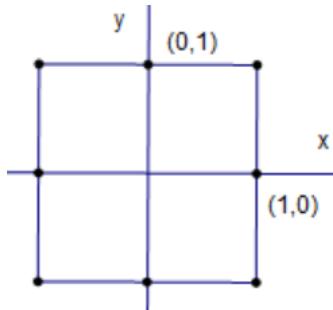


§ Representation [Spinor701-1]

簡單來說，一個群的表示就是找到一個向量空間 V 和群同態 $\rho: G \rightarrow GL(V)$ 。這裡的「表示」指的是用 V 的線性變換來「代表」或「實現」群 G 的元素。

$$G \xrightarrow{\rho} V \text{ 保持群運算 } \rho(g \cdot h) = \rho(g)\rho(h), \rho(e) = I$$



正方形所有保持其形狀不變的對稱操作（旋轉和翻轉）所構成的群。它有 8 個元素，稱為二面體群 D_4
群元素(抽象動作)包含旋轉與鏡射：

$$D_4 = \{e, r_{90}, r_{180}, r_{270}, s_v, s_h, s_d, s_{ad}\}$$

例如 r_{90} 是繞 x 軸逆時針旋轉 90° ， s_{ad} 是對直線 $y=-x$ 的
鏡射。

把 D_4 的元素對應到一個二階方陣，就是一個表現。只要針對基底 $(1,0)$, $(0,1)$ 的
映射就可以找到對應的矩陣。 $\rho: D_4 \rightarrow GL(2, R)$ ，這裡向量空間 $V = R^2$ ，以下的

$$A \in GL(R^2)$$

$$\text{例如 逆時針旋轉 } 90^\circ, A \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix}, A \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -1 \\ 0 \end{pmatrix} \text{ 則 } A = \begin{pmatrix} 0 & -1 \\ 1 & 0 \end{pmatrix}$$

$$\text{所以 } \rho(r_{90}) = \begin{pmatrix} 0 & -1 \\ 1 & 0 \end{pmatrix}$$

$$\text{同理 對直線 } y=-x \text{ 的鏡射, } A \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ -1 \end{pmatrix}, A \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -1 \\ 0 \end{pmatrix} \text{ 則 } A = \begin{pmatrix} 0 & -1 \\ -1 & 0 \end{pmatrix}$$

$$\text{所以 } \rho(s_{ad}) = \begin{pmatrix} 0 & -1 \\ -1 & 0 \end{pmatrix}$$

我們就說 (ρ, R^2) 是 D_4 的一個表現(representation)。

當然這裡還需要驗證滿足「同態」條件，即 $\rho(g \cdot h) = \rho(g)\rho(h), \rho(e) = I$

例如驗證 $\rho(s_{ad} \circ r_{90}) = \rho(s_{ad})\rho(r_{90})$

$$\text{左邊 } \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix} \rightarrow \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix} \rightarrow \begin{pmatrix} -1 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix} \rightarrow \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix} \rightarrow \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix} \quad \rho(s_{ad} \circ r_{90}) = \begin{pmatrix} -1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix}$$

$$\text{右邊是 } \begin{pmatrix} 0 & -1 \\ -1 & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 0 & -1 \\ 1 & 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix}, \text{ 是沿 } y \text{ 軸的翻轉。OK!}$$

1. SU(2)的表示

$$SU(2) = \left\{ U \in GL(2, C) \mid U^\dagger U = I, \det(U) = 1 \right\}, U^\dagger \text{ 是 } U \text{ 的共軛轉置}.$$

是 SO(3)的雙重覆蓋。

對於 $SU(2)$ 這個群，它的不可約表示 (irreducible representations, "irreps") 是最基本的構建基石。這些不可約表示由一個非負的整數或半整數 j 來標記，這個 j 通常被稱為「自旋量子數」(spin quantum number)。

- $j = 0, \frac{1}{2}, 1, \frac{3}{2}, 2, \dots$

對於每一個 j ，存在一個唯一的 (在同構意義下) $2j + 1$ 維的不可約表示。

要理解 $SU(2)$ 的表示，從它的李代數 $\mathfrak{su}(2)$ 出發會更容易。李代數的基底可以由三個生成元 (generators) J_1, J_2, J_3 組成，它們滿足以下的對易關係 (commutation relation)：

$$[J_k, J_l] = i \sum_{m=1}^3 \epsilon_{klm} J_m$$

其中 ϵ_{klm} 是列維-奇維塔符號 (Levi-Civita symbol)。

找到 $SU(2)$ 群的表示，等價於找到滿足上述對易關係的矩陣 J_k 。在物理上， J_k 通常與角動量算符對應。

以下是幾個最常見和最重要的不可約表示：

j (自 旋)	維度 (名稱	描述與範例
	$2j + 1$		
0	1	平凡表示 (Trivial) 或純量 (Scalar)	這是一個一維表示。所有的 $SU(2)$ 元素都表示為數字 1。它描述了一個在旋轉下完全不變的物理量 (純量)。
$1/2$	2	基本表示 (Fundamental) 或旋量 (Spinor)	這是一個二維表示，就是 $SU(2)$ 群本身的 2×2 矩陣。它描述了自旋 $1/2$ 的粒子 (如電子)。生成元可以由泡利矩陣 σ_k 來構成： $J_k = \frac{1}{2}\sigma_k$ 。
1	3	伴隨表示 (Adjoint) 或向量 (Vector)	這是一個三維表示。它描述了三維空間中向量的旋轉。生成元是 3×3 的矩陣。它對應於自旋為 1 的粒子 (如光子)。
$3/2$	4	旋量 (Spinor)	這是一個四維表示，對應於自旋為 $3/2$ 的粒子。

用 Pauli 矩陣構造 $j=1/2$ 的表示是 $SU(2)$ 的基本表示。

- (1) 引入 Pauli 矩陣 $\sigma_1, \sigma_2, \sigma_3$
- (2) 定義生成元 $J_k = \frac{1}{2}\sigma_k$
- (3) 驗證對易關係 例如 $[J_1, J_2] = iJ_3$
- (4) 驗證量子數 j ：計算總角動量算符 $J^2 = J_1^2 + J_2^2 + J_3^2$ 確認其特徵值為 $j(j+1)$

物理詮釋：自旋態(略)

我們成功地使用泡利矩陣作為基礎，透過 $J_k = \frac{1}{2}\sigma_k$ 的定義，構造出了 $SU(2)$ 的 $j = 1/2$ 表示。這組 2×2 矩陣不僅滿足了李代數的代數結構，也完美地描述了量子力學中自旋 $1/2$ 粒子的物理性質。

2. Lorentz 群的旋量表示

與 $SU(2)$ 的表示由一個數字 j 標記不同，勞倫茲群的（有限維）不可約表示是由一對半整數或整數 (j_L, j_R) 來標記的。

其中 $j_L, j_R = 0, \frac{1}{2}, 1, \frac{3}{2}, \dots$

旋量表示指的就是那些 j_L 或 j_R （或兩者）為半整數的表示。

其中最基本的是外爾旋量 (Weyl spinors)，它們構成了描述費米子（如電子、夸克）的基礎。

首先，勞倫茲群 $SO(1,3)$ 是所有保持閔可夫斯基時空距離

$s^2 = (x^0)^2 - (x^1)^2 - (x^2)^2 - (x^3)^2$ 不變的線性變換所構成的群。

物理上我們通常關注的是與單位元素連續相連的部分，稱為正常勞倫茲群 (Proper Orthochronous Lorentz Group)，記為 $SO^+(1,3)$ 。

這個群的李代數 $so(1,3)$ 由 6 個生成元構成：

- (1) 3 個旋轉生成元： J_1, J_2, J_3
- (2) 3 個加 boost 生成元： K_1, K_2, K_3

它們滿足對易關係

1. $[J_k, J_l] = i\epsilon_{klm}J_m$ (旋轉生成元自身構成一個 $\mathfrak{su}(2)$ 子代數)
2. $[K_k, K_l] = -i\epsilon_{klm}J_m$ (Boost 操作彼此不對易，其結果是旋轉)
3. $[J_k, K_l] = i\epsilon_{klm}K_m$ (Boost 算符在旋轉下像一個三維向量)

直接從上述複雜的對易關係找出表示很困難。

這裡有一個非常巧妙的數學技巧：我們將李代數複數化，並定義兩組新的生成元：

$$A_k = \frac{1}{2}(J_k + iK_k), B_k = \frac{1}{2}(J_k - iK_k)$$

當我們計算這兩組新生成元的對易關係時，會得到驚人的結果：

$$[A_k, A_l] = i\epsilon_{klm}A_m, [B_k, B_l] = i\epsilon_{klm}B_m, [A_k, B_l] = 0$$

這表示 A_k, B_k 分別構成獨立的 $SU(2)$ 的李代數，所以，我們成功地將複雜的勞倫茲代數分解成了兩個我們已經非常熟悉的 $SU(2)$ 代數的直和：

因此 $so(1,3)_C \cong su(2)_C \oplus su(2)_C$

建構表示： (j_L, j_R) 標記法

既然勞倫茲代數可以看成兩個獨立的 $SU(2)$ 代數，那麼它的不可約表示就可以用兩個 $SU(2)$ 的量子數來標記，這就是 (j_L, j_R) 的來源。

- j_L 對應於由 A_k 生成的那個 $SU(2)$ 代數的自旋量子數。
- j_R 對應於由 B_k 生成的那個 $SU(2)$ 代數的自旋量子數。

一個標記為 (j_L, j_R) 的表示，其維度為 $(2j_L + 1)(2j_R + 1)$ 。

§ 基本旋量表示：Weyl spinors

a. 左手外爾旋量 (Left-handed Weyl Spinor)

- 標記: $(\frac{1}{2}, 0)$
- 維度: $(2 \cdot \frac{1}{2} + 1)(2 \cdot 0 + 1) = 2 \times 1 = 2$
- 物理意義: 這是一個二分量的複數物件（旋量），它在 A_k （對應 $j_L = 1/2$ ）的作用下會發生非平凡的變換，但在 B_k （對應 $j_R = 0$ ）的作用下不變。我們通常用 ψ_L 或 ξ_α 來表示。

b. 右手外爾旋量 (Right-handed Weyl Spinor)

- 標記: $(0, \frac{1}{2})$
- 維度: $(2 \cdot 0 + 1)(2 \cdot \frac{1}{2} + 1) = 1 \times 2 = 2$
- 物理意義: 這也是一個二分量的複數旋量，但它的變換性質正好相反。它在 B_k （對應 $j_R = 1/2$ ）的作用下變換，但在 A_k （對應 $j_L = 0$ ）的作用下不變。我們通常用 ψ_R 或 η_α 來表示。

外爾旋量是勞倫茲群不可約的旋量表示。在物理上，它們被認為是描述無質量、具有特定手性 (Chirality) 的費米子的基本單位。

物理中的旋量：狄拉克旋量 (Dirac Spinor)

在現實世界中，像電子這樣的帶電費米子是有質量的。描述它們需要用到狄拉克旋量。

一個狄拉克旋量不是勞倫茲群的不可約表示，而是由一個左手和一個右手外爾旋量組合而成的可約表示：

$$\text{標記: } (\frac{1}{2}, 0) \oplus (0, \frac{1}{2}) \quad \text{維度: } 2+2=4$$

(j_L, j_R)	維度	名稱	物理對應
$(0, 0)$	1	勞倫茲純量 (Scalar)	自旋為 0 的粒子，如希格斯玻色子
$(\frac{1}{2}, 0)$	2	左手外爾旋量 (Left-handed Weyl Spinor)	無質量的左手費米子（如中微子，近似）
$(0, \frac{1}{2})$	2	右手外爾旋量 (Right-handed Weyl Spinor)	無質量的右手費米子
$(\frac{1}{2}, 0) \oplus (0, \frac{1}{2})$	4	狄拉克旋量 (Dirac Spinor)	有質量的自旋 1/2 貹米子，如電子、夸克
$(\frac{1}{2}, \frac{1}{2})$	4	四維向量 (4-Vector)	時空座標、四動量、電磁四維勢 A^μ

一個非常深刻的結果是，我們熟悉的四維向量在這種表示框架下，恰好對應於 $(\frac{1}{2}, \frac{1}{2})$ 表示。這揭示了時空向量和旋量之間深層的數學聯繫。