся такие свойства Γ -ряда:

- 1 Вектор γ можно заменить на $\gamma + \mathbf{b}$, $\mathbf{b} \in \mathbf{B}$, при этом ряд не изменится.
- 2 $\frac{\partial}{\partial z_i} \mathcal{F}_{\gamma, \mathbf{B}}(z) = \mathcal{F}_{\gamma - \mathbf{e}_i, \mathbf{B}}(z)$, где $\mathbf{e}_i = (0, \dots, 1 \text{ на месте } i, \dots, 0)$.
- 3 Пусть $F_{2,1}(\mathbf{a}_1, \mathbf{a}_2, b_1; z) = \sum_{n \in \mathbb{Z}_{\geq 0}} \frac{(\mathbf{a}_1)_n (\mathbf{a}_2)_n}{(b_1)_n} z^n$, где $(\mathbf{a})_n = \frac{\Gamma(\mathbf{a} + n)}{\Gamma(\mathbf{a})}$, - гипергеометрический ряд Гаусса. Тогда если $\gamma = (-\mathbf{a}_1, -\mathbf{a}_2, b_1 - 1, 0)$, а $\mathbf{B} = \mathbb{Z} \langle (-1, -1, 1, 1) \rangle$, то

$$\mathcal{F}_{\gamma, \mathbf{B}}(z_1, z_2, z_3, z_4) = cz^\gamma F_{2,1}(\mathbf{a}_1, \mathbf{a}_2, b_1; \frac{z_3 z_4}{z_1 z_2})$$

$$c = \frac{1}{\Gamma(1 - a_1) \Gamma(1 - a_2) \Gamma(b_1)}$$

Theorem (Биденхарна-Бэрда)

^a \mathfrak{gl}_3 -диаграмме соответствует такая функция.

$$\mathcal{F}_{\gamma, B}(a_1, a_{-2}, a_{-1}, a_{-2,1}, a_{-1,1}, a_{-2,-1})$$

^aArtamonov D.V., Formula for the Product of Gauss Hypergeometric Functions and Applications, J Math Sci, 249, (2020), 817–826.

Corollary

^a Функция, соответствующая диаграмме может быть записана так

$$\begin{aligned}
 & D a_1^{m_1 - k_1} a_{-2,-1}^{k_2} a_{-1}^{k_{-2} - s_{-2}} a_{-2,1}^{m_{-1} - k_{-1}} a_{-2}^{h_{-2} - m_{-1}} \cdot \\
 & \cdot F_{2,1}(h_{-2} - k_{-2}, k_{-1} - m_{-1}, s_{-2} - m_{-1} + 1, \frac{a_{-2} a_{-1,1}}{a_{-1} a_{-2,1}}), \\
 & D = \frac{\Gamma(k_{-2} - m_{-1} + 1) \Gamma(h_{-2} - k_{-1} + 1)}{\Gamma(h_{-2} - m_{-1} + 1) \Gamma(k_{-2} - k_{-1} + 1)}
 \end{aligned}$$

^aG.E. Biedenharn, L.C. Baid, J. Math. Phys., 1963, V. 4, N 12, 1449-1466.

Алгебра \mathfrak{sp}_4 :

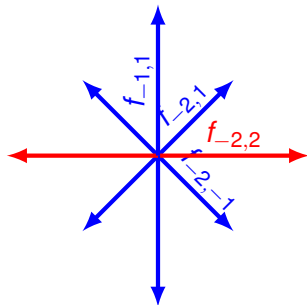
$$f_{i,j} = E_{i,j} - \text{sign}(i)\text{sign}(j)E_{-j,-i}, \quad i,j, = -2, -1, 1, 2.$$

В ней подалгебра $\mathfrak{sp}_2 = \langle f_{i,j} \rangle, \quad i,j = \pm 2$

Вектор

$$v_0 = b_{-2}^{m_{-2}-m_{-1}} b_{-2,-1}^{m_{-1}}$$

старший со старшим весом $[m_{-2}, m_{-1}]$



$V_{[m_{-2}, m_{-1}]}$ - представление \mathfrak{sp}_4 старшего веса $[m_{-2}, m_{-1}]$,

$$\mathfrak{sp}_4 \downarrow \mathfrak{sp}_2 \Rightarrow V_{[m_{-2}, m_{-21}]} = \bigoplus Mult_{h_{-2}} \otimes V_{[h_{-2}]} = \bigoplus_{h_{-2}, \mu} e_{h_{-2}}^\mu \otimes V_{[h_{-2}]}$$

$$\begin{pmatrix} m_{-2} & & & & \\ & m_{-1} & & & \\ & & \mu & & \\ & & h_{-2} & & 0 \\ & & & h_{-1} & \end{pmatrix} \quad (1)$$

На самом деле

$$\begin{pmatrix} m_{-2} & & & & 0 \\ & k_{-2} & & & \\ & & m_{-1} & & \\ & & h_{-2} & & 0 \\ & & & h_{-1} & \end{pmatrix} \quad (2)$$

Связь между задачами ограничения; функция, соответствующая \mathfrak{sp}_2 -старшему вектору

Имеет место изоморфизм задач ограничения $\mathfrak{gl}_3 \downarrow \mathfrak{gl}_1$ и $\mathfrak{sp}_4 \downarrow \mathfrak{sp}_2$. Именно в пространстве \mathfrak{sp}_2 -старших векторов веса h_{-2} имеется базис, задаваемый диаграммами¹

$$\begin{pmatrix} m_{-2} & & m_{-1} & & 0 \\ & k_{-2} & & k_{-1} & \\ & & h_{-2} & & \end{pmatrix}$$

Диаграмме соответствует функция

$$\begin{aligned} & a_1^{m_1 - k_1} a_{-2, -1}^{k_2} \mathcal{F}_{\gamma, B}(a_{-2}, a_1, a_{-2, 1}, a_{-1, 1}), \\ & \gamma = (h_{-2} - m_{-1}, k_{-2} - h_{-1}, m_{-1} - k_{-1}, 0), \\ & B = \langle (1, -1, -1, 1) \rangle = \langle e_{-2} + e_{-1, 1} - e_{-1} - e_{-2, 1} \rangle \end{aligned}$$

¹Д. П. Желобенко, “Классические группы. Спектральный анализ конечномерных представлений”, УМН, 17:1(103) (1962), 27–120

Так как $\mathfrak{sp}_2 = \langle F_{-2,2}, F_{-2,-2}, F_{2,-2} \rangle = \mathfrak{sl}_2$, то для того, чтобы получить произвольный вектор представления со старшим весом h_{-2} нужно к старшему вектору применить оператор

$$\frac{1}{p!} F_{2,-2}^p, \quad p = 0, \dots, h_{-2}$$

$$\left\{ \begin{array}{l} \text{сумма степеней определителей, содержащих } \pm 2, \text{ или } -1, \text{ или } 1 = m_{-2}, \\ \text{сумма степеней определителей, содержащих } \pm 2 \text{ и } -1, \pm 2 \text{ и } 1, -1 \text{ и } 1 = m_{-1}, \\ \text{сумма степеней определителей, содержащих } \pm 2 \text{ или } -1 = k_{-2}, \\ \text{сумма степеней определителей, содержащих } \pm 2 \text{ и } -1 = k_{-1}, \\ \text{сумма степеней определителей, содержащих } \pm 2 = h_{-2}, \\ \text{сумма степеней определителей, содержащих } -2 = h_{-1} \end{array} \right.$$

$$\begin{pmatrix} m_{-2} & & m_{-1} & & 0 \\ & k_{-2} & & k_{-1} & \\ & & h_{-2} & & 0 \\ & & & h_{-1} & \end{pmatrix} \quad (3)$$

Theorem

^a Диаграмме Гельфанда-Цетлина для \mathfrak{sp}_4 вида (3) соответствует Γ -ряд от определителей $\mathbf{a}_{\pm 2}$, $\mathbf{a}_{\pm 1}$, $\mathbf{a}_{\pm 2, \pm 1}$, $\mathbf{a}_{-1, 1}$, задаваемый сдвинутой решеткой, определяемой уравнениями выше

^aД. В. Артамонов, “Базис типа Гельфанда-Цетлина для алгебры \mathfrak{sp}_4 и гипергеометрические функции”, ТМФ, 206:3 (2021), 279–294; arXiv: 2011.02334

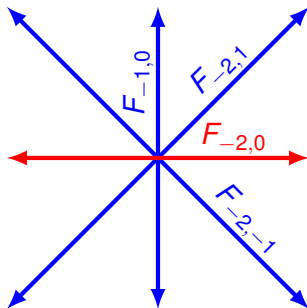
Алгебра \mathfrak{o}_5 :

$$F_{i,j} = E_{i,j} - E_{-j,-i}, \quad i, j, = -2, -1, 0, 1, 2.$$

Вектор

$$v_0 = a_{-2}^{m_{-2}-m_{-1}} a_{-2,-1}^{m_{-1}}$$

старший со старшим весом $[m_{-2}, m_{-1}]$



В 1950-ом году еще Гельфанд и Цетлин построили базис в представлении $\mathfrak{o}_N = \langle F_{i,j} = E_{i,j} - E_{j,i} \rangle$ основываясь на вложении $\mathfrak{o}_N \supset \mathfrak{o}_{N-1} \supset \dots$

Возникающая цепочка $\mathfrak{o}_5 \supset (\mathfrak{o}_4) \supset \mathfrak{o}_3$ НЕ совпадает с корневой цепочкой $\mathfrak{o}_5 \supset \mathfrak{o}_3$ из предыдущего слайда.

Разные варианты базиса типа Гельфанда-Цетлина, основанные на КОРНЕВОЙ цепочке строятся еще с 60-х годов (Helmers K.; Hecht K.T.; R. M. Asherova, Yu. F. Smirnov, V. N. Tolstoy; Rowe, Repka, Molev; D.A.)

$V_{[m_{-2}, m_{-1}]}$ - представление \mathfrak{o}_5 старшего веса $[m_{-2}, m_{-1}]$,

$$\mathfrak{o}_5 \downarrow \mathfrak{o}_3 \Rightarrow V_{[m_{-2}, m_{-1}]} = \oplus V_{[h_{-2}]}^\mu$$

$$\begin{pmatrix} m_{-2} & & & & \\ & m_{-1} & & & \\ & & \mu & & \\ & & h_{-2} & & -h_{-2} \\ & & & h_{-1} & \end{pmatrix} \quad (4)$$

На самом деле

$$\sigma \begin{pmatrix} m_{-2} & & & & 0 \\ & k_{-2} & & & \\ & & m_{-1} & & \\ & & h_{-2} & & -h_{-2} \\ & & & h_{-1} & \end{pmatrix} \quad (5)$$

Связь между задачами ограничения; функция, соответствующая \mathfrak{o}_3 -старшему вектору

Почти имеет место 1-в-2 отображение из задачи ограничения $\mathfrak{gl}_3 \downarrow \mathfrak{gl}_1$ в $\mathfrak{o}_5 \downarrow \mathfrak{o}_3$. Именно в пространстве \mathfrak{o}_3 -старших векторов веса h_{-2} имеется базис, задаваемый диаграммами

$$\sigma = 0, 1 \begin{pmatrix} m_{-2} & & m_{-1} & & 0 \\ & k_{-2} & & k_{-1} & \\ & & h_{-2} & & \end{pmatrix}$$

Причём если $k_{-1} = 0$, то $\sigma = 0$.

Диаграмме соответствует функция

$$a_{-2,0}^\sigma a_1^{m_1 - k_1} a_{-2,-1}^{k_2} \mathcal{F}_{\gamma, B}(a_{-2}, a_1, a_{-2,1}, a_{-1,1}),$$

$$\gamma = (h_{-2} - m_{-1}, k_{-2} - h_{-1}, m_{-1} - k_{-1}, 0),$$

$$B = \langle (1, -1, -1, 1) \rangle = \langle e_{-2} + e_{-1,1} - e_{-1} - e_{-2,1} \rangle$$

Так как $\mathfrak{o}_3 = \langle F_{-2,0}, F_{-2,-2}, F_{2,0} \rangle = \mathfrak{sl}_2$, то для того, чтобы получить произвольный вектор представления со старшим весом h_{-2} нужно к старшему вектору применить оператор

$$\frac{1}{p!} F_{0,-2}^p, \quad p = 0, \dots, 2h_{-2}$$

В РЕЗУЛЬТАТЕ ПОЛУЧАЕТСЯ НЕ Γ -ряд!

Положительные корневые элементы \mathfrak{sp}_4 отображаются по правилу

$\frac{1}{\sqrt{2}}f_{-2,-1}$	$\frac{1}{2}f_{-2,2}$	$-\frac{1}{\sqrt{2}}f_{-2,1}$	$\frac{1}{2}f_{-1,1}$
$F_{-1,0}$	$F_{-2,1}$	$F_{-2,0}$	$F_{-2,-1}$

Для картановских элементов имеет соответствие

$\frac{1}{2}(f_{-2,-2} + f_{-1,-1})$	$\frac{1}{2}(f_{-2,-2} - f_{-1,-1})$
$F_{-2,-2}$	$F_{-1,-1}$

Хотя и $\mathfrak{sp}_4 = \mathfrak{o}_5$, но

$$Sp_4 = Spin(5) \rightarrow SO_5$$

Это приводит к соответствию функций

a_{-2}	a_{-1}	a_0	a_1	a_2	(6)
$b_{-2,-1}$	$b_{-2,1}$	$\frac{1}{\sqrt{2}}(b_{1,-1} + b_{-2,2})$	$b_{2,-1}$	$b_{1,2}$	

$(b_{-2})^2$	$-\sqrt{2}b_{-2}b_{-1}$	$\sqrt{2}b_{-2}b_1$	$b_{-2}b_2 + b_{-1}b_1$	$b_{-2}b_2 - b_{-1}b_1$	$-\sqrt{2}b_{-1}b_2$	(7)
$a_{-2,-1}$	$a_{-2,0}$	$a_{-1,0}$	$a_{-2,2}$	$a_{-1,1}$	$a_{0,1}$	

$-\sqrt{2}b_1b_2$	$(b_{-1})^2$	$-(b_1)^2$	$(b_2)^2$	(8)
$a_{0,2}$	$a_{-2,1}$	$a_{2,-1}$	$a_{1,2}$	

	$b_{-2,-1}$	$b_{-2,1}$	b_{-1}	b_1	b_{-2}	b_2
v_1	1	-1	-1	1	0	0
v_2	0	0	1	1	-1	-1

Положим

$$B_2 = \mathbb{Z} \langle v_1, v_2 \rangle,$$

$$\delta = (s_{-2} - m_{-1}, k_{-2} - s_{-2}, 2(m_{-1} - k_{-1}), 0, 0, 0)$$

На языке \mathfrak{sp}_4 базисный h -старший вектор, задаваемый таблицей, записывается как функция

$$(b_{-2}b_{-1})^\sigma b_{-1,2}^{k_{-1}-\sigma} (b_{-2})^{2(m_{-2}-k_{-2})} \cdot \mathcal{F}_\delta(b_{-2,-1}, b_{-2,1}, b_1, b_{-1}, b_{-2}, b_2, B_2).$$

$$v_4 = e_{-2,-1} + e_{1,2} - e_{-1,1} - e_{-2,2},$$

$$v_5 = e_2'' + e_{-1,1} - e_{-1} - e_{2,1},$$

$$v_6 = e_1'' + e_{-2,-1} - e_{-2} - e_{-1,1}.$$

Theorem (Д.А., arxiv 2201.09017)

В пространстве неприводимого представления \mathfrak{g} имеется базис Гельфанда-Цетлина относительно цепочки $\mathfrak{g} \supset \mathfrak{h}$, индексируемый таблицами ГЦ, при этом данной диаграмме соответствует функция

$$b_{2,-1}^{m_2-k_2} \mathcal{F}_\omega(b, B_{GC}) \mid_{b'_1=b''_1=b_1, b'_2=b''_2=b_2},$$

$$b = (b_1'', b_2'', b_{-1,1}, b_{-2,2}, b_{1,2}, b_{-2,-1}, b_{-2,1}, b_{-1}, b'_1, b_{-2}, b'_2),$$

$$\omega = (0, 0, s_{-2} - h_{-1}, 0, 0, s_{-1} - m_{-1}, k_{-2} - h_{-2},$$

$$2(m_{-1} - k_{-1}) + \sigma, 0, 2k_{-2} - \sigma, 0),$$

$$B_{GC} = \mathbb{Z} \langle v_1, v_2, v_3, v_4, v_5 \rangle.$$

Рассмотрим произвольный генератор $f_{i,j}$ алгебры \mathfrak{sp}_4 . При применении к \mathcal{F}_δ получаем следующее

$$f_{i,j}\mathcal{F}_\delta = \sum_Y b_{i,Y} \frac{\partial}{\partial b_{j,Y}} \mathcal{F}_\delta - \text{sign}(i)\text{sign}(j) \sum_Z b_{-j,Z} \frac{\partial}{\partial b_{-i,Z}} \mathcal{F}_\delta$$

Но умножение Γ -ряда на определитель - не Γ -ряд.

КАК ТАК???

Имеют место соотношения, например

$$b_{-2,-1}b_1 - b_{-1}b_{-2,1} + b_1b_{-2,-1} = 0,$$

$$b_{-1,1} = -b_{-2,2},$$

...

Пусть имеется Γ -ряд от определителей b_j, b_{i_1, i_2} , при этом у решетки, по которой он строится имеется набор порождающих $v_\alpha, \alpha = 1, \dots, K$, такими, что для $\alpha = 1, \dots, k, k < K$ эти образующие обладают следующими свойствами

- ① Они имеют вид $v_\alpha = e_{x_1} + e_{x_2} - e_{x_3} - e_{x_4}$, где e_X есть единичный вектор, соответствующий координате $b_X, X = \{i\}$ или $\{i_1, i_2\}$.
- ② С каждой такой порождающей связано соотношение между определителями вида $b_{x_1} b_{x_2} + b_{x_3} b_{x_4} + b_{x_5} b_{x_6} = 0$

С каждой порождающей v_α свяжем вектор

$$r_\alpha = e_{x_1} + e_{x_2} - e_{x_5} - e_{x_6}.$$

Тогда по модулю соотношений

$$b_X \mathcal{F}_\gamma(b) = \sum_{s \in \mathbb{Z}_{\geq 0}^k} C_s^\gamma \mathcal{F}_{\gamma + e_X + sr}(b) \pmod{PI} \quad (9)$$

При этом можно привести формулу для коэффициентов.

Пусть $t, \mathbf{s} \in \mathbb{Z}_{\geq 0}^k$. Введем функции

$$\mathcal{F}_{\gamma}^{\mathbf{s}}(z) = \sum_{t \in \mathbb{Z}^k} \frac{(t+1)\dots(t+\mathbf{s})z^{\gamma+tv}}{\mathbf{s}!(\gamma+tv)!} \quad (10)$$

$$\begin{aligned} C_{\mathbf{s}}^{\gamma} &= \frac{\mathcal{F}_{\gamma+v}^{\mathbf{s}}(1)}{\mathcal{F}_{\gamma+v+\mathbf{e}_X+s\mathbf{r}}^{\mathbf{s}}(1)} - \sum_{p=0}^{s-1} \frac{\mathcal{F}_{\gamma+v}^p(1)\mathcal{F}_{\gamma+v+p\mathbf{r}+\mathbf{e}_X+(s-p)\mathbf{r}}^{s-p}(1)}{\mathcal{F}_{\gamma+v+p\mathbf{r}+\mathbf{e}_X+(s-p)\mathbf{r}}(1)\mathcal{F}_{\gamma+v+p\mathbf{r}+\mathbf{e}_X}(1)} = \\ &= \frac{\mathcal{F}_{\gamma+v}^{\mathbf{s}}(1)}{\mathcal{F}_{\gamma+v+\mathbf{e}_X+s\mathbf{r}}^{\mathbf{s}}(1)} - \sum_{p=0}^{s-1} \frac{\mathcal{F}_{\gamma+v}^p(1)\mathcal{F}_{\gamma+v+\mathbf{e}_X+s\mathbf{r}}^{s-p}(1)}{\mathcal{F}_{\gamma+v+\mathbf{e}_X+s\mathbf{r}}(1)\mathcal{F}_{\gamma+v+p\mathbf{r}+\mathbf{e}_X}(1)} \end{aligned} \quad (11)$$

В случае \mathfrak{sp}_4 решетка порождается векторами

$$v_1 = e_{-2} + e_{-1,1} - e_{-1} - e_{-2,1},$$

$$v_2 = e_2 + e_{-2,-1} - e_{-2} - e_{-1,2}$$

$$v_3 = e_2 + e_{-2,1} - e_{-2} - e_{1,2}$$

Соответствующие вектора r

$$r_1 = e_{-2} + e_{-1,1} - e_1 - e_{-2,-1},$$

$$r_2 = e_{-2} + e_{-1,2} - e_{-1} - e_{-2,2}$$

$$r_3 = e_{-2} + e_{1,2} - e_1 - e_{-2,2}$$

$$\begin{aligned}
 f_{i,j}\mathcal{F}_\delta &= \sum_Y \sum_{s^1 \in \mathbb{Z}_{\geq 0}^k} C_{s^1}^{\delta - e_{Y,j}} \mathcal{F}_{\delta + e_{Y,i} - e_{Y,j} + s^1 r} - \\
 &- \text{sign}(i)\text{sign}(j) \sum_Z \sum_{s^2 \in \mathbb{Z}_{\geq 0}^k} C_{s^2}^{\delta - e_{Z,-i}} \mathcal{F}_{\delta + e_{Z,-j} - e_{Z,-i} + s^2 r},
 \end{aligned} \tag{12}$$

Преобразование при добавлении векторов типа r :

добавляемый вектор	r_1	r_2	r_3
преобразование	$\begin{cases} k_{-2} - 1, \\ k_{-1} + 1 \end{cases}$	$\begin{cases} k_{-1} - 1 \\ h_{-2} - 2 \\ h_{-1} - 1 \end{cases}$	$\begin{cases} k_{-2} - 1 \\ h_{-2} - 2 \\ h_{-1} - 1 \end{cases}$

И для отдельных слагаемых. Например, для $b_{-2} \frac{\partial}{\partial b_1}$, $b_{-1} \frac{\partial}{\partial b_2}$, $b_{-2,-1} \frac{\partial}{\partial b_{-1,1}}$, $b_{-1,1} \frac{\partial}{\partial b_{1,2}}$ для $f_{-2,1}$:

добавляемый вектор	$-e_1 + e_{-2}$	$-e_2 + e_{-1}$	$-e_{-1,1} + e_{-2,-1}$	$-e_{1,2} + e_{-1,1}$
преобразование	$\begin{cases} k_{-2} + 1, \\ h_{-2} + 1, \\ h_{-1} + 1 \end{cases}$	$h_{-2} - 1$	$\begin{cases} k_{-1} + 1 \\ h_{-2} + 1 \\ h_{-1} + 1 \end{cases}$	$h_{-2} - 1$

И.т.д.

В системе ГКЗ, связанной со сдвинутой решеткой B_{GS} имеются уравнения

$$O_\alpha \mathcal{F} = 0$$

$$O_\alpha = \frac{\partial^2}{\partial \beta_{X_1} \partial \beta_{X_2}} - \frac{\partial^2}{\partial \beta_{X_3} \partial \beta_{X_4}}$$

Свяжем с ними антисимметризованные ГКЗ операторы (или А-ГКЗ операторы):

$$\bar{O}_\alpha = \frac{\partial^2}{\partial \beta_{X_1} \partial \beta_{X_2}} - \frac{\partial^2}{\partial \beta_{X_3} \partial \beta_{X_4}} + \frac{\partial^2}{\partial \beta_{X_5} \partial \beta_{X_6}} \quad (13)$$

Рассмотрим системы А-ГКЗ

$$\bar{O}_\alpha F = 0, \quad \alpha = 1, \dots, k \quad (14)$$

Пусть $t, s \in \mathbb{Z}_{\geq 0}^k$. Введем функции (в формуле использованы мультииндексные обозначения $tv := t_1 v_1 + \dots + t_k v_k$, $sr := s_1 r_1 + \dots + s_k r_k$ а также мультииндексные обозначения для факториалов)

$$\mathcal{F}_\gamma^s(z) = \sum_{t \in \mathbb{Z}^k} \frac{(t+1)\dots(t+s)A^{\gamma+tv}}{s!(\gamma+tv)!} \quad (15)$$

Положим

$$F_\gamma(\beta) = \sum_{s \in \mathbb{Z}^k} (-1)^s \mathcal{F}_{\gamma-s}^s(\beta) \quad (16)$$

Proposition

^a Функции $F_\gamma(\beta)$ образуют базис в пространстве полиномиальных решений системы А-ГКЗ

^aArtamonov, D.V. Antisymmetrization of the Gel'fand–Kapranov–Zelevinskij Systems. J Math Sci 255, 535–542 (2021).

Следующее наблюдение

Proposition

$c_1 f_1(b) + \dots + c_k f_k(b) = 0 \pmod{Pl}$, если

$$(c_1 f_1\left(\frac{d}{d\beta}\right) + \dots + c_k f_k\left(\frac{d}{d\beta}\right)) F_\delta(\beta) = 0$$

для всех δ .

Положим $\delta + \mathbf{v} := \delta + \mathbf{v}_1 + \dots + \mathbf{v}_k$.

Proposition

$$\mathcal{F}_\gamma\left(\frac{d}{d\beta}\right) F_\delta(\beta) = \sum_{\mathbf{s} \in \mathbb{Z}_{\geq 0}^k} \mathcal{F}_{\gamma+\mathbf{v}+\mathbf{s}r}(\mathbf{1}) F_{\delta-\gamma-\mathbf{s}r}(\beta), \quad (17)$$

где $\mathcal{F}_{\gamma+\mathbf{v}+\mathbf{s}r}(\mathbf{1})$ - результат подстановки единиц вместо всех аргументов.

Благодаря представлению базисных векторов в виде Γ -ряда для \mathfrak{gl}_3 удастся явно выписать произвольный коэффициент Клебша-Гордана².

И даже получить для этих коэффициентов совсем простые формулы!³

²Артамонов Д.В. , Коэффициенты Клебша-Гордана для \mathfrak{gl}_3 и гипергеометрические функции, Алгебра и Анализ, (2021), 33,1,1-29, arXiv:2101.01049

³D.V. Artamonov, $3j$ -symbols for representation of the Lie algebra \mathfrak{gl}_3 in the Gelfand-Tselin base, arXiv:2105.10761

СПАСИБО ЗА ВНИМАНИЕ!