

## 8.2 回転変換と群

- 3次元空間の回転変換

$$\mathbf{r} \rightarrow \mathbf{r}' = R\mathbf{r}, \quad R = \begin{pmatrix} \cos \theta & -\sin \theta & 0 \\ \sin \theta & \cos \theta & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \quad (172)$$

のとき、ベクトル  $\mathbf{r}$  の長さは変化しない  $|\mathbf{r}| = |\mathbf{r}'|$ 、より一般に ( $t$  は転置)

$$(\mathbf{r}_1, \mathbf{r}_2) = \mathbf{r}_1^t \mathbf{r}_2 = (\mathbf{r}'_1)^t \mathbf{r}'_2 = (\mathbf{r}'_1, \mathbf{r}'_2) \quad (173)$$

⇒ 回転変換はベクトルの内積を不変に保つ

- $R$  は内積を保存する  $3 \times 3$  行列、つまり直交行列 (orthogonal matrix) で表される

$$R^t R = I \quad \Leftrightarrow \quad R^t = R^{-1} \quad (174)$$

- 回転変換は群 (group) という数学的構造に対応する
- 群の定義：積の演算が定義された集合  $G = \{g_1, g_2, \dots\}$  で以下の性質を満たすもの  
(注：“積” という用語を使うが、いつでも通常の掛け算とは限らない)

- 積の演算で閉じる (積の結果が群の要素になる) :  $g_1 g_2 \in G$
- 結合則を満たす :  $(g_1 g_2) g_3 = g_1 (g_2 g_3)$
- 単位元  $e$  が存在 : 任意の  $g$  に対し  $ge = eg = g$
- 逆元  $g^{-1}$  が存在 :  $gg^{-1} = g^{-1}g = e$

回転変換の場合は群の積は通常の行列の意味での積と同じ (右から順に回転)

回転変換の単位元は単位行列 ( $\theta = 0$  の回転)、逆元は  $\theta \rightarrow -\theta$  とした行列 (逆向きの回転)

- 全ての方向・角度の回転変換全体  $\{R\}$  は  $SO(3)$  という群を作る
- $SO(3)$  の行列  $R$  は3個のパラメータ  $\theta^a$  と生成子  $T^a$  で書ける

$$R = \exp\{-i\theta^a T^a\} \quad (a = 1, 2, 3), \quad (175)$$

$$T^1 = i \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & -1 \\ 0 & 1 & 0 \end{pmatrix}, \quad T^2 = i \begin{pmatrix} 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 0 \\ -1 & 0 & 0 \end{pmatrix}, \quad T^3 = i \begin{pmatrix} 0 & -1 & 0 \\ 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix} \quad (176)$$

ただし行列の指数関数はベキ展開で定義されている

$$\exp\{X\} = \sum_{n=0}^{\infty} \frac{X^n}{n!} = 1 + X + \frac{X^2}{2} + \dots \quad (177)$$

$\theta^a \ll 1$  のとき  $R = 1 - i\theta^a T^a$  となるので、生成子は無限小変換の行列を表す

### 問題 8.2

- 1) 式 (172) の回転行列  $R$  が直交行列であること、つまり式 (174) を満たすことを確認せよ。
- 2) 式 (174) を満たす直交行列がベクトルの内積を保存すること、つまり式 (173) を満たすことを確認せよ。
- 3) 2つの直交行列の積 (例えば  $R_1 R_2$ ) が直交行列であることを確認せよ。
- 4) 式 (176) の  $T^3$  を使った  $\exp\{-i\theta T^3\}$  が式 (172) の行列  $R$  になることを示せ。

- 3次元回転変換に対する質量  $m$  (スカラー) と位置  $\mathbf{r}$  (ベクトル) の変換性

$$m \rightarrow m, \tag{178}$$

$$\mathbf{r} \rightarrow R\mathbf{r}, \quad r_i \rightarrow R_{ij}r_j \tag{179}$$

全てのスカラー量 (電荷など) は式 (178) で変換

全てのベクトル量 (運動量、電場など) は式 (179) で変換

- 一般の物理量はテンソル  $T_{ij\dots l}$  で表される

$n$  階 テンソル :

$$T_{\underbrace{ij\dots l}_{n \text{ 個の添字}}} \rightarrow \underbrace{R_{i'j'} R_{j'j'} \dots R_{l'l'}}_{n \text{ 個の } R \text{ 行列}} T_{i'j'\dots l'} \tag{180}$$

慣性モーメント、応力などは 2 階テンソル

スカラーは 0 階テンソル、ベクトルは 1 階テンソル

- 群の表現 (representation) : 対称性変換に対する変換性の分類
  - スカラー、ベクトル、 $n$  階テンソルなど
- 量子系の固有状態は対称性の**既約表現** (irreducible representation) で分類される
- 同じ規約表現に属する状態は対称性変換で移り変わる  $\Rightarrow$  エネルギーが縮退 : **多重項** (multiplet)
  - 角運動量  $\ell = 0$  : 1 重項 (スカラー)、 $\ell = 1$  : 3 重項 (ベクトル) など
- **表現の合成** : 2 つの表現から別の表現を作る
  - ベクトルの内積  $(\mathbf{r}, \mathbf{s}) = r_i s_j \delta_{ij}$  : 2 つのベクトル  $\mathbf{r}, \mathbf{s}$  からスカラーを作る
  - ベクトルの外積  $(\mathbf{r} \times \mathbf{s})_k = r_i s_j \epsilon_{ijk}$  : 2 つのベクトル  $\mathbf{r}, \mathbf{s}$  からベクトルを作る
  - 角運動量の合成 :  $\ell = 1$  と  $\ell = 1$  の合成から  $\ell = 0, 1, 2$  ができる

## 8.3 ユニタリー群

### 8.3.1 SU(2) 群

- 回転行列  $R$  は実ベクトル  $\mathbf{r}$  (成分が実数) に対する変換
- 2成分**複素ベクトル**

$$\mathbf{a} = \begin{pmatrix} a_1 \\ a_2 \end{pmatrix}, \quad a_1, a_2 \in \mathbb{C} \tag{181}$$

に対し、複素数を成分にもつ  $2 \times 2$  行列

$$U = \begin{pmatrix} U_{11} & U_{12} \\ U_{21} & U_{22} \end{pmatrix}, \quad U_{ij} \in \mathbb{C} \tag{182}$$

をかけると、新たな 2 成分複素ベクトル  $\mathbf{a}'$  になる :  $U$  は  $\mathbf{a}$  に対する変換

$$\mathbf{a} \rightarrow \mathbf{a}' = U\mathbf{a} \tag{183}$$

- $U$  が行列式が1のユニタリー行列

$$U^\dagger U = I, \quad \det U = 1 \quad (184)$$

の場合 ( $\dagger$  は転置複素共役)、複素ベクトルの内積が保存

$$(\mathbf{a}_1, \mathbf{a}_2) = \mathbf{a}_1^\dagger \mathbf{a}_2 = (\mathbf{a}'_1)^\dagger \mathbf{a}'_2 = (\mathbf{a}'_1, \mathbf{a}'_2) \quad (185)$$

つまり式(184)を満たす  $U$  は複素ベクトルの“回転”

- 行列式が1の  $2 \times 2$  ユニタリー行列全体  $\{U\}$  は  $SU(2)$  という群を作る
- $SU(2)$  の行列  $U$  は3個のパラメータ  $\theta^a$  と生成子  $T^a$  で書ける

$$U = \exp\{-i\theta^a T^a\} \quad (a = 1, 2, 3) \quad (186)$$

$T^a$  はパウリ行列  $\sigma^a$  (トレースが0の  $2 \times 2$  エルミート行列) で書ける

$$(T^a)_{ij} = \frac{1}{2}(\sigma^a)_{ij} \quad (a = 1, 2, 3, \quad i, j = 1, 2), \quad (187)$$

$$T^1 = \frac{1}{2} \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 0 \end{pmatrix}, \quad T^2 = \frac{1}{2} \begin{pmatrix} 0 & -i \\ i & 0 \end{pmatrix}, \quad T^3 = \frac{1}{2} \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & -1 \end{pmatrix} \quad (188)$$

$T^3$  のみ対角的

- $SU(2)$  はクォーク、ハドロンのスピンおよびアイソスピンを表現する際に用いられる  
 $T^3$  はスピンの第3成分を測る演算子、 $T^2$  はスピンの大きさを測る演算子、など

### 問題 8.3

- 1) 式(184)を満たす行列  $U$  がベクトルの内積を保存すること、つまり式(185)を満たすことを確認せよ。
- 2) 2つのユニタリー行列の積 (例えば  $U_1 U_2$ ) がユニタリー行列であることを確認せよ。
- 3) 2つの行列式が1の行列の積 (例えば  $U_1 U_2$ ) の行列式が1であることを確認せよ。
- 4) 行列  $U_0$  を実数  $\theta \neq n\pi$  ( $n$  は整数) を用いて

$$U_0 = e^{i\theta} \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix} \quad (189)$$

と定義するとき、 $U_0$  はユニタリー行列であるが行列式が1でないことを示せ。

### 8.3.2 $SU(3)$ 群

- 3成分複素ベクトル

$$\mathbf{a} = \begin{pmatrix} a_1 \\ a_2 \\ a_3 \end{pmatrix}, \quad a_1, a_2, a_3 \in \mathbb{C} \quad (190)$$

に対し、複素数を成分にもつ  $3 \times 3$  行列

$$U = \begin{pmatrix} U_{11} & U_{12} & U_{13} \\ U_{21} & U_{22} & U_{23} \\ U_{31} & U_{32} & U_{33} \end{pmatrix}, \quad U_{ij} \in \mathbb{C} \quad (191)$$

をかけると、新たな3成分複素ベクトル  $\mathbf{a}'$  になる： $U$  は  $\mathbf{a}$  に対する変換

- 式 (184) を満たす  $3 \times 3$  ユニタリー行列  $U$  は複素ベクトルの内積を保存：“回転”
- 行列式が 1 の  $3 \times 3$  ユニタリー行列全体  $\{U\}$  は  $SU(3)$  という群を作る
- $SU(3)$  の行列  $U$  は 8 個のパラメーター  $\theta^a$  と **生成子**  $T^a$  で書ける

$$U = \exp\{-i\theta^a T^a\} \quad (a = 1, \dots, 8) \quad (192)$$

$T^a$  は **ゲルマン行列**  $\lambda^a$  (トレースが 0 の  $3 \times 3$  エルミート行列) で書ける

$$(T^a)_{ij} = \frac{1}{2}(\lambda^a)_{ij} \quad (a = 1, \dots, 8, \quad i, j = 1, 2, 3), \quad (193)$$

$$\begin{aligned} \lambda^1 &= \begin{pmatrix} 0 & 1 & 0 \\ 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}, & \lambda^2 &= \begin{pmatrix} 0 & -i & 0 \\ i & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}, & \lambda^3 &= \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & -1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}, & \lambda^4 &= \begin{pmatrix} 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 0 \\ 1 & 0 & 0 \end{pmatrix}, \\ \lambda^5 &= \begin{pmatrix} 0 & 0 & -i \\ 0 & 0 & 0 \\ i & 0 & 0 \end{pmatrix}, & \lambda^6 &= \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 0 \end{pmatrix}, & \lambda^7 &= \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & -i \\ 0 & i & 0 \end{pmatrix}, & \lambda^8 &= \frac{1}{\sqrt{3}} \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & -2 \end{pmatrix} \end{aligned} \quad (194)$$

$T^3$  と  $T^8$  のみ対角的

- $SU(3)$  はクォークのカラーやフレーバーを表現する際に用いられる

### 8.3.3 $SU(2)$ の表現と合成

- $SU(2)$  の表現：スピン (アイソスピン) の大きさ  $S$  または多重度で多重項を分類
  - $\{S = 0(1 \text{ 重項}), S = 1/2(2 \text{ 重項}), S = 1(3 \text{ 重項}), \dots\}$
  - 群論の記法では  $\{\mathbf{1}, \mathbf{2}, \mathbf{3}, \dots\}$
  - **2 表現** ( $S = 1/2$ ): **基本表現** (式 (184) を満たす  $2 \times 2$  行列  $U$  で変換される)
  - **1 表現** ( $S = 0$ ): **恒等表現** (スカラーのように変化しないもの)
  - **3 表現** ( $S = 1$ ): **随伴表現**

- 多重項内の状態の指定：スピンの第 3 成分  $S_3$   
 $|S, S_3\rangle$  のように表現すると、 $S = 1/2$  状態は

$$|\uparrow\rangle = |1/2, 1/2\rangle, \quad |\downarrow\rangle = |1/2, -1/2\rangle \quad (195)$$

$SU(2)$  変換 (スピン空間の回転) を行うことで  $|\uparrow\rangle$  は  $|\downarrow\rangle$  に変換できる

- **ウェイト図**:  $S_3$  の値の数直線上に表したもの (図 24 左: スピン  $1/2$ 、図 24 右: アイソスピン  $1/2$ )
- $SU(2)$  の表現 2 つの合成:  $S = 1/2$  を 2 つ合成して  $S = 0$  と  $S = 1$  ができる (3.1.2 節)

$$\mathbf{2} \otimes \mathbf{2} = \mathbf{1} \oplus \mathbf{3} \quad (SU(2) \text{ の場合}) \quad (196)$$

表現の直積の既約分解と呼ばれる

左辺: 2 つの 2 重項を組み合わせる

右辺: 1 重項と 3 重項が得られる

基本表現と基本表現の積から恒等表現と随伴表現ができる

群の表現を通常の数、左辺が掛け算、右辺を足し算とみなせば、通常の計算法則が成り立っている

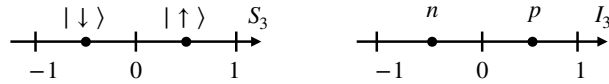


図 24: SU(2) の規約表現のウェイト図の例。左：スピン  $S = 1/2$  の 2 重項、右：アイソスピン  $I = 1/2$  の 2 重項。

#### 問題 8.4\*

- 1) 以下 SU(2) の表現の合成を考える。  $\mathbf{1} \otimes \mathbf{2}$  を計算せよ ( $S = 0$  と  $S = 1/2$  の合成)。
- 2)  $\mathbf{3} \otimes \mathbf{2}$  を計算せよ ( $S = 1$  と  $S = 1/2$  の合成)。
- 3)  $\mathbf{2} \otimes \mathbf{2} \otimes \mathbf{2}$  を計算せよ (3 つの  $S = 1/2$  の合成)。

#### 8.3.4 SU(3) の表現と合成

- SU(3) の表現：多重度で分類
  - $\{\mathbf{1}, \mathbf{3}, \bar{\mathbf{3}}, \mathbf{6}, \bar{\mathbf{6}}, \mathbf{8}, \dots\}$
  - $\mathbf{3}$  表現：基本表現 (式 (184) を満たす  $3 \times 3$  行列  $U$  で変換される)
  - $\bar{\mathbf{3}}$  表現：共役表現 ( $U^\dagger$  で変換される)
  - $\mathbf{1}$  表現：恒等表現 (スカラーのように変化しないもの)
  - $\mathbf{8}$  表現：随伴表現
- 群の階数 (rank)：同次対角化可能な生成子の数  
 SU(2) の場合は式 (188) より階数 1 ( $T^3$  のみ対角的)  
 SU(3) の場合は式 (194) より階数 2 ( $T^3$  と  $T^8$  のみ対角的)
- 階数の数だけ物理量が同時に指定できる：ウェイト図の次元 (軸の数) に対応  
 アイソスピン SU(2) の場合は  $I_3$  軸 1 つ (図 24 右)  
 フレーバー SU(3) の場合は  $I_3$  とハイパーチャージ  $Y$  の軸 2 つ (図 25)
- SU(3) 多重項内の状態の指定： $I_3$  とハイパーチャージ  $Y$  (図 25)  
 $|\mathbf{R}, I_3, Y\rangle$  のように表現すると、 $\mathbf{3}$  表現は

$$|u\rangle = |\mathbf{3}, 1/2, 1/3\rangle, \quad |d\rangle = |\mathbf{3}, -1/2, 1/3\rangle, \quad |s\rangle = |\mathbf{3}, 0, -2/3\rangle \quad (197)$$

$\bar{\mathbf{3}}$  表現は

$$|\bar{u}\rangle = |\bar{\mathbf{3}}, -1/2, -1/3\rangle, \quad |\bar{d}\rangle = -|\bar{\mathbf{3}}, 1/2, -1/3\rangle, \quad |\bar{s}\rangle = |\bar{\mathbf{3}}, 0, 2/3\rangle \quad (198)$$

( $|\bar{d}\rangle$  に負符号がつくのは SU(2) の基本表現の共役から  $\bar{d}$  と  $\bar{u}$  でアイソスピン 2 重項を作るためである。また、 $\bar{u}$  に符号をつける定義もあることに注意)

- $\mathbf{3}$  と  $\bar{\mathbf{3}}$  は異なるウェイト図 (異なる  $I_3, Y$  の組み合わせ)：異なる表現  
 SU(2) の場合のみ特殊で、共役表現が基本表現と一致する
- SU(2) の  $\mathbf{3}$  (スピン 1) と SU(3) の  $\mathbf{3}$  (3 重項) は異なる表現

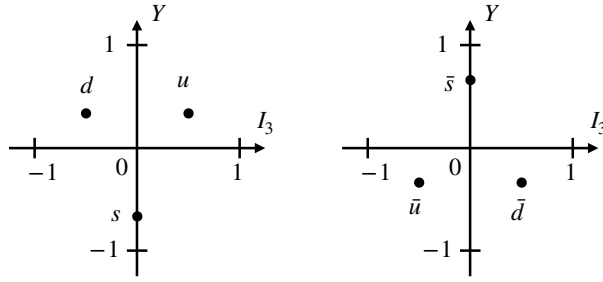


図 25: フレーバー SU(3) の規約表現のウェイト図の例。左： $\mathbf{3}$  表現のクォーク、右： $\bar{\mathbf{3}}$  表現の反クォーク。

- SU(3) の表現 2 つの合成

$$\mathbf{3} \otimes \bar{\mathbf{3}} = \mathbf{1} \oplus \mathbf{8} \quad (199)$$

基本表現と共役表現の積から恒等表現と随伴表現ができる

$$\mathbf{3} \otimes \mathbf{3} = \bar{\mathbf{3}} \oplus \mathbf{6} \quad (200)$$

$\mathbf{3}$  と  $\bar{\mathbf{3}}$  が別の表現であるため、結果が式 (199) と異なる

$$\mathbf{3} \otimes \mathbf{3} \otimes \mathbf{3} = (\bar{\mathbf{3}} \oplus \mathbf{6}) \otimes \mathbf{3} = \mathbf{1} \oplus \mathbf{8} \oplus \mathbf{8} \oplus \mathbf{10} \quad (201)$$

クォークからバリオンを作る際に使う

$$\mathbf{8} \otimes \mathbf{8} = \mathbf{1} \oplus \mathbf{8} \oplus \mathbf{8} \oplus \mathbf{10} \oplus \bar{\mathbf{10}} \oplus \mathbf{27} \quad (202)$$

- 一般の表現の合成はヤング図を用いて計算できる

$$\mathbf{3} = \begin{array}{|c|} \hline \square \\ \hline \end{array}, \quad \bar{\mathbf{3}} = \begin{array}{|c|} \hline \square \\ \hline \square \\ \hline \end{array}, \quad \mathbf{1} = \begin{array}{|c|} \hline \square \\ \hline \square \\ \hline \square \\ \hline \end{array},$$

$$\mathbf{3} \otimes \bar{\mathbf{3}} = \begin{array}{|c|} \hline \square \\ \hline \end{array} \otimes \begin{array}{|c|} \hline \square \\ \hline \square \\ \hline \end{array} = \begin{array}{|c|} \hline \square \\ \hline \square \\ \hline \square \\ \hline \end{array} \oplus \begin{array}{|c|c|} \hline \square & \square \\ \hline \square & \square \\ \hline \end{array} = \mathbf{1} \oplus \mathbf{8},$$

$$\mathbf{3} \otimes \mathbf{3} = \begin{array}{|c|} \hline \square \\ \hline \end{array} \otimes \begin{array}{|c|} \hline \square \\ \hline \end{array} = \begin{array}{|c|} \hline \square \\ \hline \square \\ \hline \end{array} \oplus \begin{array}{|c|c|} \hline \square & \square \\ \hline \end{array} = \bar{\mathbf{3}} \oplus \mathbf{6}$$