States and Particles

Haoting Xu xuht9@mail2.sysu.edu.cn

https://github.com/HaotingXu/seminar\_lec



$$c=\hbar=1$$

四矢量的逆变分量为

$$A=(A^{\mu})=\left(A^{0},\vec{A}
ight)$$

States and Particles

注意,拉丁指标i, j, k从1取到3,希腊指标 $\alpha, \beta, \gamma$ 从0取到3。4-位 置矢量为

$$x=(t,x,y,z)$$

Minkowski 度规

$$g = (g_{\mu\nu}) = \mathrm{diag}(1, -1, -1, -1)$$

定义

$$g^{-1} = (g^{\mu\nu}) = \text{diag}(1, -1, -1, -1)$$



## 内积和Minkowski 时空

指标升降规则

$$A_{\mu}=g_{\mu
u}A^{
u},\;T_{\mu
u}=g_{\mu\lambda}g_{
u\omega}T^{\lambda\omega}$$

States and Particles

定义内积

$$g(A,B) = g_{\mu\nu}A^{\mu}B^{\nu} = A_{\mu}B^{\mu}$$

4-矢量长度为

$$A^2 = \left(A^0\right)^2 - \vec{A}^2$$

如果 $A^2 > 0$ . 则称A为类时的,如果 $A^2 > 0$ . 称A为类空的。特 殊地、对于4-位置矢量

$$x^2 = t^2 - x^2 - y^2 - z^2$$

定义Minkowski 时空为 $M = (\mathbb{R}^4, g)$ 



00000

#### 引入三维 Levi-Civita 张量 $\epsilon_{iik} = \epsilon^{ijk}$ ,它满足

$$\epsilon^{ijk}\epsilon^{ijk} = 6$$
 (1)

States and Particles

$$\epsilon^{ijk}\epsilon^{klm} = \delta^{il}\delta^{jm} - \delta^{im}\delta^{jl} \tag{2}$$

$$\epsilon^{ijk}\epsilon^{lmn} = \delta^{il} \left( \delta^{jm}\delta^{kn} - \delta^{jn}\delta^{km} \right) - \delta^{im} \left( \delta^{jl}\delta^{kn} - \delta^{jn}\delta^{kl} \right)$$

$$+ \delta^{in} \left( \delta^{jl}\delta^{km} - \delta^{jm}\delta^{kl} \right)$$

$$(3)$$

对于四维时空,定义Levi-Civita tensor,它满足指标升降规,且有 如下对应性质

States and Particles

$$\epsilon^{\alpha\beta\gamma\delta}\epsilon_{\alpha\beta\gamma\delta}=-24$$

等等,因为后面几乎用不到,所以不抄了。

洛伦兹变换是保内积不变的变换。假设有两个4-矢量x,y,经过 洛伦兹变换后成为

States and Particles

$$x'^{\mu} = \Lambda^{\mu}_{\ \nu} x^{\nu}, \ , y'^{\mu} = \Lambda^{\mu}_{\ \nu} y^{\nu}$$

他们的内积为

$$x'^{\mu}y'_{\mu} = \Lambda^{\mu}_{\ \nu}\Lambda^{\lambda}_{\ \mu}x^{\nu}y_{\lambda} = g_{\nu\lambda}x^{\nu}y^{\lambda}$$

讲而得到洛伦兹变换应该满足的关系

$$\left(\Lambda^{T}\right)_{
u}^{\ \mu}g_{\mu\omega}\Lambda^{\omega}_{\ \lambda}=g_{
u\lambda}$$

即

$$\Lambda^T g \Lambda = g$$



## 洛伦兹变换

例如, 在狭义相对论中, 两个惯性系之间的变换为

$$x' = \begin{pmatrix} \cosh \xi & -\sinh \xi & 0 & 0 \\ -\sinh \xi & \cosh \xi & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x^0 \\ x^1 \\ x^2 \\ x^3 \end{pmatrix} = \Lambda^{(01)} x$$

可以验证,上面的变换 $\Lambda^{(01)}$ 是一个洛伦兹变换。这样的变换又被叫做standard configuration Lorentz transformation,它是standard transformation(boost)的一种,系数 $\xi$ 又被称做快度(rapidity, boost parameter)。为了和经典的伽利略变换对应起来,我们取

$$\cosh \xi = \gamma, \sinh \xi = \beta \gamma$$

就回到我们熟悉的洛伦兹变换。



洛伦兹群的定义为

$$\mathcal{L} = \{ \Lambda : M \to M, x' \cdot y' = x \cdot y, \text{where } x' = \Lambda x, \ y' = \Lambda y \}$$

States and Particles

上面的条件可以等价地写成

$$g = \Lambda^T g \Lambda$$
, or  $g_{\mu\omega} \Lambda^{\mu}_{\ \nu} \Lambda^{\omega}_{\ \lambda} = g_{\nu\lambda}$ 

对上面的条件两边求行列式,得到

$$(\det \Lambda)^2 = 1$$

 $\Rightarrow \nu = \lambda = 0$ . 得到

$$(\Lambda^0_0)^2 - \sum_{i=1}^3 (\Lambda^i_0)^2 = 1$$

因此有

$$\Lambda^0_{0} \geq 1 \text{ or } \Lambda^0_{0} \leq -1$$

## 洛伦兹群

因此可以用 $\det \Lambda$ 和 $\Lambda^0_0$ 的符号给洛伦兹群分类。定义

Poincare group

00000000000000

$$\mathcal{L}_+ = \{\Lambda \in \mathcal{L} : \mathrm{det} \Lambda = 1\}, \ \mathcal{L}^\uparrow = \{\Lambda \in \mathcal{L} : \Lambda^0_{\ 0} \geq 1\}$$

其中 $\mathcal{L}_+$ 又被叫做Pure Lorentz Group, $\mathcal{L}^\uparrow$ 被叫做Orthochronous Lorentz Group。进而定义 $\mathcal{L}_+^\uparrow = \mathcal{L}^\uparrow \cap \mathcal{L}_+$ ,可以证明,上面三个群都是洛伦兹群的子群。使用同样的规则,也可以定义 $\mathcal{L}_-^\uparrow, \mathcal{L}_-^\downarrow, \mathcal{L}_+^\downarrow$ ,它们都不是子群,通过下面的变换,可以说明两个元素的乘法不在群里面。

- ▶ Parity  $\Lambda_p = \text{diag } (1, -1, -1, -1) \in \mathcal{L}_-^{\uparrow}$
- $lackbox{\mathsf{Time}}$  reversal  $\Lambda_{\mathcal{T}} = \mathrm{diag} \ (-1,1,1,1) \in \mathcal{L}_{-}^{\downarrow}$
- ▶ Spacetime inversion  $\Lambda_{PT} = \mathrm{diag} \ (-1,-1,-1,-1) \in \mathcal{L}_+^{\downarrow}$

另外,集合 $\mathcal{L}_0 = \mathcal{L}_+^{\uparrow} \cap \mathcal{L}_-^{\downarrow}$ 也是洛伦兹群的一个子群。



States and Particles

## 洛伦兹群

通过上面的变换,我们可以将 $\mathcal{L}_{-}^{\uparrow}$ ,  $\mathcal{L}_{-}^{\downarrow}$ ,  $\mathcal{L}_{+}^{\downarrow}$ 三个子群映射到pure and orthochronous Lorentz Group中

$$\mathcal{L} = \mathcal{L}_{+}^{\uparrow} \cup \mathcal{L}_{-}^{\uparrow} \cup \mathcal{L}_{-}^{\downarrow} \cup \mathcal{L}_{+}^{\downarrow} = \mathcal{L}_{+}^{\uparrow} \cup \Lambda_{P} \mathcal{L}_{+}^{\uparrow} \cup \Lambda_{T} \mathcal{L}_{+}^{\uparrow} \cup \Lambda_{PT} \mathcal{L}_{+}^{\uparrow}$$

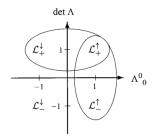


Figure: 洛伦兹群的子群

所以我们现在只需要来研究 $\mathcal{L}_{+}^{\uparrow}$ ,这个子群又被叫 做 $SO^+(1,3)$ 群,它是一个李群。因此有

$$\Lambda = \exp\left(-rac{i}{2}\omega_{\mu
u}M^{\mu
u}
ight)$$

States and Particles

其中 $M^{\mu\nu}$ 为生成元,其中指标 $\mu\nu$ 为生成元矩阵的编号。不妨 设 $M^{\mu\nu} = -M^{\nu\mu}$ 。注意这和我们熟悉的SO(N)群不同,在那里生 成元矩阵是反称的,那是因为它满足 $R^TR=1$ ,而这里 $\Lambda$ 却满  $\mathbb{L}\Lambda^T g\Lambda = g$ ,将无穷小变换带入这个关系式,将得到

$$g_{\nu\omega}M^{\omega}_{\ \lambda}+g_{\mu\lambda}M^{\mu}_{\ \nu}=0$$

上面这个关系式保证了生成元有六个独立分量,但是不一定反对 称. 因此有六个独立的生成元矩阵。

生成元有多种取法,我们取 $M^{\mu\nu}$ 就对应与无穷小的 $\Lambda^{\mu\nu}$ 使 得 $\Lambda^{\mu\nu} \simeq 1 - \frac{i}{2} M^{\mu\nu}$ 现在对于无穷小standard configuration Lorentz transformation, 我们求解它的生成元

States and Particles

可见, $M^{0i}$ 对应与Lorentz boost,而 $M^{ij}$ 对应于三维空间的转动。

因此,可以将反对称的生成元 $M^{\mu\nu}$ 拆分成 $J^i, K^i, 2 \times 3 = 6$ 个矩 阵。它们与生成元的关系为

$$J^i = -\frac{1}{2}\epsilon^{ijk}M^{jk}, K^i = M^{0i}$$

可以证明,它们满足对易关系

$$\left[J^{i}, J^{j}\right] = i\epsilon^{ijk}J^{k} \tag{4}$$

States and Particles

$$[J^i, K^j] = i\epsilon^{ijk}K^k \tag{5}$$

$$\left[K^{i}, K^{j}\right] = -i\epsilon^{ijk}J^{k}$$

可见,它们形成了一个李代数。为了好看,我们定义

$$\vec{J} = \frac{1}{2} \left( \vec{J} + i\vec{K} \right)$$

$$\vec{k} = \frac{1}{2} \left( \vec{J} - i\vec{K} \right)$$
(6)



## 洛伦兹代数

这时对易关系变为

$$[j^i, j^j] = i\epsilon^{ijk}j^k \tag{7}$$

$$\begin{bmatrix} j^i, k^j \end{bmatrix} = 0 
\begin{bmatrix} k^i, k^j \end{bmatrix} = i\epsilon^{ijk} k^k$$
(8)

我们说, $\vec{j}$ ,  $\vec{k}$ 是脱耦的。我们将上述李代数的结构叫做洛伦兹代数,记作 $\mathfrak{su}(2) \oplus \mathfrak{su}(2)$ 。对应的洛伦兹群的表示为 $D^j \otimes D^{j'}$ , $D^j \in SU(2)$ 的不可约表示。我们将 $D^j : a_j \in SU(2)$ 的不可约表示。我们将

$$|j, m; j', m'\rangle = |j, m\rangle |j', m'\rangle$$

例如, $D^{(\frac{1}{2},0)}$ 和 $D^{0,(\frac{1}{2})}$ 的生成元的表示为

$$\vec{j} = \frac{1}{2}\vec{\sigma}, \ \vec{k} = 0 \text{ and } \vec{j} = 0, \ \vec{k} = \frac{1}{2}\vec{\sigma}$$

其中*6*为三个洵利矩阵。

#### Poincare 群

Tensor Notation

Poincare群的定义为

$$\mathcal{P} = \{ (\Lambda, a) : x^{\mu} \rightarrow x'^{\mu} = \Lambda^{\mu}_{\nu} x^{\nu} + a^{\mu} \}$$

其中 $\Lambda \in \mathcal{L}$ 是一个洛伦兹变换, $a \in \mathbb{R}^4$ 是一个Lorentz Translation。如果 $P_+^{\uparrow}$ 是一个pure and orthochronous Pioncare Group,如果 $\Lambda \in \mathcal{L}_+^{\uparrow}$ 。可以得到两个群的乘法为

$$(\Lambda_2,a_2)(\Lambda_1,a_1)=(\Lambda_2\Lambda_1,\,\Lambda_2a_1+a_2)$$

显然Poincare群有一个五维表示

$$\begin{pmatrix} \Lambda & a \\ 0 & 1 \end{pmatrix}_{5 \times 5}$$

Poincare群的逆为 $(\Lambda^{-1}, -\Lambda^{-1}a)$ 。



## Poincare群的生成元

我们已经知道了洛伦兹群的生成元

$$U\left(\Lambda,0
ight)=\exp\left(-rac{i}{2}\omega_{\mu
u}M^{\mu
u}
ight)$$

States and Particles

我们再来看poincare translation的生成元即U(1,a)的生成元。我 们思考一下可以发现生成元只有对角项, 所以生成元只有四个, 因此

$$U(1,a) = \exp(ia_{\mu}P^{\mu})$$

因此. 如果Poincare群在一阶近似附近,那么Poincare群元可近似 写为

$$U(\Lambda,a)\simeq\left(-rac{i}{2}\omega_{\mu
u}M^{\mu
u}+ia_{\mu}P^{\mu}
ight)$$

States and Particles

Tensor Notation

## 生成元的对易关系

我们再来看生成元的对易关系。使用洛伦兹群的定义、并结  $ext{e}^{-1}$   $ext{e}^{-1}$ 

$$[M^{\mu\nu}, M^{\rho\sigma}] = i(g^{\mu\rho}M^{\nu\sigma} + g^{\nu\sigma}M^{\mu\rho} - g^{\mu\sigma}M^{\nu\rho} - g^{\nu\rho}M^{\mu\sigma})(9)$$

$$[M^{\mu\nu}, P^{\sigma}] = -i(g^{\nu\sigma}P^{\mu} - g^{\mu\sigma}P^{\nu})$$

$$[P^{\mu}, P^{\nu}] = 0$$
(10)

States and Particles

#### Casimir算符定义为

- 是由生成元构建的。
- 和所有生成元对易。
- 是该群的不变量。

比如说, *了* 是 SO(3)的Casimir不变量。Poincare群的Casimir 算符 有两个,分别为 $P^2 = P_\mu P^\mu$ , $w^2 = w_\mu w^\mu$ 。 w被叫 做Pauli-Lubanski 矢量 定义为

$$w_{\sigma} = \frac{1}{2} \epsilon_{\sigma\mu\nu\lambda} M^{\mu\nu} P^{\lambda}$$

利用Pauli- Lubanski矢量的定义,我们得到它与生成元的对易关 系

$$[M_{\mu\nu}, w_{\sigma}] = -i (g_{\nu\sigma} w_{\mu} - g_{\mu\sigma} w_{\nu}) \tag{11}$$

States and Particles

$$[P_{\mu}, w_{\nu}] = 0 \tag{12}$$

$$[w_{\mu}, w_{\nu}] = i\epsilon_{\mu\nu\rho\sigma}w^{\rho}P^{\sigma}$$

还有一种书写Pauli-Lubanski矢量的方法

$$v^{\mu\nu\rho} = P^{\mu}M^{\nu\rho} + P^{\nu}M^{\rho\mu} + P^{\rho}M^{\mu\nu}$$

则 $w = (v^{321}, v^{320}, v^{310}, v^{210})$ 。 $w^2$ 使用之前的生成元可以表示为

$$w^2 = -rac{1}{2} M^{\mu 
u} M_{\mu 
u} P^2 + M^{\mu \sigma} M_{
u \sigma} P_{\mu} P^{
u}$$



## 舒尔引理

**Tensor Notation** 

#### 引理

(舒尔引理) 如果U(g)是不可约表示,并且A和所有的U(g)对易,那么A一定是单位算符的倍数,即 $A = \alpha I$ , $\alpha$ 是一个常数。

上面我们讨论的都是纯数学,现在我们加点物理。我们把群的元 素看成是希尔伯特空间的算符。

States and Particles

•0000000

如何区分不同的粒子?在相对论中坐标变换是Poincare变换,所以 每个态在Poincare变换下是不同的,但是,你知道它还是一个粒 子。所以我们希望用一个Poincare变换下的不变量。什么 是Poincare变换下的不变量? 根据舒尔引理. Casimir算符的本征 值! 所以我们说,我们通过Poincare群不可约表示的Casimir算符 来区分不同的粒子!

States and Particles

0000000

## Poincare群的Casimir 不变量

现在,我们不把Poincare变换作用的矢量洗成4-位置,我们洗 成**4**-动量,即 $\vec{p} = (E, \vec{p})$ ,使用书中所谓的correspondence principle, 生成元P的本征值就是 $p = (p^{\mu}) = (E, \vec{p})$ , 所以说P就 是动量算符。动量算符就是Lorentz translation 的生成元! 我们知道, $p^2 = p_{\mu}p^{\mu} = m^2$ ,因此 $P^2 = m^2I$ ,我们知道粒子的质 量m是一个用来区分不同粒子的指标。

States and Particles

00000000

## 粒子的自旋

我们知道还有一个Casimir 不变量,那个是 $w^2$ ,我们来看看这是啥。我们将w作用在一组基 $|m,p^\mu,\gamma\rangle$ ,简单起见,我们取 $p^\mu=\left(m,\vec{0}\right)$ ,我们得到

$$w^{0}|m, p^{\mu}, \gamma\rangle = 0$$

$$w^{i}|m, p^{\mu}, \gamma\rangle = mJ^{i}|m, p^{\mu}, \gamma\rangle$$
(13)

我们计算出了另外一个Casimir算符,它是

$$w^2|m,p^\mu,\gamma\rangle = -m^2s(s+1)|m,p^\mu,\gamma\rangle$$

我们得到了另外一个区分不同粒子(态)的参数: 自旋!

最后,我们还需要自旋角动量在某一个轴的投影算符来描述一个 态。故最后一个态可以描述为

States and Particles

00000000

$$|m, p; s, m_S\rangle$$

 $m_s$ 又成为螺旋性(helicity),因此常常又被记作 $h_s$ 

States and Particles

00000000

**Tensor Notation** 

Wigner 按照 $p^2$ 和 $p_0$ 给粒子分了四种情况

▶ 
$$p^2 = m^2 > 0$$
,  $p^0 > 0$  或 $p^0 < 0$ 

▶ 
$$p^2 = 0$$
,  $p \neq 0$ ,  $p^0 > 0$  或 $p^0 < 0$ 

▶ 
$$p^2 = 0$$
,  $p^0 = 0$  真空 vacuum

▶ 
$$p^2 < 0$$
 超光子tachyons

## 杰如何变换

记

$$U(a) = U(1_4, a) = \exp(ia \cdot P)$$

States and Particles

00000000

 $P = (P^0, \vec{P})$ 是4-动量算符, $P^0$ 便是哈密顿量,在相对论情形下

$$P^0 = +\sqrt{m^2 + \vec{P}^2}$$

引入平面波基矢 $|p,\zeta\rangle$ , 使得

$$P^{\mu}|p,\zeta\rangle=p^{\mu}|p,\zeta\rangle$$

*C*是除了动量之外其他的量子数。于是有

$$U(a)|p,\zeta\rangle = e^{ia\cdot P}|p,\zeta\rangle = e^{iap}|p,\zeta\rangle$$



## 讲行坐标变换

Tensor Notation

从这里开始我就看不懂了。

(应该是)进行洛伦兹变换使得 $p = \Lambda(p)p'$ , 变换后新的基矢记 作 $|\Lambda(p), \zeta\rangle$ (terrible notations),于是根据定义

$$U(a)|\Lambda(p),\zeta\rangle = U(a)U(\Lambda(p))|p',\zeta\rangle$$

利用关系(我无法得到的关系)

$$U(a)U(\Lambda(p)) = U(\Lambda(p), a) = U(\Lambda(p))U(\Lambda(p)^{-1}a)$$

之后的操作我就更看不懂了. 例

$$\mu[\Lambda(p)^{-1}a] \cdot p' = a \cdot \Lambda(p)p' = a \cdot p$$
,最后结果为

$$U(a)|\Lambda(p),\zeta\rangle=e^{i\mathbf{a}\cdot\mathbf{p}}|\Lambda(p),\zeta\rangle$$

最终得到

$$P^{\mu}|\Lambda(p),\zeta\rangle=p^{\mu}|\Lambda(p),\zeta\rangle$$

这说明了啥?



## little group

从上面可以看到,有一些Poincare变换保持p'不变。我们现在来研究这些变换。记保持p'不变的群为little group(or stabilizer),记作W(p'),因为是Wigner引入的这个小群。其中的群元记作 $\Gamma \in W(p')$ 。



Figure: 还记得凝聚态物理中遇到的Wigner吗?

# 凝聚杰物理复习

**Tensor Notation** 

从左到右 布拉伐-Auguste Bravais, 1811-1863, 法国人 Eugene Wigner, 1902-1995, 匈牙利人 Frederick Seitz, 1911-2008, 美国人







States and Particles

因为小群的元素保持4-动量不变,所以变换后的态可以写  $\mathcal{K}|p',\zeta\rangle$ 的线性组合。

$$U(\Gamma)|p',\zeta\rangle = \sum_{\zeta'} D_{\zeta'\zeta}(\Gamma)|p',\zeta'\rangle$$

States and Particles

因此, $D_{c'c}$ 是 $\Gamma$ 的一个不可约表示。对于下面的情况,我们把不 可约表示求出来

- massive particles,
- massless particles.

#### massive particles

Tensor Notation

先考虑最简单的情况,粒子静止,即 $p'_0 = m, p'_i = 0$ ,这时什么是保持p'不变的变换?显然,三维空间的旋转。令 $\zeta$ 是自旋,故矩阵为

$$D(R) = D^{(s)}(R(\vec{\theta})) = \exp(-i\vec{\theta} \cdot \vec{s})$$

例如,对于自旋1/2,有

$$D^{(1/2)} = \exp\left(-i\vec{\theta} \cdot \frac{\vec{\sigma}}{2}\right)$$

其中 $\vec{\sigma}$ 是三个Pauli矩阵。

上面我们在静止系下获得了小群的表示论,现在我们试图在相对 粒子运动的参考系下找表示论,由于两个参考系之间差一 个Lorentz Boost L(p),我们用以下的步骤来找运动参考系的表示 论。

States and Particles

- ▶ 首先, reboost。将 $L(p)^{-1}$ 作用在运动参考系的态上。
- ▶ 在静止参考系变换。
- ▶ 再boost 回来,作用L(p)在变换好的态上。

因此 $R(P,\Lambda) = L(\Lambda p)^{-1}\Lambda L(p)$ 就是运动参考系的小群。这又被叫 做 Wigner 转动。

无质量的粒子不可能静止下来,所以上面的方法就不管用了。对 干无质量粒子有

States and Particles

$$p'^2=0$$

假设3-动量沿着z轴方向,则

$$p_3'=p_0'$$

取 $p_0' = 1$ ,那么这种情况的小群为 $\Lambda_t R_z(\theta)$ ,

$$\Lambda_t = egin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \ 0 & 1 & 0 \ \lambda_{31} & \lambda_{32} & 1 \end{pmatrix}$$

但是,如果为了使系统具有分立的自旋(因为观测),必须有

$$D(\Lambda_t) \equiv 1, \ D(R_z(2\pi)) = \pm 1$$



$$R_z(\theta)$$

现在,回忆我们熟悉的SO(2),因为SO(2)群是阿贝尔群,所以 它只有一维不可约表示. 所以

States and Particles

$$D_{\lambda'\lambda}(\Gamma) = \delta_{\lambda\lambda'}e^{-i\lambda\theta}$$

因为 $D(R_z(2\pi)) = \pm 1$ ,这就意味着 $\lambda$ 是一个整数或者半整数。

如果我们再考虑宇称的话,我们会发现无质量粒子的helicity 只 能取 $\pm \lambda$ 。

States and Particles

- ▶ 光子,自旋为1,只有±1的helicity。
- ▶ 胶子,自旋为1,只有±1的helicity。
- ▶ 引力子. 自旋为2. ±2。
- ▶ 中微子, 自旋1/2, 以前认为是无质量粒子, 有两 种helicity。