Московский физико-технический университет Факультет общей и прикладной физики

Учебная программа «Квантовая теория поля, теория струн и математическая физика»

II семестр 2016-2017 учебного года Домашнее задание №6:

Преобразования Лоренца, уравнения Максвелла и алгебра Клиффорда

Автор: Иванов Кирилл, 625 группа

> г. Долгопрудный 19 мая 2017 года

1. Задача №1

В прошлом задании были получены преобразования Лоренца:

$$K \xrightarrow{v_1} K' : \begin{cases} x' = \frac{x + v_1 t}{\sqrt{1 - v_1^2/c^2}} \\ t' = \frac{t + v_1 x/c^2}{\sqrt{1 - v_1^2/c^2}} \end{cases}$$
(1)

Из условий задачи запишем аналогичные преобразования для следующего перехода:

$$K' \xrightarrow{v_2} K'' : \begin{cases} x'' = \frac{x' + v_2 t'}{\sqrt{1 - v_2^2/c^2}} \\ t'' = \frac{t' + v_2 x'/c^2}{\sqrt{1 - v_2^2/c^2}} \end{cases}$$
 (2)

Сделаем прямую подстановку x', t' из (1) в (2):

$$\begin{cases} x'' = \frac{(x+v_1t) + v_2(t+v_1\frac{x}{c^2})}{\sqrt{(1-v_1^2/c^2)(1-v_2^2/c^2)}} \Rightarrow \begin{cases} x'' = \frac{x\left(1+\frac{v_1v_2}{c^2}\right) + t(v_1+v_2)}{\sqrt{1-\frac{v_1^2+v_2^2}{c^2} + \frac{v_1^2v_2^2}{c^4}}} \\ t'' = \frac{(t+v_1\frac{x}{c^2}) + \frac{v_2}{c^2}(x+v_1t)}{\sqrt{(1-v_1^2/c^2)(1-v_2^2/c^2)}} \Rightarrow \begin{cases} x'' = \frac{x\left(1+\frac{v_1v_2}{c^2}\right) + t(v_1+v_2)}{\sqrt{1-\frac{v_1^2+v_2^2}{c^2} + \frac{v_1^2v_2^2}{c^4}}} \\ t'' = \frac{t\left(1+\frac{v_1v_2}{c^2}\right) + x\frac{v_1+v_2}{c^2}}{\sqrt{1-\frac{v_1^2+v_2^2}{c^2} + \frac{v_1^2v_2^2}{c^4}}} \end{cases}$$
(3)

Введём напрашивающуюся замену:

$$\begin{cases}
 a = v_1 + v_2 \\
 b = \frac{v_1 v_2}{c^2}
\end{cases} \Rightarrow
\begin{cases}
 a^2 = v_1^2 + 2bc^2 + v_2^2 \\
 b^2 = \frac{v_1^2 v_2^2}{c^4}
\end{cases} \Rightarrow
\begin{cases}
 v_1^2 + v_2^2 = a^2 - 2bc^2 \\
 -\frac{v_1^2 + v_2^2}{c^2} = -\frac{a^2}{c^2} + 2b
\end{cases}$$
(4)

Перепишем (3) в новых обозначениях:

$$\begin{cases} x'' = \frac{x(1+b) + ta}{\sqrt{1 - \frac{a^2}{c^2} + 3b}} \\ t'' = \frac{t(1+b) + x\frac{a}{c^2}}{\sqrt{1 - \frac{a^2}{c^2} + 3b}} \end{cases}$$
 (5)

Тогда очевидно, что функция $u = u(v_1, v_2)$ должна иметь следующий вид:

$$u(v_1, v_2) = \frac{v_1 + v_2}{1 + \frac{v_1 v_2}{c^2}} = \frac{a}{1 + b}$$
(6)

Подстановкой в (5) мы убеждаемся, что после элементарных алгебраических преобразований преобразования принимают искомый вид:

$$\begin{cases} x'' = \frac{x + ut}{\sqrt{1 - \frac{u^2}{c^2}}} \\ t'' = \frac{t + x\frac{u}{c^2}}{\sqrt{1 - \frac{u^2}{c^2}}} \end{cases}$$
 (7)

Таким образом, мы доказали, что преобразования Лоренца действительно образуют группу.

Other:
$$u(v_1, v_2) = \frac{v_1 + v_2}{1 + \frac{v_1 v_2}{c^2}}$$

2. Задача №2

Запишем уравнений Максвелла:

$$\begin{cases}
\operatorname{div} \mathbf{E} = 4\pi\rho \\
\operatorname{div} \mathbf{H} = 0
\end{cases}$$

$$\operatorname{rot} \mathbf{E} = -\frac{1}{c} \frac{\partial \mathbf{H}}{\partial t}$$

$$\operatorname{rot} \mathbf{H} = \frac{4\pi}{c} \mathbf{j}$$
(8)

Так как дивергенцию и ротор можно определить в нашем пространстве как div $\mathbf{F} = \nabla \cdot \mathbf{F}$, rot $\mathbf{F} = \nabla \times \mathbf{F}$, то уравнения примут вид (базисы пространства $\mathbf{i}, \mathbf{j}, \mathbf{k}$):

$$\begin{cases}
4\pi\rho = \frac{\partial E_x}{\partial x} + \frac{\partial E_y}{\partial y} + \frac{\partial E_z}{\partial z} \\
0 = \frac{\partial H_x}{\partial x} + \frac{\partial H_y}{\partial y} + \frac{\partial H_z}{\partial z} \\
-\frac{1}{c}\frac{\partial \mathbf{H}}{\partial t} = \left(\frac{\partial E_z}{\partial y} - \frac{\partial E_y}{\partial z}\right)\mathbf{i} + \left(\frac{\partial E_x}{\partial z} - \frac{\partial E_z}{\partial x}\right)\mathbf{j} + \left(\frac{\partial E_y}{\partial x} - \frac{\partial E_x}{\partial y}\right)\mathbf{k}
\end{cases}$$

$$\frac{4\pi}{c}\mathbf{J} = \left(\frac{\partial H_z}{\partial y} - \frac{\partial H_y}{\partial z}\right)\mathbf{i} + \left(\frac{\partial H_z}{\partial y} - \frac{\partial H_y}{\partial z}\right)\mathbf{j} + \left(\frac{\partial H_z}{\partial y} - \frac{\partial H_y}{\partial z}\right)\mathbf{k}$$
(9)

Задача существенно упростится, если запишем уравнения в 4-мерном виде в вакууме:

$$\begin{cases} \partial_{\lambda} F_{\mu\nu} + \partial_{\mu} F_{\nu\lambda} + \partial_{\nu} F_{\lambda\mu} = 0\\ \partial_{\mu} F^{\mu\nu} = 0 \end{cases}$$
 (10)

Здесь мы используем обозначения:

$$\partial_0 = -\frac{1}{c}\frac{\partial}{\partial t}, \ \partial_1 = \frac{\partial}{\partial x}, \ \partial_2 = \frac{\partial}{\partial y}, \ \partial_3 = \frac{\partial}{\partial z},$$

$$F_{0i} = E_i, \ F_{ik} = -\varepsilon_{ikl}H_l$$

Выпишем явно ковариантные коэффициенты (ведь мы работаем с ковариантными производными) антисимметричного тензора ЭМ поля $F_{\mu\nu}$:

$$F_{\mu\nu} = \begin{pmatrix} 0 & E_x & E_y & E_z \\ -E_x & 0 & H_z & -H_y \\ -E_y & -H_z & 0 & H_x \\ -E_z & H_y & -H_x & 0 \end{pmatrix}$$
(11)

Нам известно, что при преобразованиях Лоренца x,t изменяются согласно (1), а y'=y, z'=z. Это означает, что компоненты нашего тензора $F_{01}=E_x$ и $F_{32}=H_x$ сохраняются. (В самом деле, так как $y,z\equiv x^2,x^3=\text{inv}\Rightarrow F^{23}=\text{inv}\Rightarrow F_{32}=\text{inv}$ согласно свойствам антисимметричного тензора, а $F_{01}=-F_{01}=\text{inv}$ (а так же нулевые $F_{00}=F_{11}=0$) из-за неизменности по отношению к поворотам в двумерной системе, которые находятся во втором миноре 2×2 матричного представления нашего 4-тензора). Найдем теперь преобразования остальных компонент.

Согласно свойствам компонент 4-тензора, они преобразуются так же, как и произведение компонент двух 4-векторов. Выше мы нашли инвариантные компоненты, тогда мы понимаем, что компоненты F_{02} , F_{03} и F_{12} , F_{13} преобразуются так же, как x^0 , $x^1 \equiv tc$, x соответственно, т.е. по формулам, обратным (1). Это следует из того, что когда одна из цифр индекса переходит в себя (2 или 3), тогда компонента преобразуется как координата с нефиксированным индексом (0 или 1). Запишем явно:

$$\begin{cases} x = \frac{x' - vt'}{\sqrt{1 - v^2/c^2}} \\ t = \frac{t' - vx'/c^2}{\sqrt{1 - v^2/c^2}} \Rightarrow F_{02} = \gamma \left(F'_{02} - \frac{v}{c} F'_{12} \right), \ F_{12} = \gamma \left(F'_{12} - \frac{v}{c} F'_{02} \right) \end{cases}$$
(12)

Так же преобразуются и F_{02} , F_{13} . Здесь мы использовали релятивистский корень $\gamma = 1/\sqrt{1-v^2/c^2}$. Подставив на место компонент тензора наши проекции E_i , H_i и выразив «штрихованные» компоненты через «обычные», мы получаем искомые линейные комбинации:

$$E'_{x} = E_{x}, \quad E'_{y} = \gamma \left(E_{y} + \frac{v}{c} H_{z} \right), \quad E'_{z} = \gamma \left(E_{z} - \frac{v}{c} H_{y} \right),$$

$$H'_{x} = H_{x}, \quad H'_{y} = \gamma \left(H_{y} - \frac{v}{c} E_{z} \right), \quad H'_{z} = \gamma \left(H_{z} + \frac{v}{c} E_{y} \right),$$
(13)

Итак, мы нашли преобразованные проекции полей, выражающиеся в виде линейной комбинации изначальных, что означает утвердительный ответ на вопрос задачи.

3. Задача №3

Образующие g_n нашей алгебры Клиффорда $\mathscr{A}(N)$ такие, что $\{g_i,g_j\}=2\delta_{ij}$, и в качестве базиса линейного пространства (которым является алгебра) можно взять единицу алгебры e и мономы $g_{n_1},...g_{n_k}$. Символ Кронекера $\delta_{ij}=1$ $(i=j),\delta_{ij}=0$ $(i\neq j)$.

Посмотрим на алгебру $\mathscr{A}(2)$:

$$\{g_1, g_1\} = g_1^2 + g_1^2 = 2\delta_{11} \Rightarrow g_1^2 = 1$$

$$\{g_2, g_2\} = g_2^2 + g_2^2 = 2\delta_{22} \Rightarrow g_2^2 = 1$$

$$\{g_1, g_2\} = g_1g_2 + g_2g_1 = 2\delta_{12} \Rightarrow g_1g_2 = -g_1g_2$$

Отсюда получаем, что независимых (в смысле обычной линейной зависимости векторов) мономов по типу указанных выше 3, т.е. базисом алгебры $\mathcal{A}(2)$ можно назвать следующую систему элементов алгебры:

Базис
$$\mathscr{A}(2): e, g_1, g_2, g_1g_2 \Rightarrow \mathbf{4}$$
 элемента (14)

Теперь посмотрим на алгебру $\mathcal{A}(4)$:

$$\{g_i, g_i\} = g_i^2 + g_i^2 = 2\delta_{ii} \Rightarrow g_i^2 = 1 (i = 1, 2, 3, 4)$$
$$\{g_i, g_i\} = g_i g_i + g_i g_i = 2\delta_{ij} \Rightarrow g_i g_j = -g_j g_i (i, j = 1, 2, 3, 4)$$

Будем искать независимые мономы произведений образующих.

- Понятно, что есть 4 «одиночных» мономов g_i .
- Для поиска «двойного» монома зафиксируем номер второго элемента и будет пробегать значения первого, т.е.: есть 3 независимых g_ig_1 , при j=2 нам подходят только g_3g_2, g_4g_2 , и при j=3 мы берем только g_4g_3 , при j=4 новых независимых произведений мы не получим \Rightarrow всего $\mathbf{6}$ «двойных» мономов.
- «Тройные» несложно перебрать явным образом: начнём с $g_1g_2g_3$, затем $g_1g_2g_4$, потом $g_1g_3g_4$ и наконец $g_2g_3g_4$. Понятно, что остальные будут линейны зависимы с этими, т.е. **4** «**тройных**» монома.
- Наконец, нетрудно понять, что есть всего **1** «**четвертной**» моном: $g_1g_2g_3g_4$, ведь как и в случае с тремя, благодаря зависимости произведений g_ig_j все остальные комбинации также будут зависимы.

Итак, получаем в качестве базиса следующую систему:

Базис
$$\mathscr{A}(2): e, 4g_i, 6g_ig_j, 4g_ig_jg_k, g_1g_2g_3g_4 \Rightarrow \mathbf{16}$$
 элемента (15)

Обобщая наши результаты для $\mathcal{A}(N)$, мы замечаем, что в обоих случая получился треугольник Паскаля из разнообразных типов элементов базиса для N-ой строчки:

$$1, 2, 1$$
 для $N=2$ $1, 4, 6, 4, 1$ для $N=4$

Таким образом, нетрудно понять, что число элементов базисы алгебры Клиффорда $\dim \mathscr{A}(N) = 2^N$, что и выполняется для наших частных случаев.

Ответ:
$$\dim \mathscr{A}(N) = 2^N$$

4. Задача №4

Будем работать с алгеброй Клиффорда $\mathscr{A}(N)$ в линейном пространстве $V: \dim V = 2^{N/2}$. Тогда введем следующие линейные комбинации образующих алгебры $g_i, i = 1, ..., N$:

$$b_k^{\pm} = \frac{g_{2k-1} \pm ig_{2k}}{2} \tag{16}$$

Так как образующие удовлетворяют соотношению $\{g_i, g_j\} = 2\delta_{ij}$, то несложно проверить, что одинаковые операторы равны нулю всегда, а противоположные удовлетворяют тому же соотношению, т.е.

$$\begin{cases}
\{b_i^+, b_j^+\} = \{b_i^-, b_j^-\} = 0 \ \forall i, j \\
\{b_i^+, b_j^-\} = b_i^+ b_j^- + b_j^- b_i^+ = \delta_{ij}
\end{cases}$$
(17)

В самом деле:

$$\{b_i^+, b_j^+\} = \frac{1}{4} \left((g_{2i-1} + ig_{2i})(g_{2j-1} + ig_{2j}) + (g_{2j-1} + ig_{2j})(g_{2i-1} + ig_{2j}) \right)$$

$$\{b_i^+, b_j^+\} = \frac{1}{4} \left(g_{2i-1}g_{2j-1} + ig_{2i-1}g_{2j} + ig_{2i}g_{2j-1} - g_{2i}g_{2j} + g_{2j-1}g_{2i-1} + ig_{2i}g_{2j-1} + ig_{2j}g_{2i-1} - g_{2j}g_{2i} \right)$$

$$\{b_i^+, b_j^+\} = \frac{1}{4} \left(\{g_{2i-1}, g_{2j-1}\} - \{g_{2i}, g_{2j}\} + i\{g_{2i-1}, g_{2j}\} + i\{g_{2i}, g_{2j-1}\} \right)$$

Учитывая антикоммутирующие свойства g_k , получаем искомое равенство нулю, аналогично получаем ответ для остальных равенств системы (17).

4.1 Поиск базиса

Мы работаем с представлением алгебры, элементами являются матрицы размера $2^{N/2} \times 2^{N/2}$, и ставим в соответствие элементам алгебры (точнее, b_k^{\pm}) линейные операторы в пространстве V. То есть мы действуем на вектор v из V матрицами b_k^{\pm} и получаем другой вектор. Рассмотрим существование такого вектора $|v\rangle$, который удовлетворяет условию:

$$b_k^-|v\rangle = 0 \tag{18}$$

Покажем, что такое вектор существует. В самом деле, пусть $\exists w \in V : w = b_k^-|v\rangle \neq 0$. Тогда подействуем на вектор w тем же оператором, т.е. рассмотрим $W \in V : W = b_k^-w = b_k^-b_k^-|v\rangle$. Тогда согласно (17) мы получаем, что $b_k^-b_k^- = 0 \Rightarrow W = 0$. Тогда просто переопределим $|v\rangle \equiv W$, т.е. такой вектор всегда существует.

Найдём частные случаи систем векторов типа

$$v(s_1,...s_{N/2}) = (b_1^+)^{s_1}...(b_k^+)^{s_{N/2}}|v\rangle, \ s_i = 0,1 \,\forall i$$
(19)

Посмотрим на алгебру $\mathscr{A}(2)$: у нее есть два элемента типа b_k^{\pm} , а именно b^+, b^- . Таким образом, $v(s_1) = (b^+)^{s_1} |v\rangle$. Понятно, что тогда есть два таких вектора:

$$|v\rangle$$
 и $b^+|v\rangle$

 $\mathbf{\underline{y}}$ алгебры $\mathscr{A}(4)$ есть 4 ЛК типа (16): $b_1^{\pm}, b_2^{\pm} \Rightarrow v(s_1, s_2) = \left(b_1^{+}\right)^{s_1} \left(b_2^{+}\right)^{s_2} |v\rangle - 4$ вектора, а именно

$$|v\rangle, b_1^+|v\rangle, b_2^+|v\rangle, b_1^+b_2^+|v\rangle$$

Покажем, что найденные вектора являются линейно независимыми. Например,предположим ЛЗ для трех векторов:

$$\begin{cases} b_1^+|v\rangle = |v\rangle, \\ b_2^+|v\rangle = b_1^+|v\rangle \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} b_1^-b_1^+|v\rangle = b_1^-|v\rangle = 0 \\ b_1^-b_2^+|v\rangle = b_1^-b_1^+|v\rangle \end{cases}$$
(20)

$$\begin{cases}
\left((b_1^+ b_1^- + b_1^- b_1^+) - b_1^+ b_1^- \right) |v\rangle = \delta_{11} |v\rangle - b_1^+ (b_1^- |v\rangle) = |v\rangle \neq 0 \\
\left((b_1^- b_2^+ + b_2^+ b_1^-) - b_2^+ b_1^- \right) |v\rangle = \delta_{21} |v\rangle - b_2^+ b_1^- |v\rangle = 0 \neq b_1^- b_1^+ |v\rangle = |v\rangle
\end{cases}$$
(21)

Получаем противоречие \Rightarrow эти комбинации — линейно независимы. Полученный результат нетрудно повторить и для других комбинаций всех 4-ех векторов, т.е. получаем, что найденные вектора действительно всегда образуют базис.

Доказательство, что базисов всегда $2^{N/2}$, весьма просто: у нас всегда в векторе типа $v(s_1,...,s_{N/2})$ стоит N/2 сомножителей, которые принимают по 2 возможных значений каждому, причём независимо друг от друга, тогда по комбинаторному правилу произведения получаем искомое число элементов — $2^{N/2}$.

Таким образом вектора $v(s_1,...,s_{N/2})$ задают базис в пространстве V. В этом базисе операторам b_k^- и b_k^- , а значит и операторам g_n соответствуют матрицы $2^{N/2}\times 2^{N/2}$.

4.2 Матрицы Дирака

Матрицы, соответствующие g_n , называются матрицами Дирака, обозначим их G_n , определяются из соотношений

$$g_n v(s_1, \dots, s_{N/2}) = (G_n)_{s_1, \dots, s_{N/2}}^{t_1, \dots, t_{N/2}} v(t_1, \dots, t_{N/2})$$
(22)

Коэффициенты $(G_n)_{s_1,\ldots,s_{N/2}}^{t_1,\ldots,t_{N/2}}$ являются матричными элементами матрицы G_n .

Найдём их для алгебры $\mathscr{A}(2)$: в задаче №3 мы выяснили, что базисом алгебры является комбинация e, g_1, g_2, g_1g_2 , причём из антикоммутатора получаем равенство $g_1^2 = g_2^2 = 1 = e$. Из свойств, полученных в (17) можно записать:

$$\begin{cases}
b^{\pm} = \frac{g_1 \pm ig_2}{2} \\
(b^{\pm})^2 = 0 \\
\{b^+, b^-\} = e
\end{cases}$$
(23)

Рассмотрим наш вектор $|v\rangle:|v\rangle\neq 0,\;b^+|v\rangle\neq 0,\;b^-|v\rangle=0.$ Определим вектор $|s\rangle:|s\rangle\stackrel{def}{=}(b^+)^s|v\rangle,\;s=0,1.$ Тогда будет справедливо следующее:

$$|0\rangle = |v\rangle = 1 |0\rangle, |1\rangle = b^{+}|v\rangle = 1 |1\rangle$$
 (24)

$$b^{-}|0\rangle = 0 = 0|0\rangle + 0|1\rangle \tag{25}$$

$$b^{-}|1\rangle = b^{-}b^{+}|0\rangle = (e - b^{+}b^{-})|0\rangle = 1|0\rangle + 0|1\rangle$$
 (26)

$$b^{+}\left|0\right\rangle = 0\left|0\right\rangle + 1\left|1\right\rangle \tag{27}$$

$$b^{+}|1\rangle = b^{+}b^{+}|0\rangle = 0 = 0|0\rangle + 0|1\rangle$$
 (28)

Из коэффициентов перед вектором $|s\rangle$ получаем искомые матрицы Дирака:

$$b^- \longrightarrow \begin{pmatrix} 0 & 0 \\ 1 & 0 \end{pmatrix} \qquad b^+ \longrightarrow \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 0 & 0 \end{pmatrix}$$
 (29)

Теперь посмотрим на алгебру $\mathscr{A}(4)$: Нам нужно найти 4 матрицы для $(b^{\pm})_1^2, (b^{\pm})_2^2$. Для этого мы выведем следующие равенства из (17):

$$\begin{cases}
(b_{1,2}^{\pm})^2 = 0 \\
\{b_1^+, b_1^-\} = \{b_2^+, b_2^-\} = e \\
\{b_1^+, b_2^-\} = \{b_2^+, b_1^-\} = \{b_1^{\pm}, b_2^{\pm}\} = 0
\end{cases}$$
(30)

Опять рассмотрим вектор $|v\rangle:|v\rangle\neq 0,\; b_1^+|v\rangle\neq 0,\; b_2^+|v\rangle\neq 0,\; b_1^+b_2^+|v\rangle\neq 0,\; b_1^-|v\rangle=b_2^-|v\rangle=0.$ Вектор $|s\rangle:|s\rangle\stackrel{def}{=}(b_1^+)^{s_1}(b_2^+)^{s_2}|v\rangle,\; s_1,s_2=0,1.$ Тогда:

$$|0\rangle = |v\rangle = 1 |0\rangle, |1\rangle = b_1^+|v\rangle = 1 |1\rangle, |2\rangle = b_2^+|v\rangle = 1 |2\rangle, |3\rangle = b_1^+b_2^+|v\rangle = 1 |3\rangle$$
 (31)

$$b_1^- |0\rangle = 0 = 0 |0\rangle + 0 |1\rangle + 0 |2\rangle + 0 |3\rangle$$
 (32)

$$b_1^- |1\rangle = (e - b_1^+ b_1^-) |0\rangle = 1 |0\rangle + 0 |1\rangle + 0 |2\rangle + 0 |3\rangle$$
 (33)

$$b_1^- |2\rangle = -b_2^+ b_1^- |0\rangle = 0 = 0 |0\rangle + 0 |1\rangle + 0 |2\rangle + 0 |3\rangle$$
 (34)

$$b_1^- |3\rangle = (e - b_1^+ b_1^-) |2\rangle = 1 |2\rangle - b_1^+ (b_1^- |2\rangle) = 0 |0\rangle + 0 |1\rangle + 1 |2\rangle + 0 |3\rangle$$
 (35)

$$b_1^+ |0\rangle = 0 |0\rangle + 1 |1\rangle + 0 |2\rangle + 0 |3\rangle$$
 (36)

$$b_1^+ |1\rangle = b_1^+ b_1^+ |0\rangle = 0 = 0 |0\rangle + 0 |1\rangle + 0 |2\rangle + 0 |3\rangle$$
 (37)

$$b_1^+ |2\rangle = b_1^+ b_2^+ |0\rangle = 0 |0\rangle + 0 |1\rangle + 0 |2\rangle + 1 |3\rangle$$
 (38)

$$b_1^+ |3\rangle = b_1^+ b_1^+ b_2^+ |0\rangle = 0 = 0 |0\rangle + 0 |1\rangle + 0 |2\rangle + 0 |3\rangle$$
 (39)

$$b_2^- |0\rangle = 0 = 0 |0\rangle + 0 |1\rangle + 0 |2\rangle + 0 |3\rangle \tag{40}$$

$$b_2^- |1\rangle = b_2^- b_1^+ |0\rangle = -b_1^+ b_2^- |0\rangle = 0 = 0 |0\rangle + 0 |1\rangle + 0 |2\rangle + 0 |3\rangle$$
(41)

$$b_2^-|2\rangle = (e - b_2^+ b_2^-)|0\rangle = 1|0\rangle + 0|1\rangle + 0|2\rangle + 0|3\rangle$$
 (42)

$$b_2^- |3\rangle = b_2^- b_1^+ b_2^+ |0\rangle = -b_1^+ b_2^- b_2^+ |0\rangle = -b_1^+ (e - b_2^+ b_2^-) |0\rangle = 0 |0\rangle - 1 |1\rangle + 0 |2\rangle + 0 |3\rangle$$
 (43)

$$b_2^+ |0\rangle = 0 |0\rangle + 0 |1\rangle + 1 |2\rangle + 0 |3\rangle$$
 (44)

$$b_2^+ |1\rangle = -b_1^+ b_2^+ |0\rangle = 0 |0\rangle + 0 |1\rangle + 0 |2\rangle - 1 |3\rangle$$
 (45)

$$b_2^+|2\rangle = 0 = 0|0\rangle + 0|1\rangle + 0|2\rangle + 0|3\rangle$$
 (46)

$$b_2^+ |3\rangle = -b_1^+ b_2^+ |2\rangle = 0 = 0 |0\rangle + 0 |1\rangle + 0 |2\rangle + 0 |3\rangle$$
 (47)

Получаем ответ:

$$b_{1}^{-} \longrightarrow \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 & 0 \\ 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \end{pmatrix} \qquad b_{1}^{+} \longrightarrow \begin{pmatrix} 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{pmatrix} \tag{48}$$

$$b_{2}^{-} \longrightarrow \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \\ 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & -1 & 0 & 0 \end{pmatrix} \qquad b_{2}^{+} \longrightarrow \begin{pmatrix} 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & -1 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{pmatrix} \tag{49}$$