Transformaciones de Lorentz impropias

Estas droinsformaciones no pueden construirse por una secuencia de transformaciones infinitesimales. Ademas det [a] = -1

Reflexion espacial

La matriz de transformación

$$A'' = \begin{cases} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & -1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & -1 \\ 0 & 0 & 0 & -1 \end{cases} = 3$$

La ecuación de Dirac de le ser covariante ya que es un caso especial de las transformaciones de Lorentz.

Llamaremos al operador de la tronsformacion del espinor por P (parity). Es clavo que la relación que comple S también la satisforce P Q " Y" = P X" P-1 6 dambien a, a, y, = pa, y, p-1 $= \int_{M}^{\infty} \chi^{*} = \hat{P} \alpha^{5} \chi^{5} \hat{P}^{-1}$ $\int_{M}^{M} \gamma^{n} = \hat{p} \left[a^{\sigma}, y^{\nu} \right] \hat{p}^{-1}$ Como a 5 - 95 you po go y po YOF = P go yo

etc.

c'Cvail es la solucion para este un moto de ecvaciones?

$$\hat{p}^{-1} \gamma^{\circ} \hat{p} = \sigma^{\circ} \qquad \hat{p}^{-1} \gamma^{\dagger} \hat{p} = -\gamma^{\dagger}$$
 $i = 1, 2, 3$

Solucion: P=eivgo

l es una fase arbitraria. Se selecciona en la forma siguiente.

de asume que una rodación de 471, reproduce el espinor original, es decir

$$\Rightarrow (e^{i\varphi})^{\vee} = 1 \rightarrow e^{i\varphi} = \pm 1, \pm i$$

Por otra parte, el operador P es unitario P-1-e-i 4x= pt

fa transformación explícita es, entonces
$$\Psi'(x') = \Psi'(x', t') = \Psi'(-\vec{x}, t)$$

$$= \hat{\rho} \Psi(x) = e^{i\varphi} \chi^{\circ} \Psi(\vec{x}, t)$$

Así entonces, el bilineal Prop bajo una inversión espacial, transforma como:

$$\overline{\psi}' \gamma^{5} \gamma' = (p \gamma)^{\dagger} \gamma^{5} \gamma^{5} p \gamma$$

$$= \psi^{\dagger} p^{\dagger} \gamma^{5} \gamma^{5} p \gamma$$

$$= \psi^{\dagger} \gamma^{5} (\gamma^{6} p^{\dagger} \gamma^{6}) \gamma^{5} p \gamma$$

$$= \overline{\psi} \hat{p}^{-1} \gamma^{5} \hat{p} \gamma$$

$$= \overline{\psi} \hat{p}^{-1} (-\hat{p} \gamma^{5}) \gamma$$

$$= -\overline{\psi} \hat{p}^{-1} \hat{p} \gamma^{5} \gamma$$
pero det $(\alpha) = -1$ para la transformación

imbobla