

# 量子场论

## 第 9 章 分立对称性和 Majorana 旋量场

### 9.1 节和 9.2 节

余钊煥

中山大学物理学院

<https://yzhxxzxy.github.io>

更新日期：2024 年 12 月 29 日



第 9 章 分立对称性和 Majorana 旋量场

✿ 相对于连续变换，不能用连续变化的参数描述的对称变换称为分立 (discrete) 变换，也称为离散变换

 如果系统作用量在一种分立变换下不变，则系统具有相应的**分立对称性** (discrete symmetry)

 1.3 节末提到的**宇称变换**和**时间反演变换**是两种重要的分立变换

 另一种常见的分立变换是**电荷共轭变换**

本章讨论量子场的分立变换和分立对称性

顺便介绍 Majorana 旋量场，并深入了解 Weyl 旋量场

## 9.1 节 标量场的分立变换

### 9.1.1 小节 标量场的 $P$ 变换



1.3 节提到，时空坐标  $x^\mu = (t, \mathbf{x})$  的**宇称变换**为

$$\mathcal{P}^{\mu}_{\nu} = (\mathcal{P}^{-1})^{\mu}_{\nu} = \begin{pmatrix} +1 & & & \\ & -1 & & \\ & & -1 & \\ & & & -1 \end{pmatrix}$$



这是一种**非固有保时向** Lorentz 变换



它将  $x^\mu$  和  $\partial_\mu$  分别变换为  $x'^\mu = \mathcal{P}^\mu{}_\nu x^\nu = (\mathcal{P}x)^\mu = (t, -\mathbf{x})$  和  $\partial'_\mu = (\mathcal{P}^{-1})^\nu{}_\mu \partial_\nu$



将四维动量  $p^\mu = (E, \mathbf{p})$  变换为  $p'^\mu = (\mathcal{P}p)^\mu = (E, -\mathbf{p})$



但同时保持时空体积元不变， $d^4x' = |\det(\mathcal{P})| d^4x = d^4x$

## 9.1 节 标量场的分立变换

### 9.1.1 小节 标量场的 $P$ 变换



1.3 节提到，时空坐标  $x^\mu = (t, \mathbf{x})$  的**宇称变换**为

$$\mathcal{P}^\mu{}_\nu = (\mathcal{P}^{-1})^\mu{}_\nu = \begin{pmatrix} +1 & & & \\ & -1 & & \\ & & -1 & \\ & & & -1 \end{pmatrix}$$



这是一种**非固有保时向** Lorentz 变换



它将  $x^\mu$  和  $\partial_\mu$  分别变换为  $x'^\mu = \mathcal{P}^\mu{}_\nu x^\nu = (\mathcal{P}x)^\mu = (t, -\mathbf{x})$  和  $\partial'_\mu = (\mathcal{P}^{-1})^\nu{}_\mu \partial_\nu$



将四维动量  $p^\mu = (E, \mathbf{p})$  变换为  $p'^\mu = (\mathcal{P}p)^\mu = (E, -\mathbf{p})$



但同时**保持时空体积元不变**,  $d^4x' = |\det(\mathcal{P})| d^4x = d^4x$



如果场论系统的作用量  $S = \int d^4x \mathcal{L}(x)$  在宇称变换下不变，则运动方程的形式也在宇称变换下不变，此时称系统是宇称守恒的，即具有空间反射对称性



在宇称守恒的理论中，拉氏量  $\mathcal{L}(x)$  的宇称变换应当满足  $\mathcal{L}'(x') = \mathcal{L}(x)$ ，从而使  $S' = \int d^4x' \mathcal{L}'(x') = \int d^4x \mathcal{L}(x) = S$

P 变换

类似于 3.1 节的讨论，在宇称守恒的量子理论中，宇称变换在 Hilbert 空间中诱导出态矢  $|\Psi\rangle$  的线性幺正变换  $|\Psi'\rangle = U(\mathcal{P})|\Psi\rangle = P|\Psi\rangle$ ，称为 **P 变换**

  $P \equiv U(\mathcal{P})$  是一个线性幺正算符，满足同态关系

$$U(\mathcal{P}^{-1})U(\mathcal{P}) = U(\mathcal{P}^{-1}\mathcal{P}) = \mathbb{I} = U^{-1}(\mathcal{P})U(\mathcal{P})$$

由  $\mathcal{P}^{-1} = \mathcal{P}$  得  $P^{-1} = U^{-1}(\mathcal{P}) = U(\mathcal{P}^{-1}) = U(\mathcal{P}) = P$

即  $P$  是自身的逆变换算符，从而  $P^2 \equiv P^{-1}P = \mathbb{I}$

由  $P$  的幺正性得  $P^\dagger = P^{-1} = P$ ，因而  $P$  是厄米算符

P 变换

类似于 3.1 节的讨论，在宇称守恒的量子理论中，宇称变换在 Hilbert 空间中诱导出态矢  $|\Psi\rangle$  的线性幺正变换  $|\Psi'\rangle = U(\mathcal{P})|\Psi\rangle = P|\Psi\rangle$ ，称为 **P 变换**

  $P \equiv U(P)$  是一个线性幺正算符，满足同态关系

$$U(\mathcal{P}^{-1})U(\mathcal{P}) = U(\mathcal{P}^{-1}\mathcal{P}) = \mathbb{I} = U^{-1}(\mathcal{P})U(\mathcal{P})$$

 由  $\mathcal{P}^{-1} = \mathcal{P}$  得  $P^{-1} = U^{-1}(\mathcal{P}) = U(\mathcal{P}^{-1}) = U(\mathcal{P}) = P$

 即  $P$  是自身的逆变换算符，从而  $P^2 \equiv P^{-1}P \equiv \mathbb{I}$

由  $P$  的幺正性得  $P^\dagger = P^{-1} = P$ ，因而  $P$  是厄米算符

由量子场构成的拉氏量在宇称变换下**不变**意味着  $\mathcal{L}'(x') = P^{-1}\mathcal{L}(x')P = \mathcal{L}(x)$

作替换  $x' = \mathcal{P}x \rightarrow x$ ,  $x \rightarrow \mathcal{P}^{-1}x = \mathcal{P}x$ , 将这个式子等价地写成

$$P^{-1}\mathcal{L}(\textcolor{blue}{x})P = \textcolor{purple}{+}\mathcal{L}(\textcolor{brown}{Px})$$

 使拉氏量满足上式，也就是说，让拉氏量具有偶宇称（指上式右边的 + 号），就能得到宇称守恒的量子场论

Poincaré 生成元算符的  $P$  变换

 现在讨论量子 Poincaré 变换  $U(\Lambda, a)$  的生成元算符  $J^{\mu\nu}$  和  $P^\mu$  在宇称守恒理论中的  $P$  变换，此时可以将同态关系  $U(\Lambda_2, a_2)U(\Lambda_1, a_1) = U(\Lambda_2\Lambda_1, \Lambda_2 a_1 + a_2)$  推广到宇称变换  $\mathcal{P}$  上，于是

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

相应的无穷小变换为  $P^{-1}U(\mathbf{1} + \omega, \varepsilon)P = U(\mathbf{1} + \mathcal{P}^{-1}\omega\mathcal{P}, \mathcal{P}^{-1}\varepsilon)$ , 这类似于 3.1.1 小节得到的  $U^{-1}(\Lambda, a)U(\mathbf{1} + \omega, \varepsilon)U(\Lambda, a) = U(\mathbf{1} + \Lambda^{-1}\omega\Lambda, \Lambda^{-1}\omega a + \Lambda^{-1}\varepsilon)$

Poincaré 生成元算符的  $P$  变换

 现在讨论量子 Poincaré 变换  $U(\Lambda, a)$  的生成元算符  $J^{\mu\nu}$  和  $P^\mu$  在宇称守恒理论中的  $P$  变换，此时可以将同态关系  $U(\Lambda_2, a_2)U(\Lambda_1, a_1) = U(\Lambda_2\Lambda_1, \Lambda_2 a_1 + a_2)$  推广到宇称变换  $\mathcal{P}$  上，于是

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

相应的无穷小变换为  $P^{-1}U(\mathbf{1} + \omega, \varepsilon)P = U(\mathbf{1} + \mathcal{P}^{-1}\omega\mathcal{P}, \mathcal{P}^{-1}\varepsilon)$ , 这类似于 3.1.1 小节得到的  $U^{-1}(\Lambda, a)U(\mathbf{1} + \omega, \varepsilon)U(\Lambda, a) = U(\mathbf{1} + \Lambda^{-1}\omega\Lambda, \Lambda^{-1}\omega a + \Lambda^{-1}\varepsilon)$

由此推出类似于  $U^{-1}(\Lambda)J^{\mu\nu}U(\Lambda) = \Lambda^\mu{}_\rho\Lambda^\nu{}_\sigma J^{\rho\sigma}$  和  $U^{-1}(\Lambda)P^\mu U(\Lambda) = \Lambda^\mu{}_\nu P^\nu$  的 **P 变换规则**

$$P^{-1} J^{\mu\nu} P = \mathcal{P}^\mu{}_\rho \mathcal{P}^\nu{}_\sigma J^{\rho\sigma}, \quad P^{-1} P^\mu P = \mathcal{P}^\mu{}_\nu P^\nu$$

从而，总角动量算符  $J^i \equiv \varepsilon^{ijk} J^{jk}/2$  和增速算符  $K^i \equiv J^{0i}$  在  $P$  变换下变成

$$P^{-1} J^i P = \frac{1}{2} \varepsilon^{ijk} P^{-1} J^{jk} P = \frac{1}{2} \varepsilon^{ijk} \mathcal{P}^j{}_l \mathcal{P}^k{}_m J^{lm} = \frac{1}{2} \varepsilon^{ijk} (-\delta^j{}_l) (-\delta^k{}_m) J^{lm} = +J^i$$

$$P^{-1}K^i P = P^{-1}J^{0i}P = \mathcal{P}^0{}_0\mathcal{P}^i{}_j J^{0j} = -\delta^i{}_j J^{0j} = -K^i$$

### 总角动量、动量和哈密顿量的 $P$ 变换



写成三维矢量的形式，得

$$P^{-1}\mathbf{J}P = +\mathbf{J}, \quad P^{-1}\mathbf{K}P = -\mathbf{K}$$



总角动量算符  $\mathbf{J}$  具有偶宇称，体现了它作为三维轴矢量的变换性质



因此角动量在宇称变换下不变

### 总角动量、动量和哈密顿量的 $P$ 变换



写成三维矢量的形式，得

$$P^{-1}\mathbf{J}P = +\mathbf{J}, \quad P^{-1}\mathbf{K}P = -\mathbf{K}$$



总角动量算符  $\mathbf{J}$  具有偶宇称，体现了它作为三维轴矢量的变换性质



因此角动量在宇称变换下不变



将四维动量算符分解为  $P^\mu = (H, \mathbf{P})$ , 则  $P^{-1} P^\mu P = \mathcal{P}^\mu_{\nu} P^\nu$  分解成

$$P^{-1}HP = +H, \quad P^{-1}\mathbf{P}P = -\mathbf{P}$$



动量算符  $\hat{P}$  具有奇宇称，体现了它作为三维极矢量的变换性质



因而动量方向在宇称变换下反转



哈密顿量算符  $H$  的字称为偶，而  $P^{-1}HP = +H$  等价于  $[H, P] = 0$



这在量子理论中意味着宇称算符  $P$  是一个守恒量

## 宇称守恒和宇称破坏

通常希望一个物理理论包含比较多的对称性，从而具有比较优良的性质

为了得到一个**宇称守恒**的量子场论，首先，需要让拉氏量中的**自由部分**在宇称变换下不变，这是容易做到的

其次，还得要求拉氏量中的相互作用部分也在宇称变换下不变，这一点并不平庸

尽管宇称在电磁相互作用和强相互作用中守恒，在弱相互作用中却遭到极大破坏

宇称守恒和宇称破坏

通常希望一个物理理论包含比较多的对称性，从而具有比较优良的性质

为了得到一个宇称守恒的量子场论，首先，需要让拉氏量中的自由部分在宇称变换下不变，这是容易做到的

其次，还得要求拉氏量中的相互作用部分也在宇称变换下不变，这一点并不平庸

尽管宇称在电磁相互作用和强相互作用中守恒，在弱相互作用中却遭到极大破坏

这个出乎意料的**现象**是 1956 年李政道和杨振宁对实验结果作理论分析时发现的。

随后由吴健雄在实验中确证



李政道 (1926-)



杨振宁 (1922-)



吴健雄 (1912-1997)

为了分析量子场论中的宇称守恒情况，我们需要知道各种量子场在  $P$  变换下的性质

复标量场产生湮灭算符的  $P$  变换

下面先讨论**自由**的复标量场  $\phi(x)$ ，拉氏量为  $\mathcal{L} = (\partial^\mu \phi^\dagger) \partial_\mu \phi - m^2 \phi^\dagger \phi$

$\phi(x)$  的运动方程是 Klein-Gordon 方程  $(\partial^2 + m^2)\phi(x) = 0$

🗿 宇称变换翻转动量方向,  $P$  变换对正标量玻色子  $\phi$  单粒子态  $|p^+\rangle = \sqrt{2E_p} a_p^\dagger |0\rangle$  的作用为  $P|p^+\rangle = \eta_P |-p^+\rangle$

$\eta_P$  是一个复的相位因子，满足  $|\eta_P| = 1$

 出现  $\eta_P$  的原因是相差一个相位因子的归一化态矢描述相同的物理

复标量场产生湮灭算符的  $P$  变换

下面先讨论**自由**的复标量场  $\phi(x)$ ，拉氏量为  $\mathcal{L} = (\partial^\mu \phi^\dagger) \partial_\mu \phi - m^2 \phi^\dagger \phi$

  $\phi(x)$  的运动方程是 Klein-Gordon 方程  $(\partial^2 + m^2)\phi(x) = 0$

宇称变换翻转动量方向,  $P$  变换对正标量玻色子  $\phi$  单粒子态  $|p^+\rangle = \sqrt{2E_p} a_p^\dagger |0\rangle$  的作用为  $P|p^+\rangle = \eta_P |-p^+\rangle$

$\eta_P$  是一个复的相位因子，满足  $|\eta_P| = 1$

 出现  $\eta_P$  的原因是相差一个相位因子的归一化态矢描述相同的物理

 假设真空态在  $P$  变换下不变，即  $P|0\rangle = |0\rangle$ ，从而

$$P |\mathbf{p}^+\rangle = P^{-1} |\mathbf{p}^+\rangle = \sqrt{2E_p} P^{-1} a_{\mathbf{p}}^\dagger P |0\rangle$$

与  $P|\mathbf{p}^+\rangle = \eta_P |-\mathbf{p}^+\rangle = \sqrt{2E_p} \eta_P a_{-\mathbf{p}}^\dagger |0\rangle$  比较，推出产生湮灭算符的  $P$  变换

$$P^{-1}a_{\mathbf{p}}^{\dagger}P = \eta_P a_{-\mathbf{p}}^{\dagger}, \quad P^{-1}a_{\mathbf{p}}P = \eta_P^* a_{-\mathbf{p}}$$

第二式由第一式取厄米共轭得到:  $(P^{-1}a_p^\dagger P)^\dagger = (P^\dagger a_p^\dagger P)^\dagger = P^\dagger a_p P = P^{-1}a_p P$

复标量场平面波展开式的  $P$  变换

另一方面,  $P$  变换对反标量玻色子  $\bar{\phi}$  的单粒子态  $|\mathbf{p}^-\rangle = \sqrt{2E_{\mathbf{p}}} b_{\mathbf{p}}^\dagger |0\rangle$  的作用为  $P|\mathbf{p}^-\rangle = \tilde{\eta}_P |-\mathbf{p}^-\rangle$ , 出现另一个相位因子  $\tilde{\eta}_P$ , 同理推出

$$P^{-1}b_p^\dagger P = \tilde{\eta}_P b_{-p}^\dagger, \quad P^{-1}b_p P = \tilde{\eta}_P^* b_{-p}$$

复标量场  $\phi(x)$  的平面波展开式在  $P$  变换下化为

$$\begin{aligned} P^{-1}\phi(x)P &= \int \frac{d^3p}{(2\pi)^3} \frac{1}{\sqrt{2E_p}} \left( \color{red}P^{-1}a_p P e^{-ip \cdot x} + \color{blue}P^{-1}b_p^\dagger P e^{ip \cdot x} \right) \\ &= \int \frac{d^3p}{(2\pi)^3} \frac{1}{\sqrt{2E_p}} \left( \eta_P^* \color{red}a_{-p} e^{-ip \cdot x} + \tilde{\eta}_P \color{blue}b_{-p}^\dagger e^{ip \cdot x} \right) \\ &= \int \frac{d^3p}{(2\pi)^3} \frac{1}{\sqrt{2E_p}} \left[ \eta_P^* a_{\textcolor{brown}{p}} e^{-ip \cdot (\textcolor{violet}{p}x)} + \tilde{\eta}_P b_{\textcolor{brown}{p}}^\dagger e^{ip \cdot (\textcolor{violet}{p}x)} \right] \end{aligned}$$

最后一步作了变量替换  $p \rightarrow -p$ ，并利用  $(\mathcal{P}p) \cdot x = p \cdot (\mathcal{P}x)$

## 复标量场的 $P$ 变换

为了保持  $\phi(x)$  的运动方程形式不变，必须要求  $\eta_P$  和  $\tilde{\eta}_P$  满足关系式

$$\eta_P^* = \tilde{\eta}_P$$

使得  $P^{-1}\phi(x)P = \int \frac{d^3p}{(2\pi)^3} \frac{1}{\sqrt{2E_p}} \left[ \eta_P^* a_p e^{-ip \cdot (\mathcal{P}x)} + \tilde{\eta}_P b_p^\dagger e^{ip \cdot (\mathcal{P}x)} \right] = \eta_P^* \phi(\mathcal{P}x)$

故  $\phi(x)$  和  $\phi^\dagger(x)$  的  $P$  变换为

$$P^{-1}\phi(x)P = \eta_P^*\phi(\mathcal{P}x), \quad P^{-1}\phi^\dagger(x)P = \eta_P\phi^\dagger(\mathcal{P}x)$$

即  $P^{-1}\phi(x)P$  与  $\phi(\mathcal{P}x)$  只相差一个常数因子  $\eta_P^*$

复标量场的  $P$  变换

 为了保持  $\phi(x)$  的运动方程形式不变，必须要求  $\eta_P$  和  $\tilde{\eta}_P$  满足关系式

$$\eta_P^* = \tilde{\eta}_P$$

使得  $P^{-1}\phi(x)P = \int \frac{d^3p}{(2\pi)^3} \frac{1}{\sqrt{2E_p}} \left[ \eta_P^* a_p e^{-ip \cdot (\mathcal{P}x)} + \tilde{\eta}_P b_p^\dagger e^{ip \cdot (\mathcal{P}x)} \right] = \eta_P^* \phi(\mathcal{P}x)$

故  $\phi(x)$  和  $\phi^\dagger(x)$  的  $P$  变换为

$$P^{-1}\phi(x)P = \eta_P^*\phi(\mathcal{P}x), \quad P^{-1}\phi^\dagger(x)P = \eta_P\phi^\dagger(\mathcal{P}x)$$

即  $P^{-1}\phi(x)P$  与  $\phi(\mathcal{P}x)$  只相差一个常数因子  $\eta_P^*$

从而，作宇称变换之后的场  $\phi'(x') = P^{-1}\phi(x')P = \eta_P^*\phi(\mathcal{P}x') = \eta_P^*\phi(x)$  也满足 **Klein-Gordon 方程**:  $(\partial'^2 + m^2)\phi'(x') = \eta_P^*(\partial^2 + m^2)\phi(x) = 0$

这样的话,  $b_p^\dagger$  和  $b_p$  的  $P$  变换  $P^{-1}b_p^\dagger P = \tilde{\eta}_P b_{-p}^\dagger$  和  $P^{-1}b_p P = \tilde{\eta}_P^* b_{-p}$  变成

$$P^{-1}b_p^\dagger P = \eta_P^* b_{-p}^\dagger, \quad P^{-1}b_p P = \eta_P b_{-p}$$

## 拉氏量的 $P$ 变换

 现在讨论自由复标量场的拉氏量  $\mathcal{L} = (\partial^\mu \phi^\dagger) \partial_\mu \phi - m^2 \phi^\dagger \phi$  的宇称变换性质

拉氏量中的动能项涉及到时空导数  $\partial_\mu$ ，它满足

$$\partial_{x,\mu} \equiv \frac{\partial}{\partial x^\mu} = \frac{\partial (\mathcal{P}^\nu{}_\rho x^\rho)}{\partial x^\mu} \frac{\partial}{\partial (\mathcal{P}^\nu{}_\rho x^\rho)} = \mathcal{P}^\nu{}_\rho \delta^\rho{}_\mu \frac{\partial}{\partial (\mathcal{P}x)^\nu} = (\mathcal{P}^{-1})^\nu{}_\mu \frac{\partial}{\partial (\mathcal{P}x)^\nu}$$

即

$$\partial_{x,\mu} = (\mathcal{P}^{-1})^\nu{}_\mu \partial_{\mathcal{P}x,\nu}$$

 这里在简写时把时空导数对时空点的依赖性明显写出来

在 Lorentz 逆变换定义式  $(\Lambda^{-1})^\mu{}_\nu \equiv g^{\mu\beta} g_{\nu\alpha} \Lambda^\alpha{}_\beta$  中取  $\Lambda = \mathcal{P}^{-1}$ ，得

$$\mathcal{P}^\mu{}_\nu = g^{\mu\beta} (\mathcal{P}^{-1})^\alpha{}_\beta g_{\nu\alpha}$$

 据此将  $\partial_x^\mu = g^{\mu\beta} \partial_{x,\beta} = g^{\mu\beta} (\mathcal{P}^{-1})^\alpha_\beta \partial_{\mathcal{P}_x, \alpha} = g^{\mu\beta} (\mathcal{P}^{-1})^\alpha_\beta g_{\alpha\nu} \partial_{\mathcal{P}_x}^\nu$  化为

$$\partial_x^\mu = \mathcal{P}^\mu{}_\nu \partial_{\mathcal{P}_x}^\nu$$

### 由标量场构造的算符的 $P$ 变换

于是，拉氏量中动能项算符  $(\partial^\mu \phi^\dagger) \partial_\mu \phi$  的  $P$  变换为

$$P^{-1} \partial_x^\mu \phi^\dagger(x) \partial_{x,\mu} \phi(x) P = \color{blue}{\partial_x^\mu} P^{-1} \phi^\dagger(x) P \color{brown}{\partial_{x,\mu}} P^{-1} \phi(x) P \\ = |\eta_P|^2 \color{black}{\mathcal{P}^\mu}_\nu \color{black}{\partial_{\mathcal{P}x}^\nu} \phi^\dagger(\mathcal{P}x) (\color{brown}{\mathcal{P}^{-1}})^\rho_\mu \color{black}{\partial_{\mathcal{P}x,\rho}} \phi(\mathcal{P}x) = + \color{black}{\partial_{\mathcal{P}x}^\mu} \phi^\dagger(\mathcal{P}x) \color{black}{\partial_{\mathcal{P}x,\mu}} \phi(\mathcal{P}x)$$

质量项算符  $\phi^\dagger \phi$  的  $P$  变换为

$$P^{-1}\phi^\dagger(x)\phi(x)P = P^{-1}\phi^\dagger(x)PP^{-1}\phi(x)P = |\eta_P|^2\phi^\dagger(\mathcal{P}x)\phi(\mathcal{P}x) = +\phi^\dagger(\mathcal{P}x)\phi(\mathcal{P}x)$$

以上两式最右边表达式中的 + 号表明算符  $(\partial^\mu \phi^\dagger) \partial_\mu \phi$  和  $\phi^\dagger \phi$  都具有偶宇称

因此，拉氏量满足  $P^{-1}\mathcal{L}(x)P = +\mathcal{L}(\mathcal{P}x)$ ，即在宇称变换下**不变**；这说明**自由复标量场理论是宇称守恒的**，以上讨论是**自治的**，而关系式  $\eta_P^* = \tilde{\eta}_P$  是**合理的**

 在  $P$  变换下， $U(1)$  守恒流算符  $i\phi^\dagger \partial^\mu \phi$  变成

$$P^{-1} \mathrm{i} \phi^\dagger(x) \overleftrightarrow{\partial}_x^\mu \phi(x) P = \mathrm{i} P^{-1} \phi^\dagger(x) P \mathcal{P}^\mu{}_\nu \overleftrightarrow{\partial}_{\mathcal{P}x}^\nu P^{-1} \phi(x) P = \mathcal{P}^\mu{}_\nu \mathrm{i} \phi^\dagger(\mathcal{P}x) \overleftrightarrow{\partial}_{\mathcal{P}x}^\nu \phi(\mathcal{P}x)$$

符合  $i\phi^\dagger \partial^\mu \phi$  作为**极矢量**的变换规则

正反标量玻色子态

 在质心系中考虑一对正反标量玻色子  $\phi\bar{\phi}$  组成的态  $|\phi\bar{\phi}\rangle = \int d^3p \Phi(\mathbf{p}) a_{\mathbf{p}}^\dagger b_{-\mathbf{p}}^\dagger |0\rangle$

  $\Phi(\mathbf{p})$  是动量空间波函数；当轨道角动量的量子数为  $L$ 、磁量子数为  $M$  时，

$\Phi(\mathbf{p})$  正比于球谐函数  $Y_{LM}(\theta, \phi) = (-)^M \sqrt{\frac{(2L+1)(L-M)!}{4\pi(L+M)!}} P_L^M(\cos \theta) e^{iM\phi}$

其中  $\theta$  和  $\phi$  分别是球坐标系中动量  $p$  的极角和方位角

 连带 Legendre 函数  $P_L^M(x) = \frac{(1-x^2)^{M/2}}{2^L L!} \frac{d^{L+M}}{dx^{L+M}}(x^2-1)^L$  满足

$$P_L^M(-x) = (-)^{L+M} P_L^M(x)$$

  $-\mathbf{p}$  的极角为  $\pi - \theta$ , 方位角为  $\pi + \phi$ , 而  $\cos(\pi - \theta) = -\cos \theta$ ,  $e^{iM\pi} = (-)^M$

由  $Y_{LM}(\pi - \theta, \pi + \phi) = (-)^L Y_{LM}(\theta, \phi)$  得

$$\Phi(-\mathbf{p}) = (-)^L \Phi(\mathbf{p})$$

标量场  $P$  变换

○○○○○○○○○○●○○○

### 标量场 $T$ 、 $C$ 变换

oooooooooooo

旋量场  $C$  变换

○○○○○○○○○○

Majorana 旋量场

00000

旋量场  $P$ 、 $T$  变换

○○○○○○○○○○○○○○○○

## 轨道宇称和内禀宇称



于是,  $|\phi\bar{\phi}\rangle$  的  $P$  变换为

$$\begin{aligned} P |\phi\bar{\phi}\rangle &= \int d^3p \Phi(\mathbf{p}) P^{-1} a_{\mathbf{p}}^\dagger P P^{-1} b_{-\mathbf{p}}^\dagger P |0\rangle = |\eta_P|^2 \int d^3p \Phi(\mathbf{p}) a_{-\mathbf{p}}^\dagger b_{\mathbf{p}}^\dagger |0\rangle \\ &= \int d^3p \Phi(-\mathbf{p}) a_{\mathbf{p}}^\dagger b_{-\mathbf{p}}^\dagger |0\rangle = (-)^L \int d^3p \Phi(\mathbf{p}) a_{\mathbf{p}}^\dagger b_{-\mathbf{p}}^\dagger |0\rangle = (-)^L |\phi\bar{\phi}\rangle \end{aligned}$$



第三步作了变量替换  $p \rightarrow -p$



这表明  $|\phi\bar{\phi}\rangle$  是  $P$  算符的本征态，本征值  $(-)^L$  是可观测量，称作  $|\phi\bar{\phi}\rangle$  的宇称

# 轨道宇称和内禀宇称

 于是,  $|\phi\bar{\phi}\rangle$  的  $P$  变换为

$$\begin{aligned} P |\phi\bar{\phi}\rangle &= \int d^3p \Phi(\mathbf{p}) P^{-1} a_{\mathbf{p}}^\dagger P P^{-1} b_{-\mathbf{p}}^\dagger P |0\rangle = |\eta_P|^2 \int d^3p \Phi(\mathbf{p}) a_{-\mathbf{p}}^\dagger b_{\mathbf{p}}^\dagger |0\rangle \\ &= \int d^3p \Phi(-\mathbf{p}) a_{\mathbf{p}}^\dagger b_{-\mathbf{p}}^\dagger |0\rangle = (-)^L \int d^3p \Phi(\mathbf{p}) a_{\mathbf{p}}^\dagger b_{-\mathbf{p}}^\dagger |0\rangle = (-)^L |\phi\bar{\phi}\rangle \end{aligned}$$

 第三步作了变量替换  $\mathbf{p} \rightarrow -\mathbf{p}$

 这表明  $|\phi\bar{\phi}\rangle$  是  $P$  算符的本征态, 本征值  $(-)^L$  是可观测量, 称作  $|\phi\bar{\phi}\rangle$  的宇称

 宇称是一种相乘性量子数 (multiplicative quantum number)

 态矢的总宇称是各部分贡献的宇称之积

 波函数  $\Phi(\mathbf{p})$  对  $|\phi\bar{\phi}\rangle$  宇称的贡献为  $(-)^L$ , 这部分称为轨道宇称 (orbital parity)

 扣除轨道宇称之后, 剩下的部分称为内禀宇称 (intrinsic parity)

  $|\phi\bar{\phi}\rangle$  的内禀宇称为 +, 即一对正反标量玻色子的内禀宇称为偶

实标量场的  $P$  变换

接下来讨论自由的实标量场  $\phi(x)$ ，拉氏量为  $\mathcal{L} = \frac{1}{2}(\partial^\mu\phi)\partial_\mu\phi - \frac{1}{2}m^2\phi^2$

 比较实标量场与复标量场的平面波展开式，可以看出，实标量场的情况相当于要求以上讨论在  $b_p = a_p$  的条件下进行，由此推出  $\eta_P = \tilde{\eta}_P = \eta_P^*$

于是，相位因子  $\eta_P$  是实数，满足  $\eta_P^2 = |\eta_P|^2 = 1$ ，故  $\eta_P = \pm 1$

实标量场的  $P$  变换

接下来讨论自由的实标量场  $\phi(x)$ ，拉氏量为  $\mathcal{L} = \frac{1}{2}(\partial^\mu\phi)\partial_\mu\phi - \frac{1}{2}m^2\phi^2$

 比较实标量场与复标量场的平面波展开式，可以看出，实标量场的情况相当于要求以上讨论在  $b_p = a_p$  的条件下进行，由此推出  $\eta_P = \tilde{\eta}_P = \eta_P^*$

于是，相位因子  $\eta_P$  是实数，满足  $\eta_P^2 = |\eta_P|^2 = 1$ ，故  $\eta_P = \pm 1$

 若  $\eta_P = +1$ ，则实标量场  $\phi(x)$  是狭义的标量场，称为偶， $P$  变换为

$$P^{-1}\phi(x)P = +\phi(\mathcal{P}x)$$

 若  $\eta_P = -1$ ，则称它是赝标量场，字称为奇， $P$  变换为

$$P^{-1}\phi(x)P = -\phi(\mathcal{P}x)$$

无论实标量场  $\phi(x)$  具有哪种宇称，拉氏量  $\mathcal{L}(x)$  都在宇称变换下不变

 不过，与旋量场发生**宇称守恒的相互作用**时，宇称不同的实标量场  $\phi(x)$  具有不同的性质，可以通过**实验来分辨**

U(1) 整体对称性与宇称变换

 对于复标量场  $\phi(x)$ ，宇称变换相位因子的取值实际上是任意的

 2.4.3 小节中自由复标量场具有变换形式为  $\phi'(x) = e^{iq\theta}\phi(x)$  的 U(1) 整体对称性

相应的守恒荷算符  $Q$  满足  $[Q, \phi] = -q\phi$  (习题 2.4)，由此得到多重对易子表达式

$$[\phi, Q^{(1)}] = q\phi, \quad [\phi, Q^{(2)}] = [[\phi, Q^{(1)}], Q] = q[\phi, Q] = q^2\phi, \quad \dots, \quad [\phi, Q^{(n)}] = q^n\phi$$

再利用  $e^{-A}Be^A = \sum_{n=0}^{\infty} \frac{1}{n!} [B, A^{(n)}]$ , 推出

$$e^{i\theta Q} \phi e^{-i\theta Q} = \sum_{n=0}^{\infty} \frac{1}{n!} [\phi, (-i\theta Q)^{(n)}] = \sum_{n=0}^{\infty} \frac{(-i\theta)^n}{n!} [\phi, Q^{(n)}] = \sum_{n=0}^{\infty} \frac{(-iq\theta)^n}{n!} \phi = e^{-iq\theta} \phi$$

U(1) 整体对称性与宇称变换

 对于复标量场  $\phi(x)$ ，宇称变换相位因子的取值实际上是任意的

 2.4.3 小节中自由复标量场具有变换形式为  $\phi'(x) = e^{iq\theta} \phi(x)$  的 U(1) 整体对称性

相应的守恒荷算符  $Q$  满足  $[Q, \phi] = -q\phi$  (习题 2.4)，由此得到多重对易子表达式

$$[\phi, Q^{(1)}] = q\phi, \quad [\phi, Q^{(2)}] = [[\phi, Q^{(1)}], Q] = q[\phi, Q] = q^2\phi, \quad \dots, \quad [\phi, Q^{(n)}] = q^n\phi$$

再利用  $e^{-A}Be^A = \sum_{n=0}^{\infty} \frac{1}{n!}[B, A^{(n)}]$ , 推出

$$e^{i\theta Q} \phi e^{-i\theta Q} = \sum_{n=0}^{\infty} \frac{1}{n!} [\phi, (-i\theta Q)^{(n)}] = \sum_{n=0}^{\infty} \frac{(-i\theta)^n}{n!} [\phi, Q^{(n)}] = \sum_{n=0}^{\infty} \frac{(-i\theta)^n}{n!} \phi = e^{-iq\theta} \phi$$

用厄米算符  $Q$  和  $P$  算符定义一个新的么正算符  $P' \equiv e^{-i\theta Q} P$

 它满足  $P'^{-1} = P'^{\dagger} = P^{\dagger} e^{i\theta Q} = P^{-1} e^{i\theta Q}$ ，则复标量场  $\phi(x)$  的  $P'$  变换为

$$P'^{-1}\phi(x)P' = P^{-1}e^{i\theta Q}\phi(x)e^{-i\theta Q}P = e^{-iq\theta}P^{-1}\phi(x)P = e^{-iq\theta}\eta_P^*\phi(\mathcal{P}x) = \eta_P'^*\phi(\mathcal{P}x)$$

其中  $\eta'_P \equiv e^{i q \theta} \eta_P$  是  $P'$  算符的相位因子

## 分立变换相位因子的任意性

尽管  $P'$  算符不是厄米的，它的作用与  $P$  算符的作用在实质上是相同的，能够将  $\phi(x)$  变换成  $\phi(Px)$ ，只相差一个相位因子  $\eta'_P$

因此可以用  $P'$  取代  $P$  作为宇称变换算符，而相位因子  $\eta'_P$  将取代原来的  $\eta_P$

由于  $U(1)$  变换参数  $\theta$  是任意的,  $\eta'_P = e^{i\eta\theta} \eta_P$  的取值也是任意的

### 分立变换相位因子的任意性

尽管  $P'$  算符不是厄米的，它的作用与  $P$  算符的作用在实质上是相同的，能够将  $\phi(x)$  变换成  $\phi(Px)$ ，只相差一个相位因子  $\eta'_P$

因此可以用  $P'$  取代  $P$  作为宇称变换算符，而相位因子  $\eta'_P$  将取代原来的  $\eta_P$

由于  $U(1)$  变换参数  $\theta$  是任意的,  $\eta'_P = e^{i\eta\theta} \eta_P$  的取值也是任意的

 另一方面，实标量场  $\phi(x)$  不具备  $U(1)$  整体对称性，因而相应宇称变换相位因子不具有这样的任意性

 实标量场的  $U(1)$  荷  $g = 0$ ，守恒荷算符  $Q = 0$ ，因而  $P' \equiv e^{-i\theta Q} P$  与  $P$  相同

# 分立变换相位因子的任意性

尽管  $P'$  算符不是厄米的，它的作用与  $P$  算符的作用在实质上是相同的，能够将  $\phi(x)$  变换成  $\phi(\mathcal{P}x)$ ，只相差一个相位因子  $\eta'_P$

因此可以用  $P'$  取代  $P$  作为宇称变换算符，而相位因子  $\eta'_P$  将取代原来的  $\eta_P$

由于  $U(1)$  变换参数  $\theta$  是任意的， $\eta'_P = e^{iq\theta}\eta_P$  的取值也是任意的

另一方面，实标量场  $\phi(x)$  不具备  $U(1)$  整体对称性，因而相应宇称变换相位因子不具有这样的任意性

实标量场的  $U(1)$  荷  $q = 0$ ，守恒荷算符  $Q = 0$ ，因而  $P' \equiv e^{-i\theta Q}P$  与  $P$  相同

这个结论可以推广到其它分立对称性和其它量子场：

分立变换的相位因子对于像复标量场这样的复场来说取值是任意的，对于像实标量场这样的自共轭场则是确定的

### 9.1.2 小节 标量场的 $T$ 变换

时空坐标  $x^\mu$  的**时间反演变换**为

$$\mathcal{T}^\mu{}_\nu = (\mathcal{T}^{-1})^\mu{}_\nu = \begin{pmatrix} -1 & & & \\ & +1 & & \\ & & +1 & \\ & & & +1 \end{pmatrix}$$

这是一种**非固有反时向** Lorentz 变换

它将  $x^\mu = (t, \mathbf{x})$  变换为  $x'^\mu = (\mathcal{T}x)^\mu = (-t, \mathbf{x})$

 将  $\partial_\mu$  变换为  $\partial'_\mu = (\mathcal{T}^{-1})^\nu{}_\mu \partial_\nu$

 将  $p^\mu = (E, \mathbf{p})$  变换为  $p'^\mu = (\mathcal{T}p)^\mu = (-E, \mathbf{p})$

同时保持时空体积元不变， $d^4x' = |\det(\mathcal{T})| d^4x = d^4x$

 于是，只要拉氏量在时间反演变换下不变，满足  $\mathcal{L}'(x') = \mathcal{L}(x)$ ，系统就具有时间反演对称性

# $T$ 变换

伞 在具有时间反演对称性的量子理论中，时间反演变换在 Hilbert 空间中诱导出态矢

$|\Psi\rangle$  的  $T$  变换  $|\Psi'\rangle = U(T) |\Psi\rangle = T |\Psi\rangle$ ，其中  $T \equiv U(T)$

拖拉机  $T$  是自身的逆变换算符， $T^{-1} = T$

卡车 仿照上面关于  $P$  变换的讨论，根据同态关系，量子 Poincaré 变换  $U(\Lambda, a)$  满足

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

卡车 由此推出  $T$  变换规则  $T^{-1}iJ^{\mu\nu}T = i\mathcal{T}^\mu{}_\rho \mathcal{T}^\nu{}_\sigma J^{\rho\sigma}$  和  $T^{-1}iP^\mu T = i\mathcal{T}^\mu{}_\nu P^\nu$

卡车 这里保留了推导过程中的虚数  $i$

# $T$ 变换

伞 在具有时间反演对称性的量子理论中，时间反演变换在 Hilbert 空间中诱导出态矢  $|\Psi\rangle$  的  **$T$  变换**  $|\Psi'\rangle = U(T) |\Psi\rangle = T |\Psi\rangle$ ，其中  $T \equiv U(T)$

拖车  $T$  是自身的逆变换算符， $T^{-1} = T$

卡车 仿照上面关于  $P$  变换的讨论，根据**同态关系**，量子 Poincaré 变换  $U(\Lambda, a)$  满足

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

卡车 由此推出  **$T$  变换规则**  $T^{-1}iJ^{\mu\nu}T = i\mathcal{T}^\mu{}_\rho \mathcal{T}^\nu{}_\sigma J^{\rho\sigma}$  和  $T^{-1}iP^\mu T = i\mathcal{T}^\mu{}_\nu P^\nu$

卡车 这里保留了推导过程中的**虚数  $i$**

⚠ 如果时间反演算符  $T$  与宇称算符  $P$  一样是**线性么正算符**，那么，

$$T^{-1}HT = T^{-1}P^0T = \mathcal{T}^0{}_0P^0 = -H$$

🚫 这意味着哈密顿量算符  $H$  在  $T$  变换下**发生改变**，导致理论**不具有**时间反演对称性，与我们的假设**矛盾**

🚫 因此， **$T$  不可能是线性么正算符**

反线性反幺正算符

不过，对称变换在量子力学中不一定要用线性幺正算符表述，也可以用反线性(antilinear)反幺正(antiunitary)算符描述

一般地，在反线性反幺正算符  $U$  的作用下，任意的态矢  $|\Psi_1\rangle$  和  $|\Psi_2\rangle$  满足

$$U(\textcolor{brown}{a}|\Psi_1\rangle + \textcolor{blue}{b}|\Psi_2\rangle) = \textcolor{brown}{a}^*U|\Psi_1\rangle + \textcolor{blue}{b}^*U|\Psi_2\rangle, \quad \langle \textcolor{red}{U}\Psi_1|\textcolor{red}{U}\Psi_2\rangle = \langle\Psi_1|\Psi_2\rangle^*$$

 其中  $a$  和  $b$  是任意复数，第一个等式代表反线性，第二个等式代表反么正

 反线性意味着  $-i|\Psi_1\rangle = U^{-1}U(-i|\Psi_1\rangle) = U^{-1}iU|\Psi_1\rangle$ , 即

$$U^{-1} \mathbf{i} U \equiv -\mathbf{i}$$

 对任意复数  $a$ ，则有  $U^{-1}aU = a^*$

### 反线性反幺正算符

不过，对称变换在量子力学中不一定要用线性幺正算符表述，也可以用反线性(antilinear)反幺正(antiunitary)算符描述

一般地，在反线性反幺正算符  $U$  的作用下，任意的态矢  $|\Psi_1\rangle$  和  $|\Psi_2\rangle$  满足

$$U(a|\Psi_1\rangle + b|\Psi_2\rangle) = a^*U|\Psi_1\rangle + b^*U|\Psi_2\rangle, \quad \langle U\Psi_1|U\Psi_2\rangle = \langle\Psi_1|\Psi_2\rangle^*$$

 其中  $a$  和  $b$  是任意复数，第一个等式代表反线性，第二个等式代表反么正

 反线性意味着  $-i|\Psi_1\rangle = U^{-1}U(-i|\Psi_1\rangle) = U^{-1}iU|\Psi_1\rangle$ , 即

$$U^{-1}\mathbf{i}U = -\mathbf{i}$$

 对任意复数  $a$ ，则有  $U^{-1}aU = a^*$

反线性反幺正算符  $U$  的厄米共轭算符  $U^\dagger$  通过下式定义：

$$\langle \Psi_1 | \textcolor{blue}{U}^\dagger \Psi_2 \rangle \equiv \langle \textcolor{violet}{U} \Psi_1 | \Psi_2 \rangle^* = \langle \Psi_2 | \textcolor{violet}{U} \Psi_1 \rangle$$

因而反幺正意味着  $\langle \Psi_1 | U^{-1} U \Psi_2 \rangle = \langle \Psi_1 | \Psi_2 \rangle = \langle U \Psi_1 | U \Psi_2 \rangle^* = \langle \Psi_1 | U^\dagger U \Psi_2 \rangle$

 故  $U^{-1} = U^\dagger$ ，这个等式与线性么正算符满足的等式相同。

# $T$ 变换的反线性反幺正性



现在将  $T$  算符定义为反线性反幺正算符，满足

$$T^{-1}iT = -i, \quad T^{-1} = T^\dagger$$

那么， $T^{-1}iJ^{\mu\nu}T = i\mathcal{T}^\mu{}_\rho\mathcal{T}^\nu{}_\sigma J^{\rho\sigma}$  和  $T^{-1}iP^\mu T = i\mathcal{T}^\mu{}_\nu P^\nu$  表明生成元算符  $J^{\mu\nu}$  和  $P^\mu$  的  $T$  变换为

$$T^{-1}J^{\mu\nu}T = -\mathcal{T}^\mu{}_\rho\mathcal{T}^\nu{}_\sigma J^{\rho\sigma}, \quad T^{-1}P^\mu T = -\mathcal{T}^\mu{}_\nu P^\nu$$

即

$$T^{-1}\mathbf{J}T = -\mathbf{J}, \quad T^{-1}\mathbf{K}T = +\mathbf{K}, \quad T^{-1}\mathbf{H}T = +\mathbf{H}, \quad T^{-1}\mathbf{P}T = -\mathbf{P}$$

# $T$ 变换的反线性反幺正性

现在将  $T$  算符定义为反线性反幺正算符，满足

$$T^{-1}iT = -i, \quad T^{-1} = T^\dagger$$

那么， $T^{-1}iJ^{\mu\nu}T = i\mathcal{T}^\mu{}_\rho\mathcal{T}^\nu{}_\sigma J^{\rho\sigma}$  和  $T^{-1}iP^\mu T = i\mathcal{T}^\mu{}_\nu P^\nu$  表明生成元算符  $J^{\mu\nu}$  和  $P^\mu$  的  $T$  变换为

$$T^{-1}J^{\mu\nu}T = -\mathcal{T}^\mu{}_\rho\mathcal{T}^\nu{}_\sigma J^{\rho\sigma}, \quad T^{-1}P^\mu T = -\mathcal{T}^\mu{}_\nu P^\nu$$

即

$$T^{-1}\mathbf{J}T = -\mathbf{J}, \quad T^{-1}\mathbf{K}T = +\mathbf{K}, \quad T^{-1}\mathbf{H}T = +\mathbf{H}, \quad T^{-1}\mathbf{P}T = -\mathbf{P}$$

从而，哈密顿量算符  $H$  在时间反演变换下不变，满足  $[H, T] = 0$ ，符合理论具有时间反演对称性的假设

动量算符  $\mathbf{P}$  和总角动量算符  $\mathbf{J}$  在  $T$  变换下分别反转成  $-\mathbf{P}$  和  $-\mathbf{J}$

时间反演变换相当于逆着时间方向进行观察，因而动量和角动量的方向都会反转

# 复标量场平面波展开式的 $T$ 变换

下面讨论**自由复标量场**  $\phi(x)$  的  $T$  变换

$T$  变换会**翻转**粒子态对应的**动量方向**，因而产生湮灭算符的  $T$  变换为

$$T^{-1}a_p^\dagger T = \eta_T a_{-p}^\dagger, \quad T^{-1}a_p T = \eta_T^* a_{-p}, \quad T^{-1}b_p^\dagger T = \tilde{\eta}_T b_{-p}^\dagger, \quad T^{-1}b_p T = \tilde{\eta}_T^* b_{-p}$$

$\eta_T$  和  $\tilde{\eta}_T$  是两个模为 1 的**相位因子**

### 复标量场平面波展开式的 $T$ 变换

 下面讨论**自由复标量场**  $\phi(x)$  的  $T$  变换

  $T$  变换会翻转粒子态对应的动量方向，因而产生湮灭算符的  $T$  变换为

$$T^{-1}a_{\mathbf{p}}^\dagger T = \eta_T a_{-\mathbf{p}}^\dagger, \quad T^{-1}a_{\mathbf{p}} T = \eta_T^* a_{-\mathbf{p}}, \quad T^{-1}b_{\mathbf{p}}^\dagger T = \tilde{\eta}_T b_{-\mathbf{p}}^\dagger, \quad T^{-1}b_{\mathbf{p}} T = \tilde{\eta}_T^* b_{-\mathbf{p}}$$

$\eta_T$  和  $\tilde{\eta}_T$  是两个模为 1 的相位因子

复标量场平面波展开式的  $T$  变换为

$$\begin{aligned} T^{-1}\phi(x)T &= \int \frac{d^3p}{(2\pi)^3} \frac{1}{\sqrt{2E_p}} \left( \textcolor{brown}{T}^{-1} a_{\mathbf{p}} \textcolor{blue}{T} T^{-1} e^{-ip \cdot x} T + T^{-1} b_{\mathbf{p}}^\dagger \textcolor{teal}{T} T^{-1} e^{ip \cdot x} T \right) \\ &= \int \frac{d^3p}{(2\pi)^3} \frac{1}{\sqrt{2E_p}} \left( \eta_T^* a_{-\mathbf{p}} e^{ip \cdot x} + \tilde{\eta}_T b_{-\mathbf{p}}^\dagger e^{-ip \cdot x} \right) \\ &= \int \frac{d^3p}{(2\pi)^3} \frac{1}{\sqrt{2E_p}} \left[ \eta_T^* a_{\mathbf{p}} e^{-ip \cdot (\textcolor{brown}{T}x)} + \tilde{\eta}_T b_{\mathbf{p}}^\dagger e^{ip \cdot (\textcolor{brown}{T}x)} \right] \end{aligned}$$

最后一步作了变量替换  $p \rightarrow -p$ ，并利用  $(\mathcal{P}p) \cdot x = p \cdot (\mathcal{P}x) = -p \cdot (\mathcal{T}x)$

## 复标量场的 $T$ 变换

为了保持  $\phi(x)$  的运动方程形式不变,  $T^{-1}\phi(x)T$  与  $\phi(\mathcal{T}x)$  最多只能相差一个常数因子, 因此必须要求  $\omega^* = \tilde{\omega}$

$$\eta_T^* = \tilde{\eta}_T$$

使得  $\phi(x)$  和  $\phi^\dagger(x)$  的  $T$  变换为

$$T^{-1}\phi(x)T = \eta_T^*\phi(\mathcal{T}x), \quad T^{-1}\phi^\dagger(x)T = \eta_T\phi^\dagger(\mathcal{T}x)$$

## 复标量场的 $T$ 变换

为了保持  $\phi(x)$  的运动方程形式不变,  $T^{-1}\phi(x)T$  与  $\phi(\mathcal{T}x)$  最多只能相差一个常数因子, 因此必须要求  $\alpha^* = \tilde{\alpha}$

$$\eta_T^* = \tilde{\eta}_T$$

使得  $\phi(x)$  和  $\phi^\dagger(x)$  的  $T$  变换为

$$T^{-1}\phi(x)T = \eta_T^*\phi(\mathcal{T}x), \quad T^{-1}\phi^\dagger(x)T = \eta_T\phi^\dagger(\mathcal{T}x)$$

类似于  $\partial_{x,\mu} = (\mathcal{P}^{-1})^\nu_\mu \partial_{\mathcal{P}_{x,\nu}}$  和  $\partial_x^\mu = \mathcal{P}^\mu_\nu \partial_{\mathcal{P}_x}^\nu$ ，时空导数满足

$$\partial_{x,\mu} = (\mathcal{T}^{-1})^\nu{}_\mu \partial_{\mathcal{T}x,\nu}, \quad \partial_x^\mu = \mathcal{T}^\mu{}_\nu \partial_{\mathcal{T}x}^\nu$$

那么算符  $(\partial^\mu \phi^\dagger) \partial_\mu \phi$ 、 $\phi^\dagger \phi$  和  $i \phi^\dagger \overleftrightarrow{\partial}^\mu \phi$  的  $T$  变换是

$$T^{-1} \partial_x^\mu \phi^\dagger(x) \partial_{x,\mu} \phi(x) T = \mathcal{T}^\mu{}_\nu (\mathcal{T}^{-1})^\rho{}_\mu \partial_{\mathcal{T} x}^\nu \phi^\dagger(\mathcal{T} x) \partial_{\mathcal{T} x,\rho} \phi(\mathcal{T} x) = + \partial_{\mathcal{T} x}^\mu \phi^\dagger(\mathcal{T} x) \partial_{\mathcal{T} x,\mu} \phi(\mathcal{T} x)$$

$$T^{-1}\phi^\dagger(x)\phi(x)T = \phi^\dagger(\mathcal{T}x)\phi(\mathcal{T}x) = +\phi^\dagger(\mathcal{T}x)\phi(\mathcal{T}x)$$

$$T^{-1} \mathrm{i} \phi^\dagger(x) \overleftrightarrow{\partial_x} \phi(x) T = -\mathcal{T}^\mu{}_\nu \mathrm{i} \phi^\dagger(\mathcal{T}x) \overleftrightarrow{\partial_{\mathcal{T}x}} \phi(\mathcal{T}x) = -\mathcal{T}^\mu{}_\nu \mathrm{i} \phi^\dagger(\mathcal{T}x) \overleftrightarrow{\partial_x^\nu} \phi(\mathcal{T}x)$$

★ 自由复标量场的拉氏量在时间反演变换下不变，满足  $T^{-1}\mathcal{L}(x)T = +\mathcal{L}(\mathcal{T}x)$

# 实标量场的 $T$ 变换

 令  $b_p = a_p$ ，就得到**自由实标量场**  $\phi(x)$  的情况，此时  $\eta_T = \tilde{\eta}_T = \eta_T^*$

 故  $\eta_T^2 = |\eta_T|^2 = 1$ ，有

$$\eta_T = \pm 1$$

 因此，存在**两类**实标量场

 一类实标量场具有  $\eta_T = +1$ ，相应的  $T$  变换为

$$T^{-1}\phi(x)T = +\phi(\mathcal{T}x)$$

 另一类实标量场具有  $\eta_T = -1$ ，相应的  $T$  变换为

$$T^{-1}\phi(x)T = -\phi(\mathcal{T}x)$$

 无论哪一类实标量场  $\phi(x)$ ，**自由拉氏量**都具有**时间反演不变性**

### 9.1.3 小节 标量场的 $C$ 变换

除了宇称和时间反演，另一种重要的分立变换是**电荷共轭** (charge conjugation)

电荷共轭变换将正反粒子互相转换，不只转换正反电荷，也转换所有其它正反U(1)荷，但对时空坐标、四维动量、角动量和螺旋度没有影响

## 9.1.3 小节 标量场的 $C$ 变换

除了宇称和时间反演，另一种重要的分立变换是**电荷共轭** (charge conjugation)

电荷共轭变换**将正反粒子互相转换**，不只转换正反电荷，也转换所有其它正反  $U(1)$  荷，但对时空坐标、四维动量、角动量和螺旋度**没有影响**

在具有**电荷共轭对称性**的**量子理论**中，电荷共轭变换在 Hilbert 空间中诱导出态矢  $|\Psi\rangle$  的**线性幺正变换**

$$|\Psi'\rangle = C |\Psi\rangle$$

这个变换称为  **$C$  变换**

$C$  是**自身的逆变换算符**，满足

$$C^\dagger = C^{-1} = C$$

因而  $C$  算符是**厄米**的

## 复标量场的 $C$ 变换

对于自由复标量场  $\phi(x)$ ,  $C$  变换将正粒子态转化成反粒子态,  $C |\mathbf{p}^+\rangle = \eta_C |\mathbf{p}^-\rangle$

■  $\eta_C$  是相位因子，假设真空态在  $C$  变换下不变，即  $C |0\rangle = |0\rangle$ ，从而

$$\sqrt{2E_p} C^{-1} a_p^\dagger C |0\rangle = C \sqrt{2E_p} a_p^\dagger |0\rangle = C |\mathbf{p}^+\rangle = \eta_C |\mathbf{p}^-\rangle = \sqrt{2E_p} \eta_C b_p^\dagger |0\rangle$$

$$C^{-1} a_p^\dagger C = \eta_C b_p^\dagger, \quad C^{-1} a_p C = \eta_C^* b_p$$

第一个等式等价于  $a_p^\dagger = \eta_C C b_p^\dagger C^{-1}$ , 因而  $\eta_C^* a_p^\dagger = |\eta_C|^2 C b_p^\dagger C^{-1} = C b_p^\dagger C^{-1}$ , 即

$$C^{-1}b_p^\dagger C = \eta_C^* a_p^\dagger, \quad C^{-1}b_p C = \eta_C a_p$$

复标量场的  $C$  变换

对于自由复标量场  $\phi(x)$ ,  $C$  变换将正粒子态转化成反粒子态,  $C |\mathbf{p}^+\rangle = \eta_C |\mathbf{p}^-\rangle$

■  $\eta_C$  是相位因子，假设真空态在  $C$  变换下不变，即  $C|0\rangle = |0\rangle$ ，从而

$$\sqrt{2E_p} C^{-1} a_p^\dagger C |0\rangle = C \sqrt{2E_p} a_p^\dagger |0\rangle = C |\mathbf{p}^+\rangle = \eta_C |\mathbf{p}^-\rangle = \sqrt{2E_p} \eta_C b_p^\dagger |0\rangle$$

$$C^{-1} a_p^\dagger C = \eta_C b_p^\dagger, \quad C^{-1} a_p C = \eta_C^* b_p$$

第一个等式等价于  $a_p^\dagger = \eta_C C b_p^\dagger C^{-1}$ , 因而  $\eta_C^* a_p^\dagger = |\eta_C|^2 C b_p^\dagger C^{-1} = C b_p^\dagger C^{-1}$ , 即

$$C^{-1}b_p^\dagger C = \eta_C^* a_p^\dagger, \quad C^{-1}b_p C = \eta_C a_p$$

于是，复标量场  $\phi(x)$  的  $C$  变换为

$$\begin{aligned} C^{-1}\phi(x)C &= \int \frac{d^3p}{(2\pi)^3} \frac{1}{\sqrt{2E_p}} (\textcolor{teal}{C^{-1}a_p C e^{-ip \cdot x}} + \textcolor{brown}{C^{-1}b_p^\dagger C e^{ip \cdot x}}) \\ &= \int \frac{d^3p}{(2\pi)^3} \frac{1}{\sqrt{2E_p}} (\eta_C^* b_p e^{-ip \cdot x} + \eta_C^* a_p^\dagger e^{ip \cdot x}) = \eta_C^* \phi^\dagger(x) \end{aligned}$$

可见,  $C$  变换使  $\phi(x)$  与其厄米共轭场  $\phi^\dagger(x)$  相互转换:

$$C^{-1}\phi(x)C = \eta_C^*\phi^\dagger(x), \quad C^{-1}\phi^\dagger(x)C = \eta_C\phi(x)$$

注意到等时对易关系，算符  $(\partial^\mu \phi^\dagger) \partial_\mu \phi$ 、 $\phi^\dagger \phi$  和  $i \phi^\dagger \overleftrightarrow{\partial}^\mu \phi$  的  $C$  变换是

$$C^{-1} \partial^\mu \phi^\dagger(x) \partial_\mu \phi(x) C = |\eta_C|^2 \partial^\mu \phi(x) \partial_\mu \phi^\dagger(x) = +\textcolor{brown}{\partial^\mu \phi^\dagger(x) \partial_\mu \phi(x)}$$

$$C^{-1}\phi^\dagger(x)\phi(x)C = |\eta_C|^2\phi(x)\phi^\dagger(x) = +\phi^\dagger(x)\phi(x)$$

$$C^{-1} i\phi^\dagger(x) \overleftrightarrow{\partial}^\mu \phi(x) C = |\eta_C|^2 i\phi(x) \overleftrightarrow{\partial}^\mu \phi^\dagger(x) = -i\phi^\dagger(x) \overleftrightarrow{\partial}^\mu \phi(x)$$

因此，自由复标量场的拉氏量在电荷共轭变换下不变，满足  $C^{-1}\mathcal{L}(x)C = +\mathcal{L}(x)$

内禀  $C$  宇称

注意到等时对易关系，算符  $(\partial^\mu \phi^\dagger) \partial_\mu \phi$ 、 $\phi^\dagger \phi$  和  $i \phi^\dagger \overleftrightarrow{\partial}^\mu \phi$  的  $C$  变换是

$$C^{-1} \partial^\mu \phi^\dagger(x) \partial_\mu \phi(x) C = |\eta_C|^2 \partial^\mu \phi(x) \partial_\mu \phi^\dagger(x) = + \partial^\mu \phi^\dagger(x) \partial_\mu \phi(x)$$

$$C^{-1}\phi^\dagger(x)\phi(x)C = |\eta_C|^2\phi(x)\phi^\dagger(x) = +\phi^\dagger(x)\phi(x)$$

$$C^{-1}i\phi^\dagger(x)\overleftrightarrow{\partial}^\mu\phi(x)C = |\eta_C|^2 i\phi(x)\overleftrightarrow{\partial}^\mu\phi^\dagger(x) = -i\phi^\dagger(x)\overleftrightarrow{\partial}^\mu\phi(x)$$

因此，自由复标量场的拉氏量在电荷共轭变换下不变，满足  $C^{-1}\mathcal{L}(x)C = +\mathcal{L}(x)$

对正反标量玻色子态  $|\phi\bar{\phi}\rangle = \int d^3p \Phi(p) a_p^\dagger b_{-p}^\dagger |0\rangle$  作  $C$  变换，得

$$C |\phi\bar{\phi}\rangle = \int d^3p \Phi(\mathbf{p}) C^{-1} a_{\mathbf{p}}^\dagger \textcolor{brown}{C} C^{-1} b_{-\mathbf{p}}^\dagger \textcolor{teal}{C} |0\rangle = |\eta_C|^2 \int d^3p \Phi(\mathbf{p}) \textcolor{brown}{b}_{\mathbf{p}}^\dagger \textcolor{teal}{a}_{-\mathbf{p}}^\dagger |0\rangle$$

$$[a_{\mathbf{p}}^\dagger, b_{\mathbf{q}}^\dagger] = 0 \rightarrow = \int d^3p \Phi(\mathbf{p}) a_{-\mathbf{p}}^\dagger b_{\mathbf{p}}^\dagger |0\rangle = \int d^3p \Phi(-\mathbf{p}) a_{\mathbf{p}}^\dagger b_{-\mathbf{p}}^\dagger |0\rangle \leftarrow \text{变量替换 } \mathbf{p} \rightarrow -\mathbf{p}$$

$$\Phi(-\mathbf{p}) = (-)^L \Phi(\mathbf{p}) \rightarrow = (-)^L \int d^3p \Phi(\mathbf{p}) a_{\mathbf{p}}^\dagger b_{-\mathbf{p}}^\dagger |0\rangle = (-)^L |\phi\bar{\phi}\rangle$$

内禀  $C$  宇称

注意到等时对易关系，算符  $(\partial^\mu \phi^\dagger) \partial_\mu \phi$ 、 $\phi^\dagger \phi$  和  $i \phi^\dagger \overleftrightarrow{\partial}^\mu \phi$  的  $C$  变换是

$$C^{-1} \partial^\mu \phi^\dagger(x) \partial_\mu \phi(x) C = |\eta_C|^2 \partial^\mu \phi(x) \partial_\mu \phi^\dagger(x) = + \partial^\mu \phi^\dagger(x) \partial_\mu \phi(x)$$

$$C^{-1}\phi^\dagger(x)\phi(x)C = |\eta_C|^2\phi(x)\phi^\dagger(x) = +\phi^\dagger(x)\phi(x)$$

$$C^{-1} i \phi^\dagger(x) \partial^\mu \phi(x) C = |\eta_C|^2 i \phi(x) \partial^\mu \phi^\dagger(x) = -i \phi^\dagger(x) \partial^\mu \phi(x)$$

因此，自由复标量场的拉氏量在电荷共轭变换下不变，满足  $C^{-1}\mathcal{L}(x)C = +\mathcal{L}(x)$

对正反标量玻色子态  $|\phi\bar{\phi}\rangle = \int d^3p \Phi(p) a_p^\dagger b_{-p}^\dagger |0\rangle$  作  $C$  变换，得

$$\begin{aligned} C|\phi\bar{\phi}\rangle &= \int d^3p \Phi(\mathbf{p}) C^{-1} a_{\mathbf{p}}^\dagger \textcolor{brown}{C} C^{-1} b_{-\mathbf{p}}^\dagger \textcolor{teal}{C} |0\rangle = |\eta_C|^2 \int d^3p \Phi(\mathbf{p}) \textcolor{brown}{b}_{\mathbf{p}}^\dagger \textcolor{teal}{a}_{-\mathbf{p}}^\dagger |0\rangle \\ &= \int d^3p \Phi(\mathbf{p}) \textcolor{teal}{a}_{-\mathbf{p}}^\dagger b_{\mathbf{p}}^\dagger |0\rangle = \int d^3p \Phi(-\mathbf{p}) a_{\mathbf{p}}^\dagger b_{-\mathbf{p}}^\dagger |0\rangle \\ &= (-)^L \int d^3p \Phi(\mathbf{p}) a_{\mathbf{p}}^\dagger b_{-\mathbf{p}}^\dagger |0\rangle = (-)^L |\phi\bar{\phi}\rangle \end{aligned}$$

  $|\phi\bar{\phi}\rangle$  是  $C$  算符的本征态, 本征值  $(-)^L$  是可观测量, 称为  $C$  宇称 ( $C$ -parity)

■ 扣除波函数  $\Phi(p)$  贡献的  $(-)^L$  因子之后，剩下的  $C$  宇称为  $+$

即一对正反标量玻色子的内禀  $C$  宇称为偶

实标量场的  $C$  变换

对于自由实标量场， $\phi^\dagger(x) = \phi(x)$

💡  $C^{-1}\phi(x)C = \eta_C^*\phi^\dagger(x)$  和  $C^{-1}\phi^\dagger(x)C = \eta_C\phi(x)$  表明  $\eta_C = \eta_C^*$

故  $\eta_C^2 = |\eta_C|^2 = 1$ , 有  $\eta_C = \pm 1$

这是  $C$  宇称的两种取值，也就是说，存在两类实标量场

一类实标量场具有偶的  $C$  宇称,  $\eta_C = +1$ , 相应的  $C$  变换为

$$C^{-1}\phi(x)C = +\phi(x)$$

另一类实标量场具有奇的  $C$  宇称,  $\eta_C = -1$ , 相应的  $C$  变换为

$$C^{-1}\phi(x)C = -\phi(x)$$

无论实标量场  $\phi(x)$  具有哪种  $C$  宇称，自由拉氏量都具有电荷共轭不变性

## 9.2 节 旋量场的分立变换

### 9.2.1 小节 旋量场的 $C$ 变换



现在讨论自由 Dirac 旋量场  $\psi(x)$  的  $C$  变换

$C$  变换在互换正反粒子的同时，不改变动量  $p$  和螺旋度  $\lambda = \pm$ ，因此将正费米子态  $|p^+, \lambda\rangle = \sqrt{2E_p} a_{p,\lambda}^\dagger |0\rangle$  转化成反费米子态  $|p^-, \lambda\rangle = \sqrt{2E_p} b_{p,\lambda}^\dagger |0\rangle$ ，

$$C |\mathbf{p}^+, \lambda\rangle = \zeta_C |\mathbf{p}^-, \lambda\rangle$$

$\zeta_C$  是相位因子

## 9.2 节 旋量场的分立变换

### 9.2.1 小节 旋量场的 $C$ 变换

 现在讨论自由 Dirac 旋量场  $\psi(x)$  的  $C$  变换

  $C$  变换在互换正反粒子的同时，不改变动量  $p$  和螺旋度  $\lambda = \pm$ ，因此将正费米子态  $|p^+, \lambda\rangle = \sqrt{2E_p} a_{p,\lambda}^\dagger |0\rangle$  转化成反费米子态  $|p^-, \lambda\rangle = \sqrt{2E_p} b_{p,\lambda}^\dagger |0\rangle$ ，

$$C |p^+, \lambda\rangle = \zeta_C |p^-, \lambda\rangle$$

  $\zeta_C$  是相位因子，由此推出

$$C^{-1} a_{p,\lambda}^\dagger C = \zeta_C b_{p,\lambda}^\dagger, \quad C^{-1} a_{p,\lambda} C = \zeta_C^* b_{p,\lambda}, \quad C^{-1} b_{p,\lambda}^\dagger C = \zeta_C^* a_{p,\lambda}^\dagger, \quad C^{-1} b_{p,\lambda} C = \zeta_C a_{p,\lambda}$$

  $\psi(x)$  平面波展开式的  $C$  变换为

$$\begin{aligned} C^{-1} \psi(x) C &= \int \frac{d^3 p}{(2\pi)^3} \frac{1}{\sqrt{2E_p}} \sum_\lambda \left[ u(p, \lambda) C^{-1} a_{p,\lambda} C e^{-ip \cdot x} + v(p, \lambda) C^{-1} b_{p,\lambda}^\dagger C e^{ip \cdot x} \right] \\ &= \int \frac{d^3 p}{(2\pi)^3} \frac{1}{\sqrt{2E_p}} \sum_\lambda \left[ \zeta_C^* u(p, \lambda) b_{p,\lambda} e^{-ip \cdot x} + \zeta_C^* v(p, \lambda) a_{p,\lambda}^\dagger e^{ip \cdot x} \right] \end{aligned}$$

### 螺旋态关系式

为了得到  $\psi(x)$  的电荷共轭场，需要探讨  $u(p, \lambda)$  和  $v(p, \lambda)$  之间相互转换的关系

在 Weyl 表象中，对  $\bar{u}(p, \lambda)$  和  $\bar{v}(p, \lambda)$  进行转置，得

$$\bar{u}^T(\mathbf{p}, \lambda) = \begin{pmatrix} \omega_\lambda(\mathbf{p})\xi_\lambda^*(\mathbf{p}) \\ \omega_{-\lambda}(\mathbf{p})\xi_\lambda^*(\mathbf{p}) \end{pmatrix}, \quad \bar{v}^T(\mathbf{p}, \lambda) = \begin{pmatrix} -\lambda\omega_{-\lambda}(\mathbf{p})\xi_{-\lambda}^*(\mathbf{p}) \\ \lambda\omega_\lambda(\mathbf{p})\xi_{-\lambda}^*(\mathbf{p}) \end{pmatrix}$$

 另一方面，按照螺旋态的具体形式， $i\sigma^2$  对  $\xi_\lambda^*(p)$  的作用为

$$i\sigma^2 \xi_+^*(\mathbf{p}) = N \begin{pmatrix} & 1 \\ -1 & \end{pmatrix} \begin{pmatrix} |\mathbf{p}| + p^3 \\ p^1 - ip^2 \end{pmatrix} = N \begin{pmatrix} p^1 - ip^2 \\ -(|\mathbf{p}| + p^3) \end{pmatrix} = -\xi_-(\mathbf{p})$$

$$i\sigma^2 \xi_-^*(\mathbf{p}) = N \begin{pmatrix} & 1 \\ -1 & \end{pmatrix} \begin{pmatrix} -p^1 - ip^2 \\ |\mathbf{p}| + p^3 \end{pmatrix} = N \begin{pmatrix} |\mathbf{p}| + p^3 \\ p^1 + ip^2 \end{pmatrix} = +\xi_+(\mathbf{p})$$

其中归一化因子  $N \equiv [2|\mathbf{p}|(|\mathbf{p}| + p^3)]^{-1/2}$ ，归纳起来，得

$$i\sigma^2 \xi_\lambda^*(\mathbf{p}) = -\lambda \xi_{-\lambda}(\mathbf{p}), \quad i\sigma^2 \xi_{-\lambda}^*(\mathbf{p}) = \lambda \xi_\lambda(\mathbf{p})$$

电荷共轭场



### 引入旋量空间中的电荷共轭矩阵

$$\mathcal{C} \equiv i\gamma^0\gamma^2 = i \begin{pmatrix} & 1 \\ 1 & \end{pmatrix} \begin{pmatrix} & \sigma^2 \\ -\sigma^2 & \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -i\sigma^2 & \\ & i\sigma^2 \end{pmatrix}$$



就可以导出平面波旋量系数  $u(p, \lambda)$  和  $v(p, \lambda)$  之间的转换关系式:

$$\mathcal{C}\bar{u}^T(\mathbf{p}, \lambda) = \begin{pmatrix} -\omega_\lambda(\mathbf{p})i\sigma^2\xi_\lambda^*(\mathbf{p}) \\ \omega_{-\lambda}(\mathbf{p})i\sigma^2\xi_\lambda^*(\mathbf{p}) \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \lambda\omega_\lambda(\mathbf{p})\xi_{-\lambda}(\mathbf{p}) \\ -\lambda\omega_{-\lambda}(\mathbf{p})\xi_{-\lambda}(\mathbf{p}) \end{pmatrix} = v(\mathbf{p}, \lambda)$$

$$\mathcal{C}\bar{v}^T(\mathbf{p}, \lambda) = \begin{pmatrix} \lambda\omega_{-\lambda}(\mathbf{p})i\sigma^2\xi_{-\lambda}^*(\mathbf{p}) \\ \lambda\omega_\lambda(\mathbf{p})i\sigma^2\xi_{-\lambda}^*(\mathbf{p}) \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \omega_{-\lambda}(\mathbf{p})\xi_\lambda(\mathbf{p}) \\ \omega_\lambda(\mathbf{p})\xi_\lambda(\mathbf{p}) \end{pmatrix} = u(\mathbf{p}, \lambda)$$

电荷共轭场



### 引入旋量空间中的电荷共轭矩阵

$$\mathcal{C} \equiv i\gamma^0\gamma^2 = i \begin{pmatrix} & 1 \\ 1 & \end{pmatrix} \begin{pmatrix} & \sigma^2 \\ -\sigma^2 & \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -i\sigma^2 & \\ & i\sigma^2 \end{pmatrix}$$



就可以导出平面波旋量系数  $u(p, \lambda)$  和  $v(p, \lambda)$  之间的转换关系式:

$$\mathcal{C}\bar{u}^T(\mathbf{p}, \lambda) = \begin{pmatrix} -\omega_\lambda(\mathbf{p})i\sigma^2\xi_\lambda^*(\mathbf{p}) \\ \omega_{-\lambda}(\mathbf{p})i\sigma^2\xi_\lambda^*(\mathbf{p}) \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \lambda\omega_\lambda(\mathbf{p})\xi_{-\lambda}(\mathbf{p}) \\ -\lambda\omega_{-\lambda}(\mathbf{p})\xi_{-\lambda}(\mathbf{p}) \end{pmatrix} = v(\mathbf{p}, \lambda)$$

$$\mathcal{C}\bar{v}^T(\mathbf{p}, \lambda) = \begin{pmatrix} \lambda\omega_{-\lambda}(\mathbf{p})i\sigma^2\xi_{-\lambda}^*(\mathbf{p}) \\ \lambda\omega_\lambda(\mathbf{p})i\sigma^2\xi_{-\lambda}^*(\mathbf{p}) \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \omega_{-\lambda}(\mathbf{p})\xi_\lambda(\mathbf{p}) \\ \omega_\lambda(\mathbf{p})\xi_\lambda(\mathbf{p}) \end{pmatrix} = u(\mathbf{p}, \lambda)$$



于是,  $\psi(x)$  的  $C$  变换化为

$$\begin{aligned} C^{-1}\psi(x)C &= \int \frac{d^3p}{(2\pi)^3} \frac{1}{\sqrt{2E_p}} \sum_{\lambda} \left[ \zeta_C^* u(\mathbf{p}, \lambda) b_{\mathbf{p}, \lambda} e^{-ip \cdot x} + \zeta_C^* v(\mathbf{p}, \lambda) a_{\mathbf{p}, \lambda}^\dagger e^{ip \cdot x} \right] \\ &= \int \frac{d^3p}{(2\pi)^3} \frac{1}{\sqrt{2E_p}} \sum_{\lambda} \left[ \zeta_C^* \mathcal{C} \bar{v}^T(\mathbf{p}, \lambda) b_{\mathbf{p}, \lambda} e^{-ip \cdot x} + \zeta_C^* \mathcal{C} \bar{u}^T(\mathbf{p}, \lambda) a_{\mathbf{p}, \lambda}^\dagger e^{ip \cdot x} \right] = \zeta_C^* \psi^{\mathcal{C}}(x) \end{aligned}$$



$$\psi^C(x) \equiv C\bar{\psi}^T(x)$$

便是  $\psi(x)$  的**电荷共轭场**

# 电荷共轭矩阵的性质



现在研究**电荷共轭矩阵  $\mathcal{C}$**  的性质



利用  $(\sigma^2)^T = -\sigma^2$ 、 $\gamma^0$  的厄米性、 $\gamma^2$  的反厄米性和  $\gamma^2\gamma^0 = -\gamma^0\gamma^2$ ，有

$$\mathcal{C}^T = \begin{pmatrix} -i(\sigma^2)^T & \\ & i(\sigma^2)^T \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} i\sigma^2 & \\ & -i\sigma^2 \end{pmatrix} = -\mathcal{C}$$

$$\mathcal{C}^\dagger = -i(\gamma^2)^\dagger(\gamma^0)^\dagger = i\gamma^2\gamma^0 = -i\gamma^0\gamma^2 = -\mathcal{C}$$

$$\mathcal{C}^\dagger \mathcal{C} = \gamma^0\gamma^2\gamma^0\gamma^2 = -(\gamma^0)^2(\gamma^2)^2 = \mathbf{1}$$



可见， $\mathcal{C}$  是**幺正矩阵**，满足

$$\mathcal{C}^T = \mathcal{C}^\dagger = \mathcal{C}^{-1} = -\mathcal{C}$$

# 电荷共轭矩阵的性质



现在研究**电荷共轭矩阵  $\mathcal{C}$**  的性质



利用  $(\sigma^2)^T = -\sigma^2$ 、 $\gamma^0$  的厄米性、 $\gamma^2$  的反厄米性和  $\gamma^2\gamma^0 = -\gamma^0\gamma^2$ ，有

$$\mathcal{C}^T = \begin{pmatrix} -i(\sigma^2)^T & \\ & i(\sigma^2)^T \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} i\sigma^2 & \\ & -i\sigma^2 \end{pmatrix} = -\mathcal{C}$$

$$\mathcal{C}^\dagger = -i(\gamma^2)^\dagger(\gamma^0)^\dagger = i\gamma^2\gamma^0 = -i\gamma^0\gamma^2 = -\mathcal{C}$$

$$\mathcal{C}^\dagger \mathcal{C} = \gamma^0\gamma^2\gamma^0\gamma^2 = -(\gamma^0)^2(\gamma^2)^2 = 1$$



可见， $\mathcal{C}$  是**幺正矩阵**，满足

$$\mathcal{C}^T = \mathcal{C}^\dagger = \mathcal{C}^{-1} = -\mathcal{C}$$



**Pauli 矩阵**满足  $\sigma^2\sigma^1\sigma^2 = i\sigma^2\sigma^3 = -\sigma^1 = -(\sigma^1)^T$ 、 $\sigma^2\sigma^2\sigma^2 = \sigma^2 = -(\sigma^2)^T$  和  $\sigma^2\sigma^3\sigma^2 = i\sigma^1\sigma^2 = -\sigma^3 = -(\sigma^3)^T$ ，归纳得到  $\sigma^2\mathbf{1}\sigma^2 = \mathbf{1}^T$  和  $\sigma^2\sigma\sigma^2 = -\sigma^T$ ，因此

$$\sigma^2\sigma^\mu\sigma^2 = (\bar{\sigma}^\mu)^T, \quad \sigma^2\bar{\sigma}^\mu\sigma^2 = (\sigma^\mu)^T$$

## Dirac 矩阵的电荷共轭变换

利用  $\sigma^2 \sigma^\mu \sigma^2 = (\bar{\sigma}^\mu)^T$  和  $\sigma^2 \bar{\sigma}^\mu \sigma^2 = (\sigma^\mu)^T$  推出

$$\begin{aligned} C^{-1} \gamma^\mu C &= \begin{pmatrix} i\sigma^2 & \\ & -i\sigma^2 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} & \sigma^\mu \\ \bar{\sigma}^\mu & \end{pmatrix} \begin{pmatrix} -i\sigma^2 & \\ & i\sigma^2 \end{pmatrix} = - \begin{pmatrix} & \sigma^2 \sigma^\mu \sigma^2 \\ \sigma^2 \bar{\sigma}^\mu \sigma^2 & \end{pmatrix} \\ &= - \begin{pmatrix} & (\bar{\sigma}^\mu)^T \\ (\sigma^\mu)^T & \end{pmatrix} \end{aligned}$$

$$\mathcal{C}^{-1}\gamma^5\mathcal{C} = \begin{pmatrix} i\sigma^2 & \\ & -i\sigma^2 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} -1 & \\ & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} -i\sigma^2 & \\ & i\sigma^2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -(\sigma^2)^2 & \\ & (\sigma^2)^2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -1 & \\ & 1 \end{pmatrix}$$

即得  $\gamma^\mu$  和  $\gamma^5$  关于  $C$  的相似变换性质

$$\mathcal{C}^{-1}\gamma^\mu\mathcal{C} = -(\gamma^\mu)^T, \quad \mathcal{C}^{-1}\gamma^5\mathcal{C} = \gamma^5$$

 由于  $C^{-1} = -C$ ，这两个式子等价于

$$\mathcal{C}^{-1}(\gamma^\mu)^T \mathcal{C} = -\gamma^\mu, \quad \mathcal{C}^{-1}(\gamma^5)^T \mathcal{C} = \gamma^5$$

### $\psi^c(x)$ 的运动方程

如果 Dirac 旋量场  $\psi(x)$  携带电荷  $Q$ ，相应的运动方程是

$$[\gamma^\mu(i\partial_\mu - QeA_\mu) - m]\psi = 0$$

对上式取厄米共轭，再右乘  $\gamma^0$ ，得

$$0 = \psi^\dagger [(\gamma^\mu)^\dagger (-i\partial_\mu - QeA_\mu) - m] \gamma^0 = \bar{\psi} [-\gamma^\mu (i\partial_\mu + QeA_\mu) - m]$$

转置，推出  $[-(\gamma^\mu)^T(i\partial_\mu + QeA_\mu) - m]\bar{\psi}^T = 0$

### $\psi^c(x)$ 的运动方程

如果 Dirac 旋量场  $\psi(x)$  携带电荷  $Q$ ，相应的运动方程是

$$[\gamma^\mu(i\partial_\mu - QeA_\mu) - m]\psi = 0$$

对上式取厄米共轭，再右乘  $\gamma^0$ ，得

$$0 = \psi^\dagger [(\gamma^\mu)^\dagger (-i\partial_\mu - QeA_\mu) - m] \gamma^0 = \bar{\psi} [-\gamma^\mu (i\partial_\mu + QeA_\mu) - m]$$

转置，推出  $[-(\gamma^\mu)^T(i\partial_\mu + QeA_\mu) - m]\bar{\psi}^T = 0$

利用  $\mathcal{C}^{-1}\gamma^\mu\mathcal{C} = -(\gamma^\mu)^T$ , 将上式化为

$$0 = [\mathcal{C}^{-1}\gamma^\mu\mathcal{C}(\mathrm{i}\partial_\mu + QeA_\mu) - m\mathcal{C}^{-1}\mathcal{C}]\bar{\psi}^T = \mathcal{C}^{-1}[\gamma^\mu(\mathrm{i}\partial_\mu + QeA_\mu) - m]\mathcal{C}\bar{\psi}^T$$

从而得到电荷共轭场  $\psi^C(x)$  的运动方程

$$[\gamma^\mu(i\partial_\mu + QeA_\mu) - m]\psi^C = 0$$

对比  $\psi(x)$  的运动方程，可以看出  $\psi^C(x)$  确实携带相反的电荷  $-Q$

同理， $\psi^C(x)$  携带的任何 U(1) 荷都与  $\psi(x)$  相反

### $\psi(x)$ 和 $\bar{\psi}(x)$ 的 $C$ 变换

根据  $\mathcal{C}^T = \mathcal{C}^\dagger = \mathcal{C}^{-1} = -\mathcal{C}$  和  $\mathcal{C}^{-1}(\gamma^\mu)^T \mathcal{C} = -\gamma^\mu$

电荷共轭场  $\psi^C(x) = \mathcal{C}\bar{\psi}^T(x)$  的 Dirac 共轭为

$$\begin{aligned}\bar{\psi}^C &= (\psi^C)^\dagger \gamma^0 = (\bar{\psi}^T)^\dagger \gamma^0 = [(\gamma^0)^T (\bar{\psi} C^T)^\dagger]^T = [(\gamma^0)^T (\psi^\dagger \gamma^0 C^\dagger)^\dagger]^T = [(\gamma^0)^T C \gamma^0 \psi]^T \\ &= [C C^{-1} (\gamma^0)^T C \gamma^0 \psi]^T = - (C \gamma^0 \gamma^0 \psi)^T = (C^T \psi)^T\end{aligned}$$



即

$$\bar{\psi}^C(x) = \psi^T(x) C$$

# $\psi(x)$ 和 $\bar{\psi}(x)$ 的 $C$ 变换

🐵 根据  $\mathcal{C}^T = \mathcal{C}^\dagger = \mathcal{C}^{-1} = -\mathcal{C}$  和  $\mathcal{C}^{-1}(\gamma^\mu)^T \mathcal{C} = -\gamma^\mu$

🎬 电荷共轭场  $\psi^C(x) = \mathcal{C}\bar{\psi}^T(x)$  的 Dirac 共轭为

$$\begin{aligned}\bar{\psi}^C &= (\psi^C)^\dagger \gamma^0 = (\mathcal{C}\bar{\psi}^T)^\dagger \gamma^0 = [(\gamma^0)^T (\bar{\psi} \mathcal{C}^T)^\dagger]^T = [(\gamma^0)^T (\psi^\dagger \gamma^0 \mathcal{C}^\dagger)^\dagger]^T = [(\gamma^0)^T \mathcal{C} \gamma^0 \psi]^T \\ &= [\mathcal{C} \mathcal{C}^{-1}(\gamma^0)^T \mathcal{C} \gamma^0 \psi]^T = -(\mathcal{C} \gamma^0 \gamma^0 \psi)^T = (\mathcal{C}^T \psi)^T\end{aligned}$$

🎥 即

$$\bar{\psi}^C(x) = \psi^T(x) \mathcal{C}$$

🎞 于是  $C^{-1}\bar{\psi}C = C^\dagger \psi^\dagger C \gamma^0 = (C^{-1}\psi C)^\dagger \gamma^0 = (\zeta_C^* \psi^C)^\dagger \gamma^0 = \zeta_C \bar{\psi}^C = \zeta_C \psi^T \mathcal{C}$

💻 也就是说, Dirac 旋量场  $\psi(x)$  及其 Dirac 共轭场  $\bar{\psi}(x)$  的  $C$  变换是

$$C^{-1}\psi(x)C = \zeta_C^* \psi^C(x) = \zeta_C^* \mathcal{C} \bar{\psi}^T(x), \quad C^{-1}\bar{\psi}(x)C = \zeta_C \bar{\psi}^C(x) = \zeta_C \psi^T(x) \mathcal{C}$$

⌚ 仿照  $\bar{\psi}^C(x) = \psi^T(x) \mathcal{C}$  的推导, 由  $\mathcal{C}\bar{u}^T(\mathbf{p}, \lambda) = v(\mathbf{p}, \lambda)$  和  $\mathcal{C}\bar{v}^T(\mathbf{p}, \lambda) = u(\mathbf{p}, \lambda)$  得

$$\bar{v}(\mathbf{p}, \lambda) = u^T(\mathbf{p}, \lambda) \mathcal{C}, \quad \bar{u}(\mathbf{p}, \lambda) = v^T(\mathbf{p}, \lambda) \mathcal{C}$$

### 一般旋量双线性型的 $C$ 变换

 考虑一般旋量双线性型  $\bar{\psi}(x)\Gamma\psi(x)$ ，其中  $\Gamma$  是旋量空间中的任意  $4 \times 4$  矩阵，则

$$C^{-1}\bar{\psi}\Gamma\psi C = \textcolor{red}{C}^{-1}\bar{\psi}C\Gamma\textcolor{violet}{C}^{-1}\psi\textcolor{violet}{C} = |\zeta_C|^2\psi^T\textcolor{violet}{C}\Gamma C\bar{\psi}^T = \psi^T C\Gamma C\bar{\psi}^T = -\bar{\psi}\textcolor{teal}{C}^T\Gamma^T\textcolor{teal}{C}^T\psi$$

 最后一步进行了**转置**，需要注意的是，**转置两个旋量场会交换两者的位置**，为

了与**反对易关系**相匹配，必须引进一个额外的**负号**

# 一般旋量双线性型的 $C$ 变换

🐻 考虑一般旋量双线性型  $\bar{\psi}(x)\Gamma\psi(x)$ ，其中  $\Gamma$  是旋量空间中的任意  $4 \times 4$  矩阵，则

$$C^{-1}\bar{\psi}\Gamma\psi C = \textcolor{red}{C}^{-1}\bar{\psi}\textcolor{red}{C}\Gamma\textcolor{purple}{C}^{-1}\psi\textcolor{purple}{C} = |\zeta_C|^2\psi^T\textcolor{red}{C}\Gamma\textcolor{purple}{C}\bar{\psi}^T = \psi^T\mathcal{C}\Gamma\mathcal{C}\bar{\psi}^T = -\bar{\psi}\textcolor{teal}{C}^T\Gamma^T\mathcal{C}^T\psi$$

💡 最后一步进行了转置，需要注意的是，转置两个旋量场会交换两者的位置，为

了与反对易关系相匹配，必须引进一个额外的负号

💡 从而，由  $\mathcal{C}^T = \mathcal{C}^{-1} = -\mathcal{C}$  得到  $\bar{\psi}\Gamma\psi$  的  $C$  变换

$$C^{-1}\bar{\psi}(x)\Gamma\psi(x)C = \bar{\psi}(x)\textcolor{blue}{C}^{-1}\Gamma^T\mathcal{C}\psi(x) = \bar{\psi}(x)\Gamma^{\textcolor{violet}{C}}\psi(x)$$

💡 其中  $\Gamma^C \equiv \mathcal{C}^{-1}\Gamma^T\mathcal{C}$  可视为矩阵  $\Gamma$  的电荷共轭变换

### 一般旋量双线性型的 $C$ 变换

 考虑一般旋量双线性型  $\bar{\psi}(x)\Gamma\psi(x)$ ，其中  $\Gamma$  是旋量空间中的任意  $4 \times 4$  矩阵，则

$$C^{-1}\bar{\psi}\Gamma\psi C = \textcolor{red}{C^{-1}\bar{\psi}C\Gamma C^{-1}\psi C} = |\zeta_C|^2 \psi^T \textcolor{red}{C\Gamma C} \bar{\psi}^T = \psi^T C\Gamma C \bar{\psi}^T = -\bar{\psi} \textcolor{red}{C^T\Gamma^T C^T} \psi$$

最后一步进行了**转置**，需要注意的是，**转置两个旋量场会交换两者的位置**，为

了与**反对易关系**相匹配，必须引进一个额外的**负号**

从而, 由  $\mathcal{C}^T = \mathcal{C}^{-1} = -\mathcal{C}$  得到  $\bar{\psi}\Gamma\psi$  的  $C$  变换

$$C^{-1}\bar{\psi}(x)\Gamma\psi(x)C = \bar{\psi}(x)\mathcal{C}^{-1}\Gamma^T\mathcal{C}\psi(x) = \bar{\psi}(x)\boldsymbol{\Gamma}^{\mathbf{C}}\psi(x)$$

其中  $\Gamma^C \equiv C^{-1} \Gamma^T C$  可视为矩阵  $\Gamma$  的电荷共轭变换

根据  $\mathcal{C}^{-1}(\gamma^\mu)^T \mathcal{C} = -\gamma^\mu$  和  $\mathcal{C}^{-1}(\gamma^5)^T \mathcal{C} = \gamma^5$ ，有

$$\mathbf{1}^C = \mathcal{C}^{-1} \mathbf{1}^T \mathcal{C} = +\mathbf{1}, \quad (i\gamma^5)^C = \mathcal{C}^{-1} (i\gamma^5)^T \mathcal{C} = +i\gamma^5$$

$$(\gamma^\mu)^C = \mathcal{C}^{-1}(\gamma^\mu)^T \mathcal{C} = -\gamma^\mu, \quad (\gamma^\mu \gamma^5)^C = \mathcal{C}^{-1}(\gamma^\mu \gamma^5)^T \mathcal{C} = +\gamma^\mu \gamma^5$$

$$(\gamma^\mu \gamma^\nu)^C = \mathcal{C}^{-1} (\gamma^\mu \gamma^\nu)^T \mathcal{C} = +\gamma^\nu \gamma^\mu, \quad (\sigma^{\mu\nu})^C = \mathcal{C}^{-1} (\sigma^{\mu\nu})^T \mathcal{C} = -\sigma^{\mu\nu}$$

旋量双线性型的  $C$  变换

于是，各种旋量双线性型的  $C$  变换为

$$C^{-1}\bar{\psi}(x)\psi(x)C = +\bar{\psi}(x)\psi(x)$$

$$C^{-1}\bar{\psi}(x)i\gamma^5\psi(x)C = +\bar{\psi}(x)i\gamma^5\psi(x)$$

$$C^{-1}\bar{\psi}(x)\gamma^\mu\psi(x)C = -\bar{\psi}(x)\gamma^\mu\psi(x)$$

$$C^{-1}\bar{\psi}(x)\gamma^\mu\gamma^5\psi(x)C = +\bar{\psi}(x)\gamma^\mu\gamma^5\psi(x)$$

$$C^{-1}\bar{\psi}(x)\sigma^{\mu\nu}\psi(x)C = -\bar{\psi}(x)\sigma^{\mu\nu}\psi(x)$$

# 旋量双线性型的 $C$ 变换



于是，各种旋量双线性型的  $C$  变换为

$$C^{-1}\bar{\psi}(x)\psi(x)C = +\bar{\psi}(x)\psi(x)$$

$$C^{-1}\bar{\psi}(x)i\gamma^5\psi(x)C = +\bar{\psi}(x)i\gamma^5\psi(x)$$

$$C^{-1}\bar{\psi}(x)\gamma^\mu\psi(x)C = -\bar{\psi}(x)\gamma^\mu\psi(x)$$

$$C^{-1}\bar{\psi}(x)\gamma^\mu\gamma^5\psi(x)C = +\bar{\psi}(x)\gamma^\mu\gamma^5\psi(x)$$

$$C^{-1}\bar{\psi}(x)\sigma^{\mu\nu}\psi(x)C = -\bar{\psi}(x)\sigma^{\mu\nu}\psi(x)$$



拉氏量中的动能项算符  $i\bar{\psi}\gamma^\mu\partial_\mu\psi$  在  $C$  变换下化为

$$\begin{aligned} C^{-1}i\bar{\psi}\gamma^\mu\partial_\mu\psi C &= i\psi^T \mathcal{C} \gamma^\mu \mathcal{C} \partial_\mu \bar{\psi}^T = -i\psi^T \mathcal{C}^{-1} \gamma^\mu \mathcal{C} \partial_\mu \bar{\psi}^T = i\psi^T (\gamma^\mu)^T \partial_\mu \bar{\psi}^T \\ &= -i(\partial_\mu \bar{\psi})\gamma^\mu \psi = -i\partial_\mu (\bar{\psi}\gamma^\mu\psi) + i\bar{\psi}\gamma^\mu\partial_\mu\psi \end{aligned}$$



最后的表达式中第一项是全散度，全时空积分后对作用量没有贡献，可以丢弃



因而上式表明动能项算符在  $C$  变换下不变



自由 Dirac 旋量场的拉氏量  $\mathcal{L} = i\bar{\psi}\gamma^\mu\partial_\mu\psi - m\bar{\psi}\psi$  具有电荷共轭不变性

手征旋量场算符的  $C$  变换

对于 8.3 节的手征旋量场  $\psi_L(x)$  和  $\psi_R(x)$ ，算符  $\bar{\psi}_R \psi_L = \bar{\psi} P_L \psi = \bar{\psi}(1 - \gamma^5)\psi/2$  和  $\bar{\psi}_L \psi_R = \bar{\psi} P_R \psi = \bar{\psi}(1 + \gamma^5)\psi/2$  在  $C$  变换下不变，满足

$$C^{-1}\bar{\psi}_R(x)\psi_L(x)C = +\bar{\psi}_R(x)\psi_L(x)$$

$$C^{-1}\bar{\psi}_{\text{L}}(x)\psi_{\text{R}}(x)C = +\bar{\psi}_{\text{L}}(x)\psi_{\text{R}}(x)$$

# 手征旋量场算符的 $C$ 变换

 对于 8.3 节的手征旋量场  $\psi_L(x)$  和  $\psi_R(x)$ ，算符  $\bar{\psi}_R \psi_L = \bar{\psi} P_L \psi = \bar{\psi}(1 - \gamma^5)\psi/2$  和  $\bar{\psi}_L \psi_R = \bar{\psi} P_R \psi = \bar{\psi}(1 + \gamma^5)\psi/2$  在  $C$  变换下**不变**，满足

$$C^{-1} \bar{\psi}_R(x) \psi_L(x) C = +\bar{\psi}_R(x) \psi_L(x)$$

$$C^{-1} \bar{\psi}_L(x) \psi_R(x) C = +\bar{\psi}_L(x) \psi_R(x)$$

 另一方面，**左手流算符**  $\bar{\psi}_L \gamma^\mu \psi_L = \bar{\psi} \gamma^\mu P_L \psi = \frac{1}{2} \bar{\psi} \gamma^\mu (1 - \gamma^5) \psi$  和

**右手流算符**  $\bar{\psi}_R \gamma^\mu \psi_R = \bar{\psi} \gamma^\mu P_R \psi = \frac{1}{2} \bar{\psi} \gamma^\mu (1 + \gamma^5) \psi$  的  $C$  变换为

$$C^{-1} \bar{\psi}_L(x) \gamma^\mu \psi_L(x) C = -\bar{\psi}_R(x) \gamma^\mu \psi_R(x)$$

$$C^{-1} \bar{\psi}_R(x) \gamma^\mu \psi_R(x) C = -\bar{\psi}_L(x) \gamma^\mu \psi_L(x)$$

 两者在  $C$  变换下**相互转化**，并出现一个**负号**

 在**弱相互作用**中，轻子和夸克的**左手流算符**和**右手流算符**参与**不同的规范相互作用**，因而**电荷共轭对称性遭到破坏**

### 9.2.2 小节 Majorana 旋量场

 如果  $\psi(x)$  与它的电荷共轭场相同,  $\psi(x) = \psi^C(x)$ , 即满足**自共轭条件**

$$\psi(x) = \mathcal{C}\bar{\psi}^T(x)$$

那么， $\psi(x)$  就是一种纯中性的场，不能携带任何 U(1) 荷，称为 Majorana 旋量场，上式称为 Majorana 条件

于是, Majorana 旋量场满足  $\bar{\psi}(x) = \bar{\psi}^C(x)$



# Ettore Majorana (1906–?)

### 9.2.2 小节 Majorana 旋量场

 如果  $\psi(x)$  与它的电荷共轭场相同,  $\psi(x) = \psi^C(x)$ , 即满足**自共轭条件**

$$\psi(x) = \mathcal{C}\bar{\psi}^T(x)$$

那么， $\psi(x)$  就是一种纯中性的场，不能携带任何 U(1) 荷，称为 Majorana 旋量场，上式称为 Majorana 条件



# Ettore Majorana (1906–?)

于是, Majorana 旋量场满足  $\bar{\psi}(x) = \bar{\psi}^C(x)$

根据  $\bar{\psi}^C(x) = \psi^T(x)\mathcal{C}$ ， Majorana 条件等价于  $\bar{\psi}(x) = \psi^T(x)\mathcal{C}$

这里没出现  $\psi^\dagger(x)$ , 而出现  $\psi^T(x)$ , 表明  $\bar{\psi}_a(x) = \psi_b(x) C_{ba}$  与  $\psi_a(x)$  线性相关

因此,  $\bar{\psi}_a(x)$  并不是独立于  $\psi_a(x)$  的场变量, 这一点与 Dirac 旋量场不同

根据前面的讨论,  $\psi^C(x)$  的平面波展开式为

$$\psi^C(x) = \zeta_C C^{-1} \psi(x) C = \int \frac{d^3 p}{(2\pi)^3} \frac{1}{\sqrt{2E_p}} \sum_{\lambda} \left[ u(\mathbf{p}, \lambda) b_{\mathbf{p}, \lambda} e^{-ip \cdot x} + v(\mathbf{p}, \lambda) a_{\mathbf{p}, \lambda}^\dagger e^{ip \cdot x} \right]$$

## Majorana 费米子

将上式与  $\psi(x) = \int \frac{d^3p}{(2\pi)^3} \frac{1}{\sqrt{2E_p}} \sum_{\lambda} [u(\mathbf{p}, \lambda) \mathbf{a}_{\mathbf{p}, \lambda} e^{-ip \cdot x} + v(\mathbf{p}, \lambda) \mathbf{b}_{\mathbf{p}, \lambda}^\dagger e^{ip \cdot x}]$  比较

可知 Majorana 条件  $\psi(x) = \psi^C(x)$  意味着  $b_{p,\lambda} = a_{p,\lambda}$

因此，Majorana 旋量场  $\psi(x)$  的平面波展开式是

$$\psi(x) = \int \frac{d^3 p}{(2\pi)^3} \frac{1}{\sqrt{2E_p}} \sum_{\lambda=\pm} \left[ u(\mathbf{p}, \lambda) \color{red} a_{\mathbf{p}, \lambda} e^{-ip \cdot x} + v(\mathbf{p}, \lambda) \color{red} a_{\mathbf{p}, \lambda}^\dagger e^{ip \cdot x} \right]$$

产生湮灭算符满足反对易关系

$$\{a_{\mathbf{p},\lambda},a_{\mathbf{q},\lambda'}^\dagger\}=(2\pi)^3\delta_{\lambda\lambda'}\delta^{(3)}(\mathbf{p}-\mathbf{q}), \quad \{a_{\mathbf{p},\lambda},a_{\mathbf{q},\lambda'}\}=\{a_{\mathbf{p},\lambda}^\dagger,a_{\mathbf{q},\lambda'}^\dagger\}=0$$

### 标量场 $P$ 变换

○○○○○○○○○○○○○○○○

### 标量场 $T$ 、 $C$ 变换

000000000000

旋量场 C 变换

0000000000

Majorana 旋量场

00000

### 旋量场 $P$ 、 $T$ 变换

○○○○○○○○○○○○○○○○

## Majorana 费米子

将上式与  $\psi(x) = \int \frac{d^3p}{(2\pi)^3} \frac{1}{\sqrt{2E_p}} \sum_{\lambda} [u(\mathbf{p}, \lambda) \mathbf{a}_{\mathbf{p}, \lambda} e^{-ip \cdot x} + v(\mathbf{p}, \lambda) \mathbf{b}_{\mathbf{p}, \lambda}^\dagger e^{ip \cdot x}]$  比较

可知 Majorana 条件  $\psi(x) = \psi^C(x)$  意味着  $b_{p,\lambda} = a_{p,\lambda}$

因此, Majorana 旋量场  $\psi(x)$  的平面波展开式是

$$\psi(x) = \int \frac{d^3 p}{(2\pi)^3} \frac{1}{\sqrt{2E_p}} \sum_{\lambda=\pm} \left[ u(\mathbf{p}, \lambda) \color{red} a_{\mathbf{p}, \lambda} e^{-ip \cdot x} + v(\mathbf{p}, \lambda) \color{red} a_{\mathbf{p}, \lambda}^\dagger e^{ip \cdot x} \right]$$

产生湮灭算符满足反对易关系

$$\{a_{\mathbf{p},\lambda},a_{\mathbf{q},\lambda'}^\dagger\}=(2\pi)^3\delta_{\lambda\lambda'}\delta^{(3)}(\mathbf{p}-\mathbf{q}), \quad \{a_{\mathbf{p},\lambda},a_{\mathbf{q},\lambda'}\}=\{a_{\mathbf{p},\lambda}^\dagger,a_{\mathbf{q},\lambda'}^\dagger\}=0$$

类似于实标量场，Majorana 旋量场描述一种纯中性费米子

即正费米子与反费米子相同，称为 Majorana 费米子

  $C^{-1}a_{p,\lambda}C = \zeta_C^*b_{p,\lambda}$ 、 $C^{-1}b_{p,\lambda}C = \zeta_C a_{p,\lambda}$  和  $b_{p,\lambda} = a_{p,\lambda}$  表明  $\zeta_C = \zeta_C^*$

故  $\zeta_C = \pm 1$ ，也就是说，Majorana 旋量场的  $C$  宇称要么为偶，要么为奇。

## Majorana 旋量场双线性型的 $C$ 变换



对于 Majorana 旋量场,  $C^{-1}\psi(x)C = \zeta^*\psi^C(x)$  和  $C^{-1}\bar{\psi}(x)C = \zeta_C\bar{\psi}^C(x)$  化为

$$C^{-1}\psi(x)C = \zeta_C\psi(x), \quad C^{-1}\bar{\psi}(x)C = \zeta_C\bar{\psi}(x)$$



在  $C$  变换下，由 Majorana 旋量场组成的一般旋量双线性型  $\bar{\psi}(x)\Gamma\psi(x)$  变成

$$C^{-1}\bar{\psi}(x)\Gamma\psi(x)C = C^{-1}\bar{\psi}(x)C\Gamma C^{-1}\psi(x)C = \zeta_C^2 \bar{\psi}(x)\Gamma\psi(x) = +\bar{\psi}(x)\Gamma\psi(x)$$



即非平庸的  $\bar{\psi}\Gamma\psi$  算符的  $C$  宇称必须为偶

Majorana 旋量场双线性型的  $C$  变换



对于 Majorana 旋量场,  $C^{-1}\psi(x)C = \zeta_C^*\psi^C(x)$  和  $C^{-1}\bar{\psi}(x)C = \zeta_C\bar{\psi}^C(x)$  化为

$$C^{-1}\psi(x)C = \zeta_C\psi(x), \quad C^{-1}\bar{\psi}(x)C = \zeta_C\bar{\psi}(x)$$



在  $C$  变换下，由 Majorana 旋量场组成的一般旋量双线性型  $\bar{\psi}(x)\Gamma\psi(x)$  变成

$$C^{-1}\bar{\psi}(x)\Gamma\psi(x)C = C^{-1}\bar{\psi}(x)C\Gamma C^{-1}\psi(x)C = \zeta_C^2 \bar{\psi}(x)\Gamma\psi(x) = +\bar{\psi}(x)\Gamma\psi(x)$$



即非平庸的  $\bar{\psi}\Gamma\psi$  算符的  $C$  宇称必须为偶



这表明 Majorana 旋量场不能构成  $C$  宇称为奇的算符  $\bar{\psi}\gamma^\mu\psi$  和  $\bar{\psi}\sigma^{\mu\nu}\psi$ ，即

$$\bar{\psi}(x)\gamma^\mu\psi(x) = 0, \quad \bar{\psi}(x)\sigma^{\mu\nu}\psi(x) = 0$$



由 Majorana 旋量场构成的**非平庸**双线性型则具有与 Dirac 旋量场**相同的**  $C$  变换规则

# 自由 Majorana 旋量场拉氏量

🐰 自由 Majorana 旋量场  $\psi(x)$  的 Lorentz 不变拉氏量为

$$\mathcal{L} = \frac{i}{2} \bar{\psi} \gamma^\mu \partial_\mu \psi - \frac{1}{2} m \bar{\psi} \psi = \frac{i}{2} \psi^T \mathcal{C} \gamma^\mu \partial_\mu \psi - \frac{1}{2} m \psi^T \mathcal{C} \psi$$

🍕 应用 Euler-Lagrange 方程求经典运动方程时，拉氏量中  $\psi^T$  扮演的角色跟  $\psi$  相同

🍪 如果将前后两个旋量场分别标记为  $\psi_1$  和  $\psi_2$ ，动量项算符可化为

$$\begin{aligned} \psi_1^T \mathcal{C} \gamma^\mu \partial_\mu \psi_2 &= (\psi_1^T \mathcal{C} \gamma^\mu \partial_\mu \psi_2)^T = -(\partial_\mu \psi_2^T) (\gamma^\mu)^T \mathcal{C}^T \psi_1 \\ &= (\partial_\mu \psi_2^T) \mathcal{C} \mathcal{C}^{-1} (\gamma^\mu)^T \mathcal{C} \psi_1 = -(\partial_\mu \psi_2^T) \mathcal{C} \gamma^\mu \psi_1 \end{aligned}$$

# 自由 Majorana 旋量场拉氏量

🐰 自由 Majorana 旋量场  $\psi(x)$  的 Lorentz 不变拉氏量为

$$\mathcal{L} = \frac{i}{2} \bar{\psi} \gamma^\mu \partial_\mu \psi - \frac{1}{2} m \bar{\psi} \psi = \frac{i}{2} \psi^T \mathcal{C} \gamma^\mu \partial_\mu \psi - \frac{1}{2} m \psi^T \mathcal{C} \psi$$

🍕 应用 Euler-Lagrange 方程求经典运动方程时，拉氏量中  $\psi^T$  扮演的角色跟  $\psi$  相同

🍪 如果将前后两个旋量场分别标记为  $\psi_1$  和  $\psi_2$ ，动量项算符可化为

$$\begin{aligned} \psi_1^T \mathcal{C} \gamma^\mu \partial_\mu \psi_2 &= (\psi_1^T \mathcal{C} \gamma^\mu \partial_\mu \psi_2)^T = -(\partial_\mu \psi_2^T) (\gamma^\mu)^T \mathcal{C}^T \psi_1 \\ &= (\partial_\mu \psi_2^T) \mathcal{C} \mathcal{C}^{-1} (\gamma^\mu)^T \mathcal{C} \psi_1 = -(\partial_\mu \psi_2^T) \mathcal{C} \gamma^\mu \psi_1 \end{aligned}$$

🍔 质量项算符可化为  $\psi_1^T \mathcal{C} \psi_2 = (\psi_1^T \mathcal{C} \psi_2)^T = -\psi_2^T \mathcal{C}^T \psi_1 = \psi_2^T \mathcal{C} \psi_1$ ，则

$$\frac{\partial \mathcal{L}}{\partial \psi_1} = -\frac{i}{2} (\partial_\mu \psi_2^T) \mathcal{C} \gamma^\mu - \frac{1}{2} m \psi_2^T \mathcal{C}, \quad \frac{\partial \mathcal{L}}{\partial \psi_2} = -\frac{1}{2} m \psi_1^T \mathcal{C}$$

🍩  $\psi_1$  和  $\psi_2$  都是  $\psi$ ，因而

$$\frac{\partial \mathcal{L}}{\partial (\partial_\mu \psi)} = \frac{i}{2} \psi^T \mathcal{C} \gamma^\mu, \quad \frac{\partial \mathcal{L}}{\partial \psi} = \frac{\partial \mathcal{L}}{\partial \psi_1} + \frac{\partial \mathcal{L}}{\partial \psi_2} = -\frac{i}{2} (\partial_\mu \psi^T) \mathcal{C} \gamma^\mu - m \psi^T \mathcal{C}$$

# 自由 Majorana 旋量场运动方程

 根据  $\frac{\partial \mathcal{L}}{\partial(\partial_\mu \psi)} = \frac{i}{2} \psi^T \mathcal{C} \gamma^\mu$  和  $\frac{\partial \mathcal{L}}{\partial \psi} = -\frac{i}{2} (\partial_\mu \psi^T) \mathcal{C} \gamma^\mu - m \psi^T \mathcal{C}$

 Euler-Lagrange 方程给出  $0 = \partial_\mu \frac{\partial \mathcal{L}}{\partial(\partial_\mu \psi)} - \frac{\partial \mathcal{L}}{\partial \psi} = i(\partial_\mu \psi^T) \mathcal{C} \gamma^\mu + m \psi^T \mathcal{C}$

 对上式转置，并利用  $(\gamma^\mu)^T \mathcal{C}^T = -\mathcal{C} \mathcal{C}^{-1} (\gamma^\mu)^T \mathcal{C} = \mathcal{C} \gamma^\mu = -\mathcal{C}^T \gamma^\mu$ ，推出

$$0 = i(\gamma^\mu)^T \mathcal{C}^T \partial_\mu \psi + m \mathcal{C}^T \psi = \mathcal{C}^T (-i \gamma^\mu \partial_\mu \psi + m \psi)$$

# 自由 Majorana 旋量场运动方程

根据  $\frac{\partial \mathcal{L}}{\partial(\partial_\mu \psi)} = \frac{i}{2} \psi^T \mathcal{C} \gamma^\mu$  和  $\frac{\partial \mathcal{L}}{\partial \psi} = -\frac{i}{2} (\partial_\mu \psi^T) \mathcal{C} \gamma^\mu - m \psi^T \mathcal{C}$

Euler-Lagrange 方程给出  $0 = \partial_\mu \frac{\partial \mathcal{L}}{\partial(\partial_\mu \psi)} - \frac{\partial \mathcal{L}}{\partial \psi} = i(\partial_\mu \psi^T) \mathcal{C} \gamma^\mu + m \psi^T \mathcal{C}$

对上式转置，并利用  $(\gamma^\mu)^T \mathcal{C}^T = -\mathcal{C} \mathcal{C}^{-1} (\gamma^\mu)^T \mathcal{C} = \mathcal{C} \gamma^\mu = -\mathcal{C}^T \gamma^\mu$ ，推出

$$0 = i(\gamma^\mu)^T \mathcal{C}^T \partial_\mu \psi + m \mathcal{C}^T \psi = \mathcal{C}^T (-i \gamma^\mu \partial_\mu \psi + m \psi)$$

可见，自由的 Majorana 旋量场  $\psi(x)$  也满足 Dirac 方程

$$(i \gamma^\mu \partial_\mu - m) \psi(x) = 0$$

这与上述平面波展开式

$$\psi(x) = \int \frac{d^3 p}{(2\pi)^3} \frac{1}{\sqrt{2E_p}} \sum_{\lambda=\pm} \left[ u(\mathbf{p}, \lambda) a_{\mathbf{p}, \lambda} e^{-ip \cdot x} + v(\mathbf{p}, \lambda) a_{\mathbf{p}, \lambda}^\dagger e^{ip \cdot x} \right]$$

相容

## 9.2.3 小节 旋量场的 $P$ 变换

 下面讨论自由 Dirac 旋量场  $\psi(x)$  的  $P$  变换

 宇称变换反转动量方向，但保持角动量不变，因而会翻转螺旋度  $\lambda$  的符号

 平面波旋量系数  $u(\mathbf{p}, \lambda)$  和  $v(\mathbf{p}, \lambda)$  都是用螺旋态  $\xi_\lambda(\mathbf{p})$  表达出来的

 而宇称变换联系着螺旋态  $\xi_\lambda(\mathbf{p})$  和  $\xi_{-\lambda}(-\mathbf{p})$

## 9.2.3 小节 旋量场的 $P$ 变换

下面讨论自由 Dirac 旋量场  $\psi(x)$  的  $P$  变换

宇称变换反转动量方向，但保持角动量不变，因而会翻转螺旋度  $\lambda$  的符号

平面波旋量系数  $u(\mathbf{p}, \lambda)$  和  $v(\mathbf{p}, \lambda)$  都是用螺旋态  $\xi_\lambda(\mathbf{p})$  表达出来的

而宇称变换联系着螺旋态  $\xi_\lambda(\mathbf{p})$  和  $\xi_{-\lambda}(-\mathbf{p})$

第五章中的本征方程  $(\hat{\mathbf{p}} \cdot \boldsymbol{\sigma})\xi_\lambda(\mathbf{p}) = \lambda \xi_\lambda(\mathbf{p})$  和  $(\hat{\mathbf{p}} \cdot \boldsymbol{\sigma})\xi_{-\lambda}(-\mathbf{p}) = \lambda \xi_{-\lambda}(-\mathbf{p})$  表明， $\xi_\lambda(\mathbf{p})$  和  $\xi_{-\lambda}(-\mathbf{p})$  都是  $\hat{\mathbf{p}} \cdot \boldsymbol{\sigma}$  的归一化本征矢量，两者至多相差一个相位因子

这个相位因子的具体形式与螺旋态  $\xi_\lambda(\mathbf{p})$  的约定有关

将螺旋态  $\xi_+(\mathbf{p})$  化为

$$\begin{aligned}\xi_+(\mathbf{p}) &= \frac{1}{\sqrt{2|\mathbf{p}|(|\mathbf{p}| + p^3)}} \begin{pmatrix} |\mathbf{p}| + p^3 \\ p^1 + ip^2 \end{pmatrix} = \frac{1}{\sqrt{2|\mathbf{p}|(|\mathbf{p}| + p^3)}} \begin{pmatrix} \frac{|\mathbf{p}| + p^3}{p^1 - ip^2} (p^1 - ip^2) \\ \frac{p^1 + ip^2}{|\mathbf{p}| - p^3} (|\mathbf{p}| - p^3) \end{pmatrix} \\ &= \frac{1}{\sqrt{2|\mathbf{p}|(|\mathbf{p}| + p^3)}} \begin{pmatrix} \frac{(|\mathbf{p}| + p^3)(p^1 + ip^2)}{(p^1)^2 + (p^2)^2} (p^1 - ip^2) \\ \frac{p^1 + ip^2}{|\mathbf{p}| - p^3} (|\mathbf{p}| - p^3) \end{pmatrix}\end{aligned}$$

## 螺旋态的宇称变换相位因子

利用  $(|\mathbf{p}| + p^3)(|\mathbf{p}| - p^3) = |\mathbf{p}|^2 - (p^3)^2 = (p^1)^2 + (p^2)^2$ ，推出

$$\begin{aligned}\xi_+(\mathbf{p}) &= \frac{1}{\sqrt{2|\mathbf{p}|(|\mathbf{p}| + p^3)}} \begin{pmatrix} \frac{(|\mathbf{p}|+p^3)(p^1+ip^2)}{(p^1)^2+(p^2)^2} (p^1-ip^2) \\ \frac{p^1+ip^2}{|\mathbf{p}|-p^3} (|\mathbf{p}|-p^3) \end{pmatrix} \\ &= \frac{1}{\sqrt{2|\mathbf{p}|(|\mathbf{p}| + p^3)}} \frac{p^1+ip^2}{|\mathbf{p}|-p^3} \begin{pmatrix} p^1-ip^2 \\ |\mathbf{p}|-p^3 \end{pmatrix} \\ &= \frac{1}{\sqrt{2|\mathbf{p}|(|\mathbf{p}|-p^3)}} \frac{p^1+ip^2}{\sqrt{(p^1)^2+(p^2)^2}} \begin{pmatrix} p^1-ip^2 \\ |\mathbf{p}|-p^3 \end{pmatrix} = \kappa_{\mathbf{p},+} \xi_-(-\mathbf{p})\end{aligned}$$

## 螺旋态的宇称变换相位因子

利用  $(|\mathbf{p}| + p^3)(|\mathbf{p}| - p^3) = |\mathbf{p}|^2 - (p^3)^2 = (p^1)^2 + (p^2)^2$ ，推出

$$\begin{aligned}\xi_+(\mathbf{p}) &= \frac{1}{\sqrt{2|\mathbf{p}|(|\mathbf{p}| + p^3)}} \begin{pmatrix} \frac{(|\mathbf{p}|+p^3)(p^1+ip^2)}{(p^1)^2+(p^2)^2}(p^1-ip^2) \\ \frac{p^1+ip^2}{|\mathbf{p}|-p^3}(|\mathbf{p}|-p^3) \end{pmatrix} \\ &= \frac{1}{\sqrt{2|\mathbf{p}|(|\mathbf{p}| + p^3)}} \frac{p^1+ip^2}{|\mathbf{p}|-p^3} \begin{pmatrix} p^1-ip^2 \\ |\mathbf{p}|-p^3 \end{pmatrix} \\ &= \frac{1}{\sqrt{2|\mathbf{p}|(|\mathbf{p}| - p^3)}} \frac{p^1+ip^2}{\sqrt{(p^1)^2+(p^2)^2}} \begin{pmatrix} p^1-ip^2 \\ |\mathbf{p}|-p^3 \end{pmatrix} = \kappa_{\mathbf{p},+} \xi_-(-\mathbf{p})\end{aligned}$$

其中  $\kappa_{\mathbf{p},+}$  是相位因子  $\kappa_{\mathbf{p},\lambda} \equiv \frac{\lambda p^1 + i p^2}{\sqrt{(p^1)^2 + (p^2)^2}}$  在  $\lambda = +$  时的结果

再由  $\kappa_{\mathbf{p},+}^* \kappa_{\mathbf{p},+} = 1$  推出  $\xi_-(-\mathbf{p}) = \kappa_{\mathbf{p},+}^* \xi_+(\mathbf{p})$ , 故

$$\xi_-(\mathbf{p}) = \kappa_{-\mathbf{p},+}^* \xi_+(-\mathbf{p}) = \frac{-p^1 + ip^2}{\sqrt{(p^1)^2 + (p^2)^2}} \xi_+(-\mathbf{p}) = \kappa_{\mathbf{p},-} \xi_+(-\mathbf{p})$$

归纳起来，有  $\xi_\lambda(\mathbf{p}) = \kappa_{\mathbf{p}, \lambda} \xi_{-\lambda}(-\mathbf{p})$ ，可见  $\kappa_{\mathbf{p}, \lambda}$  就是想要得到的相位因子

### 标量场 $P$ 变换

○○○○○○○○○○○○○○○○

### 标量场 $T$ 、 $C$ 变换

○○○○○○○○○○

旋量场 C 变换

oooooooooooo

Majorana 旋量场

ooooo

### 旋量场 $P$ 、 $T$ 变换

○○●○○○○○○○○○○○○○○○○○○○○

$\gamma^0 u(\mathbf{p}, \lambda)$  和  $\gamma^0 v(\mathbf{p}, \lambda)$

由于  $\xi_\lambda(p) = \kappa_{p,\lambda} \xi_{-\lambda}(-p)$ ，Weyl 表象中的  $u(p, \lambda)$  和  $v(p, \lambda)$  满足

$$\gamma^0 u(\mathbf{p}, \lambda) = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \omega_{-\lambda}(\mathbf{p}) \xi_\lambda(\mathbf{p}) \\ \omega_\lambda(\mathbf{p}) \xi_\lambda(\mathbf{p}) \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \omega_\lambda(\mathbf{p}) \color{red}{\xi_\lambda(\mathbf{p})} \\ \omega_{-\lambda}(\mathbf{p}) \color{red}{\xi_\lambda(\mathbf{p})} \end{pmatrix} = \kappa_{\mathbf{p}, \lambda} \begin{pmatrix} \omega_\lambda(-\mathbf{p}) \color{red}{\xi_{-\lambda}(-\mathbf{p})} \\ \omega_{-\lambda}(-\mathbf{p}) \color{red}{\xi_{-\lambda}(-\mathbf{p})} \end{pmatrix}$$

$$\gamma^0 v(\mathbf{p}, \lambda) = \begin{pmatrix} & 1 \\ 1 & \end{pmatrix} \begin{pmatrix} -\lambda \omega_\lambda(\mathbf{p}) \xi_{-\lambda}(\mathbf{p}) \\ \lambda \omega_{-\lambda}(\mathbf{p}) \xi_{-\lambda}(\mathbf{p}) \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \lambda \omega_{-\lambda}(\mathbf{p}) \xi_{-\lambda}(\mathbf{p}) \\ -\lambda \omega_\lambda(\mathbf{p}) \xi_{-\lambda}(\mathbf{p}) \end{pmatrix}$$

$$= \kappa_{\mathbf{p}, -\lambda} \begin{pmatrix} \lambda \omega_{-\lambda}(-\mathbf{p}) \xi_\lambda(-\mathbf{p}) \\ -\lambda \omega_\lambda(-\mathbf{p}) \xi_\lambda(-\mathbf{p}) \end{pmatrix}$$

注意到  $\kappa_{\mathbf{p}, -\lambda} = \frac{-\lambda p^1 + ip^2}{\sqrt{(p^1)^2 + (p^2)^2}} = -\frac{\lambda p^1 - ip^2}{\sqrt{(p^1)^2 + (p^2)^2}} = -\kappa_{\mathbf{p}, \lambda}^*$ , 有

$$\gamma^0 u(\mathbf{p}, \lambda) = \kappa_{\mathbf{p}, \lambda} u(-\mathbf{p}, -\lambda), \quad \gamma^0 v(\mathbf{p}, \lambda) = -\kappa_{\mathbf{p}, \lambda}^* v(-\mathbf{p}, -\lambda)$$

可见,  $\gamma^0$  对平面波旋量系数  $u(p, \lambda)$  和  $v(p, \lambda)$  作用反转了相应的动量和螺旋度, 相当于作宇称变换

# 产生湮灭算符的 $P$ 变换



为得到自洽的宇称变换结果，将正反费米子态  $|p^+, \lambda\rangle$  和  $|p^-, \lambda\rangle$  的  $P$  变换设为

$$P |p^+, \lambda\rangle = \zeta_P \kappa_{-p, -\lambda}^* | -p^+, -\lambda \rangle, \quad P |p^-, \lambda\rangle = \tilde{\zeta}_P \kappa_{-p, -\lambda}^* | -p^-, -\lambda \rangle$$



其中  $\zeta_P$  和  $\tilde{\zeta}_P$  是两个相位因子，从而推出  $a_{p, \lambda}^\dagger$  和  $a_{p, \lambda}$  的  $P$  变换

$$P^{-1} a_{p, \lambda}^\dagger P = \zeta_P \kappa_{-p, -\lambda}^* a_{-p, -\lambda}^\dagger, \quad P^{-1} a_{p, \lambda} P = \zeta_P^* \kappa_{-p, -\lambda} a_{-p, -\lambda}$$



以及  $b_{p, \lambda}^\dagger$  和  $b_{p, \lambda}$  的  $P$  变换

$$P^{-1} b_{p, \lambda}^\dagger P = \tilde{\zeta}_P \kappa_{-p, -\lambda}^* b_{-p, -\lambda}^\dagger, \quad P^{-1} b_{p, \lambda} P = \tilde{\zeta}_P^* \kappa_{-p, -\lambda} b_{-p, -\lambda}$$

# 产生湮灭算符的 $P$ 变换



为得到自洽的宇称变换结果，将正反费米子态  $|p^+, \lambda\rangle$  和  $|p^-, \lambda\rangle$  的  $P$  变换设为

$$P|p^+, \lambda\rangle = \zeta_P \kappa_{-p, -\lambda}^* | -p^+, -\lambda \rangle, \quad P|p^-, \lambda\rangle = \tilde{\zeta}_P \kappa_{-p, -\lambda}^* | -p^-, -\lambda \rangle$$



其中  $\zeta_P$  和  $\tilde{\zeta}_P$  是两个相位因子，从而推出  $a_{p, \lambda}^\dagger$  和  $a_{p, \lambda}$  的  $P$  变换

$$P^{-1} a_{p, \lambda}^\dagger P = \zeta_P \kappa_{-p, -\lambda}^* a_{-p, -\lambda}^\dagger, \quad P^{-1} a_{p, \lambda} P = \zeta_P^* \kappa_{-p, -\lambda} a_{-p, -\lambda}$$



以及  $b_{p, \lambda}^\dagger$  和  $b_{p, \lambda}$  的  $P$  变换

$$P^{-1} b_{p, \lambda}^\dagger P = \tilde{\zeta}_P \kappa_{-p, -\lambda}^* b_{-p, -\lambda}^\dagger, \quad P^{-1} b_{p, \lambda} P = \tilde{\zeta}_P^* \kappa_{-p, -\lambda} b_{-p, -\lambda}$$



Dirac 旋量场平面波展开式的  $P$  变换为

$$\begin{aligned} P^{-1} \psi(x) P &= \int \frac{d^3 p}{(2\pi)^3} \frac{1}{\sqrt{2E_p}} \sum_\lambda \left[ u(p, \lambda) P^{-1} a_{p, \lambda} P e^{-ip \cdot x} + v(p, \lambda) P^{-1} b_{p, \lambda}^\dagger P e^{ip \cdot x} \right] \\ &= \int \frac{d^3 p}{(2\pi)^3} \frac{1}{\sqrt{2E_p}} \sum_\lambda \left[ \zeta_P^* \kappa_{-p, -\lambda} u(p, \lambda) a_{-p, -\lambda} e^{-ip \cdot x} + \tilde{\zeta}_P \kappa_{-p, -\lambda}^* v(p, \lambda) b_{-p, -\lambda}^\dagger e^{ip \cdot x} \right] \end{aligned}$$

### $\psi(x)$ 的 $P$ 变换

作变量替换  $p \rightarrow -p$  和  $\lambda \rightarrow -\lambda$ ，得

$$\begin{aligned}
& P^{-1} \psi(x) P \\
&= \int \frac{d^3 p}{(2\pi)^3} \frac{1}{\sqrt{2E_p}} \sum_{\lambda} \left[ \zeta_P^* \kappa_{-\mathbf{p}, -\lambda} u(\mathbf{p}, \lambda) a_{-\mathbf{p}, -\lambda} e^{-ip \cdot x} + \tilde{\zeta}_P \kappa_{-\mathbf{p}, -\lambda}^* v(\mathbf{p}, \lambda) b_{-\mathbf{p}, -\lambda}^\dagger e^{ip \cdot x} \right] \\
&= \int \frac{d^3 p}{(2\pi)^3} \frac{1}{\sqrt{2E_p}} \sum_{\lambda} \left[ \zeta_P^* \kappa_{\mathbf{p}, \lambda} u(-\mathbf{p}, -\lambda) a_{\mathbf{p}, \lambda} e^{-ip \cdot (\mathcal{P}x)} + \tilde{\zeta}_P \kappa_{\mathbf{p}, \lambda}^* v(-\mathbf{p}, -\lambda) b_{\mathbf{p}, \lambda}^\dagger e^{ip \cdot (\mathcal{P}x)} \right] \\
&= \int \frac{d^3 p}{(2\pi)^3} \frac{1}{\sqrt{2E_p}} \sum_{\lambda} \left[ \zeta_P^* \gamma^0 u(\mathbf{p}, \lambda) a_{\mathbf{p}, \lambda} e^{-ip \cdot (\mathcal{P}x)} - \tilde{\zeta}_P \gamma^0 v(\mathbf{p}, \lambda) b_{\mathbf{p}, \lambda}^\dagger e^{ip \cdot (\mathcal{P}x)} \right]
\end{aligned}$$

最后一步用到  $\gamma^0 u(p, \lambda) = \kappa_{p, \lambda} u(-p, -\lambda)$  和  $\gamma^0 v(p, \lambda) = -\kappa_{p, \lambda}^* v(-p, -\lambda)$

# $\psi(x)$ 的 $P$ 变换

作变量替换  $p \rightarrow -p$  和  $\lambda \rightarrow -\lambda$ , 得

$$\begin{aligned} & P^{-1}\psi(x)P \\ &= \int \frac{d^3 p}{(2\pi)^3} \frac{1}{\sqrt{2E_p}} \sum_{\lambda} \left[ \zeta_P^* \kappa_{-p, -\lambda} u(p, \lambda) a_{-p, -\lambda} e^{-ip \cdot x} + \tilde{\zeta}_P \kappa_{-p, -\lambda}^* v(p, \lambda) b_{-p, -\lambda}^\dagger e^{ip \cdot x} \right] \\ &= \int \frac{d^3 p}{(2\pi)^3} \frac{1}{\sqrt{2E_p}} \sum_{\lambda} \left[ \zeta_P^* \kappa_{p, \lambda} u(-p, -\lambda) a_{p, \lambda} e^{-ip \cdot (\mathcal{P}x)} + \tilde{\zeta}_P \kappa_{p, \lambda}^* v(-p, -\lambda) b_{p, \lambda}^\dagger e^{ip \cdot (\mathcal{P}x)} \right] \\ &= \int \frac{d^3 p}{(2\pi)^3} \frac{1}{\sqrt{2E_p}} \sum_{\lambda} \left[ \zeta_P^* \gamma^0 u(p, \lambda) a_{p, \lambda} e^{-ip \cdot (\mathcal{P}x)} - \tilde{\zeta}_P \gamma^0 v(p, \lambda) b_{p, \lambda}^\dagger e^{ip \cdot (\mathcal{P}x)} \right] \end{aligned}$$

最后一步用到  $\gamma^0 u(p, \lambda) = \kappa_{p, \lambda} u(-p, -\lambda)$  和  $\gamma^0 v(p, \lambda) = -\kappa_{p, \lambda}^* v(-p, -\lambda)$

为了保持  $\psi(x)$  的运动方程形式不变, 必须要求  $\zeta_P^* = -\tilde{\zeta}_P$ , 使  $b_{p, \lambda}^\dagger$  和  $b_{p, \lambda}$  的  $P$  变换化为  $P^{-1} b_{p, \lambda}^\dagger P = -\zeta_P^* \kappa_{-p, -\lambda}^* b_{-p, -\lambda}^\dagger$  和  $P^{-1} b_{p, \lambda} P = -\zeta_P \kappa_{-p, -\lambda} b_{-p, -\lambda}$

从而  $\psi(x)$  的  $P$  变换为  $P^{-1}\psi(x)P = \zeta_P^* D(\mathcal{P})\psi(\mathcal{P}x)$

其中  $D(\mathcal{P}) \equiv \gamma^0$  正是 5.1 节引入的旋量空间中的宇称变换矩阵, 它是么正的

### $\bar{\psi}(x)$ 的 $P$ 变换

现在，作宇称变换后， $\psi'(x') = P^{-1}\psi(x')P = \zeta_P^* D(\mathcal{P})\psi(\mathcal{P}x') = \zeta_P^* D(\mathcal{P})\psi(x)$  也满足 Dirac 方程，

$$\begin{aligned} & (\mathrm{i}\gamma^\mu \partial'_\mu - m)\psi'(x') = \zeta_P^* [\mathrm{i}\gamma^\mu (\mathcal{P}^{-1})^\nu{}_\mu \partial_\nu - m] D(\mathcal{P})\psi(x) \\ &= \zeta_P^* D(\mathcal{P}) [\mathrm{i}\mathcal{D}^{-1}(\mathcal{P})\gamma^\mu D(\mathcal{P})(\mathcal{P}^{-1})^\nu{}_\mu \partial_\nu - m]\psi(x) \\ &= \zeta_P^* D(\mathcal{P}) [\mathrm{i}\mathcal{P}^\mu{}_\rho \gamma^\rho (\mathcal{P}^{-1})^\nu{}_\mu \partial_\nu - m]\psi(x) = \zeta_P^* D(\mathcal{P}) (\mathrm{i}\gamma^\mu \partial_\mu - m)\psi(x) = 0 \end{aligned}$$

第三步用到 5.1 节公式  $D^{-1}(\mathcal{P})\gamma^\mu D(\mathcal{P}) = \mathcal{P}^\mu{}_\nu \gamma^\nu$

### $\bar{\psi}(x)$ 的 $P$ 变换

现在，作宇称变换后， $\psi'(x') = P^{-1}\psi(x')P = \zeta_P^* D(\mathcal{P})\psi(\mathcal{P}x') = \zeta_P^* D(\mathcal{P})\psi(x)$  也满足 Dirac 方程。

$$\begin{aligned} & (\mathrm{i}\gamma^\mu \partial'_\mu - m)\psi'(x') = \zeta_P^* [\mathrm{i}\gamma^\mu (\mathcal{P}^{-1})^\nu{}_\mu \partial_\nu - m] D(\mathcal{P})\psi(x) \\ &= \zeta_P^* D(\mathcal{P}) [\mathrm{i}\mathcal{D}^{-1}(\mathcal{P})\gamma^\mu D(\mathcal{P})(\mathcal{P}^{-1})^\nu{}_\mu \partial_\nu - m]\psi(x) \\ &= \zeta_P^* D(\mathcal{P}) [\mathrm{i}\mathcal{P}^\mu{}_\rho \gamma^\rho (\mathcal{P}^{-1})^\nu{}_\mu \partial_\nu - m]\psi(x) = \zeta_P^* D(\mathcal{P}) (\mathrm{i}\gamma^\mu \partial_\mu - m)\psi(x) = 0 \end{aligned}$$

 第三步用到 5.1 节公式  $D^{-1}(\mathcal{P})\gamma^\mu D(\mathcal{P}) = \mathcal{P}^\mu{}_\nu \gamma^\nu$

宇称变换矩阵  $D(\mathcal{P})$  的幺正性表明  $D^{-1}(\mathcal{P}) = D^\dagger(\mathcal{P}) = (\gamma^0)^\dagger = \gamma^0$

由  $P^{-1}\psi^\dagger(x)P = [P^{-1}\psi(x)P]^\dagger = [\zeta_P^*\gamma^0\psi(\mathcal{P}x)]^\dagger = \zeta_P\psi^\dagger(\mathcal{P}x)\gamma^0$  得

$$P^{-1}\bar{\psi}(x)P = P^{-1}\psi^\dagger(x)P \gamma^0 = \zeta_P \psi^\dagger(\mathcal{P}x) \gamma^0 \gamma^0 = \zeta_P \bar{\psi}(\mathcal{P}x) \gamma^0$$

即  $\bar{\psi}(x)$  的  $P$  变换为

$$P^{-1}\bar{\psi}(x)P = \zeta_P\bar{\psi}(\mathcal{P}x)D^{-1}(\mathcal{P})$$

## 旋量双线性型的 $P$ 变换

从而，一般旋量双线性型  $\bar{\psi}(x)\Gamma\psi(x)$  的  $P$  变换为

$$P^{-1}\bar{\psi}(x)\Gamma\psi(x)P = P^{-1}\bar{\psi}(x)P\Gamma P^{-1}\psi(x)P = \bar{\psi}(\mathcal{P}x)\textcolor{blue}{D^{-1}(\mathcal{P})\Gamma D(\mathcal{P})}\psi(\mathcal{P}x)$$

利用在 5.1 节推导出来的结果,  $D^{-1}(\mathcal{P})\mathbf{1}D(\mathcal{P}) = +1$

$$D^{-1}(\mathcal{P})i\gamma^5 D(\mathcal{P}) = -i\gamma^5, \quad D^{-1}(\mathcal{P})\gamma^\mu D(\mathcal{P}) = \mathcal{P}^\mu{}_\nu \gamma^\nu$$

$$D^{-1}(\mathcal{P})\gamma^\mu\gamma^5 D(\mathcal{P}) = -\mathcal{P}^\mu{}_\nu\gamma^\nu\gamma^5, \quad D^{-1}(\mathcal{P})\sigma^{\mu\nu} D(\mathcal{P}) = \mathcal{P}^\mu{}_\rho\mathcal{P}^\nu{}_\sigma\sigma^{\rho\sigma}$$

### 旋量双线性型的 $P$ 变换

从而，一般旋量双线性型  $\bar{\psi}(x)\Gamma\psi(x)$  的  $P$  变换为

$$P^{-1}\bar{\psi}(x)\Gamma\psi(x)P = P^{-1}\bar{\psi}(x)P\Gamma P^{-1}\psi(x)P = \bar{\psi}(\mathcal{P}x)\textcolor{blue}{D^{-1}(\mathcal{P})\Gamma D(\mathcal{P})}\psi(\mathcal{P}x)$$

利用在 5.1 节推导出来的结果,  $D^{-1}(\mathcal{P})\mathbf{1}D(\mathcal{P}) = +1$

$$D^{-1}(\mathcal{P})i\gamma^5 D(\mathcal{P}) = -i\gamma^5, \quad D^{-1}(\mathcal{P})\gamma^\mu D(\mathcal{P}) = \mathcal{P}^\mu{}_\nu \gamma^\nu$$

$$D^{-1}(\mathcal{P})\gamma^\mu\gamma^5 D(\mathcal{P}) = -\mathcal{P}^\mu{}_\nu\gamma^\nu\gamma^5, \quad D^{-1}(\mathcal{P})\sigma^{\mu\nu} D(\mathcal{P}) = \mathcal{P}^\mu{}_\rho\mathcal{P}^\nu{}_\sigma\sigma^{\rho\sigma}$$

得到

$$P^{-1}\bar{\psi}(x)\psi(x)P = +\bar{\psi}(\mathcal{P}x)\psi(\mathcal{P}x)$$

$$P^{-1}\bar{\psi}(x)i\gamma^5\psi(x)P = -\bar{\psi}(\mathcal{P}x)i\gamma^5\psi(\mathcal{P}x)$$

$$P^{-1} \bar{\psi}(x) \gamma^\mu \psi(x) P = \mathcal{P}^\mu{}_\nu \bar{\psi}(\mathcal{P}x) \gamma^\nu \psi(\mathcal{P}x)$$

$$P^{-1} \bar{\psi}(x) \gamma^\mu \gamma^5 \psi(x) P = -\mathcal{P}^\mu{}_\nu \bar{\psi}(\mathcal{P}x) \gamma^\nu \gamma^5 \psi(\mathcal{P}x)$$

$$P^{-1} \bar{\psi}(x) \sigma^{\mu\nu} \psi(x) P = \cancel{P^\mu}_\rho \cancel{P^\nu}_\sigma \bar{\psi}(\mathcal{P}x) \sigma^{\rho\sigma} \psi(\mathcal{P}x)$$

因此， $\bar{\psi}\psi$  是狭义的标量算符， $\bar{\psi}i\gamma^5\psi$  是赝标量算符

  $\bar{\psi}\gamma^\mu\psi$  是极矢量算符,  $\bar{\psi}\gamma^\mu\gamma^5\psi$  是轴矢量算符

手征旋量双线性型的  $P$  变换



进一步推出

$$P^{-1}\bar{\psi}_{\text{R}}(x)\psi_{\text{L}}(x)P = \bar{\psi}_{\text{L}}(\mathcal{P}x)\psi_{\text{R}}(\mathcal{P}x)$$

$$P^{-1}\bar{\psi}_{\text{L}}(x)\psi_{\text{R}}(x)P = \bar{\psi}_{\text{R}}(\mathcal{P}x)\psi_{\text{L}}(\mathcal{P}x)$$

$$P^{-1} \bar{\psi}_L(x) \gamma^\mu \psi_L(x) P = \mathcal{P}^\mu{}_\nu \bar{\psi}_R(\mathcal{P}x) \gamma^\nu \psi_R(\mathcal{P}x)$$

$$P^{-1} \bar{\psi}_R(x) \gamma^\mu \psi_R(x) P = \mathcal{P}^\mu{}_\nu \bar{\psi}_L(\mathcal{P}x) \gamma^\nu \psi_L(\mathcal{P}x)$$



左手流算符  $\bar{\psi}_L \gamma^\mu \psi_L$  和右手流算符  $\bar{\psi}_R \gamma^\mu \psi_R$  在  $P$  变换下相互转化



在弱相互作用中，轻子和夸克的左手流算符和右手流算符参与不同的规范相互作用，因而空间反射对称性遭到破坏，即宇称不守恒

# 手征旋量双线性型的 $P$ 变换

进一步推出

$$P^{-1} \bar{\psi}_R(x) \psi_L(x) P = \bar{\psi}_L(\mathcal{P}x) \psi_R(\mathcal{P}x)$$

$$P^{-1} \bar{\psi}_L(x) \psi_R(x) P = \bar{\psi}_R(\mathcal{P}x) \psi_L(\mathcal{P}x)$$

$$P^{-1} \bar{\psi}_L(x) \gamma^\mu \psi_L(x) P = \mathcal{P}^\mu{}_\nu \bar{\psi}_R(\mathcal{P}x) \gamma^\nu \psi_R(\mathcal{P}x)$$

$$P^{-1} \bar{\psi}_R(x) \gamma^\mu \psi_R(x) P = \mathcal{P}^\mu{}_\nu \bar{\psi}_L(\mathcal{P}x) \gamma^\nu \psi_L(\mathcal{P}x)$$

左手流算符  $\bar{\psi}_L \gamma^\mu \psi_L$  和右手流算符  $\bar{\psi}_R \gamma^\mu \psi_R$  在  $P$  变换下相互转化

在弱相互作用中，轻子和夸克的左手流算符和右手流算符参与不同的规范相互作用，因而空间反射对称性遭到破坏，即宇称不守恒

利用  $\partial_{x,\mu} = (\mathcal{P}^{-1})^\nu{}_\mu \partial_{\mathcal{P}x,\nu}$ ，动能项算符  $i\bar{\psi} \gamma^\mu \partial_\mu \psi$  的  $P$  变换为

$$\begin{aligned} P^{-1} i\bar{\psi}(x) \gamma^\mu \partial_{x,\mu} \psi(x) P &= i\bar{\psi}(x) P \gamma^\mu \partial_{x,\mu} P^{-1} \psi(x) P \\ &= i\bar{\psi}(\mathcal{P}x) D^{-1}(\mathcal{P}) \gamma^\mu D(\mathcal{P}) (\mathcal{P}^{-1})^\nu{}_\mu \partial_{\mathcal{P}x,\nu} \psi(\mathcal{P}x) \\ &= i\bar{\psi}(\mathcal{P}x) \mathcal{P}^\mu{}_\rho \gamma^\rho (\mathcal{P}^{-1})^\nu{}_\mu \partial_{\mathcal{P}x,\nu} \psi(\mathcal{P}x) = +i\bar{\psi}(\mathcal{P}x) \gamma^\mu \partial_{\mathcal{P}x,\mu} \psi(\mathcal{P}x) \end{aligned}$$

因此，自由 Dirac 旋量场的拉氏量在宇称变换下不变

# 正反费米子态的 $P$ 变换

 在质心系中考虑一对正反费米子  $\psi\bar{\psi}$  组成的系统

 设两个粒子的螺旋度相反，轨道角动量量子数为  $L$  的态矢为

$$|\psi\bar{\psi}\rangle = \sum_{\lambda} \int d^3p \Phi(\mathbf{p}) a_{\mathbf{p},\lambda}^\dagger b_{-\mathbf{p},-\lambda}^\dagger |0\rangle, \quad \Phi(-\mathbf{p}) = (-)^L \Phi(\mathbf{p})$$

 相应的  $P$  变换是

$$\begin{aligned} P |\psi\bar{\psi}\rangle &= \sum_{\lambda} \int d^3p \Phi(\mathbf{p}) \textcolor{brown}{P}^{-1} a_{\mathbf{p},\lambda}^\dagger \textcolor{teal}{P} P^{-1} b_{-\mathbf{p},-\lambda}^\dagger \textcolor{brown}{P} |0\rangle \\ &= -|\zeta_P|^2 \sum_{\lambda} \int d^3p \Phi(\mathbf{p}) \textcolor{brown}{\kappa}_{-\mathbf{p},-\lambda}^* \kappa_{\mathbf{p},\lambda}^* a_{-\mathbf{p},-\lambda}^\dagger \textcolor{teal}{b}_{\mathbf{p},\lambda}^\dagger |0\rangle \\ &= - \sum_{\lambda} \int d^3p \Phi(-\mathbf{p}) \kappa_{\mathbf{p},\lambda}^* \kappa_{-\mathbf{p},-\lambda}^* a_{\mathbf{p},\lambda}^\dagger b_{-\mathbf{p},-\lambda}^\dagger |0\rangle \end{aligned}$$

 最后一步作了变量替换  $\mathbf{p} \rightarrow -\mathbf{p}$  和  $\lambda \rightarrow -\lambda$

内禀字称

利用  $\kappa_{\mathbf{p}, \lambda}^* \kappa_{-\mathbf{p}, -\lambda}^* = \frac{\lambda p^1 - ip^2}{\sqrt{(p^1)^2 + (p^2)^2}} \frac{\lambda p^1 + ip^2}{\sqrt{(p^1)^2 + (p^2)^2}} = 1$ ，推出

$$\begin{aligned} P |\psi\bar{\psi}\rangle &= - \sum_{\lambda} \int d^3p \Phi(-\mathbf{p}) \kappa_{\mathbf{p},\lambda}^* \kappa_{-\mathbf{p},-\lambda}^* a_{\mathbf{p},\lambda}^\dagger b_{-\mathbf{p},-\lambda}^\dagger |0\rangle \\ &= -(-)^L \sum_{\lambda} \int d^3p \Phi(\mathbf{p}) a_{\mathbf{p},\lambda}^\dagger b_{-\mathbf{p},-\lambda}^\dagger |0\rangle = (-)^{L+1} |\psi\bar{\psi}\rangle \end{aligned}$$

可见， $|\psi\bar{\psi}\rangle$  的总宇称为  $(-)^{L+1}$ ，包含轨道宇称  $(-)^L$  和内禀宇称  $-$

也就是说，一对正反费米子的内禀宇称为奇

内稟字称

利用  $\kappa_{\mathbf{p}, \lambda}^* \kappa_{-\mathbf{p}, -\lambda}^* = \frac{\lambda p^1 - ip^2}{\sqrt{(p^1)^2 + (p^2)^2}} \frac{\lambda p^1 + ip^2}{\sqrt{(p^1)^2 + (p^2)^2}} = 1$ ，推出

$$\begin{aligned} P |\psi\bar{\psi}\rangle &= - \sum_{\lambda} \int d^3 p \Phi(-\mathbf{p}) \kappa_{\mathbf{p},\lambda}^* \kappa_{-\mathbf{p},-\lambda}^* a_{\mathbf{p},\lambda}^\dagger b_{-\mathbf{p},-\lambda}^\dagger |0\rangle \\ &= -(-)^L \sum_{\lambda} \int d^3 p \Phi(\mathbf{p}) a_{\mathbf{p},\lambda}^\dagger b_{-\mathbf{p},-\lambda}^\dagger |0\rangle = (-)^{L+1} |\psi\bar{\psi}\rangle \end{aligned}$$

可见,  $|\psi\bar{\psi}\rangle$  的总宇称为  $(-)^{L+1}$ , 包含轨道宇称  $(-)^L$  和内禀宇称  $(-$

也就是说，一对正反费米子的内禀宇称为奇

对于自由的 Majorana 旋量场  $\psi(x)$ ,  $b_{p,\lambda} = a_{p,\lambda}$ , 则  $\tilde{\zeta}_P = \zeta_P$

从而  $\zeta_P^* = -\tilde{\zeta}_P = -\zeta_P$ ，因此

$$\zeta_P \equiv +i$$

故 Majorana 旋量场的宇称是虚数

## 9.2.4 小节 旋量场的 $T$ 变换



下面讨论自由 Dirac 旋量场  $\psi(x)$  的  $T$  变换



时间反演变换同时**反转动量**和**角动量**的方向，因而会**保持螺旋度**  $\lambda$  不变



另一方面， $T$  变换是**反线性**的，将一个复数变换成它的**复共轭**



因此  $T$  变换联系着螺旋态  $\xi_\lambda(\mathbf{p})$  和  $\xi_\lambda^*(-\mathbf{p})$

#### 9.2.4 小节 旋量场的 $T$ 变换

下面讨论自由 Dirac 旋量场  $\psi(x)$  的  $T$  变换

 时间反演变换同时反转动量和角动量的方向，因而会保持螺旋度  $\lambda$  不变

 另一方面， $T$  变换是反线性的，将一个复数变成它的复共轭

因此  $T$  变换联系着螺旋态  $\xi_\lambda(p)$  和  $\xi_\lambda^*(-p)$

 对 9.2.1 小节推出的关系  $i\sigma^2\xi_\lambda^*(p) = -\lambda\xi_{-\lambda}(p)$  取复共轭

再利用  $\xi_\lambda(\mathbf{p}) = \kappa_{\mathbf{p}, \lambda} \xi_{-\lambda}(-\mathbf{p})$ ，得到  $\xi_\lambda(\mathbf{p})$  和  $\xi_\lambda^*(-\mathbf{p})$  之间的关系

$$i\sigma^2 \xi_\lambda(\mathbf{p}) = -\lambda \xi_{-\lambda}^*(\mathbf{p}) = -\lambda \kappa_{\mathbf{p}, -\lambda}^* \xi_\lambda^*(-\mathbf{p})$$

作变量替换  $\lambda \rightarrow -\lambda$ ，有  $i\sigma^2 \xi_{-\lambda}(\mathbf{p}) = \lambda \kappa_{\mathbf{p}, \lambda}^* \xi_{-\lambda}^*(-\mathbf{p})$

💡  $i\sigma^2$  出现在矩阵  $\mathcal{C}\gamma^5 = \begin{pmatrix} -i\sigma^2 & \\ & i\sigma^2 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} -1 & \\ & 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} i\sigma^2 & \\ & i\sigma^2 \end{pmatrix}$  的两个对角分块中

### 产生湮灭算符的 $T$ 变换

现在,  $\mathcal{C}\gamma^5 u(\mathbf{p}, \lambda) = \begin{pmatrix} i\sigma^2 & \\ & i\sigma^2 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \omega_{-\lambda}(\mathbf{p})\xi_\lambda(\mathbf{p}) \\ \omega_\lambda(\mathbf{p})\xi_\lambda(\mathbf{p}) \end{pmatrix} = -\lambda \kappa_{\mathbf{p}, -\lambda}^* \begin{pmatrix} \omega_{-\lambda}(-\mathbf{p})\xi_\lambda^*(-\mathbf{p}) \\ \omega_\lambda(-\mathbf{p})\xi_\lambda^*(-\mathbf{p}) \end{pmatrix}$

$$\mathcal{C}\gamma^5 v(\mathbf{p}, \lambda) = \begin{pmatrix} i\sigma^2 & \\ & i\sigma^2 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \lambda \omega_\lambda(\mathbf{p}) \xi_{-\lambda}(\mathbf{p}) \\ -\lambda \omega_{-\lambda}(\mathbf{p}) \xi_{-\lambda}(\mathbf{p}) \end{pmatrix} = \lambda \kappa_{\mathbf{p}, \lambda}^* \begin{pmatrix} \lambda \omega_\lambda(-\mathbf{p}) \xi_{-\lambda}^*(-\mathbf{p}) \\ -\lambda \omega_{-\lambda}(-\mathbf{p}) \xi_{-\lambda}^*(-\mathbf{p}) \end{pmatrix}$$

 由  $\kappa_{p,-\lambda} = -\kappa_{p,\lambda}^*$  得  $\kappa_{p,-\lambda}^* = -\kappa_{p,\lambda}$ ，从而推出

$$\mathcal{C}\gamma^5 u(\mathbf{p}, \lambda) = \lambda \kappa_{\mathbf{p}, \lambda} u^*(-\mathbf{p}, \lambda), \quad \mathcal{C}\gamma^5 v(\mathbf{p}, \lambda) = \lambda \kappa_{\mathbf{p}, \lambda}^* v^*(-\mathbf{p}, \lambda)$$

可见,  $D(\mathcal{T}) \equiv \mathcal{C}\gamma^5$  是旋量空间中的**时间反演矩阵**, 它对  $u(p, \lambda)$  和  $v(p, \lambda)$  的作用**反转**了相应的**动量**, 并将它们转换成各自的**复共轭**

# 产生湮灭算符的 $T$ 变换

现在,  $\mathcal{C}\gamma^5 u(\mathbf{p}, \lambda) = \begin{pmatrix} i\sigma^2 & \\ & i\sigma^2 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \omega_{-\lambda}(\mathbf{p}) \xi_\lambda(\mathbf{p}) \\ \omega_\lambda(\mathbf{p}) \xi_\lambda(\mathbf{p}) \end{pmatrix} = -\lambda \kappa_{\mathbf{p}, -\lambda}^* \begin{pmatrix} \omega_{-\lambda}(-\mathbf{p}) \xi_\lambda^*(-\mathbf{p}) \\ \omega_\lambda(-\mathbf{p}) \xi_\lambda^*(-\mathbf{p}) \end{pmatrix}$

$$\mathcal{C}\gamma^5 v(\mathbf{p}, \lambda) = \begin{pmatrix} i\sigma^2 & \\ & i\sigma^2 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \lambda \omega_\lambda(\mathbf{p}) \xi_{-\lambda}(\mathbf{p}) \\ -\lambda \omega_{-\lambda}(\mathbf{p}) \xi_{-\lambda}(\mathbf{p}) \end{pmatrix} = \lambda \kappa_{\mathbf{p}, \lambda}^* \begin{pmatrix} \lambda \omega_\lambda(-\mathbf{p}) \xi_{-\lambda}^*(-\mathbf{p}) \\ -\lambda \omega_{-\lambda}(-\mathbf{p}) \xi_{-\lambda}^*(-\mathbf{p}) \end{pmatrix}$$

由  $\kappa_{\mathbf{p}, -\lambda} = -\kappa_{\mathbf{p}, \lambda}^*$  得  $\kappa_{\mathbf{p}, -\lambda}^* = -\kappa_{\mathbf{p}, \lambda}$ , 从而推出

$$\mathcal{C}\gamma^5 u(\mathbf{p}, \lambda) = \lambda \kappa_{\mathbf{p}, \lambda} u^*(-\mathbf{p}, \lambda), \quad \mathcal{C}\gamma^5 v(\mathbf{p}, \lambda) = \lambda \kappa_{\mathbf{p}, \lambda}^* v^*(-\mathbf{p}, \lambda)$$

可见,  $D(T) \equiv \mathcal{C}\gamma^5$  是旋量空间中的时间反演矩阵, 它对  $u(\mathbf{p}, \lambda)$  和  $v(\mathbf{p}, \lambda)$  的作用反转了相应的动量, 并将它们转换成各自的复共轭

为得到自洽时间反演变换结果, 设正反费米子态  $|\mathbf{p}^+, \lambda\rangle$  和  $|\mathbf{p}^-, \lambda\rangle$  的  $T$  变换为

$$T |\mathbf{p}^+, \lambda\rangle = \zeta_T \lambda \kappa_{-\mathbf{p}, \lambda}^* |-\mathbf{p}^+, \lambda\rangle, \quad T |\mathbf{p}^-, \lambda\rangle = \tilde{\zeta}_T \lambda \kappa_{-\mathbf{p}, \lambda}^* |-\mathbf{p}^-, \lambda\rangle$$

其中  $\zeta_T$  和  $\tilde{\zeta}_T$  是两个相位因子, 由此得到  $a_{\mathbf{p}, \lambda}^\dagger$ 、 $a_{\mathbf{p}, \lambda}$ 、 $b_{\mathbf{p}, \lambda}^\dagger$  和  $b_{\mathbf{p}, \lambda}$  的  $T$  变换

$$T^{-1} a_{\mathbf{p}, \lambda}^\dagger T = \zeta_T \lambda \kappa_{-\mathbf{p}, \lambda}^* a_{-\mathbf{p}, \lambda}^\dagger, \quad T^{-1} a_{\mathbf{p}, \lambda} T = \zeta_T^* \lambda \kappa_{-\mathbf{p}, \lambda} a_{-\mathbf{p}, \lambda}$$

$$T^{-1} b_{\mathbf{p}, \lambda}^\dagger T = \tilde{\zeta}_T \lambda \kappa_{-\mathbf{p}, \lambda}^* b_{-\mathbf{p}, \lambda}^\dagger, \quad T^{-1} b_{\mathbf{p}, \lambda} T = \tilde{\zeta}_T^* \lambda \kappa_{-\mathbf{p}, \lambda} b_{-\mathbf{p}, \lambda}$$

平面波展开式的  $T$  变换



注意到  $T^{-1}iT = -i$ ，Dirac 旋量场平面波展开式的  $T$  变换是

$$\begin{aligned}
& T^{-1} \psi(x) T \\
&= \int \frac{d^3 p}{(2\pi)^3} \frac{1}{\sqrt{2E_p}} \sum_{\lambda} T^{-1} \left[ u(\mathbf{p}, \lambda) \textcolor{brown}{a}_{\mathbf{p}, \lambda} e^{-ip \cdot x} + v(\mathbf{p}, \lambda) \textcolor{teal}{b}_{\mathbf{p}, \lambda}^\dagger e^{ip \cdot x} \right] T \\
&= \int \frac{d^3 p}{(2\pi)^3} \frac{1}{\sqrt{2E_p}} \sum_{\lambda} \left[ \zeta_T^* \lambda \kappa_{-\mathbf{p}, \lambda} u^*(\mathbf{p}, \lambda) \textcolor{brown}{a}_{-\mathbf{p}, \lambda} e^{ip \cdot x} + \tilde{\zeta}_T \lambda \kappa_{-\mathbf{p}, \lambda}^* v^*(\mathbf{p}, \lambda) \textcolor{teal}{b}_{-\mathbf{p}, \lambda}^\dagger e^{-ip \cdot x} \right] \\
&= \int \frac{d^3 p}{(2\pi)^3} \frac{1}{\sqrt{2E_p}} \sum_{\lambda} \left[ \zeta_T^* \lambda \kappa_{\mathbf{p}, \lambda} u^*(-\mathbf{p}, \lambda) a_{\mathbf{p}, \lambda} e^{-ip \cdot (\mathcal{T}x)} + \tilde{\zeta}_T \lambda \kappa_{\mathbf{p}, \lambda}^* v^*(-\mathbf{p}, \lambda) b_{\mathbf{p}, \lambda}^\dagger e^{ip \cdot (\mathcal{T}x)} \right] \\
&= \int \frac{d^3 p}{(2\pi)^3} \frac{1}{\sqrt{2E_p}} \sum_{\lambda} \left[ \zeta_T^* \mathcal{C} \gamma^5 u(\mathbf{p}, \lambda) a_{\mathbf{p}, \lambda} e^{-ip \cdot (\mathcal{T}x)} + \tilde{\zeta}_T \mathcal{C} \gamma^5 v(\mathbf{p}, \lambda) b_{\mathbf{p}, \lambda}^\dagger e^{ip \cdot (\mathcal{T}x)} \right]
\end{aligned}$$



第三步作了变量替换  $p \rightarrow -p$



第四步用到  $\mathcal{C}\gamma^5 u(\mathbf{p}, \lambda) = \lambda \kappa_{\mathbf{p}, \lambda} u^*(-\mathbf{p}, \lambda)$  和  $\mathcal{C}\gamma^5 v(\mathbf{p}, \lambda) = \lambda \kappa_{\mathbf{p}, \lambda}^* v^*(-\mathbf{p}, \lambda)$



# $\bar{\psi}(x)$ 的 $T$ 变换



由  $D^\dagger(\mathcal{T})D(\mathcal{T}) = \gamma^5 \mathcal{C}^\dagger \mathcal{C} \gamma^5 = \gamma^5 \mathcal{C}^{-1} \mathcal{C} \gamma^5 = \mathbf{1}$  可知

时间反演矩阵  $D(\mathcal{T})$  是幺正的，满足  $D^{-1}(\mathcal{T}) = D^\dagger(\mathcal{T}) = \gamma^5 \mathcal{C}^{-1}$

对  $T^{-1}\psi(x)T = \zeta_T^* D(\mathcal{T})\psi(\mathcal{T}x)$  取厄米共轭，得

$$T^{-1}\psi^\dagger(x)T = \zeta_T \psi^\dagger(\mathcal{T}x)D^\dagger(\mathcal{T}) = \zeta_T \psi^\dagger(\mathcal{T}x)\gamma^5 \mathcal{C}^{-1}$$

### $\bar{\psi}(x)$ 的 $T$ 变换

由  $D^\dagger(\mathcal{T})D(\mathcal{T}) = \gamma^5 \mathcal{C}^\dagger \mathcal{C} \gamma^5 = \gamma^5 \mathcal{C}^{-1} \mathcal{C} \gamma^5 = 1$  可知

时间反演矩阵  $D(\mathcal{T})$  是幺正的，满足  $D^{-1}(\mathcal{T}) = D^\dagger(\mathcal{T}) = \gamma^5 \mathcal{C}^{-1}$

对  $T^{-1}\psi(x)T = \zeta_T^*D(\mathcal{T})\psi(\mathcal{T}x)$  取厄米共轭，得

$$T^{-1}\psi^\dagger(x)T = \zeta_T\psi^\dagger(\mathcal{T}x)\mathcal{D}^\dagger(\mathcal{T}) = \zeta_T\psi^\dagger(\mathcal{T}x)\gamma^5\mathcal{C}^{-1}$$

由  $\gamma^0$  的厄米性有  $(\gamma^0)^* = (\gamma^0)^T$ ，由  $\mathcal{C}^{-1}(\gamma^\mu)^T \mathcal{C} = -\gamma^\mu$  得  $\mathcal{C}^{-1}(\gamma^0)^T = -\gamma^0 \mathcal{C}^{-1}$

再利用  $\gamma^5 \gamma^0 = -\gamma^0 \gamma^5$  推出

$$T^{-1}\bar{\psi}(x)T = T^{-1}\psi^\dagger(x)T(\gamma^0)^* = \zeta_T\psi^\dagger(\mathcal{T}x)\gamma^5\mathcal{C}^{-1}(\gamma^0)^{\text{T}} = \zeta_T\psi^\dagger(\mathcal{T}x)\gamma^0\gamma^5\mathcal{C}^{-1}$$

即  $\bar{\psi}(x)$  的  $T$  变换为

### $\bar{\psi}(x)$ 的 $T$ 变换

由  $D^\dagger(\mathcal{T})D(\mathcal{T}) = \gamma^5 \mathcal{C}^\dagger \mathcal{C} \gamma^5 = \gamma^5 \mathcal{C}^{-1} \mathcal{C} \gamma^5 = 1$  可知

时间反演矩阵  $D(\mathcal{T})$  是幺正的，满足  $D^{-1}(\mathcal{T}) = D^\dagger(\mathcal{T}) = \gamma^5 \mathcal{C}^{-1}$

对  $T^{-1}\psi(x)T = \zeta_T^*D(\mathcal{T})\psi(\mathcal{T}x)$  取厄米共轭，得

$$T^{-1}\psi^\dagger(x)T = \zeta_T\psi^\dagger(\mathcal{T}x)\mathbf{D}^\dagger(\mathcal{T}) = \zeta_T\psi^\dagger(\mathcal{T}x)\gamma^5\mathcal{C}^{-1}$$

由  $\gamma^0$  的厄米性有  $(\gamma^0)^* = (\gamma^0)^T$ ，由  $\mathcal{C}^{-1}(\gamma^\mu)^T \mathcal{C} = -\gamma^\mu$  得  $\mathcal{C}^{-1}(\gamma^0)^T = -\gamma^0 \mathcal{C}^{-1}$

再利用  $\gamma^5 \gamma^0 = -\gamma^0 \gamma^5$  推出

$$T^{-1}\bar{\psi}(x)T = T^{-1}\psi^\dagger(x)T(\gamma^0)^* = \zeta_T\psi^\dagger(\mathcal{T}x)\gamma^5\mathcal{C}^{-1}(\gamma^0)^T = \zeta_T\psi^\dagger(\mathcal{T}x)\gamma^0\gamma^5\mathcal{C}^{-1}$$

即  $\bar{\psi}(x)$  的  $T$  变换为  $T^{-1}\bar{\psi}(x)T = \zeta_T\bar{\psi}(\mathcal{T}x)D^{-1}(\mathcal{T})$

据此，一般旋量双线性型  $\bar{\psi}(x)\Gamma\psi(x)$  的  $T$  变换是

$$T^{-1}\bar{\psi}(x)\Gamma\psi(x)T = T^{-1}\bar{\psi}(x)TT^{-1}\Gamma TT^{-1}\psi(x)T = \bar{\psi}(\mathcal{T}x)\textcolor{blue}{D}^{-1}(\mathcal{T})\Gamma^*D(\mathcal{T})\psi(\mathcal{T}x)$$

即问题归结为计算  $D^{-1}(\mathcal{T})\Gamma^*D(\mathcal{T})$

旋量空间中矩阵的  $T$  变换

根据  $\gamma^5$  的厄米性、 $\gamma^i$  的反厄米性、 $\mathcal{C}^{-1}(\gamma^\mu)^T \mathcal{C} = -\gamma^\mu$  和  $\mathcal{C}^{-1}(\gamma^5)^T \mathcal{C} = \gamma^5$ ，有

$$D^{-1}(\mathcal{T})(\gamma^5)^* D(\mathcal{T}) = \gamma^5 \mathcal{C}^{-1} (\gamma^5)^{\textcolor{brown}{T}} \mathcal{C} \gamma^5 = (\gamma^5)^3 = \gamma^5$$

$$D^{-1}(\mathcal{T})(\gamma^0)^* D(\mathcal{T}) = \gamma^5 \mathcal{C}^{-1} (\gamma^0)^{\textcolor{brown}{T}} \mathcal{C} \gamma^5 = -\gamma^5 \gamma^0 \gamma^5 = \gamma^0$$

$$D^{-1}(\mathcal{T})(\gamma^i)^* D(\mathcal{T}) = -\gamma^5 \mathcal{C}^{-1} (\gamma^i)^{\textcolor{teal}{T}} \mathcal{C} \gamma^5 = \gamma^5 \gamma^i \gamma^5 = -\gamma^i$$



进而得到

$$D^{-1}(\mathcal{T})\mathbf{1}^*D(\mathcal{T}) = +\mathbf{1}$$

$$D^{-1}(\mathcal{T})(i\gamma^5)^* D(\mathcal{T}) = -i\gamma^5$$

$$D^{-1}(\mathcal{T})(\gamma^\mu)^* D(\mathcal{T}) = -\mathcal{T}^\mu{}_\nu \gamma^\nu$$

$$D^{-1}(\mathcal{T})(\gamma^\mu \gamma^5)^* D(\mathcal{T}) = D^{-1}(\mathcal{T})(\gamma^\mu)^* D(\mathcal{T}) D^{-1}(\mathcal{T})(\gamma^5)^* D(\mathcal{T}) = -\mathcal{T}^\mu_{\nu} \gamma^\nu \gamma^5$$

$$D^{-1}(\mathcal{T})(\sigma^{\mu\nu})^* D(\mathcal{T}) = -\frac{i}{2} D^{-1}(\mathcal{T})[(\gamma^\mu)^*(\gamma^\nu)^* - (\gamma^\nu)^*(\gamma^\mu)^*] D(\mathcal{T})$$

$$= -\frac{i}{2} \mathcal{T}^\mu{}_\rho \mathcal{T}^\nu{}_\sigma (\gamma^\rho \gamma^\sigma - \gamma^\sigma \gamma^\mu) = -\mathcal{T}^\mu{}_\rho \mathcal{T}^\nu{}_\sigma \sigma^{\rho\sigma}$$

### 旋量双线性型的 $T$ 变换



于是，各种旋量双线性型的  $T$  变换为

$$T^{-1}\bar{\psi}(x)\psi(x)T = +\bar{\psi}(\mathcal{T}x)\psi(\mathcal{T}x)$$

$$T^{-1}\bar{\psi}(x)i\gamma^5\psi(x)T = -\bar{\psi}(\mathcal{T}x)i\gamma^5\psi(\mathcal{T}x)$$

$$T^{-1}\bar{\psi}(x)\gamma^\mu\psi(x)T = -\mathcal{T}^\mu{}_\nu\bar{\psi}(\mathcal{T}x)\gamma^\nu\psi(\mathcal{T}x)$$

$$T^{-1} \bar{\psi}(x) \gamma^\mu \gamma^5 \psi(x) T = -\mathcal{T}^\mu{}_\nu \bar{\psi}(\mathcal{T}x) \gamma^\nu \gamma^5 \psi(\mathcal{T}x)$$

$$T^{-1}\bar{\psi}(x)\sigma^{\mu\nu}\psi(x)T = -\mathcal{T}^\mu{}_\rho \mathcal{T}^\nu{}_\sigma \bar{\psi}(\mathcal{T}x)\sigma^{\rho\sigma}\psi(\mathcal{T}x)$$

$$T^{-1}\bar{\psi}_R(x)\psi_L(x)T = +\bar{\psi}_R(\mathcal{T}x)\psi_L(\mathcal{T}x)$$

$$T^{-1}\bar{\psi}_{\text{L}}(x)\psi_{\text{R}}(x)T = +\bar{\psi}_{\text{L}}(\mathcal{T}x)\psi_{\text{R}}(\mathcal{T}x)$$

$$T^{-1} \bar{\psi}_L(x) \gamma^\mu \psi_L(x) T = -\mathcal{T}^\mu_\nu \bar{\psi}_L(\mathcal{T}x) \gamma^\nu \psi_L(\mathcal{T}x)$$

$$T^{-1}\bar{\psi}_R(x)\gamma^\mu\psi_R(x)T = -\mathcal{T}^\mu{}_\nu\bar{\psi}_R(\mathcal{T}x)\gamma^\nu\psi_R(\mathcal{T}x)$$

拉氏量和运动方程的时间反演对称性

利用  $\partial_{x,\mu} = (\mathcal{T}^{-1})^\nu_\mu \partial_{\mathcal{T}x,\nu}$ , 动能项算符  $i\bar{\psi}\gamma^\mu \partial_\mu \psi$  的  $T$  变换为

$$\begin{aligned} T^{-1} i \bar{\psi}(x) \gamma^\mu \partial_{x,\mu} \psi(x) T &= -i \bar{\psi}(\mathcal{T}x) \mathcal{D}^{-1}(\mathcal{T}) (\gamma^\mu)^* D(\mathcal{T}) (\mathcal{T}^{-1})^\nu_\mu \partial_{\mathcal{T}x,\nu} \psi(\mathcal{T}x) \\ &= i \bar{\psi}(\mathcal{T}x) \mathcal{T}^\mu_\rho \gamma^\rho (\mathcal{T}^{-1})^\nu_\mu \partial_{\mathcal{T}x,\nu} \psi(\mathcal{T}x) = +i \bar{\psi}(\mathcal{T}x) \gamma^\mu \partial_{\mathcal{T}x,\mu} \psi(\mathcal{T}x) \end{aligned}$$

 因此，自由 Dirac 旋量场的拉氏量在时间反演变换下不变

# 拉氏量和运动方程的时间反演对称性

 利用  $\partial_{x,\mu} = (\mathcal{T}^{-1})^\nu{}_\mu \partial_{\mathcal{T}x,\nu}$ , 动能项算符  $i\bar{\psi}\gamma^\mu \partial_\mu \psi$  的  $T$  变换为

$$\begin{aligned} T^{-1} i\bar{\psi}(x) \gamma^\mu \partial_{x,\mu} \psi(x) T &= -i\bar{\psi}(\mathcal{T}x) D^{-1}(\mathcal{T})(\gamma^\mu)^* D(\mathcal{T})(\mathcal{T}^{-1})^\nu{}_\mu \partial_{\mathcal{T}x,\nu} \psi(\mathcal{T}x) \\ &= i\bar{\psi}(\mathcal{T}x) \mathcal{T}^\mu{}_\rho \gamma^\rho (\mathcal{T}^{-1})^\nu{}_\mu \partial_{\mathcal{T}x,\nu} \psi(\mathcal{T}x) = +i\bar{\psi}(\mathcal{T}x) \gamma^\mu \partial_{\mathcal{T}x,\mu} \psi(\mathcal{T}x) \end{aligned}$$

 因此, 自由 Dirac 旋量场的拉氏量在时间反演变换下不变

 由于  $T$  变换是反线性的, Dirac 方程  $(i\gamma^\mu \partial_\mu - m)\psi(x) = 0$  的时间反演对称性意味着运动方程  $[-i(\gamma^\mu)^* \partial'_\mu - m]\psi'(x') = 0$  成立, 这一点在下面的推导中得到验证:

$$\begin{aligned} [-i(\gamma^\mu)^* \partial'_\mu - m]\psi'(x') &= [-i(\gamma^\mu)^* (\mathcal{T}^{-1})^\nu{}_\mu \partial_\nu - m]T^{-1}\psi(x')T \\ &= \zeta_T^* D(\mathcal{T})[-iD^{-1}(\mathcal{T})(\gamma^\mu)^* D(\mathcal{T})(\mathcal{T}^{-1})^\nu{}_\mu \partial_\nu - m]\psi(\mathcal{T}x') \\ &= \zeta_T^* D(\mathcal{T})[i\mathcal{T}^\mu{}_\rho \gamma^\rho (\mathcal{T}^{-1})^\nu{}_\mu \partial_\nu - m]\psi(x) \\ &= \zeta_T^* D(\mathcal{T})(i\gamma^\mu \partial_\mu - m)\psi(x) = 0 \end{aligned}$$

# 拉氏量和运动方程的时间反演对称性

利用  $\partial_{x,\mu} = (\mathcal{T}^{-1})^\nu{}_\mu \partial_{\mathcal{T}x,\nu}$ , 动能项算符  $i\bar{\psi}\gamma^\mu \partial_\mu \psi$  的  $T$  变换为

$$\begin{aligned} T^{-1} i\bar{\psi}(x) \gamma^\mu \partial_{x,\mu} \psi(x) T &= -i\bar{\psi}(\mathcal{T}x) D^{-1}(\mathcal{T})(\gamma^\mu)^* D(\mathcal{T})(\mathcal{T}^{-1})^\nu{}_\mu \partial_{\mathcal{T}x,\nu} \psi(\mathcal{T}x) \\ &= i\bar{\psi}(\mathcal{T}x) \mathcal{T}^\mu{}_\rho \gamma^\rho (\mathcal{T}^{-1})^\nu{}_\mu \partial_{\mathcal{T}x,\nu} \psi(\mathcal{T}x) = +i\bar{\psi}(\mathcal{T}x) \gamma^\mu \partial_{\mathcal{T}x,\mu} \psi(\mathcal{T}x) \end{aligned}$$

因此, 自由 Dirac 旋量场的拉氏量在时间反演变换下不变

由于  $T$  变换是反线性的, Dirac 方程  $(i\gamma^\mu \partial_\mu - m)\psi(x) = 0$  的时间反演对称性意味着运动方程  $[-i(\gamma^\mu)^* \partial'_\mu - m]\psi'(x') = 0$  成立, 这一点在下面的推导中得到验证:

$$\begin{aligned} [-i(\gamma^\mu)^* \partial'_\mu - m]\psi'(x') &= [-i(\gamma^\mu)^* (\mathcal{T}^{-1})^\nu{}_\mu \partial_\nu - m]T^{-1}\psi(x')T \\ &= \zeta_T^* D(\mathcal{T})[-iD^{-1}(\mathcal{T})(\gamma^\mu)^* D(\mathcal{T})(\mathcal{T}^{-1})^\nu{}_\mu \partial_\nu - m]\psi(\mathcal{T}x') \\ &= \zeta_T^* D(\mathcal{T})[i\mathcal{T}^\mu{}_\rho \gamma^\rho (\mathcal{T}^{-1})^\nu{}_\mu \partial_\nu - m]\psi(x) \\ &= \zeta_T^* D(\mathcal{T})(i\gamma^\mu \partial_\mu - m)\psi(x) = 0 \end{aligned}$$

对于自由的 Majorana 旋量场  $\psi(x)$ ,  $b_{p,\lambda} = a_{p,\lambda}$ , 则  $\zeta_T = \tilde{\zeta}_T = \zeta_T^*$ , 故

$$\zeta_T = \pm 1$$