第38節　Spinor technology

§37において一般的なDirac場を導入した。

$$\Psi(x)=\sum_{p}\sqrt{\frac{\hbar}{2\omega_p V}}\left[b_p(t)\,e^{ipx}\cdot\frac{u(p)_{(s)}}{\sqrt{\varepsilon_p/mc^2}}+d^{(m)}_{-p}(t)\,e^{-ipx}\cdot\frac{v(p)_{(s)}}{\sqrt{\varepsilon_p/mc^2}}\right]\quad(37.30)$$

と時と空を統一する。$u(p)=u_p(t)e^{ipx}$, $v(p)=v_p(t)e^{-ipx}$ をまとめ、場の生成消滅によるエネルギー変化を考えた。

$$\Psi(x)=\frac{1}{\sqrt{V}}\sum_{p}\left[\frac{\hbar}{2\omega_p}\right]^{\frac{1}{2}}\left(\frac{mc^2}{\varepsilon_p}\right)^{\frac{1}{2}}\left[a_p(t)\,e^{ipx}\cdot u(p)_{(s)}+b^{+}_{-p}(t)\,e^{-ipx}\cdot v(p)_{(s)}\right]\quad(38.1)$$

§38では、空間4成分 $u_p(t)$, $v_p(t)$ について3成分への展開を $\vec{p}$, $\vec{x}$ の場合を予定に取り組い、3次元の場合も扱うように、当然ネスピンが導入されている話をする。

§1. 前提 & 初期表示

1.1 前提

§37において Dirac 3成分の平面波解 $u(p)$ 満たすべき条件 37.28 から導かれた式 $(\not{p}-mc)\,u_p(t)=0$ を再掲。

$$\left.\begin{aligned}&(\not{p}-mc)\,u_p(t)=0\\&(\not{p}+mc)\,v_p(t)=0\end{aligned}\right\}\quad(38.1)$$

変と異なって、ここでは $u_p(t)$, $v_p(t)$ について $\vec{x}-\vec{p}$ (時空) の成分ではなく、時 t 1点のみを対応する。スピンの内部

$$S_{\mu\nu}=\frac{1}{4}[\gamma_\mu,\gamma_\nu]\quad\text{と}\quad\nabla_\mu=\begin{pmatrix}\frac{\partial}{\partial t}&0\\0&\frac{\partial}{\partial t}\end{pmatrix}\quad(38.2)$$

の回転間 $\vec{x}$ の微積分である2つを掛ける有する。$S_{\mu\nu}$ はいわばスピンを表現。

$$\left.\begin{aligned}S_{\mu\nu}\,u_p(t)&=\tfrac{1}{4}[\gamma_\mu,\gamma_\nu]\,u_p(t)\\S_{\mu\nu}\,v_p(t)&=\tfrac{1}{4}[\gamma_\mu,\gamma_\nu]\,v_p(t)\end{aligned}\right\}\quad\text{(同様)}\quad(38.3)$$

$\vec{u}_p(t)$, $\vec{u}_p(t)$ をエネルギー固有値に応じ、ネスピンを表現する場合、$u_p(t)$ を $\vec{x}$ 方向に微分する。

$$\left.\begin{aligned}[\gamma_\mu,\ \vec{u}_p(t)]&=\pm\,\vec{u}_p(t)\\[\gamma_\mu,\ \vec{u}_p(t)\cdot\vec{Q}]&=\vec{u}_p(t)\end{aligned}\right\}\quad(38.4)$$

これ式には、$u_p(t)$ に対する $\vec{x}$ 方向の運動量 $\vec{p}$ 成分 $\vec{u}_p(t)$ を含む。

例 37.2

1.2 初期表示と boxスピンベース

$\vec{\gamma}=\beta\alpha$ スピンの場を初期表示し、スピンを box 内部 1 場合。

$\vec{\gamma}=\beta\alpha$ は $\vec{p}$ 方向を表す。今後スピンの場を通常1場所に、位置座標として、初期表示する。

$$\vec{\gamma}=\gamma_0\vec{\gamma}=\gamma_0\alpha^{\rho}=-m\gamma^{\rho}\qquad\left(\gamma^{\rho}=\begin{bmatrix}0&\sigma^{\rho}\\-\sigma^{\rho}&0\end{bmatrix}=\beta\right)\quad(38.5)$$

$$u_p(t)=u_{\uparrow}\begin{bmatrix}1\\0\\0\\0\end{bmatrix},\ u_p(t)=u_{\downarrow}\begin{bmatrix}0\\1\\0\\0\end{bmatrix},\ v_p(t)=v_{\uparrow}\begin{bmatrix}0\\0\\1\\0\end{bmatrix},\ v_p(t)=v_{\downarrow}\begin{bmatrix}0\\0\\0\\1\end{bmatrix}\quad(38.6)$$

後の初期状態 p 為、box スピン $u_\uparrow(t)$, $u_\downarrow(t)$ も $\vec{x}$ 方向。

$$\vec{u}_p(t)=u^{\rho}_{\uparrow}(t)\,\vec{p}\,,\quad\vec{v}_p(t)=v^{\rho}_{\uparrow}(t)\quad(38.7)$$

β は $\vec{x}$ 方向を表現。

$$\left.\begin{aligned}&\beta^{\rho}\beta^{\rho}=\beta^{\rho}\\&\beta^{\rho}\alpha^{\rho}=\alpha^{\rho}\end{aligned}\right\}\quad(38.8)$$

参照37.3節

box スピンの初期表示

$$\left.\begin{aligned}&\vec{u}_p(t)=\vec{u}_p(t)\,(1,0,0,0),\quad\vec{u}_p(t)=\vec{u}_p(t)\,(0,1,0,0)\\&\vec{v}_p(t)=\vec{u}_p(t)\,(0,0,1,0),\quad\vec{v}_p(t)=\vec{u}_p(t)\,(0,0,0,1)\end{aligned}\right\}\quad(38.9)$$

1.3 boxスピンの方程式

(38.1)式に相当する boxスピンの方程式を得る。

初期3×3次元運動量成分とスピンの場合方向は Lorentz 変換前例の D(Λ)と一致するように取る。

$$D(\Lambda)=\exp\left(i\,\frac{\vec{\sigma}\cdot\vec{p}}{2}K\right)\quad(38.11)$$

$\vec{p}$ は 運動量 方向の単位ベクトル、K は 3 次元回転、$\vec{\sigma}$ は Rapidity。K は

$$K^2=\frac{1}{2}\{\sigma^i,\sigma^j\}=\frac{1}{2}\,\sigma^i\sigma^j$$

であり、Rapidity $\vec{\varphi}=\sinh^{-1}\left(\frac{|\vec{p}|}{mc}\right)$ のとき、Rapidity $\vec{\varphi}$ 方向への変換は、

$$\cosh\varphi=\frac{\varepsilon_p}{mc^2}$$

であり、その運動量 $\vec{p}$ の回転 $\vec{\varphi}$ は $\left(\frac{\vec{p}}{|\vec{p}|}\,\vec{\varphi}\right)$ と同じ。

$$\left.\begin{aligned}&\frac{\varepsilon_p}{mc^2}=mc\cosh\varphi\\&\frac{|\vec{p}|}{mc}=mc\sinh\varphi\end{aligned}\right\}\quad(-1)$$

$\vec{\varphi}$ および $\vec{p}$ は同じ方向を向くから、

$$\frac{|\vec{p}|}{mc}=\tanh\varphi\qquad\therefore\ \frac{\vec{p}}{\varepsilon_p}=\frac{\vec{p}}{mc^2}\tanh\varphi\quad(c=1)$$

(38.11)式を見ると、回転角 $\vec{\varphi}$ によって $\vec{p}$ は変化しない。

$\vec{\gamma}=\beta\alpha$ スピンの場は、D(Λ)がLorentz変換で決まる。

$$\left.\begin{aligned}&\vec{u}_p(t)=\exp\left(i\,\frac{\vec{\sigma}\cdot\vec{p}}{2}K\right)u_p(t)\\&\vec{v}_p(t)=\exp\left(i\,\frac{\vec{\sigma}\cdot\vec{p}}{2}K\right)v_p(t)\end{aligned}\right\}\quad(38.12)$$

(38.12) は box 内部を表現するため、使いやすい関係式である。$\vec{\sigma}$, $\vec{p}$ について、$\vec{\sigma}$ は同じ時空間成分に含まれ、$\vec{p}$ は box スピンに含まれる。

$(\vec{\sigma}\cdot\vec{p})^2=\vec{p}^{\,2}$, $\vec{\sigma}\cdot\vec{p}$

K の各成分について、$(\vec{\sigma}\cdot\vec{p}\,)^2$ より $\vec{p}^{\,2}$,

$$\vec{p}^{\,2}\vec{\sigma}^2=\vec{p}^{\,2}\cdot(\sigma^i)^2$$

が同じように、また $\vec{\sigma}\cdot\vec{p}$ は

$$\vec{\sigma}\cdot\vec{p}=\sigma^i p^i$$

が成り立つことなどから、以下のように $\vec{p}$ 方向について、

$$\left.\begin{aligned}\vec{u}_p(t)&=\vec{u}_p(t)\,\vec{p}=\exp\left(i\,\frac{\vec{\sigma}\cdot\vec{p}}{2}K\right)u_p(t)\,\vec{p}\\&=u_p(t)\,\exp\left(-i\,\frac{\vec{\sigma}\cdot\vec{p}}{2}K\right)\vec{p}\ :\ u_p(t)\exp\left(-i\,\frac{\vec{\sigma}\cdot\vec{p}}{2}K\right)\vec{p}\\&=u_p(t)\,\vec{p}\,\exp\left(-i\,\frac{\vec{\sigma}\cdot\vec{p}}{2}K\right)\vec{p}=u_p(t)\,\vec{p}\,\exp\left(-i\,\frac{\vec{\sigma}\cdot\vec{p}}{2}K\right)\\&=\vec{u}_p(t)\,\exp\left(-i\,\frac{\vec{\sigma}\cdot\vec{p}}{2}K\right)\end{aligned}\right\}\quad(38.13)$$

同様に、

$$\vec{v}_p(t)=\vec{v}_p(t)\,\exp\left(-i\,\frac{\vec{\sigma}\cdot\vec{p}}{2}K\right)\quad(38.14)$$

数式変換 38.13 式で、$K=\vec{\sigma}\cdot\vec{\varphi}$ を $\vec{\sigma}\cdot\vec{p}$ $\vec{p}$ 方向 $\vec{\varphi}$ 変換式に置き換えた。

$\vec{\gamma}\vec{p}=\vec{\sigma}\cdot\vec{p}$ (38.15)

が成り立ち、$\vec{\sigma}\cdot\vec{p}$ は box 初期表示 $\vec{\gamma}\cdot\vec{p}$ と同じ。

$$\left.\begin{aligned}(\vec{\gamma}\cdot\vec{u}_p(t)&=\vec{u}_p(t)\,(\vec{\gamma}\cdot\vec{p}\,)=\vec{u}_p(t)\,(\vec{\gamma}\cdot\vec{p}\,)\\&=\vec{u}_p(t)\,(\vec{\gamma}\cdot\vec{u}_p)=0\\&=\vec{v}_p(t)\,(\vec{\gamma}\cdot\vec{v}_p)=0\end{aligned}\right\}\quad(38.15)$$

§2. スピン1方程式の解法

§38.1節には特別な指数関数が含まれていたため、38.1節までは $\vec{\sigma}$ は $\vec{p}$ 方向に平行な場合を扱い、代わりに1つのスピンの場 $u_p(t)$ などにも考慮するべく保存した。

2.1 Gordon の恒等式

38.2と38.13、$\vec{\gamma}=\vec{\sigma}$ のスピン1場の特別表示から、スピン1場の基本形式を考える。

$$\left.\begin{aligned}\vec{u}_p(t)\,u_p(t)&=\vec{u}_p(t)\,\exp\left(-i\,\frac{\vec{\sigma}\cdot\vec{p}}{2}K\right)u_p(t)\\&=\vec{u}_p(t)\,\vec{\sigma}\cdot\begin{cases}\cos\left[\frac{\vec{p}}{|\vec{p}|}\,0,0,0\right]\frac{\vec{p}}{|\vec{p}|}\\\sin\left[\frac{\vec{p}}{|\vec{p}|}\,0,0,0\right]\frac{\vec{p}}{|\vec{p}|}\end{cases}\cdot u_p(t)\\&=\begin{cases}2m\,\vec{\sigma}_0\,\vec{s}\\\text{なぜ}\end{cases}\end{aligned}\right\}$$

$$\left.\begin{aligned}&\vec{u}_p(t)\,u_p(t)=-2m\,\vec{s}_0\,s\\&\vec{u}_p(t)\,v_p(t)=0\\&\vec{v}_p(t)\,u_p(t)=0\end{aligned}\right\}\quad(38.17)$$

Gordon 恒等式を導く。$\vec{\gamma}^{\rho}\vec{\sigma}^{\rho}$ $\vec{\sigma}^{\rho}$ を次数とする6次元行列を用いて書き換える。$\vec{\gamma}^{\rho}$ について、$\vec{\sigma}$ は取らない。

$$\vec{\gamma}^{\rho}\vec{\sigma}^{\rho}=\frac{1}{2}\{\vec{\gamma}^{\rho},\vec{\sigma}^{\rho}\}+\frac{1}{2}[\vec{\gamma}^{\rho},\vec{\sigma}^{\rho}]=\frac{1}{2}\{\vec{\gamma}^{\rho},\vec{\sigma}^{\rho}\}+\frac{1}{2}[\vec{\gamma}^{\rho},\vec{\sigma}^{\rho}]$$

$$=\frac{1}{2}\{\vec{\gamma}^{\rho},\vec{\sigma}^{\rho}\}+\frac{1}{2}\{\vec{\gamma}^{\rho},\vec{\sigma}^{\rho}\}$$

$$\vec{\gamma}^{\rho}\vec{\sigma}^{\rho}=-2g^{\rho\rho},\quad\{\vec{\gamma}^{\rho},\vec{\sigma}^{\rho}\}=-2\vec{S}^{\rho\rho}\quad(2S.53式)\ \text{より}.$$

$$=-2\,g^{\rho\rho}-2i\,\vec{S}^{\rho\rho}\varepsilon_{\rho\rho}=-2^{\rho\rho}-2i\,\vec{S}^{\rho\rho}\varepsilon_{\rho\rho}\quad(38.18)$$

$\vec{\sigma}^{\rho}$ については、

$$\vec{\sigma}^{\rho}\vec{\sigma}^{\rho}=-2^{\rho\rho}+2i\,\vec{S}^{\rho\rho}\varepsilon_{\rho\rho}\quad(38.20)$$

38.18と38.20を足し、$\vec{u}_p(t)\equiv u_p(t)\vec{p}$ に注意を払え、左辺 スピン1 と box スピンの方程式を展開すると、

$$\left.\begin{aligned}&(\text{左辺})=\vec{u}_p(t)\,(\vec{\gamma}^{\rho}\vec{\sigma}^{\rho}\vec{\sigma}^{\rho})\,u_p(t)=-2m\,\vec{u}_p(t)\,\vec{\gamma}^{\rho}u_p(t)\\&(\text{右辺})=\vec{u}_p(t)\,\left[-(\vec{\gamma}^{\rho}\vec{\sigma}^{\rho})-2i\,\vec{S}^{\rho\rho}(\vec{\gamma}_{\rho}-\vec{\gamma}_{\rho})\right]u_p(t)\end{aligned}\right\}$$

$\vec{u}_p(t)$, $u_p(t)$ について同じ作業を施す。以上で Gordon 恒等式が得られる。

$$\left.\begin{aligned}&2m\,\vec{u}_p(t)\,\vec{\gamma}^{\rho}u_p(t)=\vec{u}_p(t)\,\left[(\vec{\gamma}^{\rho}\vec{\gamma}^{\rho})+2i\,\vec{S}^{\rho\rho}(\vec{\gamma}_{\rho}-\vec{\gamma}_{\rho})\right]u_p(t)\\&-2m\,\vec{v}_p(t)\,\vec{\gamma}^{\rho}v_p(t)=\vec{v}_p(t)\,\left[(\vec{\gamma}^{\rho}\vec{\gamma}^{\rho})+2i\,\vec{S}^{\rho\rho}(\vec{\gamma}_{\rho}-\vec{\gamma}_{\rho})\right]v_p(t)\end{aligned}\right\}$$

$\vec{\gamma}$ 成分を残し、$\vec{S}^{\rho\rho}$ 成分は消えるため、次 (1)(2)。

$$\left.\begin{aligned}&2m\,\vec{u}_p(t)\,\vec{\gamma}^{\rho}u_p(t)=2\,\vec{u}_p(t)\,\vec{\gamma}^{\rho}u_p(t)+2i^{\rho\rho}2m\,\vec{s}_{\rho\rho}\\&\vec{u}_p(t)\,\vec{\gamma}^{\rho}u_p(t)=2\,\vec{u}_p(t)\,\vec{\gamma}^{\rho}u_p(t)\quad(38.21)\\&\vec{v}_p(t)\,\vec{\gamma}^{\rho}v_p(t)=2\,\vec{v}_p(t)\,\vec{\gamma}^{\rho}v_p(t)\quad(38.21)\end{aligned}\right\}$$

異なる2スピン間 $\vec{s}$ 間の $\vec{\gamma}$ 成分を抽出する。

$$\left.\begin{aligned}&\vec{u}_p(t)\,\vec{\gamma}^{\rho}u_p(t)=0\\&\vec{v}_p(t)\,\vec{\gamma}^{\rho}v_p(t)=0\end{aligned}\right\}\quad(38.22)$$

2.2. スピンの和

スピンの和 $\sum_{s=\uparrow,\downarrow}\vec{u}_p(t)\,\vec{u}_p(t)$ を考える。$\vec{u}_p(t)$, $\vec{v}_p(t)$ についても複雑の方向成分一般。

スピンの和を考えるには、スピン演算子 $S_{\mu\nu}$ 固有値を見ればよい。量子論の原理によれば、物理的量は、この方法は、作成演算子と消滅演算子の積の形にまとめられるべきである。この方法は、作成演算子による和を採る際には、結局のところ、スピンの和を取る点に現れる。

$$\left.\begin{aligned}&\sum_{s=\uparrow}\vec{u}_p(t)\,\vec{u}_p(t)=-\not{p}-m\\&\sum_{s=\uparrow}\vec{v}_p(t)\,\vec{v}_p(t)=-\not{p}-m\end{aligned}\right\}\quad(38.23)$$

38.23は標準断面積の計算で活躍。

2.3. カイラルプロジェクションオペレトリス

(38.23)の左辺合わせた boxスピンに適当なスピン投影オペレトリス を作用させると、$u_p(t)$ (または $v_p(t)$) のスピンのみが残られ、この形式のスピン 正規化 $\vec{u}_p(t)\,u_p(t)=2m$ から、カイラルプロジェクションオペレトリス $\vec{\gamma}_5$ を得る。

静止系 $\vec{u}_p(t)=\vec{u}_p(0)$。

$$\left.\begin{aligned}&\frac{1}{2}\,(1+2\,\vec{s}_0\vec{s}_0)\,\vec{u}_p(t)=\vec{s}_0\,\vec{u}_p(t)\\&\frac{1}{2}\,(1-2\,\vec{s}_0\vec{s}_0)\,\vec{v}_p(t)=\vec{s}_0\,\vec{v}_p(t)\end{aligned}\right\}\quad(38.24)$$

より一般的 に扱うためには $\vec{s}$ と $\vec{p}$ 投影成分列を 並進させる必要があり、カイラルプロジェクションオペレトリス を導入する。

$$\vec{\gamma}_5=\vec{\gamma}^{\rho}\vec{\gamma}^{\rho}\vec{\gamma}^{\rho}\vec{\gamma}^{\rho}=\begin{bmatrix}-1&0\\0&1\end{bmatrix}\quad(38.25)$$

$\vec{\gamma}^{\rho}$ において、$\vec{s}_0$ と以下のように書き換え可能。

$$\vec{s}_0=\frac{1}{2}\,\vec{\gamma}^{\rho}\vec{\gamma}^{\rho}=-\frac{1}{2}\,\vec{\gamma}^{\rho}\vec{\gamma}^{\rho}\vec{\gamma}^{\rho}\quad(38.26)$$

ただし、最後の等号では、静止系において $\vec{\gamma}=-m\,\vec{\gamma}^{\rho}\vec{\gamma}^{\rho}$ 用いた。$\vec{\gamma}=\vec{\sigma}\,\vec{\gamma}^{\rho}$ $(\vec{\sigma}_0=(0,\vec{\sigma}))=\vec{\gamma}^{\rho}$ となることを用いた。

38.24 の 左 辺 は $\vec{\sigma}$, $\vec{\gamma}$ を 適 当 に 変 え れ ば よ く、38.24 は

$$\left.\begin{aligned}&\frac{1}{2}\,(1-\vec{s}\vec{\gamma}^{\rho})\,\vec{u}_p(t)=\vec{s}_0\,\vec{u}_p(t)\\&\frac{1}{2}\,(1-\vec{s}\vec{\gamma}^{\rho})\,\vec{v}_p(t)=\vec{s}_0\,\vec{v}_p(t)\end{aligned}\right\}\quad(38.27)$$

38.25と38.27より

$$\left.\begin{aligned}&\vec{u}_p(t)\,\vec{u}_p(t)=\frac{1}{2}\,(1-\vec{s}\vec{\gamma}^{\rho})\,(-\not{p}+m)\\&\vec{v}_p(t)\,\vec{v}_p(t)=\frac{1}{2}\,(1-\vec{s}\vec{\gamma}^{\rho})\,(-\not{p}-m)\end{aligned}\right\}\quad(38.28)$$