

201810841 岡野至仁

回転群のスピンの表現

$$d_{m'm}^{\pm} = \sum_k (-1)^{k-m+m'} \frac{\sqrt{(j+m)!(j-m)!(j+m')!(j-m')!}}{(j+m-k)!k!(k-m+m')!(j-k-m)!} \times \cos^{2j-2k+m-m'} \frac{\theta}{2} \sin^{2k+m+m'} \frac{\theta}{2}$$

$j = \frac{1}{2}$ のときは、それぞれ m', m について

$$d_{\frac{1}{2}\frac{1}{2}}^{\pm} = \cos \frac{\theta}{2} \quad (k! \text{ と } (-k)! \text{ が存在} \rightarrow k=0)$$

$$d_{\frac{1}{2}-\frac{1}{2}}^{\pm} = -\sin \frac{\theta}{2}$$

$$d_{-\frac{1}{2}\frac{1}{2}}^{\pm} = \sin \frac{\theta}{2}$$

$$d_{-\frac{1}{2}-\frac{1}{2}}^{\pm} = \cos \frac{\theta}{2}$$

これを行列形式にまとめると

$$d^{\pm} = \begin{pmatrix} \cos \frac{\theta}{2} & -\sin \frac{\theta}{2} \\ \sin \frac{\theta}{2} & \cos \frac{\theta}{2} \end{pmatrix}$$

よって、

$$D^{\pm} = \begin{pmatrix} e^{-i\frac{\theta}{2}} & 0 \\ 0 & e^{i\frac{\theta}{2}} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \cos \frac{\theta}{2} & -\sin \frac{\theta}{2} \\ \sin \frac{\theta}{2} & \cos \frac{\theta}{2} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} e^{i\frac{\theta}{2}} & 0 \\ 0 & e^{-i\frac{\theta}{2}} \end{pmatrix} \\ = \begin{pmatrix} e^{i\frac{\theta}{2}(\alpha+r)} \cos \frac{\theta}{2} & -e^{i\frac{\theta}{2}(\alpha-r)} \sin \frac{\theta}{2} \\ e^{i\frac{\theta}{2}(\alpha-r)} \sin \frac{\theta}{2} & e^{i\frac{\theta}{2}(\alpha+r)} \cos \frac{\theta}{2} \end{pmatrix} \\ = e^{-i\frac{\theta}{2}\alpha} e^{-i\frac{\theta}{2}r} e^{-i\frac{\theta}{2}\alpha}$$

これは $[D^{\pm}]^{-1} = [D^{\pm}]^{\dagger}$ を満たす

また、 $D^{\pm} \in SU(2)$

$$\det D^{\pm} = 1$$

SU(2)行列に関する公式

m ($|m|=1$) 軸周りの θ 回転は

$$e^{-i\frac{\theta}{2}\sigma_m} = E_2 \cos \frac{\theta}{2} - i\mathbf{n} \cdot \boldsymbol{\sigma} \sin \frac{\theta}{2} \in SU(2)$$

ここで、 θ 回転と $\theta+2\pi$ 回転について考える

SO(3) では θ 回転と $\theta+2\pi$ 回転は一致する

SU(2) では

$$\theta \text{ 回転: } e^{-i\frac{\theta}{2}\sigma_m} = E_2 \cos \frac{\theta}{2} - i\mathbf{n} \cdot \boldsymbol{\sigma} \sin \frac{\theta}{2}$$

$$\theta+2\pi \text{ 回転: } e^{-i\frac{\theta+2\pi}{2}\sigma_m} = -E_2 \cos \frac{\theta}{2} + i\mathbf{n} \cdot \boldsymbol{\sigma} \sin \frac{\theta}{2}$$

すなわち、 $e^{-i\frac{\theta+2\pi}{2}\sigma_m} = -e^{-i\frac{\theta}{2}\sigma_m}$

SO(3) \leftrightarrow SU(2) の対応は 1対2であり、これを「 $j = \frac{1}{2}$ 」SU(2) と SO(3)

の2つの表現は2価であるという。また、この表現を

2価表現という

$e^{-i\frac{\theta}{2}\sigma_m}$ の変形を導出する

一般にベクトル \mathbf{n} ($|\mathbf{n}|=1$) に対して

$$\mathbf{n} \cdot \boldsymbol{\sigma} = P_+ - P_-$$

$$P_{\pm} = \frac{1}{2}(E_2 \pm \mathbf{n} \cdot \boldsymbol{\sigma})$$

$$P_{\pm}^2 = P_{\pm} = P_{\pm}^{\dagger}$$

$$P_+ + P_- = E_2$$

$$P_+ P_- = 0$$

よって、関数 $f(x) = \sum_{n=0}^{\infty} a_n x^n$ に関して $f(\mathbf{n} \cdot \boldsymbol{\sigma})$ は

$$(\mathbf{n} \cdot \boldsymbol{\sigma})^2 = (P_+ - P_-)^2$$

$$= P_+^2 - P_+ P_- - P_- P_+ + (-1)^2 P_-^2$$

$$= P_+ + (-1)^2 P_-$$

$$(\mathbf{n} \cdot \boldsymbol{\sigma})^n = P_+ + (-1)^n P_-$$

より

$$f(\mathbf{n} \cdot \boldsymbol{\sigma}) = f(\alpha) P_+ + f(-\alpha) P_-$$

$$f(x) = e^{-i\frac{\theta}{2}\sigma_m} \text{ とすれば}$$

$$e^{-i\frac{\theta}{2}\sigma_m} = f(\mathbf{n} \cdot \boldsymbol{\sigma})$$

$$= f(1) P_+ + f(-1) P_-$$

$$= e^{-i\frac{\theta}{2}} \frac{1}{2}(E_2 + \mathbf{n} \cdot \boldsymbol{\sigma}) + e^{i\frac{\theta}{2}} \frac{1}{2}(E_2 - \mathbf{n} \cdot \boldsymbol{\sigma})$$

$$= E_2 \cos \frac{\theta}{2} - i\mathbf{n} \cdot \boldsymbol{\sigma} \sin \frac{\theta}{2}$$

SU(2) と 3次元球面

$$a = e^{-i\frac{\theta}{2}(\alpha+r)} \cos \frac{\theta}{2}, \quad b = -e^{-i\frac{\theta}{2}(\alpha-r)} \sin \frac{\theta}{2} \text{ とすると}$$

$$D^{\pm} = \begin{pmatrix} a & b \\ -b^* & a^* \end{pmatrix}$$

と書ける (ケ-1) - クライネ (パラメタ-)

また、4つの実数を $\text{Re} a = \alpha_1, \text{Im} a = \alpha_2, \text{Re} b = \alpha_3, \text{Im} b = \alpha_4$

とすれば

$$\alpha_1^2 + \alpha_2^2 + \alpha_3^2 + \alpha_4^2 = 1$$

とすると、 $(\alpha_1, \alpha_2, \alpha_3, \alpha_4)$ は4次元空間内の3次元球面

S^3 をつくる。つまり $SU(2) \cong S^3$ である

これは2次元平面内の単位円 (1次元球面) S^1 が

$U(1)$ と同相なことに対応する ($U(1) \cong S^1$)

$j = \frac{1}{2}$ のスピンの表現はSO(3)の表現であったから

SO(3) \rightarrow SU(2)の対応が具体的に与えられている

が、逆に $u = e^{-i\frac{\theta}{2}\sigma_m} \in SU(2)$ に対して $\boldsymbol{\sigma} = u \boldsymbol{\sigma} u^{\dagger}$

とすれば

$$(\sigma'_\alpha)^2 = \sigma_\alpha$$

$$(\sigma'_\alpha)^2 = E_2$$

$$\sigma'_\alpha \sigma'_\beta = i \epsilon_{\alpha\beta\gamma} \sigma'_\gamma$$

また,

$$\text{Tr} \sigma' = \text{Tr} U \sigma U^\dagger = \text{Tr} U^\dagger U \sigma = \text{Tr} \sigma = 0$$

よって、 11^{th} 行列の実係数の線形和として次のように

展開できる

$$\sigma'_\alpha = Q_{\alpha\beta} \sigma_\beta, \quad Q_{\alpha\beta} \in \mathbb{R}$$

更に

$$\{\sigma'_\alpha, \sigma'_\beta\} = Q_{\alpha\alpha'} Q_{\beta\beta'} \{\sigma_\alpha, \sigma_\beta\}$$

$$= Q_{\alpha\alpha'} Q_{\beta\beta'} 2\delta_{\alpha\beta}$$

$$= 2Q_{\alpha\alpha'} Q_{\beta\beta'}$$

$$= 2\delta_{\alpha\beta}$$

$$Q Q = E_3$$

$$\sigma'_1 \sigma'_2 \sigma'_3 = U \sigma_1 \sigma_2 \sigma_3 U^\dagger = U i U^\dagger = i E_2$$

また,

$$\sigma'_1 \sigma'_2 \sigma'_3 = Q_{1\alpha} Q_{2\beta} Q_{3\gamma} \sigma_\alpha \sigma_\beta \sigma_\gamma$$

$$= \sum_{\alpha\beta\gamma} \left[\sum_{\alpha'2\beta} (Q_{1\alpha} Q_{2\alpha'}) \sigma_{3\gamma} \sigma_\alpha \sigma_\beta \sigma_\gamma \right.$$

$$\left. + \sum_{\alpha\beta} Q_{1\alpha} Q_{2\beta} Q_{3\gamma} \sigma_\alpha \sigma_\beta \sigma_\gamma \right]$$

$$= \sum_{(\alpha,\beta,\gamma) \in P(1,2,3)} Q_{1\alpha} Q_{2\beta} Q_{3\gamma} \sigma_\alpha \sigma_\beta \sigma_\gamma$$

$$= \sum_{(\alpha,\beta,\gamma) \in P(1,2,3)} Q_{1\alpha} Q_{2\beta} Q_{3\gamma} i E_2 \epsilon_{\alpha\beta\gamma}$$

$$= i E_2 \det Q$$

よって

$$\det Q = 1$$

$$U \in \text{SU}(2) \rightarrow Q \in \text{SO}(3)$$

2.3.1