

## 1.2.4.1 Symmetriegruppen: Lie-Gruppen

Invarianz der Lagrange-Funktion bzw. Kovarianz der Bewegungsgleichungen unter Symmetrietransformationen führt zu Erhaltungssätzen und einer Klassifizierung der quantenmechanischen Teilchenzustände (Lösungen der Bewegungsgleichungen) nach Quantenzahlen, die zu Erhaltungsgrößen gehören (Teilchen-Multipletts).

Die Symmetrietransformationen bilden Symmetriegruppen.

Die für innere Symmetrien der Teilchen und Eichsymmetrien relevanten Symmetriegruppen sind die sog. Lie-Gruppen.

Gruppen von Transformationen  $g(\alpha)$ , die durch einen Satz kontinuierlicher Parameter  $\alpha_a$  ( $a = 1, \dots, n$ ) beschrieben werden und analytische Funktionen dieser Parameter sind.

Sie lassen sich aus infinitesimal kleinen Transformationen nahe der Einheitstransformation  $I$ ,

$$\delta g = g(\delta\alpha) = I + i\delta\alpha^a T^a + \mathcal{O}(\delta\alpha^2),$$

zusammensetzen.  $T^a$  ( $a = 1, \dots, n$ ) sind die **Erzeugenden** oder **Generatoren** der Gruppe.

Alle Gruppenelemente lassen sich in der Form

$$g(\alpha) = e^{i\alpha^a T^a}$$

darstellen (Phasentransformationen der Wellenfunktion).

Die Transformationen sind **unitär**, wenn die Erzeugenden **hermitesch** sind. Alle Darstellungen endlicher (endliche Zahl von Parametern) oder kompakter (beschränkter Parameterraum) Lie-Gruppen lassen sich darauf zurückführen (geeignete Parametrisierung).

Unitarität ist wegen der Erhaltung der Wahrscheinlichkeit eine Bedingung für Symmetrietransformationen von Zuständen in der Quantenmechanik.

Die hermiteschen Generatoren sind quantenmechanische Observable und Erhaltungsgrößen.

Sie spannen einen  $n$ -dimensionalen Vektorraum hermitescher Operatoren auf.

Jeder Satz von  $n$  linear unabhängigen Generatoren einer Lie-Gruppe erfüllt die Vertauschungsrelationen

$$[T^a, T^b] = T^a T^b - T^b T^a = i f^{abc} T^c$$

mit den i.a. komplexen **Strukturkonstanten**  $f^{abc}$  und  $[T^a, T^b] = -[T^b, T^a]$ .

Mit der Vertauschung als zusätzlicher Operation bilden die Generatoren eine sog. **Lie-Algebra**. Die Strukturkonstanten sind spezifisch für die Lie-Algebra. Sie hängen aber von der Wahl der unabhängigen Generatoren und damit der Parameter der Gruppe ab.

Verschiedene Lie-Gruppen können die gleiche Lie-Algebra besitzen (z.B. die Drehimpulsgruppen  $SO(3)$  und  $SU(2)$ ).

Aufgrund der Vertauschungsrelation und der Jacobi-Identität für Kommutatoren,

$$[T^a, [T^b, T^c]] + [T^b, [T^c, T^a]] + [T^c, [T^a, T^b]] \equiv 0,$$

muß für die Strukturkonstanten gelten:

$$f^{ade} f^{bcd} + f^{bde} f^{cad} + f^{cde} f^{abd} = 0.$$

Die Zahl der unabhängigen Parameter (Ladungen) bzw. der Generatoren ist die **Ordnung**  $n$  einer Lie-Gruppe.

Die maximale Anzahl der miteinander vertauschenden und damit simultan diagonalisierbaren Generatoren ist der **Rang**  $r$  der Gruppe.

## Klassifizierung der Lie-Gruppen:

A) Die einzige **kommutative** oder **Abelsche Lie-Gruppe** ist die **Gruppe  $U(1)$**  der unitären 1-dimensionalen Phasentransformationen

$\psi \rightarrow e^{i\alpha}\psi$  (entspricht Drehungen in der Ebene  $SO(2)$ ).

B) Allgemeine Lie-Algebren lassen sich als direkte Produkte aus **einfachen** Lie-Algebren, die nicht weiter in Produkte von Untergruppen zerlegt werden können, sowie der kommutativen Lie-Algebra  $U(1)$  darstellen.

C) Die **einfachen** und kompakten (s.o.) Lie-Algebren lassen sich in 4 Klassen einteilen, die durch Transformationsgruppen definiert sind:

1. **Spezielle unitäre Transformationen  $U$  N-dimensionaler Vektoren:  $SU(N)$  ( $N \geq 2$ )**

mit  $U^\dagger U = 1$  und  $\text{Det}(U) = 1$ . Sie erhalten das komplexe Betragsquadrat der Vektoren.

Die Generatoren  $T = T^\dagger$  lassen sich darstellen als hermitesche  $N \times N$ -Matrizen mit  $\text{Spur}(T) = 0$ , die auf einem N-dimensionalen Vektorraum transformieren.

Dabei handelt es sich um eine **fundamentale Darstellung**, die die niedrigste Dimension  $N$  besitzt (s.u.).

Es gibt  $2N^2 - N^2 - 1 = N^2 - 1$  unabhängige Matrizen dieser Art und damit Generatoren und unabhängige Parameter der Gruppe.  $SU(N)$  hat den Rang  $N - 1$ .

## 2. Reelle orthogonale Transformationen $O$ $N$ -dimensionaler Vektoren: $SO(N)$

mit  $O^T O = 1$  und  $\text{Det}(O) = 1$ . Sie erhalten das reelle Betragsquadrat der Vektoren.

$SO(N)$  besitzt  $N(N - 1)/2$  Generatoren und hat den Rang  $r = N/2$  bzw.  $(N - 1)/2$  (ganzzahlig).

## 3. Symplektische Transformationen $Sp(2N)$ ( $N \geq 3$ ):

darstellbar durch reelle  $2N \times 2N$  Matrizen, die die Matrix  $M$  mit  $M_{i,i-1} = -M_{i-1,i}$  und sonst  $M_{ij} = 0$  invariant lassen mit Ordnung  $n = N(2N + 1)$  und Rang  $r = N$ .

## 4. Exzeptionelle Lie-Algebren ( $n =$ Ordnung, $r =$ Rang):

$$G_2 (n = 14, r = 2)$$

$$F_4 (n = 52, r = 4)$$

$$E_6 (n = 78, r = 6)$$

$$E_7 (n = 133, r = 7)$$

$$E_8 (n = 248, r = 8).$$

## 1.2.4.2 Darstellungen von Gruppen

Die **Darstellung einer Gruppe  $G$**  ist definiert als die Abbildung

$$\theta : G \longrightarrow T$$

auf eine Gruppe  $T$  **linearer Transformationen** auf einem  $N$ -dimensionalen Vektorraum  $V$ .

Mit den linearen Transformationen  $D(s) \in T$  gilt:

$$s \cdot t \longrightarrow D(s) \cdot D(t)$$

und damit  $D(e) = I$  und  $D(s^{-1}) = D^{-1}(s)$ .

Der Vektorraum  $V$  ist der Darstellungsraum. Seine Dimension  $N$  ist die Dimension der Darstellung.

Nach Wahl einer Basis im Darstellungsraum können die linearen Transformationen als  $N \times N$ -Matrizen dargestellt werden.

Die **fundamentalen Darstellungen** sind diejenigen mit der niedrigsten Dimension ( $> 1$  für nicht-Abelsche Gruppen, da 1-dimensionale Matrizen immer kommutieren).

Bei **reduziblen Darstellungen** kann der Darstellungsraum in invariante Unterräume zerlegt werden, die zueinander orthonormale Basen besitzen.

**Irreduzible Darstellungen** transformieren auf invarianten Darstellungsräumen, die nicht in kleinere invariante Unterräume zerlegt werden können.

Die Suche nach Eigenvektoren und Eigenwerten der Symmetrieeoperatoren entspricht der Konstruktion irreduzibler Darstellungen der Symmetriegruppen.

Die Teilchenfelder müssen nach unitären Darstellungen der Symmetriegruppen der Lagrangefunktion transformieren. Sie gehören sog. **Multipletts** an, den  $N$ -dimensionalen irreduziblen Eigenräumen der Symmetrietransformationen.

Der Rang der Gruppe gibt die Zahl der gleichzeitig diagonalisierbaren Symmetrieeoperatoren (Generatoren) an und damit die Zahl der Parameter, die die Multipletts beschreiben, z.B.  $J_z$  für die Drehimpuls- oder Isospingruppe  $SU(2)$  (Rang  $r = 2 - 1 = 1$ ) und  $(I_3, Y = 2(Q - I_3))$  für die  $SU(3)$ -Symmetrie der Quark-flavours  $u, d, s$  (Rang  $r = 3 - 1 = 2$ ).

**Für  $SU(N)$  gilt: der Rang der Gruppe =  $N - 1$  = Zahl der fundamentalen Darstellungen.**

Da der Hamilton-Operator mit dem Drehimpuls und den Operatoren für andere innere Symmetrien vertauscht, müssen alle Teilchenzustände eines Multipletts einer inneren Symmetrie die **gleiche Masse und den gleichen Spin** besitzen; andernfalls ist die Symmetrie mehr oder minder stark gebrochen.



### 1.2.4.3 Symmetrien in der Quantenmechanik

Symmetrietransformationen der Wellenfunktion lassen die Schrödingergleichung

$$i\frac{\partial\psi(\vec{x}, t)}{\partial t} = \hat{H}\psi(\vec{x}, t)$$

invariant, d.h. die transformierten Zustände

$$\psi'(\vec{x}, t) = \hat{U}\psi(\vec{x}, t)$$

erfüllen die gleiche Schrödingergleichung, wenn  $\hat{U}$  nicht von der Zeit abhängt und der Hamiltonoperator  $\hat{H}$  invariant ist unter den Transformationen:

$$\hat{U}\hat{H}\hat{U}^\dagger \equiv \hat{H},$$

d.h. Hamiltonoperator und Transformationsoperator  $\hat{U}$  vertauschen:

$$[\hat{H}, \hat{U}] = 0.$$

Die Transformationsoperatoren auf dem Hilbertraum der Wellenfunktionen sind unitäre Transformationen,  $UU^\dagger = U^\dagger U = 1$ , damit die Erhaltung der Wahrscheinlichkeit gewährleistet ist, d.h. der Betrag der Wellenfunktion ändert sich nicht.

# Beispiele für Symmetrietransformationen der Wellenfunktion ("Rotationen" im Hilbertraum: Phasentransformationen):

1. Zeittranslationen:  $\hat{U} = e^{-i\hat{H}t}$

Infinitesimal:

$$\psi'(\vec{x}, t) = (1 - i\hat{H}\delta t)\psi(\vec{x}, t) = \psi(\vec{x}, t) + \frac{\partial\psi(\vec{x}, t)}{\partial t}\delta t.$$

2. Räumliche Translationen:  $\hat{U} = e^{-i\hat{p}\cdot\vec{x}}$

Infinitesimal:

$$\psi'(\vec{x}, t) = (1 - i\hat{p}\cdot\delta\vec{x})\psi(\vec{x}, t) = \psi(\vec{x}, t) - \delta\vec{x}\cdot\vec{\nabla}\psi(\vec{x}, t).$$

3. Rotationen im Raum:  $\hat{U} = e^{-i\hat{J}\cdot\vec{\alpha}}$

Infinitesimal:

$$\psi'_\beta(\vec{x}, t) = (1 - i\hat{J}_{\beta\gamma}\cdot\delta\vec{\alpha})\psi_\gamma(\vec{x}, t).$$

Die infinitesimalen (unitären) Transformationen werden durch die (hermiteschen) Operatoren der konjugierten Observablen (Energie $\leftrightarrow$  Zeit, Impuls $\leftrightarrow$  Ort, Drehimpuls $\leftrightarrow$  Drehwinkel) "erzeugt": **Generatoren** der Transformationen von (nicht-kompakten) Lie-Gruppen.

- Die unitären Symmetrietransformationen auf dem Hilbertraum (Phasentransformationen der Wellenfunktion) haben Gruppeneigenschaften mit der Hintereinanderausführung als Gruppenoperation.

Sie sind spezielle **Darstellungen** der (kontinuierlichen) Symmetriegruppen der Raum- und Zeittranslationen, der räumlichen Rotationen usw.

---

- Operatoren  $\hat{O}$ , die mit dem Hamiltonoperator vertauschen, sind Konstanten der Bewegung und entsprechen erhaltenen Observablen, d.h.

$$i\frac{d\hat{O}}{dt} = [\hat{H}, \hat{O}] = 0.$$

- Observable, die mit dem Hamiltonoperator vertauschen, lassen sich **gleichzeitig mit ihm diagonalisieren**, d.h. die Eigenzustände von  $\hat{H}$  (stationäre Lösungen der Schrödingergleichung) sind gleichzeitig Eigenzustände von Impuls, Drehimpuls usw. mit festen Eigenwerten.

Symmetrieoperationen, die mit dem Hamiltonoperator vertauschen, führen zur **Entartung** der Energieeigenzustände des Hamiltonoperators, d.h. die Eigenzustände zu festen Energieeigenwerten bilden unter den Symmetrietransformationen invariante Unterräume des Hilbertraums (**Eigenräume** zu den Darstellungen der Symmetrietransformationen mit bestimmter Dimension).

Die Symmetrieeigenschaften des Hamiltonoperators und Erhaltungssätze erleichtern damit die Lösung der Schrödingergleichung und die Bestimmung der Eigenzustände.

## Beispiel: Drehimpulserhaltung:

- $[\vec{J}, H] = 0$
- $$\left. \begin{aligned} [J_x, J_y] &= iJ_z \\ [J_y, J_z] &= iJ_x \\ [J_z, J_x] &= iJ_y \end{aligned} \right\} [J_i, J_j] = i \sum_k \varepsilon_{ijk} J_k \quad (i, j, k = x, y, z)$$

mit den Strukturkonstanten

$$\varepsilon_{i,j,k} = \begin{cases} 0, & 2 \text{ gleiche Indizes} \\ +1, & \text{Indizes gerade Permutation von } x, y, z \\ -1, & \text{Indizes ungerade Permutation von } x, y, z. \end{cases}$$

Mit  $\vec{J}^2 = J_x^2 + J_y^2 + J_z^2$  gilt:

- $[\vec{J}, \vec{J}^2] = 0,$

d.h. gemeinsame Eigenzustände von  $J_i$  und  $\vec{J}^2$ . Spezielle Wahl:  $J_z$  und  $\vec{J}^2$  bei Spinquantisierungsrichtung in  $z$ -Richtung.

$J_x, J_y, J_z$  sind die **Erzeugenden (Generatoren) der Drehgruppe  $SO(3)$** , d.h. der Gruppe aller Drehungen im dreidimensionalen Raum, die aus Drehungen um drei unabhängige Achsen zusammengesetzt werden können (3 Euler-Winkel).

Eine Darstellung (Realisierung) der Drehgruppe  $SO(3)$  sind reelle orthogonale  $3 \times 3$ -Drehmatrizen, die die Vektoren im Raum drehen, ohne ihren Betrag zu ändern, und durch  $9 - 6 = 3$  unabhängige Parameter (z.B. die Euler-Winkel) beschrieben werden.

Die Gruppe  $SU(2)$  läßt sich auf die Gruppe  $SO(3)$  im Verhältnis 2:1 abbilden. Beide Gruppen sind äquivalent in dem Sinne, daß die infinitesimalen Transformationen und die Generatoren identisch sind.  $SU(2)$  besitzt im Gegensatz zu  $SO(3)$  auch Darstellungen zu halbzahligen Spineigenwerten und damit geradzahligen Dimensionen.

Die definierende und fundamentale Darstellung der  $SU(2)$ -Gruppe sind die komplexen unitären  $2 \times 2$ -Matrizen mit Determinante = 1, die ebenfalls durch  $3 = 8 - 5$  unabhängige Parameter beschrieben werden.

## Alternative Erzeugende der Drehimpulsgruppe:

- $J^+ = J_x + iJ_y, \quad J^- = J_x - iJ_y$

mit

- $[J_z, J^+] = J^+, \quad [J_z, J^-] = -J^-$

- $[J^+, J^-] = 2J_z$

und damit

- $[\vec{J}^2, J^\pm] = 0.$

Es gilt:  $\vec{J}^2 = \frac{1}{2}(J^+J^- + J^-J^+) + J_z^2.$

## Eigenzustände der Drehimpulsoperatoren:

Simultane Diagonalisierung:

$$\begin{aligned}\vec{J}^2|j, m\rangle &= j(j+1)|j, m\rangle, \\ J_z|j, m\rangle &= m|j, m\rangle.\end{aligned}$$

Definiert  $(2j+1)$ -dimensionale Eigenräume des Drehimpulses (und damit auch des Hamiltonoperators) zu den Eigenwerten  $j = 0, 1/2, 1, 3/2, \dots$  und  $m = -j, -j+1, \dots, j-1, j$  von  $\vec{J}^2$  und  $J_z$  (Singulets, Dubletts, Tripletts usw.).

$J^\pm$  sind Auf- und Absteigeoperatoren in jedem Eigenraum:

$$\begin{aligned}J^+|j, m\rangle &= |j, m+1\rangle & (m < j), \\ &= 0 & (m = j), \\ J^-|j, m\rangle &= |j, m-1\rangle & (m > -j), \\ &= 0 & (m = -j).\end{aligned}$$

## Beispiel:

Spin  $\frac{1}{2}$ -Zustände mit Eigenwerten  $j = 1/2, m = \pm 1/2$ .

3 unabhängige hermitesche  $2 \times 2$ -Spinmatrizen mit Spur = 0 (entspricht Determinante = 1 für die von ihnen erzeugten Rotationsmatrizen), die **Pauli'schen Spinmatrizen**:

$$\sigma_x = \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 0 \end{pmatrix}, \sigma_y = \begin{pmatrix} 0 & -i \\ i & 0 \end{pmatrix}, \sigma_z = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & -1 \end{pmatrix},$$
$$\vec{\sigma}^2 = \begin{pmatrix} 3 & 0 \\ 0 & 3 \end{pmatrix} = 3 \cdot I.$$

in der Pauli-Darstellung, in der die Eigenwerte (s.o.) zur Eigenvektorbasis

$$\left| \frac{1}{2}, +\frac{1}{2} \right\rangle = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix},$$
$$\left| \frac{1}{2}, -\frac{1}{2} \right\rangle = \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix}$$

evident sind, d.h. mit  $\vec{J} \equiv \frac{1}{2}\vec{\sigma}$  gilt

$$\vec{J}^2 \left| \frac{1}{2}, \pm\frac{1}{2} \right\rangle = \frac{3}{4} \left| \frac{1}{2}, \pm\frac{1}{2} \right\rangle,$$
$$J_z \left| \frac{1}{2}, \pm\frac{1}{2} \right\rangle = \pm\frac{1}{2} \left| \frac{1}{2}, \pm\frac{1}{2} \right\rangle.$$



Die Auf- und Absteigeoperatoren reduzieren sich auf Projektionsoperatoren auf die beiden Zustände Spin up/down:

$$J^+ = \frac{1}{2}(\sigma_x + i\sigma_y) = \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 0 & 0 \end{pmatrix},$$
$$J^- = \frac{1}{2}(\sigma_x - i\sigma_y) = \begin{pmatrix} 0 & 0 \\ 1 & 0 \end{pmatrix}.$$

## Addition von Drehimpulsen:

Die Drehimpulszustände von Teilchen mit Bahndrehimpuls und Spin oder von zusammengesetzten Teilchen mit mehreren Komponenten mit Spin entsprechen **Produkt Darstellungen** aus den Drehimpulsdarstellungen der Komponenten, die im allgemeinen **reduzibel** sind.

Die Zustände des Gesamtdrehimpulses  $\vec{J} = \vec{J}_1 + \vec{J}_2$  mit  $j = j_1 + j_2, j_1 + j_2 - 1, \dots, |j_1 - j_2|$  und  $j_z = j_{z1} + j_{z2}$  bilden  $2j + 1$ -dimensionale **irreduzible** Darstellungen der  $SU(2)$ -Gruppe, die man durch Zerlegung (**Ausreduzieren**) der reduzierbaren Produkt Darstellungen erhält; z.B.:

$$\begin{pmatrix} \cdot & \cdot & \cdot \\ \cdot & \cdot & \cdot \\ \cdot & \cdot & \cdot \end{pmatrix} \otimes \begin{pmatrix} \cdot & \cdot \\ \cdot & \cdot \end{pmatrix} =$$

$$= \begin{pmatrix} \cdot & \cdot & \cdot & \cdot & \cdot & \cdot \\ \cdot & \cdot & \cdot & \cdot & \cdot & \cdot \\ \cdot & \cdot & \cdot & \cdot & \cdot & \cdot \\ \cdot & \cdot & \cdot & \cdot & \cdot & \cdot \\ \cdot & \cdot & \cdot & \cdot & \cdot & \cdot \\ \cdot & \cdot & \cdot & \cdot & \cdot & \cdot \end{pmatrix} \longrightarrow \begin{pmatrix} \cdot & \cdot & & & & \\ \cdot & \cdot & & & & \\ & & \cdot & \cdot & \cdot & \cdot \\ & & \cdot & \cdot & \cdot & \cdot \\ & & \cdot & \cdot & \cdot & \cdot \\ & & \cdot & \cdot & \cdot & \cdot \end{pmatrix}$$

$$3_{j=1} \otimes 2_{j=1/2} = 2_{j=1/2} \oplus 4_{j=3/2}$$

$$2_{j=1/2} \otimes 2_{j=1/2} = 1_{j=0} \oplus 3_{j=1}$$

$$(2 \otimes 2) \otimes 2 = (1 \otimes 2) \oplus (3 \otimes 2) = 1 \oplus (2 \oplus 4)$$

## Beispiele innerer Symmetrien:

1.  $U(1)$ -Phasentransformationen der Wellenfunktionen:  
führen zur Wahrscheinlichkeitserhaltung und Erhaltung der elektrischen Ladung (s.u.).
2. **Isospinsymmetrie**  $SU(2)$  der starken Wechselwirkung,  
analog zur räumlichen Drehimpulssymmetrie.

Fundamentale Dublettdarstellung:

$$\begin{pmatrix} p \\ n \end{pmatrix} \text{ bzw. } \begin{pmatrix} u \\ d \end{pmatrix}.$$

3. Schwache Isospinsymmetrie  $SU(2)_W$ , Eichsymmetrie der schwachen Wechselwirkung:

Fundamentale Dublettdarstellung: Quark- und Lepton-Dubletts.

$$\begin{pmatrix} \nu_e \\ e^- \end{pmatrix} \quad \begin{pmatrix} \nu_\mu \\ \mu^- \end{pmatrix} \quad \begin{pmatrix} \nu_\tau \\ \tau^- \end{pmatrix}$$

$$\begin{pmatrix} u \\ d \end{pmatrix} \quad \begin{pmatrix} c \\ s \end{pmatrix} \quad \begin{pmatrix} t \\ b \end{pmatrix}.$$

Fermionen und Antifermionen befinden sich in der gleichen Darstellung und besitzen daher die gleichen schwachen Ladungen.

Die Eichbosonen  $(W^+, Z^0, W^-)$  bilden ein Multiplett der 3-dimensionalen adjungierten Darstellung entsprechend den drei Generatoren  $(I^+, I^0, I^-)$  der  $SU(2)$ -Gruppe. Die Isospin-Triplett-Darstellung entspricht der Spin 1-Darstellung der räumlichen  $SU(2)$ -Gruppe.

#### 4. $SU(3)$ flavour-Symmetrie der starken Wechselwirkung: das Quarkmodell

Es gibt zwei verschiedene fundamentale Triplettdarstellungen:  $(u, d, s)$  und  $(\bar{u}, \bar{d}, \bar{s})$ .

Quarks und Antiquarks sind in verschiedenen (zueinander konjugierten) Multipletts.

Die Multipletts der Mesonen und Baryonen werden durch Produkte der fundamentalen Darstellungen und Zerlegen in irreduzible Unterräume (Ausreduzieren) gewonnen, z.B.

$$3 \otimes \bar{3} = 1 \oplus 8$$

$$3 \otimes 3 \otimes 3 = 1 \oplus 8 \oplus 8 \oplus 10$$

$$\bar{3} \otimes \bar{3} \otimes \bar{3} = 1 \oplus 8 \oplus 8 \oplus 10$$

Baryonen und Antibaryonen ( $qqq$ ) befinden sich in unterschiedlichen Multipletts, während Mesonen und Antimesonen ( $q\bar{q}$ ) in den gleichen Multipletts auftreten.

## 1.2.4.4 Diskrete Symmetrien

Symmetrien der freien Teilchen (Beispiel: Fermionen) und der elektromagnetischen und starken, nicht der schwachen Wechselwirkung:

### 1. Parität P (Raumspiegelung):

$$\vec{x} \longrightarrow -\vec{x}, \vec{p} \longrightarrow -\vec{p}.$$

$$\psi(t, \vec{x}) \longrightarrow \psi^P(t, -\vec{x}) = \eta_P \gamma^0 \psi(t, \vec{x})$$

erfüllt die raumgespiegelte Dirac-Gleichung.

### 2. Zeitinversion T: $t \longrightarrow -t$ .

$$\psi(t, \vec{x}) \longrightarrow \psi^T(-t, \vec{x}) = i\gamma^1 \gamma^3 \psi^*(t, \vec{x})$$

erfüllt die zeitgespiegelte Dirac-Gleichung.

### 3. Ladungskonjugation C:

Teilchen  $\longrightarrow$  Antiteilchen,  $Q_f \longrightarrow -Q_f$ .

$$\psi(t, \vec{x}) \longrightarrow \psi^C(t, \vec{x}) = i\eta_C \gamma^2 \psi^*(t, \vec{x})$$

erfüllt die konjugierte Dirac-Gleichung.

⇒ CPT-Symmetrie,

⇒ gleiche Lebensdauern und Massen von Teilchen und Antiteilchen.

CPT-Erhaltung gilt allgemein für jede lokale, lorentzinvariante Feldtheorie mit  $\mathcal{L}^\dagger = \mathcal{L}$  und Spin-Statistik-Relation (und damit für alle Wechselwirkungen).

(Schwinger 1951, Pauli 1955, Lüders 1957).

Skalare wie  $\bar{\psi}\psi$  sind invariant unter Raumspiegelung.

Pseudoskalare wie  $\bar{\psi}\gamma^5\psi$  wechseln das Vorzeichen unter Raumspiegelung.

(4-) Vektoren wie  $\bar{\psi}\gamma^\mu\psi$  (Strom): Zeitkomponente erhalten, Richtungsumkehr der Raumkomponente bei Raumspiegelung.

(4-) Axialvektoren wie  $\bar{\psi}\gamma^5\gamma^\mu\psi$ : Raumkomponente erhalten, Vorzeichenwechsel der Zeitkomponente bei Raumspiegelung.