

A. - MATRICES DE DIRAC

Las matrices de Dirac forman un conjunto de cuatro matrices γ^μ que satisfacen las ecuaciones

$$\gamma^\mu \gamma^\nu + \gamma^\nu \gamma^\mu = 2g^{\mu\nu} \tag{1}$$

Como es bien sabido el álgebra generada por γ^μ es un álgebra de Clifford definida en un espacio n -dimensional y por tanto la única representación irreducible de las matrices de Dirac es de orden n . A partir de ahora supondremos que las γ^μ son matrices 4×4 definidas, salvo equisvalencias, por la ecuación (1).

Para estudiar las propiedades de las matrices γ^μ consideraremos los 16 elementos $\Gamma^{(A)}$ $A = 1, 2, \dots, 16$:

I

$$i\gamma^1, i\gamma^2, i\gamma^3, \gamma^0$$

$$i\gamma^2\gamma^3, i\gamma^3\gamma^1, i\gamma^1\gamma^2, -\gamma^0\gamma^1, -\gamma^0\gamma^2, -\gamma^0\gamma^3$$

$$\gamma^1\gamma_5, \gamma^2\gamma_5, \gamma^3\gamma_5, i\gamma^0\gamma_5$$

$$\gamma_5$$

(2)

donde la γ_5 es definida como

$$\gamma_5 \equiv \frac{i}{4!} \epsilon_{\mu\nu\rho\sigma} \gamma^\mu \gamma^\nu \gamma^\rho \gamma^\sigma = -i\gamma^0\gamma^1\gamma^2\gamma^3 \tag{3}$$

donde $\epsilon^{0123} = +1$. De su definición es fácil comprobar que

$$\gamma_5 \gamma^\mu + \gamma^\mu \gamma_5 = 0 \tag{4}$$

i) Un cálculo directo da

$$[\Gamma^{(A)}]^2 = I \quad \forall A = 1, \dots, 16 \tag{5}$$

ii) Un cálculo directo permite probar que

$$\Gamma^{(A)} \Gamma^{(B)} = \eta \Gamma^{(C)} \quad |\eta| = 1 \tag{6}$$

para todo par de matrices $\Gamma^{(A)}$ y $\Gamma^{(B)}$. Fijado A al recorrer B los números de 1 al 16 lo mismo hace C .

ii) Para cada matriz $\Gamma^{(A)}$ ($A \neq I$) es posible encontrar una $\Gamma^{(B)}$ tal que

$$\Gamma^{(A)} = -\Gamma^{(B)} \Gamma^{(A)} \Gamma^{(B)} \quad A \neq I \quad (1)$$

es decir que $\Gamma^{(A)}$ y $\Gamma^{(B)}$ anti conmutan.

iv) De (1) se deduce inmediatamente que

$$\text{Tr}(\Gamma^{(A)}) = 0 \quad A \neq I \quad (2)$$

v) Las diversas matrices $\Gamma^{(A)}$ son linealmente independientes. En efecto supongamos que $\sum a_A \Gamma^{(A)} = 0$ entonces

$$a_B \Gamma^{(B)} + \sum_{A \neq B} a_A \Gamma^{(A)} = 0$$

$$\Rightarrow a_B + \sum_{A \neq B} a_A \Gamma^{(A)} \Gamma^{(B)} = 0$$

y $\Gamma^{(A)} \Gamma^{(B)}$ es salvo un factor de modulo uno una matriz $\Gamma^{(C)}$ ($C \neq I$). Tomando trazos se encuentra $a_B = 0$. Q.E.D.

vi) Toda matriz Σ de orden 4 puede escribirse como.

$$\Sigma = \frac{1}{4} \sum_A \text{Tr}(\Sigma \Gamma^{(A)}) \Gamma^{(A)} \quad (3)$$

En efecto como las matrices $\Gamma^{(A)}$ son linealmente independientes

$$\Sigma = \sum_A c_A \Gamma^{(A)} = c_B \Gamma^{(B)} + \sum_{A \neq B} c_A \Gamma^{(A)} \Rightarrow$$

$$\Rightarrow \Sigma \Gamma^{(B)} = c_B I + \sum_{A \neq B} c_A \Gamma^{(A)} \Gamma^{(B)}$$

y teniendo en cuenta que $\Gamma^{(A)} \Gamma^{(B)}$ no es proporcional a $\Gamma^{(I)}$ al tomar trazos encontramos el resultado deseado.

vii) Si F y G son dos matrices cualesquiera 4×4 entonces

$$F_{\alpha\sigma} G_{\rho\beta} = \frac{1}{4} \sum_A \Gamma_{\rho\sigma}^{(A)} (F \Gamma^{(A)} G)_{\alpha\beta} \quad (4)$$

En efecto, de (3) se tiene

$$\Sigma_{\alpha\beta} = \frac{1}{4} \sum_A \Sigma_{\gamma\lambda} \Gamma_{\lambda\gamma}^{(A)} \Gamma_{\alpha\beta}^{(A)}$$

Tomemos Σ como una matriz con elementos $\Sigma_{\alpha\beta} = \delta_{\alpha\sigma} \delta_{\rho\beta}$, entonces

$$\delta_{\alpha\sigma} \delta_{\rho\beta} = \frac{1}{4} \sum_A \Gamma_{\alpha\beta}^{(A)} \Gamma_{\rho\sigma}^{(A)}$$

y por tanto

$$F_{\alpha\sigma} G_{\rho\beta} = F_{\alpha\alpha'} G_{\beta'\beta} \delta_{\alpha'\sigma} \delta_{\rho\beta'} = \frac{1}{4} \sum_A F_{\alpha\alpha'} G_{\beta'\beta} \Gamma_{\alpha'\beta'}^{(A)} \Gamma_{\rho\sigma}^{(A)} = \frac{1}{4} \sum_A (F \Gamma^{(A)} G)_{\alpha\beta} \Gamma_{\rho\sigma}^{(A)}$$

Ya hemos dicho antes que hay una única representación irreducible de las γ^μ , lo cual significa que todas las representaciones 4×4 de las matrices γ^μ están relacionadas por una transformación de equivalencia. Obviamente todos los resultados físicos son independientes de la representación usada, pero algunas veces es útil introducir una determinada representación. Las dos más usuales son

$$\gamma^0 = \begin{vmatrix} I & 0 \\ 0 & -I \end{vmatrix}, \quad \gamma^k = \begin{vmatrix} 0 & \sigma_k \\ -\sigma_k & 0 \end{vmatrix}, \quad \gamma_5 = \begin{vmatrix} 0 & -I \\ -I & 0 \end{vmatrix} \quad \text{Representación A} \quad (1)$$

$$\gamma^0 = \begin{vmatrix} 0 & I \\ I & 0 \end{vmatrix}, \quad \gamma^k = \begin{vmatrix} 0 & \sigma_k \\ -\sigma_k & 0 \end{vmatrix}, \quad \gamma_5 = \begin{vmatrix} I & 0 \\ 0 & -I \end{vmatrix} \quad \text{Representación B}$$

donde las σ_k son las matrices de Pauli en la representación usual. Notemos que en ambas representaciones se cumple

$$\gamma^\mu = \gamma^0 \gamma^{\mu\dagger} \gamma^0 \quad (2)$$

$$\gamma^\mu = \gamma^2 \gamma^{\mu*} \gamma^2 \quad (3)$$

$$\gamma^\mu = -(\gamma^0 \gamma^2) \gamma^{\mu T} (\gamma^0 \gamma^2) \quad (4)$$

Usaremos en ocasiones

$$\sigma^{\mu\nu} = \frac{i}{2} (\gamma^\mu \gamma^\nu - \gamma^\nu \gamma^\mu) \quad (5)$$

cuya representación explícita es

$$\sigma^{0k} = i \begin{vmatrix} 0 & \sigma_k \\ \sigma_k & 0 \end{vmatrix}, \quad \sigma^{kl} = \epsilon_{klr} \begin{vmatrix} \sigma_r & 0 \\ 0 & \sigma_r \end{vmatrix} \quad \text{Representación A}$$

$$\sigma^{0k} = -i \begin{vmatrix} \sigma_k & 0 \\ 0 & -\sigma_k \end{vmatrix}, \quad \sigma^{kl} = \epsilon_{klr} \begin{vmatrix} \sigma_r & 0 \\ 0 & \sigma_r \end{vmatrix} \quad \text{Representación B}$$

Relaciones útiles

$$\gamma^\mu \gamma_\mu = +4$$

$$\gamma^\mu \gamma^\nu \gamma_\mu = -2 \gamma^\nu$$

$$\gamma^\mu \gamma^\nu \gamma^\rho \gamma_\mu = +4 g^{\nu\rho}$$

$$\gamma^\mu \gamma^\nu \gamma^\rho \gamma^\lambda \gamma_\mu = -2 \gamma^\lambda \gamma^\rho \gamma^\nu$$

$$\text{Tr}(\not{x}_1 \not{x}_2 \dots \not{x}_{2m+1}) = 0$$

$$\begin{aligned} \text{Tr}(\not{x}_1 \not{x}_2 \dots \not{x}_{2m}) &= (a_1 \cdot a_2) \text{Tr}(\not{x}_3 \dots \not{x}_{2m}) - (a_1 \cdot a_3) \text{Tr}(\not{x}_2 \dots \not{x}_m) + \\ &\quad + (a_1 \cdot a_4) \text{Tr}(\not{x}_2 \dots \not{x}_m) \dots + (a_1 \cdot a_n) \text{Tr}(\not{x}_2 \dots \not{x}_{m-1}) \quad m \geq 2 \end{aligned}$$

$$\text{Tr}(\not{x}_1 \not{x}_2) = 4(a_1 \cdot a_2)$$

$$\text{Tr}(\not{x}_1 \not{x}_2 \not{x}_3 \not{x}_4) = 4[(a_1 \cdot a_2)(a_3 \cdot a_4) - (a_1 \cdot a_3)(a_2 \cdot a_4) + (a_1 \cdot a_4)(a_2 \cdot a_3)]$$

$$\text{Tr}(\not{x}_1 \not{x}_2 \dots \not{x}_m) = \text{Tr}(\not{x}_m \not{x}_{m-1} \dots \not{x}_2 \not{x}_1)$$

$$\text{Tr}(\not{x}_1 \not{x}_2 \not{x}_3) = 0$$

$$\text{Tr}(\not{x}_1 \not{x}_2 \not{x}_3 \not{x}_4 \not{x}_5) = 4i \epsilon_{\mu\nu\lambda\rho} a_1^\mu a_2^\nu a_3^\lambda a_4^\rho a_5^\rho$$