

Séance 6 : rappels sur $SU(2)$ et sur l'exponentielle d'une matrice

1. On dénote une rotation infinitésimale par $R = 1 + \epsilon J$.

- (a) Montrer que la matrice J est antisymétrique, c-à-d $J = -J^T$.
- (b) On dénote par R_1 , R_2 et R_3 les rotations autour des axes \vec{x} , \vec{y} et \vec{z} . Montrer que pour les rotations infinitésimales correspondantes J_1 , J_2 , J_3 on a

$$[J_i, J_j] = \epsilon_{ijk} J^k.$$

- (c) On définit les éléments de base de la forme bilinéaire symétrique comme

$$g_{ij} = -\frac{1}{2} \text{Tr}(J_i J_j)$$

Montrer qu'il s'agit d'une forme invariante. Comme $su(2)$ est simple, elle est inversible. On dénote son inverse par g^{ij} .

- (d) Montrer que l'élément de Casimir $\vec{J}^2 = g^{ij} J_i \cdot J_j$ commute avec l'algèbre,

$$[\vec{J}^2, J_i] = 0.$$

Remarque : Comme on considère des algèbres matricielles, on peut définir l'algèbre enveloppante avec le produit matriciel \cdot qui contient notamment \vec{J}^2 .

Remarque : Dans une représentation T de $SU(2)$, $T(\vec{J}^2)$ est l'opérateur de Casimir et par le lemme de Schur il doit être multiple de l'identité.

- (e) On considère dorénavant des générateurs hermitiens, c-à-d on considère $J_i \rightarrow iJ_i \Rightarrow J_i^\dagger = J_i$ et $[J_i, J_j] = i \epsilon_{ijk} J^k$. On dénote aussi

$$J^\pm = \frac{1}{\sqrt{2}} (J_1 \pm iJ_2).$$

Montrer que

$$[J_3, J^\pm] = \pm J^\pm, \quad [J^+, J^-] = J_3, \quad (J^+)^\dagger = J^-.$$

- (f) Montrer que si $|m\rangle$ est un vecteur propre de J_3 , c-à-d $J_3|m\rangle = m|m\rangle$, alors $J_\pm|m\rangle$ est un vecteur propre de J_3 avec valeur propre $(m \pm 1)$.

2. On considère des représentations finies de $SU(2)$. Comme J_3 est hermitien, il est diagonalisable. Soit j sa plus grande valeur propre et soient $|j, \alpha\rangle$ les vecteurs propres correspondants, $\alpha = 1, \dots, k$.

- (a) Montrer que la valeur propre minimum de J_3 est $-j$ et que $k = 1$ pour une représentation irréductible.

Remarque : Les valeurs propres de J_3 sont appelés *poids* de la représentation. Le vecteur propre correspondant à la valeur maximum j de la représentation D_j est appelé *vecteur de plus haut poids*.

Indice : Soit construire la représentation en agissant avec J^- et calculer les normalisations. Soit utiliser $J^- J^+ = \frac{1}{2} (\vec{J}^2 - J_3^2 - J_3)$ (après démonstration!).

- (b) Montrer que $j = \frac{n}{2}$ où $n \in \mathbb{N}$.

- (c) Calculer les éléments de matrice

$$\begin{aligned} \langle j, m' | \vec{J}^2 | j, m \rangle, & \quad \langle j, m' | J_3 | j, m \rangle, \\ \langle j, m' | J^+ | j, m \rangle, & \quad \langle j, m' | J^- | j, m \rangle, \end{aligned}$$

où on dénote par j le poids maximum et par m les valeurs propres de J_3 .

3. On considère l'opérateur $\vec{J} = \vec{J}_1 \otimes I + I \otimes \vec{J}_2$ dans la représentation de l'algèbre associée à la représentation $D_{j_1} \times D_{j_2}$ du groupe $SU(2)$.

- (a) Montrer que $[J_i, J_j] = i \epsilon_{ijk} J^k$.

- (b) Montrer que $[\vec{J}^2, \vec{J}_1^2 \otimes I] = 0$, mais $[\vec{J}^2, \mathcal{J}_{z1} \otimes I] \neq 0$. On peut donc considérer soit une base de vecteurs propres de $\vec{J}_1^2, \vec{J}_2^2, \mathcal{J}_{z1}, \mathcal{J}_{z2}$ soit une base de vecteurs propres de $\vec{J}^2, \vec{J}_1^2, \vec{J}_2^2, J_z$. La matrice de changement de base est

$$|j_1, j_2; J, M\rangle = \sum_{m_1, m_2} |j_1, j_2; m_1, m_2\rangle \langle j_1, j_2; m_1, m_2 | j_1, j_2; J, M\rangle$$

et les éléments de matrice $\langle j_1, j_2; m_1, m_2 | j_1, j_2; J, M\rangle$ sont appelés *coefficients de Clebsch-Gordan* de $SU(2)$.

Remarque : D'habitude on va omettre j_1, j_2 dans le ket et la convention de phase habituelle est $\langle j_1, j_2; m_1, m_2 | J, M = J\rangle$ réel ≥ 0 . On peut obtenir que $\langle j_1, j_2; m_1, m_2 | J, M\rangle \neq 0$ ssi $M = m_1 + m_2$ et $|j_1 - j_2| \leq J \leq j_1 + j_2$.

4. Si A est une matrice $n \times n$ complexe on définit $\exp A \equiv e^A = \sum_{n=0}^{\infty} \frac{1}{n!} A^n$. Démontrer les énoncés suivants :

- (a) $e^X e^Y = e^{X+Y}$ si $[X, Y] = 0$;
(b) e^X admet un inverse;
(c) $(e^X)^\dagger = e^{X^\dagger}$;
(d) $\frac{d}{dt}(e^{tX}) = X e^{tX}$;
(e) $\det e^X = e^{\text{tr}(X)}$.