

# 素粒子物理2

## 第1回

# 特殊相対論と量子力学

南條 創

# 素粒子物理2

- 授業の目標
  - 相対論的量子論
  - 電磁気
  - 弱い相互作用
  - 電弱相互作用とヒッグス粒子
  - ファイマンダイアグラムの計算
- 成績
  - レポートと出席
  - 試験（可能な限り）

# 第1回

- 特殊相対論と量子力学

# 素粒子物理学

- 構成要素…物質は何からできているか？
- 相互作用…力は何か？
  - 電磁気、弱い力、強い力、重力

# 実験

- モデル…相対論的量子論を基礎
  - 特殊相対論 : high energy
  - 量子力学 : microscopic
- 実験と比較→尤もらしいか？

# 研究材料

- 散乱…粒子同士を衝突
  - fixed target or collider
- 崩壊
- 束縛状態

始状態から終状態への遷移確率を計算

# 単位

- 自然単位系(natural unit)
  - $c = 3 \times 10^8$  (m/s)  $\rightarrow 1$
  - $\hbar \rightarrow 1$
- Hevisied-Lorentz
  - $\epsilon_0 = 1 \rightarrow \mu_0 = 1$  ( $c = 1$ )

$$\alpha \equiv \frac{1}{4\pi\epsilon_0} \frac{e^2}{\hbar c} \text{ (SI unit)} \rightarrow \frac{e^2}{4\pi}$$

$$e = 1.6 \times 10^{-19} \text{ (C)}$$

電気素量  $e$  の再定義

# プランク定数

$$\hbar c = 197(\text{MeVfm}) = 197(\text{eVnm})$$

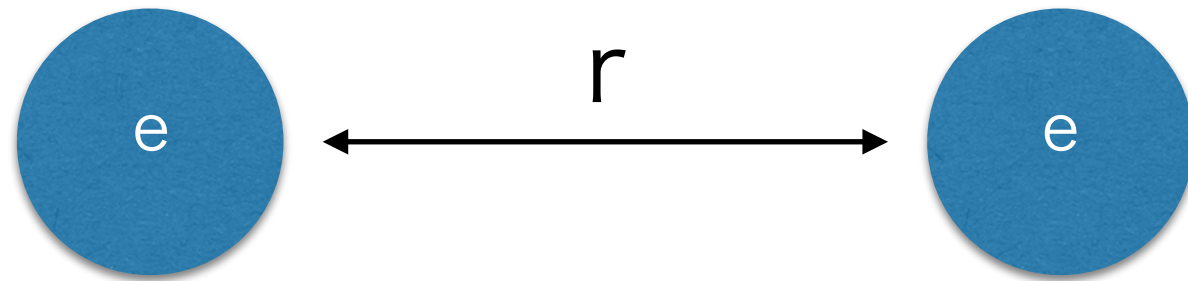
原子核: fmスケール: MeVスケール

原子: nmスケール: eVスケール



# 微細構造定数 $\alpha$ の意味

- ある距離の電荷 → 静電エネルギー v.s. 量子ゆらぎ



$$U = \frac{1}{4\pi\epsilon_0} \frac{e^2}{r}$$

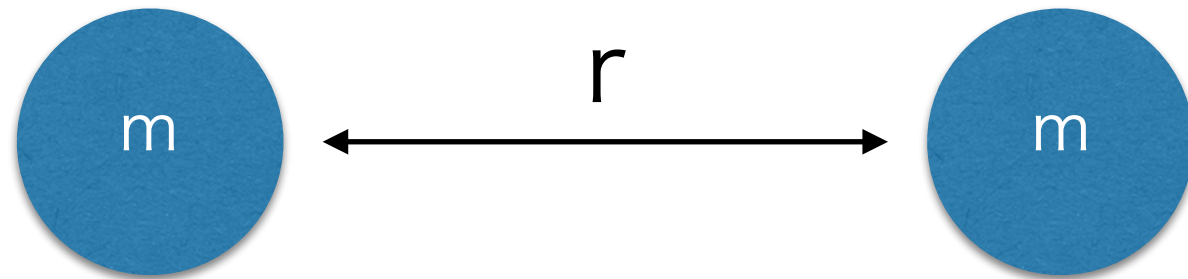
$$\Delta E \Delta t \sim \hbar \rightarrow \Delta E = \frac{\hbar c}{r}$$

$$\alpha \equiv \frac{U}{\Delta E} = \frac{1}{4\pi\epsilon_0} \frac{e^2}{\hbar c} = \frac{1}{137}$$

電磁気エネルギーは量子ゆらぎより小さい  
→ 摂動として扱うことができる

# プランクエネルギー

- 重量相互作用 ~ 量子ゆらぎ



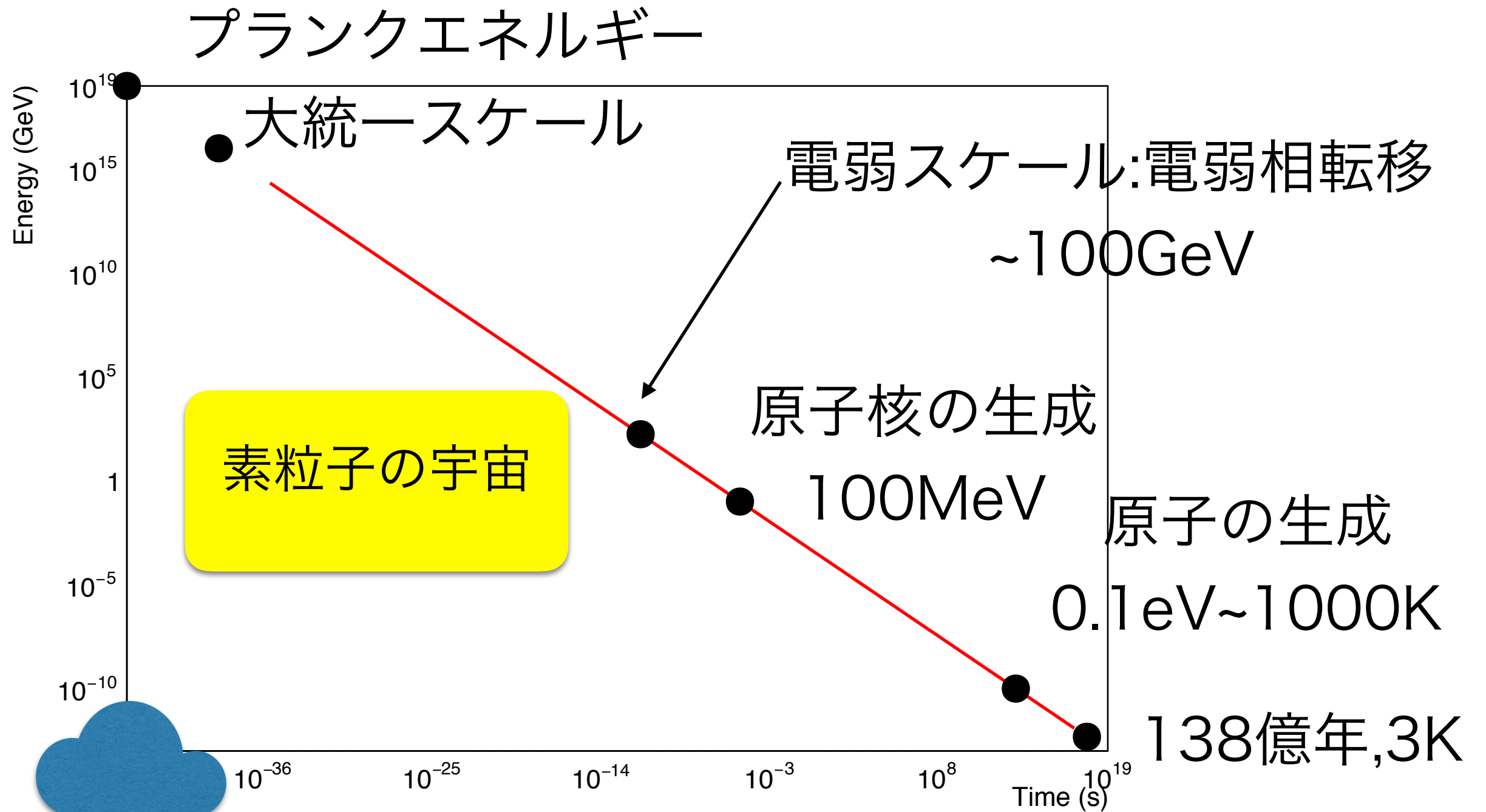
$$G \frac{m^2}{\hbar c} = 1 \rightarrow m = \sqrt{\frac{\hbar c}{G}}$$

$$E_{pl} = mc^2 = \sqrt{\frac{\hbar c^5}{G}} = 1.2 \times 10^{19} \text{ GeV}$$

プランクエネルギー:  $1.2 \times 10^{19}$  GeV

量子論的重力理論が必要

# 宇宙の歴史



# 覚えておくべき数値

$$c = 3 \times 10^8 \text{ (m/s)}$$

$$e = 1.6 \times 10^{-19} \text{ (C)}$$

$$\hbar c = 197 \text{ (MeVfm)} = 197 \text{ (eVnm)}$$

$$\alpha \equiv \frac{1}{4\pi\epsilon_0} \frac{e^2}{\hbar c} = \frac{1}{137}$$

$$E_{pl} = \sqrt{\frac{\hbar c^5}{G}} = 1.2 \times 10^{19} \text{ GeV}$$

$$25 \text{ (meV)} = k_B \times 293 \text{ (K)}$$

$$1 \text{ (year)} = 3.14 \times 10^7 \text{ (s)}$$

# 覚えておくべき質量

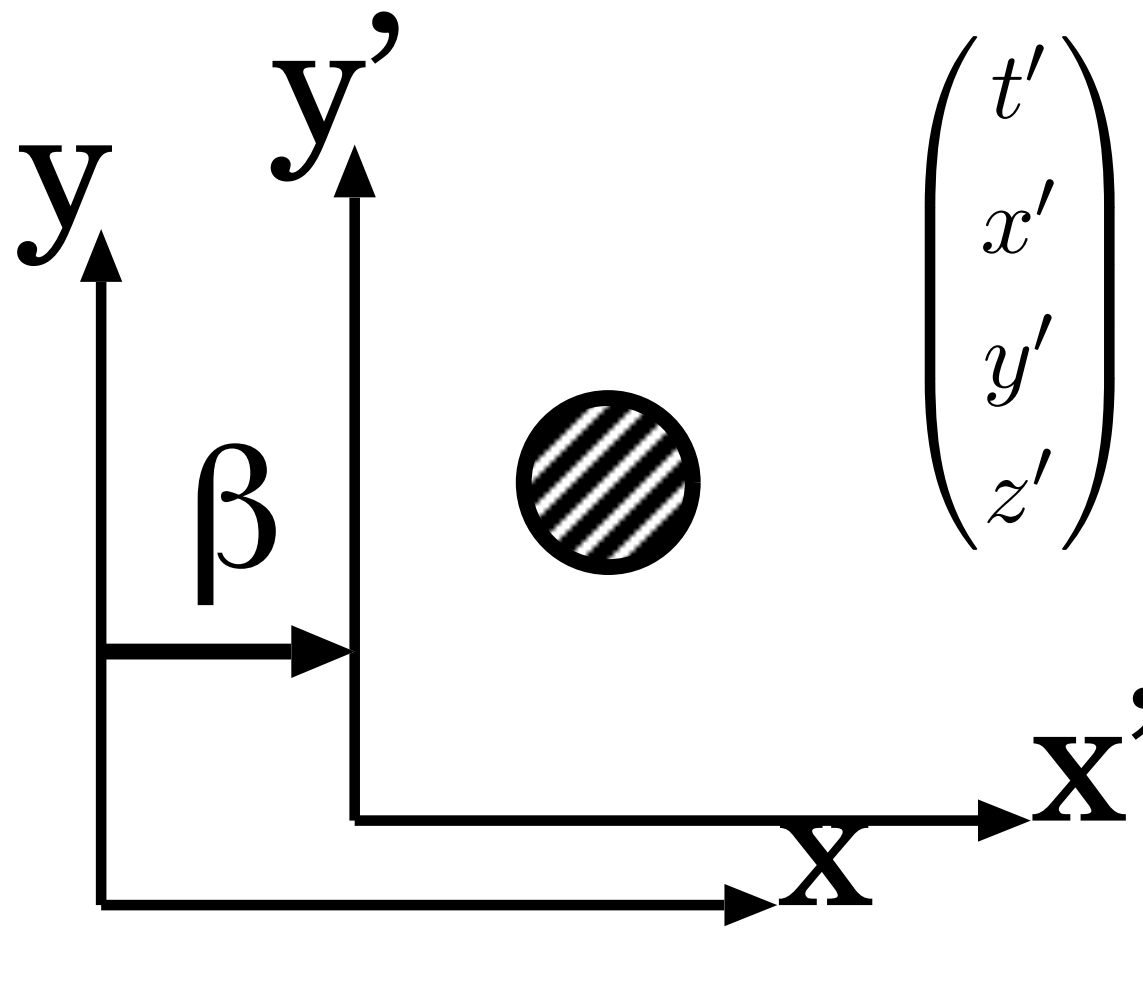
|     |                                |       |     |
|-----|--------------------------------|-------|-----|
| 電子  | e                              | 0.511 | MeV |
| ミュー | $\mu$                          | 106   | MeV |
| タウ  | $\tau$                         | 1777  | MeV |
| 陽子  | p                              | 938   | MeV |
| 中性子 | n                              | 940   | MeV |
| top | t                              | 172   | GeV |
| W   | W <sup>+</sup> /W <sup>-</sup> | 80    | GeV |
| Z   | Z                              | 91    | GeV |
| H   | H                              | 125   | GeV |

|    |               |     |     |
|----|---------------|-----|-----|
| パイ | $\pi^0$       | 135 | MeV |
|    | $\pi^+/\pi^-$ | 140 | MeV |

|   |   |   |
|---|---|---|
| u | c | t |
| d | s | b |

# 特殊相對論

# ローレンツ変換



The diagram illustrates the Lorentz transformation between two reference frames. The non-prime frame (left) has axes  $x$  and  $y$ . The prime frame (right) has axes  $x'$  and  $y'$ . The prime frame is moving to the right with velocity  $\beta$  relative to the non-prime frame. A shaded circle is shown in the prime frame. The transformation equations are given as:

$$\begin{pmatrix} t' \\ x' \\ y' \\ z' \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \gamma & -\gamma\beta & & \\ -\gamma\beta & \gamma & & \\ & & 1 & \\ & & & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} t \\ x \\ y \\ z \end{pmatrix}$$

The velocity  $\beta$  is defined as:

$$\beta \equiv \frac{v}{c}$$

The Lorentz factor  $\gamma$  is defined as:

$$\gamma \equiv \frac{1}{\sqrt{1 - \beta^2}}$$

- non-prime系: 速度 $v$ で移動するprime系
- 垂直な方向は何も変化しない

# 例題

- (1)原点に静止している質点  $(t,0,0,0)$ 
  - 速度 $v_x$ で動く観測者: プライム系
  - プライム系ではどう見える?
  - $t$ の時刻に対応するプライム系での時刻は?
- (2)静止している長さ $L$ の棒  $(t,0,0,0) - (t,L,0,0)$ 
  - 速度 $v_x$ で動く観測者: プライム系
  - プライム系でどう見える?
  - プライム系での棒の長さは?



# 解答

- (1) : 同じ現象がより時間がかかる

$$(t, 0, 0, 0) \rightarrow (\gamma t, -\gamma\beta t, y, z,)$$

$$t' = \gamma t$$

- 静止  $\mu$  の寿命  $2.2 \mu\text{s}$   $\rightarrow$  動いていると寿命が  $\gamma$  倍

- (2) ローレンツ短縮

$$L' = \frac{L}{\gamma}$$

# ローレンツブースト

$$\begin{pmatrix} t' \\ x' \\ y' \\ z' \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \gamma & \gamma\beta & & \\ \gamma\beta & \gamma & & \\ & & 1 & \\ & & & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} t \\ x \\ y \\ z \end{pmatrix}$$

- $\beta \rightarrow (-\beta)$  : 観測者を  $-\beta$  : 物体が  $\beta$  で動く

# 固有時間(proper time)

$$d\tau = \frac{1}{\gamma} dt$$

- 固有時間を定義
  - 同じ現象をプライム系で観測
  - 固有時間は不変

$$d\tau' = dt' / \gamma = \gamma dt / \gamma = dt / 1 = d\tau$$

# ローレンツ不変量

- $c$ 不変、固有時間 $d\tau$ 不変 $\rightarrow cd\tau$ も不変

$$ds = c d\tau$$

$$ds^2 = c^2 d\tau^2$$

$$= c^2 \frac{1}{\gamma^2} dt^2$$

$$= c^2 (1 - \beta^2) dt^2$$

$$= dt^2 - dx^2 - dy^2 - dz^2 = \text{不変}$$

$$t'^2 - x'^2 - y'^2 - z'^2 = t^2 - x^2 - y^2 - z^2$$

# 4-velocity

$$\text{4-velocity: } \eta = \frac{dx}{d\tau} = (dt/d\tau, d\mathbf{x}/d\tau) = (\gamma, \gamma\boldsymbol{\beta})$$

- $x$ :座標 $\rightarrow$ ローレンツ変換
- $d\tau$  不変量で割る $\rightarrow$ 同じローレンツ変換で変換
- 4-velocityに対するローレンツ不変量は？

# 4-momentum

$$\text{4-momentum: } p = m \frac{dx}{d\tau} = (m dt/d\tau, m d\mathbf{x}/dt) = (\gamma m, \gamma \boldsymbol{\beta} m)$$

- 4-velocity : ローレンツ変換
- 4-momentum : 同じローレンツ変換で変換
- 4-momentumの第0成分の意味？

# 4-momentum

$$\text{4-momentum: } p = m \frac{dx}{d\tau} = (m dt/d\tau, m d\mathbf{x}/dt) = (\gamma m, \gamma \beta m)$$

- 4-velocity : ローレンツ変換
- 4-momentum : 同じローレンツ変換で変換

4-momentum の 0 成分の意味

$$p_0 = \gamma m = (1 - \beta^2)^{-1/2} m$$

$$\sim \left(1 + \frac{1}{2}\beta^2\right) m = mc^2 + \frac{1}{2}mv^2$$

$$\mathbf{p} = (E, \mathbf{p}) = (\gamma m, \gamma \beta m)$$

ローレンツ不変量？

m=0ではどうか？

# 4-momentum

$$\text{4-momentum: } p = m \frac{dx}{d\tau} = (m dt/d\tau, m d\mathbf{x}/dt) = (\gamma m, \gamma \beta m)$$

- 4-velocity : ローレンツ変換
- 4-momentum : 同じローレンツ変換で変換

4-momentum の 0 成分の意味

$$p_0 = \gamma m = (1 - \beta^2)^{-1/2} m$$

$$\sim \left(1 + \frac{1}{2}\beta^2\right) m = mc^2 + \frac{1}{2}mv^2$$

$$\mathbf{p} = (E, \mathbf{p}) = (\gamma m, \gamma \beta m)$$

$$\text{ローレンツ不変量?} \quad E^2 - p^2 = m^2$$

$$m=0 \text{ ではどうか?} \quad E = p$$



# テンソル記法

$$\begin{pmatrix} t' \\ x' \\ y' \\ z' \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \gamma & -\gamma\beta & & \\ -\gamma\beta & \gamma & & \\ & & 1 & \\ & & & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} t \\ x \\ y \\ z \end{pmatrix}$$

$$x'^{\mu} = \Lambda^{\mu}_{\nu} x^{\nu}$$

# 反変ベクトル

$$\begin{pmatrix} t' \\ x' \\ y' \\ z' \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \gamma & -\gamma\beta & & \\ -\gamma\beta & \gamma & & \\ & & 1 & \\ & & & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} t \\ x \\ y \\ z \end{pmatrix}$$

$$x'^{\mu} = \Lambda^{\mu}_{\nu} x^{\nu} \quad \frac{\partial t'}{\partial t}$$

変換係数の微分の上下関係  
反変ベクトル

# 共変ベクトル

先のローレンツ変換を満たす  $(t, x, y, z)$  に対し、

$$\begin{pmatrix} t' \\ -x' \\ -y' \\ -z' \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \gamma & \gamma\beta & & \\ \gamma\beta & \gamma & & \\ & & 1 & \\ & & & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} t \\ -x \\ -y \\ -z \end{pmatrix} = (\Lambda_{\mu}^{\nu})^{-1} \begin{pmatrix} t \\ -x \\ -y \\ -z \end{pmatrix}$$

変換行列の要素は、 $\frac{\partial t}{\partial t'}$  などで決まり、共変ベクトル

$$x^{\mu} = \Lambda^{\mu}_{\nu} x^{\nu}$$

$$x'_{\mu} = \Lambda_{\mu}^{\nu} x_{\nu}$$

$$x_{\nu} \equiv \begin{pmatrix} t \\ -x \\ -y \\ -z \end{pmatrix}$$

さらに、反変、共変ベクトルは計量行列で以下のように接続。

$$x_{\mu} = \begin{pmatrix} 1 & & & \\ & -1 & & \\ & & -1 & \\ & & & -1 \end{pmatrix} x^{\nu} \equiv g_{\mu\nu} x^{\nu}$$

これを使うとローレンツ不変量は、

$$\text{ローレンツ不変} = g_{\mu\nu} x^{\mu} x^{\nu} = x_{\nu} x^{\nu}$$

# 4-derivative

$$\begin{cases} \frac{\partial}{\partial t'} = \frac{\partial t}{\partial t'} \frac{\partial}{\partial t} + \frac{\partial x}{\partial t'} \frac{\partial}{\partial x} \\ \frac{\partial}{\partial x'} = \frac{\partial t}{\partial x'} \frac{\partial}{\partial t} + \frac{\partial x}{\partial x'} \frac{\partial}{\partial x} \end{cases}$$

$$\begin{pmatrix} \frac{\partial}{\partial t'} \\ \frac{\partial}{\partial x'} \\ \frac{\partial}{\partial y'} \\ \frac{\partial}{\partial z'} \end{pmatrix} = (\Lambda^{\mu}_{\nu})^{-1} \begin{pmatrix} \frac{\partial}{\partial t} \\ \frac{\partial}{\partial x} \\ \frac{\partial}{\partial y} \\ \frac{\partial}{\partial z} \end{pmatrix} \quad \text{共変ベクトル}$$

$$\partial_{\mu} = \Lambda_{\mu}^{\nu} \partial_{\nu}$$

このように共変ベクトルであることに注意する。

$$\partial_{\nu} \equiv \frac{\partial}{\partial x^{\nu}}$$

# 宿題

1. 運動量  $p = 1(\text{GeV}/c)$  の  $K_L$  中間子が、15m 先の 2m 長の検出器内部で崩壊する確率は？  
( $K_L$  の質量  $m \sim 0.5(\text{GeV})$ 、寿命  $c\tau \sim 15(\text{m})$ )
2. 荷電パイの崩壊  $\pi^+ \rightarrow \mu^+ + \nu_\mu$  を使って、 $\nu_\mu$  の質量を 10% の精度で求めるのに必要となる  $\mu$  のエネルギー測定精度は？  
( $m_{\pi^+} = 140(\text{MeV})$ ,  $m_\mu = 105(\text{MeV})$ )
3. 中性パイの崩壊  $\pi^0 \rightarrow 2\gamma$  を考える。 $\pi^0$  の運動エネルギーが  $135(\text{MeV})$  の時  $2\gamma$  の開き角の最大値は？その開き角の分布は？  
( $m_{\pi^0} = 135(\text{MeV})$ )