

Lista de Exercício II

1. Prove as relações

$$\exp(L) T \exp(-L) = \sum_{n=0}^{\infty} \frac{1}{n!} ad_L^n T$$

e

$$(\partial \exp(L)) \exp(-L) = \sum_{n=0}^{\infty} \frac{1}{(n+1)!} ad_L^n \partial L$$

onde $ad_L T$ é a ação adjunta de L

$$ad_L T = [L, T]$$

2. Seja V uma álgebra associativa, i.e. para $a, b \in V$ então $a \cdot b \in V$ e $(a \cdot b) \cdot c = a \cdot (b \cdot c)$. Mostre então que V com a operação

$$[a, b] \equiv a \cdot b - b \cdot a$$

é uma álgebra de Lie.

3. Na seção 2.5 da apostila nós estudamos as representações espinoriais de $su(2)$ e $sl(2)$, i.e. as matrizes (2.57) e (2.77) respectivamente. Mostre que a exponenciação de uma combinação linear dos geradores T_i , $i = 1, 2, 3$, dados por (2.57), com coeficientes reais, produz matrizes 2×2 que correspondem a elementos de um grupo compacto. Isto é, mostre que estas matrizes são funções periódicas dos parâmetros reais usados na exponenciação. Por outro lado, mostre que a exponenciação de uma combinação linear dos geradores L_i , $i = 1, 2, 3$, dados por (2.77), com coeficientes reais, produz matrizes 2×2 que correspondem a elementos de um grupo não compacto.
4. Tome o espaço \mathbb{R}^3 com coordenadas Cartesianas x_i , $i = 1, 2, 3$, e considere as rotações de um ângulo de $\frac{\pi}{2}$ em cada um dos 3 planos $(x_1 x_2)$, $(x_3 x_1)$, e $(x_2 x_3)$. Se denotarmos os vetores de \mathbb{R}^3 por matrizes colunas

$$v = \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix}$$

então as matrizes daquelas rotações nesta representação de dimensão 3, são dadas por

$$g_1 = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & -1 \\ 0 & 1 & 0 \end{pmatrix} \quad g_2 = \begin{pmatrix} 0 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 0 \\ -1 & 0 & 0 \end{pmatrix} \quad g_3 = \begin{pmatrix} 0 & -1 & 0 \\ 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

Defina um grupo G como aquele gerado livremente por todas as composições possíveis destas tres rotações.

- (a) Construa todos os elementos de G . Qual a ordem de G ?
- (b) Determine se G tem ou não subgrupos invariantes.

- (c) Construa a representação matricial para este grupo, onde o espaço da representação é o próprio \mathbb{R}^3 .
- (d) Calcule os caracteres dos elementos do grupo nesta representação.
- (e) Esta representação é irredutível? Justifique.
5. O grupo $SU(4)$ é o grupo das matrizes 4×4 , complexas, unitárias, e de determinante igual a 1. Escrevendo os elementos próximos à identidade pelo mapeamento exponencial como $g = e^{iT}$, vemos que os elementos T da álgebra de Lie de $SU(4)$ são matrizes 4×4 , complexas, hermitianas e de traço nulo.
- (a) Mostre que a dimensão de $SU(4)$ é 15.
- (b) Construa uma base para a álgebra de Lie de $SU(4)$ em termos de matrizes 4×4 , hermitianas e de traço nulo, e que são ortogonais.
- (c) Escolha uma subálgebra de Cartan dentre estas matrizes.
- (d) Tomando combinações lineares complexas das matrizes, construa os operadores step de $SU(4)$ e calcule as raízes desta álgebra.
- (e) Verifique que estas raízes satisfazem os postulados de uma diagrama de raízes.
6. Considere uma representação matricial (finita) $R(T)$ de uma álgebra de Lie \mathcal{G} , i.e.

$$[R(T), R(T')] = R([T, T']) \quad T, T' \in \mathcal{G}$$

Considere um conjunto de operadores de criação e aniquilação em número igual à dimensão da representação R ,

$$[a_i, a_j] = 0 \quad [a_i^\dagger, a_j^\dagger] = 0 \quad [a_i, a_j^\dagger] = \delta_{ij} \quad i, j = 1, \dots, \dim R$$

Mostre que os operadores

$$S(T) \equiv \sum_{i,j} a_i^\dagger R_{ij}(T) a_j$$

constituem uma representação de \mathcal{G} , i.e.

$$[S(T), S(T')] = S([T, T'])$$

7. Considere a álgebra $sl(2)$ com relações de comutação

$$[T_3, T_\pm] = \pm T_\pm; \quad [T_+, T_-] = 2T_3$$

Calcule os operadores $S(T_{3,\pm})$ (do exercício anterior) para o caso da representação bidimensional (espinorial) desta álgebra. Mostre que realizando os operadores de criação e aniquilação como

$$a_i \equiv \frac{\partial}{\partial \lambda_i} \quad a_i^\dagger = \lambda_i$$

obtemos a representação em termos dos seguintes operadores diferenciais ($\lambda_1 \equiv \lambda$ e $\lambda_2 \equiv \bar{\lambda}$)

$$S(T_+) \equiv \lambda \frac{d}{d\bar{\lambda}}; \quad S(T_-) \equiv \bar{\lambda} \frac{d}{d\lambda}; \quad S(T_3) \equiv \frac{1}{2} \left(\lambda \frac{d}{d\lambda} - \bar{\lambda} \frac{d}{d\bar{\lambda}} \right)$$

Calcule a ação dos operadores $S(T_{3,\pm})$ nos estados $\lambda^p \bar{\lambda}^q$. Quais são as representações irredutíveis?

8. Verifique se as duas subálgebras (de dimensão 1) de $sl(2)$ geradas por

$$\begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 0 \end{pmatrix} \quad \text{ou} \quad \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 0 & 0 \end{pmatrix}$$

são subálgebras de Cartan.

9. Verifique se a subálgebra (de dimensão 2) de $sl(3)$ gerada por

$$\begin{pmatrix} 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix} \quad \text{e} \quad \begin{pmatrix} 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$$

é uma subálgebra de Cartan.

10. O diagrama de raízes da álgebra $so(5)$ está dado na figura 2.9, página 79, da apostila. Verifique qual é a estrutura do grupo de Weyl de $so(5)$.
11. Defina um vetor δ no espaço de raízes como

$$\delta = \frac{1}{2} \sum_{\alpha > 0} \alpha$$

Mostre que se α é uma raiz simples então

$$\sigma_\alpha(\delta) = \delta - \alpha$$

e portanto

$$\frac{2\delta \cdot \alpha}{\alpha^2} = 1 \quad \text{para } \alpha \text{ simples}$$

12. Calcule o sistema de raízes e as relações de comutação de $SO(5)$ a partir de seu diagrama de Dynkin (veja figura 2.9, página 79, da apostila). Mostre como fazer uma escolha consistente dos cociclos $\varepsilon(\alpha, \beta)$.
13. A classificação dos diagramas de Dynkin é feita provando-se ser impossível a existência de vários tipos de diagramas. Neste contexto:
- (a) Mostre que um diagrama de Dynkin não possui loops
 - (b) Mostre que o número de linhas conectadas a um dado ponto não pode exceder 3