

# MECCANICA QUANTISTICA RELATIVISTICA

*Esercizi, set # 1 - 9 ottobre 2008 - consegna e correzione 16 ottobre*

1. Trovare la trasformazione di Lorentz  $\Lambda$  tale che  $\Lambda^\mu v^\nu = (m, \vec{0})$ , con  $v^\nu$  tipo tempo.
2. Calcolare  $\partial_\mu x^\mu$ ,  $\partial_\mu x \cdot x$ ,  $g^{\mu\mu}$ ,  $g_\mu^\mu$ ,  $\epsilon^{2130}$ ,  $\epsilon_{1302}$ ,  $\epsilon^{\mu\nu\rho\sigma} \Lambda_\mu^\alpha \Lambda_\nu^\beta \Lambda_\rho^\gamma \Lambda_\sigma^\delta$ ,  $\epsilon^{\mu\nu\rho\sigma} x_\mu x_\nu$ .
3. Mostrare che il tensore  $T^{\mu\nu\rho}$  completamente antisimmetrico è equivalente a un vettore assiale  $A^\sigma$ .
4. Decomporre un generico tensore di rango 2 in una combinazione di  $S^{\mu\nu}$ , simmetrico a traccia nulla, di  $A^{\mu\nu}$  antisimmetrico, e di una costante  $C$ .
5. **Rotazioni su stati spinoriali.** Si consideri uno stato di spin  $\frac{1}{2}$  polarizzato lungo l'asse  $z$  in su. Si agisca su questo spinore di Pauli con una rotazione  $R(\theta \vec{i})$  attorno all'asse  $x$  e si mostri che il risultato è un autostato di  $\vec{S} \cdot \vec{k}'$ , dove  $\vec{S}$  è l'operatore di spin e  $\vec{k}' = \sin \theta \vec{j} + \cos \theta \vec{k}$ .
6. **Proprietà vettoriali delle matrici di Pauli.** Usare la rappresentazione spinoriale bidimensionale del gruppo delle rotazioni per dimostrare che, per una rotazione di un angolo  $\theta$  attorno all'asse  $\vec{n}$ , la matrice  $\vec{\sigma}$  si trasforma secondo

$$\vec{\sigma} \rightarrow R(\vec{\theta}) \vec{\sigma} R^{-1}(\vec{\theta}) = \cos \theta \vec{\sigma} - \sin \theta \vec{\sigma} \times \vec{n} + (1 - \cos \theta) \vec{\sigma} \cdot \vec{n} \vec{n}. \quad (1)$$

Verificare quindi nel caso di una rotazione attorno all'asse  $z$  che questa legge di trasformazione (formula di rotazione di Rodrigues) coincide con quella di un vettore tridimensionale per una trasformazione opposta (cioè  $-\vec{\theta}$ ). Questo significa che  $\sigma_{ab}^i$  è un tensore invariante del gruppo delle rotazioni. (Con un po' più di fatica, e usando i generatori della rappresentazione tridimensionale di  $SO(3)$ , si può anche dimostrare che la formula di Rodrigues deriva dalla matrice di rotazione in forma esponenziale).

7. Verificare che una rotazione di  $2\pi$  attorno all'asse  $\vec{n}$  corrisponde alla matrice  $-1$  nelle rappresentazioni  $(\frac{1}{2}, 0)$  e  $(0, \frac{1}{2})$  di  $L_+^\dagger$ .
8. Verificare che la trasformazione  $A = e^{\pm \vec{\eta} \cdot \frac{\vec{\sigma}}{2}}$  corrisponde a un boost lungo l'asse  $\vec{n} = \vec{\eta}/\eta$  usando  $X = x^\mu \sigma_\mu$  e  $X' = AXA^\dagger$ . Cosa cambia col segno  $\pm$ ?