

RAPPRESENTAZIONI

Importanti in QFT. Spesso senta allusione:

"I campi trasformano sotto il gruppo G "

→ significa che il campo vive in una RAPPRESENTAZ.

del gruppo di Lie G ← gruppo di simmetria (globale o gauge)

Una RAPP. dell'alg. di Lie G è un insieme

di MATRICI $d_R \times d_R$ t_R^a $a=1, \dots, d = \dim G$

che soddisfano le stesse regole di commutazione dei

generatori T^a di G , cioè

$$[t_R^a, t_R^b] = i f^{abc} t_R^c$$

↑
commutazione $t_R^a t_R^b - t_R^b t_R^a$

Le matrici t_R^a agiscono su uno SPAZIO VETT. V_R

d_R -dimensionale. d_R è detto la DIMENSIONE

della RAPP. R .

Una RAPP arbitraria può essere messa nella forma diagonale a blocchi (con una scelta opportuna delle basi di V_R),

cioè tutti i generatori sono simultaneamente block-diagonal.

$$T^1 = \left(\begin{array}{c|c} \text{ } & \text{ } \\ \hline \text{ } & \text{ } \end{array} \right)_{\substack{\{d_R - m\} \\ \{m\}}}, \quad T^2 = \left(\begin{array}{c|c} \text{ } & \text{ } \\ \hline \text{ } & \text{ } \end{array} \right)_{\substack{\{d_R - m\} \\ \{m\} \dots}}$$

- Una rapp. di tipo tip è detta RIDUCIBILE.

I blocchi corrispondono a RAPP. IRRIDUCIBILI.

- Se G è SETISETIPLICE, allora $\forall R$ t_R^a sono traceless

- Fissiamo la normalizzazione di t_R^a .

• $\text{tr } t_R^a$? ma $\text{tr } t_R^a = 0$

• $\text{tr } t_R^a t_R^b = D^{ab}$ in un'algebra semplice

D^{ab} è diagonale e def. positiva \Rightarrow

$\Rightarrow D^{ab}$ può essere portata nella forma

$$\text{tr}(t_R^a t_R^b) = C(R) \delta^{ab} \quad (*)$$

Fissato $C(R)$ in una particolare rapp. R , $C(R)$ è dato in tutte le altre rapp.

Per $SU(N)$ c'è una rapp. molto particolare, detta **RAPP. FONDAMENTALE** di $\dim = N$

$$R = N$$

Normalizzazione tipica: scelta e^{-} $C(N) = 1/2$

Data rapp. dell'ALGEBRA, ho rapp. del gruppo

$$\rho_R: G \rightarrow \text{matrici } d_R \times d_R \quad \leftarrow \text{t.c. } \rho_R(g_1 g_2) = \rho_R(g_1) \rho_R(g_2)$$

$g \mapsto \rho_R(g)$

$$\text{Siccome } g = e^{i\alpha^a T^a} \longrightarrow \rho_R(e^{i\alpha^a T^a}) = e^{i\alpha^a t_R^a}$$

Dimostriamo che f^{abc} è totalm. antisim., cioè cambia segno quando due indici vengono scambiati (o più propriamente, facciamo permutazione di segni degli indici abc).

$$[t^a, t^b] = i f^{abc} t^c \Rightarrow f^{abc} = -f^{bac}$$

$$\text{tr}([t^a, t^b] t^d) = i f^{abc} \text{tr}(t^c t^d) = i c(R) f^{abd}$$

||

$$\text{tr}(t^a t^b t^d - t^b t^a t^d) = \text{tr}(t^d t^a t^b - t^a t^d t^b) = \text{tr}([t^d, t^a] t^b) \\ i c(R) f^{dab}$$

$$\Rightarrow f^{abd} = f^{dab} \Rightarrow f^{abd} = f^{dab} = f^{bda}$$

$\Rightarrow f^{abc}$ è inv. per permutazioni cicliche di abc

Sappiamo che f^{abc} è antisim. in scambio dei primi due indici:

$$\Rightarrow f^{abc} = f^{bca} = -f^{cba} = -f^{acb} \quad \text{etc.}$$

Qto dimostra che f^{abc} è antisim. sotto odd permutazioni.

RAPPRESENTAZIONE CONIUGATA

$$v \in V_{\mathbb{R}} \quad v \mapsto e^{id^a t_{\mathbb{R}}^a} v \quad \leftarrow \text{Trasf. sotto il gruppo}$$

↑
sp. vett. sul
campo \mathbb{C}

$$v^* \mapsto \underbrace{e^{-id^a t_{\mathbb{R}}^{a*}}}_{\text{forniscono una RAPP. di } G} v^* \rightarrow v^* \in \bar{R} \quad t_{\bar{R}}^a = -t_{\mathbb{R}}^{a*}$$

← importante in Mecc. Quant. → presenza probab.

Se consideriamo RAPP. UNITARIE di G (HERM. di G)

$$t_{\bar{R}}^a = -t_{\mathbb{R}}^{a*} = -t_{\mathbb{R}}^{aT}$$

$$\begin{aligned} [-t_{\mathbb{R}}^{aT}, -t_{\mathbb{R}}^{bT}] &= t_{\mathbb{R}}^{aT} t_{\mathbb{R}}^{bT} - t_{\mathbb{R}}^{bT} t_{\mathbb{R}}^{aT} = -([t_{\mathbb{R}}^a, t_{\mathbb{R}}^b])^T = \\ &= - (if^{abc} t_{\mathbb{R}}^c)^T = if^{abc} (-t_{\mathbb{R}}^c)^T. \end{aligned}$$

Diciamo che una rep. R è equivalente alla sua coniugata \bar{R} se \exists matrice S t.c.

$$t_{\bar{R}}^a = S t_{\mathbb{R}}^a S^{-1} \quad (*)$$

• Per rep. UNITARIE, S può essere scelta unitaria

$$\text{Dim. } \rho_{\mathbb{R}}(g)^* = e^{-id^a t_{\mathbb{R}}^{a*}} = e^{id^a t_{\mathbb{R}}^a} = S \rho_{\mathbb{R}}(g) S^{-1} \Rightarrow$$

rep unitaria

$$\Rightarrow S \rho_{\mathbb{R}}(g) = \rho_{\mathbb{R}}(g)^* S \stackrel{\downarrow}{=} \rho_{\mathbb{R}}(g^{-1})^T S \Rightarrow S = \rho_{\mathbb{R}}(g)^T S \rho_{\mathbb{R}}(g) \Rightarrow$$

$$\Rightarrow S^T S = \rho_{\mathbb{R}}(g)^T S^T \rho_{\mathbb{R}}(g)^* \rho_{\mathbb{R}}(g)^T S \rho_{\mathbb{R}}(g) = \rho_{\mathbb{R}}(g)^{-1} S^T S \rho_{\mathbb{R}}(g) \Rightarrow$$

$$\Rightarrow \rho_{\mathbb{R}}(g) S S^T = S S^T \rho_{\mathbb{R}}(g) \quad \forall g \Rightarrow S S^T = \lambda \mathbb{1}$$

Normalizzazione di S non mod. lica (*) → posso scegliere S t.c. $\lambda=1$. //

• (*) $\Rightarrow S$ è SIMMETRICA • ANTISIMMETRICA

Dim. Dimostriamolo per rep. unitarie:

$$-t_R^e{}^T = S t_R^e S^{-1} \Rightarrow t_R^e = -S^{-T} t_R^e{}^T S^T = S^{-T} S t_R^e S^{-1} S^T \Rightarrow$$

$$\Rightarrow (S^{-1} S^T) t_R^e = t_R^e (S^{-1} S^T) \quad \forall a \Rightarrow \text{Lemma di Schur}$$

$$\Rightarrow S^{-1} S^T = \lambda \mathbb{1}, \lambda \in \mathbb{C} \Rightarrow S^T = \lambda S \Rightarrow$$

$$\Rightarrow S = (S^T)^T = (\lambda S)^T = \lambda^2 S \Rightarrow \lambda^2 = 1 \Rightarrow S^T = \pm S //$$

Se S è SIMMETRICA la rep. è detta REALE

Se S è ANTISIMMETRICA la rep. è detta PSEUDO-REALE

Se una rep. ha t_R^e con entrate $\in i\mathbb{R}$ ($P_R(g)$ matrici reali)

$$\Rightarrow -t_R^e{}^* = t_R^e \Rightarrow \exists S \text{ che soddisfa (*) e tale}$$

$$S^e = \mathbb{1} \text{ (simmetrica).}$$

Viceversa si può dim. che data rep. REALE, possiamo trovare t_R^e con entrate $\in i\mathbb{R}$.

Dati $v, w \in V_R$ e R rep. reale o pseudoreale

$$\Rightarrow v^T \cdot S \cdot w \text{ è invariante sotto } G$$

Dim. $v^T S w \mapsto v^T \rho(g)^T S \rho(g) w = v^T \rho(\bar{g}^{-1})^* S \rho(g) w =$
 $= v^T \rho(\bar{g}^{-1})^* \rho(g)^* S w = v^T S w. //$

ES. $SU(2)$

$$R = \underline{2} \quad t_R^a = \frac{\sigma^a}{2} \quad a=1,2,3$$

$$t_R^a = -(\sigma^a)^T = (i\sigma^2) \frac{\sigma^a}{2} (-i\sigma^2) \quad S = i\sigma^2 = \epsilon = \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 0 \end{pmatrix}$$

→ PSEUDO-REALE

↔ antisimm.

↪ $\epsilon_{\alpha\beta} V^\alpha W^\beta$ è INVARIANTE

$$R = \underline{3} \quad t_R^a \text{ sono matrici immaginarie} \quad S_{ij} = \delta_{ij}$$

→ REALE

↔ simmetrica

↪ $\delta_{ij} V^i W^j$ è INVARIANTE

↑
Prodotto scalare in \mathbb{R}^3 è inv. sotto rotazioni.

RAPPRESENTAZ. AGGIUNTA (Ad)

$V_R = \mathfrak{g}$ Il prodotto di Lie $[\cdot, \cdot]$ fornisce un'azione
lineare di \mathfrak{g} su se stessa

Prendiamo $X \in \mathfrak{g}$, allora $[X, \cdot]$ è una
mappa lineare su \mathfrak{g}

→ può essere rep. da matrici, una volta che
scegliamo una base T^a

$$\underbrace{t_{Ad}^a}_{\text{matrice}} \cdot T^b = [T^a, T^b] = i f^{abc} T^c$$

cons. lin. dirett.

$$A \cdot \underline{e}_m = a_{im} \underline{e}_i$$

elem. della matrice
di rep. A

$$v = v_i \underline{e}_i$$
$$(A \cdot v)_j = a_{ji} v_i$$

$$(t_{Ad}^a)^{cb} = i f^{abc}$$

f^{abc} sono REALI e ANTISIMM $\Rightarrow -(t_{Ad}^a)^T = t_{Ad}^a$
→ REALE

$$\dim \text{Adj} = \begin{cases} N^2 - 1 & \text{SU}(N) \\ N(N-1)/2 & \text{SO}(N) \\ N(N+1)/2 & \text{Sp}(N) \end{cases}$$

Nota: $\dim SU(2) = \dim SO(3)$

→ non è un caso: le alg. di Lie sono ISOTORFE

l'alg. dei MOMENTI ANGOLARI
(generatori delle rotazioni)

Rappresent. studiate in corso M.Q.

$$R = \underline{1}$$

$$\text{spin} = 0$$

$$R = \underline{2}$$

$$\text{spin} = 1/2$$

$$R = \underline{3}$$

$$\text{spin} = 1$$

⋮

⋮

} s
↑
numero cost.
in una data rep.

↳ M_x, M_y, M_z hanno
regole di comm. di $SU(2)$
(PB in mec. class.
com. in " quant.)

questo numero dà il valore di $\vec{S}^2 = S_x^2 + S_y^2 + S_z^2$

In una IRREP $\vec{S}^2 = s(s+1)\hbar^2 \mathbb{1}_R \rightarrow$ caso CONTINUA con

ogni elem. dell'alg., e in
partic comm con tutti i generatori

CASIMIR OPERATOR

Per ogni rapp. R di \mathfrak{g} , la matrice

$$T^2 \equiv t_R^a t_R^a \quad (\text{somma su } a)$$

commuta con tutti i $t \in \mathfrak{g}$.

$$[t_R^b, t_R^a t_R^a] = t_R^a [t_R^b, t_R^a] + [t_R^b, t_R^a] t_R^a =$$

$$= t^a i f^{bac} t^c + i f^{bca} t^c t^a =$$

$$= i t^a t^c (f^{bac} + f^{bca}) = 0$$

T^2 si dà un INVARIANTE dell'alg., prende un valore
fisso in ogni IRREP

$$\Rightarrow \text{tr}_R t_R^a t_R^a = C_2(R) \mathbb{1}_R \quad C_2(R) \text{ è chiamato}$$

QUADRATIC CASIMIR OPERATOR

↑
appare in
osservabili di
teorie di campo
non abeliane

$$1_4 \quad R = \text{Adj}$$

$$i f^{abc} i f^{acd} = C_2(G) \delta^{bd}$$

$$\rightarrow f^{bac} f^{dac} = C_2(G) \delta^{bd}$$

(l'invariante $C_2(R)$), legato alle normalizzazioni, può essere derivato se conosciamo $C_2(R)$:

$$\text{tr}_R t_R^a t_R^a t_R^a = C_2(R) \text{tr}_R \mathbb{1}_R =$$

$$C_2(R) \dim(R)$$

||

||

$$\delta^{ab} \text{tr}_R t_R^a t_R^b = C_2(R) \delta^{ab} \delta^{ab} =$$

$$C_2(R) \dim(G)$$

$$\text{ES. } \text{SU}(N) \quad C(N) = 1/2$$

$$\rightarrow C_2(N) = C(N) \frac{\dim(\text{SU}(N))}{\dim(N)} = C(N) \frac{N^2 - 1}{N}$$

$$= \frac{N^2 - 1}{2N}$$

PRODOTTO TENSORE DI RAPP.

Consideriamo lo sp. vett. $V_{R_1} \otimes V_{R_2}$ dove R_1, R_2 sono IRREP

Qto è lo sp. vett. di una RAPP. che

$$\text{dimensione } R_1 \otimes R_2 \rightarrow \dim(R_1 \otimes R_2) = \dim R_1 \cdot \dim R_2$$

1 generatore sono:

$$t_{R_1 \otimes R_2}^a = t_{R_1}^a \otimes \mathbb{1}_{R_2} + \mathbb{1}_{R_1} \otimes t_{R_2}^a \quad (*)$$

In generale $R_1 \otimes R_2$ è RIDUCIBILE :

$$R_1 \otimes R_2 = \bigoplus_i R_i \quad (**)$$

Calcolerò op :

$$\begin{aligned} (t_{R_1 \otimes R_2}^a)^2 &= (t_{R_1}^a)^2 \otimes \mathbb{1}_{R_2} + \mathbb{1}_{R_1} \otimes (t_{R_2}^a)^2 + \\ &+ 2 t_{R_1}^a \otimes t_{R_2}^a \end{aligned}$$

Facciamo la traccia $(\text{Tr}(A \otimes B) = (\text{Tr} A) (\text{Tr} B) \text{ prop. distrib.})$

$$\begin{aligned} \text{Tr} (t_{R_1 \otimes R_2}^a)^2 &= \dim R_2 \text{tr} (t_{R_1}^a)^2 + \dim R_1 \text{tr} (t_{R_2}^a)^2 = \\ &= [c_2(R_1) + c_2(R_2)] \dim R_1 \cdot \dim R_2 \end{aligned}$$

D'altra parte

$$\text{Tr} (t_{R_1 \otimes R_2}^a)^2 = \sum_i \text{Tr} (t_{R_i}^a)^2 = \sum_i c_2(R_i) \dim R_i$$

$$(c_2(R_1) + c_2(R_2)) \dim R_1 \dim R_2 = \sum_i c_2(R_i) \dim R_i \quad (**)$$

Es: $SU(N) \quad R_1 = N \quad R_2 = \bar{N}$

$N \otimes \bar{N} \rightarrow$ elem. di $V_{N \otimes \bar{N}}$ sono matrici $N \times N$

e tali matrici possono essere scritte

come $\alpha \delta^{ij} + M^{\ddot{u}}$

\uparrow \uparrow \nwarrow
 1 traceless $N^2 - 1$

$N \otimes \bar{N} = 1 \oplus \text{Ad}$

$\frac{N^2 - 1}{2N}$

$t_1^a t_1^a = c_2(1) \mathbb{1}_1$

Applicando (*)

$2 c_2(N) N^2 = c_2(1) \dim(1) + c_2(G) \dim G$

$\Rightarrow c_2(G) = N \Rightarrow c(N) = N$