

บทที่ 2

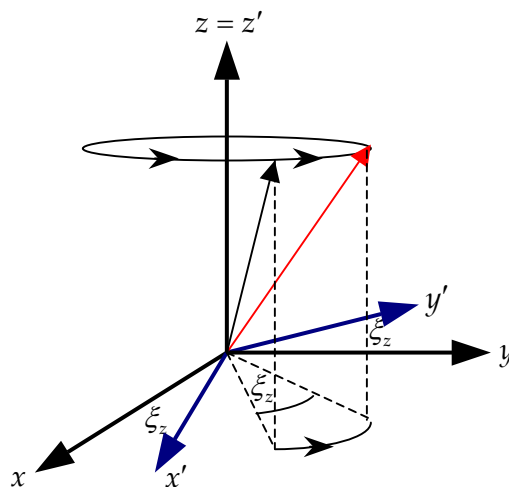
ทฤษฎี

2.1 การหมุนของปริภูมิเวกเตอร์

เวกเตอร์ตำแหน่งในปริภูมิสามมิติ $\vec{r} = x\hat{e}_x + y\hat{e}_y + z\hat{e}_z$ สามารถเขียนแทนในรูปแบบเมทริกซ์ได้ดังนี้

$$\vec{r} = x\hat{e}_x + y\hat{e}_y + z\hat{e}_z = \begin{bmatrix} x \\ y \\ z \end{bmatrix} \quad (2-1)$$

การหมุนของเวกเตอร์ในปริภูมิสามารถทำได้โดยใช้เมทริกซ์ขนาด 3×3 ในกรณีที่หมุนเวกเตอร์รอบแกน z เป็นมุม ξ_z ดังภาพประกอบ 2.1



ภาพประกอบ 2.1 แสดงการหมุนเวกเตอร์ในระนาบ xy ด้วยมุม ξ_z

เมทริกซ์ของการหมุนคือ

$$R_z(\xi_z) = \begin{bmatrix} \cos(\xi_z) & -\sin(\xi_z) & 0 \\ \sin(\xi_z) & \cos(\xi_z) & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} \quad (2-2)$$

ถ้า ξ_z มีค่าเข้าใกล้ศูนย์ สมการ (2-2) ประมาณได้ตามนี้

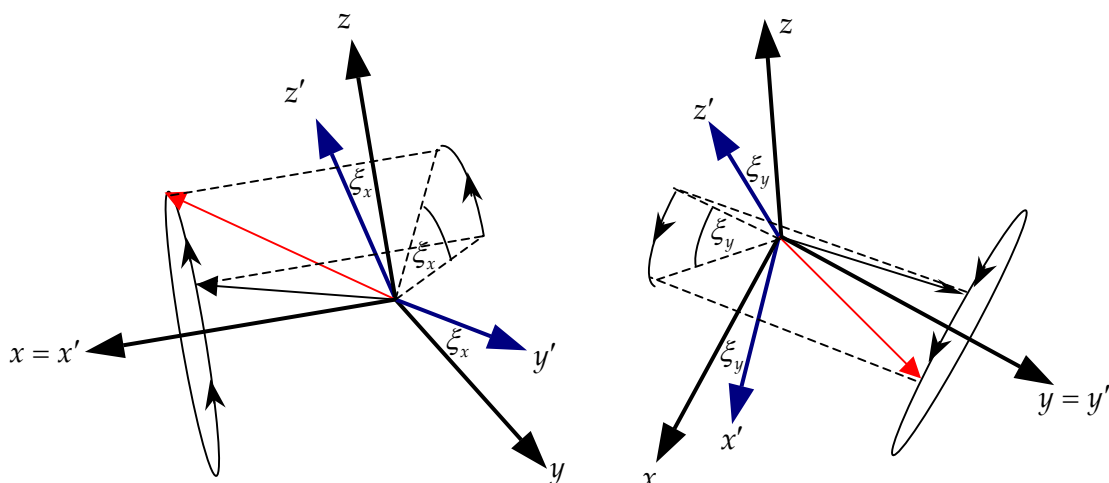
$$R_z(\xi_z) \approx \begin{bmatrix} 1 & -\xi_z & 0 \\ \xi_z & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} = I - i\xi_z T_z$$

$$= \exp(-i\xi_z T_z)$$
(2-3)

โดย I เป็นเมทริกซ์เอกลักษณ์ และ T_z เป็นเมทริกซ์ดังนี้

$$T_z = \begin{bmatrix} 0 & -i & 0 \\ i & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}$$
(2-4)

ในทำนองเดียวกัน การหมุนเวกเตอร์รอบแกน x และ y ดังภาพประกอบ 2.2



ภาพประกอบ 2.2 แสดงการหมุนเวกเตอร์ในระนาบ yz และ xz เป็นมุม ξ_x และ ξ_y ตามลำดับ

เมทริกซ์ของการหมุน $R_x(\xi_x)$ และ $R_y(\xi_y)$ คือ

$$R_x(\xi_x) = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & \cos(\xi_x) & -\sin(\xi_x) \\ 0 & \sin(\xi_x) & \cos(\xi_x) \end{bmatrix}$$

$$R_y(\xi_y) = \begin{bmatrix} \cos(\xi_y) & 0 & \sin(\xi_y) \\ 0 & 1 & 0 \\ -\sin(\xi_y) & 0 & \cos(\xi_y) \end{bmatrix} \quad (2-5)$$

ถ้ามุม ξ_x และ ξ_y มีค่าเข้าใกล้ศูนย์จะได้ว่า

$$R_x(\xi_x) \approx \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & -\xi_x \\ 0 & \xi_x & 1 \end{bmatrix} = I - i\xi_x T_x$$

$$= \exp(-i\xi_x T_x)$$

$$R_y(\xi_y) \approx \begin{bmatrix} 1 & 0 & \xi_y \\ 0 & 1 & 0 \\ -\xi_y & 0 & 1 \end{bmatrix} = I - i\xi_y T_y$$

$$= \exp(-i\xi_y T_y)$$

โดย T_x และ T_y เป็นตามนี้

$$T_x = \begin{bmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & -i \\ 0 & i & 0 \end{bmatrix} \quad \text{และ} \quad T_y = \begin{bmatrix} 0 & 0 & i \\ 0 & 0 & 0 \\ -i & 0 & 0 \end{bmatrix} \quad (2-6)$$

การหมุนรอบแกน z , y และ x ด้วยมุม ξ_z , ξ_y และ ξ_x ตามลำดับ เป็นผลคูณของ $R_x(\xi_x)$ $R_y(\xi_y)$ $R_z(\xi_z)$ ดังนี้

$$R(\xi_x, \xi_y, \xi_z) = R_x(\xi_x)R_y(\xi_y)R_z(\xi_z)$$

$$= \exp(-i\xi_x T_x) \cdot \exp(-i\xi_y T_y) \cdot \exp(-i\xi_z T_z) \quad (2-7)$$

$$= \exp(-i\xi.T)$$

โดย $\xi.T = \xi_x T_x + \xi_y T_y + \xi_z T_z$

เอกโพเนนเชียลของเมทริกซ์สองเทอมคูณกันจะได้อะไรไปดังนี้

$$\exp(-i\xi.T).\exp(-i\zeta.T) = \exp(-i\zeta.T) \quad (2-8)$$

ค่า ζ ในเทอมของ ξ และ ζ หาได้โดยใช้เอกลักษณ์ของเอกโพเนนเชียลในรูปอนุกรมอนันต์ตามนี้

$$\exp(-i\xi.T) = 1 - i\xi.T - \frac{(\xi.T)^2}{2!} + \dots \quad (2-9)$$

โดยอาศัยความสัมพันธ์ตามสมการ (2-9) ด้านซ้ายมือของสมการ (2-8) เป็น

$$\begin{aligned} \exp(-i\zeta.T) &= \exp(-i\xi.T).\exp(-i\zeta.T) \\ &= \left(1 - i\xi.T - \frac{(\xi.T)^2}{2!} + \dots\right) \left(1 - i\zeta.T - \frac{(\zeta.T)^2}{2!} + \dots\right) \\ &= \left(1 - i(\xi+\zeta).T - \frac{[(\xi+\zeta).T]^2}{2!} - \frac{[\xi.T, \zeta.T]}{2} + \dots\right) \\ &= \exp\left(-i(\xi+\zeta).T - \frac{[(\xi+\zeta).T]^2}{2!} - \frac{[\xi.T, \zeta.T]}{2} + \dots\right) \end{aligned} \quad (2-10)$$

ค่า ζ หาได้เมื่อทราบค่าของคอมมิวเตเตอร์ ซึ่งความสัมพันธ์ของคอมมิวเตเตอร์ระหว่างตัวดำเนินการ T เป็นตามนี้

$$[T_x, T_y] = iT_z \quad [T_y, T_z] = iT_x \quad \text{และ} \quad [T_z, T_x] = iT_y \quad (2-11)$$

ซึ่งเป็นไปตามคุณสมบัติพีชคณิตของลี $so(3)$ [2,10,11,12]

พีชคณิตของลีที่ได้กล่าวมานั้นมาจากกรุปของการหมุนเวกเตอร์ในปริภูมิ 3 มิติซึ่งจะมีบทบาทที่มีความสำคัญต่อการนิยามพีชคณิตของลีในแบบต่างๆไป พีชคณิตของลีบนปริภูมิเวกเตอร์ V มีคุณสมบัติภายใต้การกระทำแบบเชิงเส้นคู่ (bilinear) ดังต่อไปนี้

1. $[x_1 + x_2, y] = [x_1, y] + [x_2, y]$ โดยที่ x_1, x_2 และ y เป็นสมาชิกในปริภูมิเวกเตอร์ V
2. $[ax, y] = a[x, y]$ โดยที่ a เป็นสมาชิกในสนามของจำนวนจริง n และจำนวนเชิงซ้อน n
 x และ y เป็นสมาชิกในปริภูมิเวกเตอร์ V
3. $[x, y] = -[y, x]$ สำหรับทุก x และ y เป็นสมาชิกในปริภูมิเวกเตอร์ V และ
4. $[x, [y, z]] + [y, [z, x]] + [z, [x, y]] = 0$ โดยที่ x, y และ z เป็นสมาชิกในปริภูมิเวกเตอร์ V

คุณสมบัติข้อที่ 1 เป็นคุณสมบัติในการกระจายผลรวมของสมาชิกในคอมมิวเตเตอร์ คุณสมบัติข้อที่ 2 เป็นการจัดกลุ่มการคูณของสมาชิกในคอมมิวเตเตอร์ด้วยสนามของจำนวนจริง n หรือจำนวนเชิงซ้อน \mathbb{C} คุณสมบัติข้อที่ 3 เป็นคุณสมบัติในการสลับลำดับการคูณของสมาชิกในคอมมิวเตเตอร์ และคุณสมบัติข้อที่ 4 เป็นเงื่อนไขบังคับเรียกว่าเอกลักษณ์แบบยาโคบี

พีชคณิตของลีแบ่งเป็น 2 กลุ่ม [13,14,15] ได้แก่ พีชคณิตของลีแบบฉบับมี 4 กลุ่มย่อยคือ $\mathfrak{su}(n+1)$ $\mathfrak{sp}(2n)$ $\mathfrak{so}(2n+1)$ และ $\mathfrak{so}(2n)$ ส่วนพีชคณิตอีกแบบหนึ่งคือ พีชคณิตของลีแบบเฉพาะมี 5 กลุ่มย่อยคือ G_2 F_4 E_6 E_7 และ E_8 พีชคณิตของลีนियามได้ในเทอมของเมทริกซ์โดยการกำหนดให้ $\{e_{a,b}\}$ โดยที่ $1 \leq a < b \leq n$ เป็นเซตของฐานหลักมาตรฐานบนปริภูมิเวกเตอร์ V $e_{a,b}$ เป็นเมทริกซ์ขนาด $n \times n$ ที่มีองค์ประกอบในแถวที่ a และหลักที่ b เป็น 1 ส่วนองค์ประกอบที่เหลือมีค่าเป็นศูนย์

$$e_{a,b} = \begin{cases} 1 & \text{ในแถวที่ } a \text{ และหลักที่ } b \\ 0 & \text{นอกแถวที่ } a \text{ และหลักที่ } b \end{cases} \quad (2-12)$$

กฎการคูณสำหรับ $e_{a,b}$ คือ

$$e_{a,b}e_{c,d} = e_{a,d}\delta_{b,c} \quad (2-13)$$

ตัวอย่าง เช่น ในปริภูมิเวกเตอร์ 2 มิติ กำหนดให้ฐานหลัก

$$e_{2,1} = \begin{pmatrix} 0 & 0 \\ 1 & 0 \end{pmatrix} \text{ และ } e_{1,2} = \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 0 & 0 \end{pmatrix} \quad (2-14)$$

จะได้ว่า

$$e_{2,1}e_{1,2} = \begin{pmatrix} 0 & 0 \\ 1 & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 0 & 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix} = e_{2,2} \quad (2-15)$$

เมทริกซ์มีความสัมพันธ์ของคอมมิวเตเตอร์ [14] ดังนี้

$$\begin{aligned} [e_{a,b}, e_{c,d}] &= e_{a,b}e_{c,d} - e_{c,d}e_{a,b} \\ &= e_{a,d}\delta_{b,c} - e_{c,b}\delta_{a,d} \end{aligned} \quad (2-16)$$

กำหนดฐานหลักตามสมการ (2-14) ความสัมพันธ์ตามสมการ (2-16) จะได้

$$\begin{aligned} [e_{2,1}, e_{1,2}] &= \left[\begin{pmatrix} 0 & 0 \\ 1 & 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 0 & 0 \end{pmatrix} \right] = \begin{pmatrix} 0 & 0 \\ 1 & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 0 & 0 \end{pmatrix} - \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 0 & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 0 & 0 \\ 1 & 0 \end{pmatrix} \\ &= \begin{pmatrix} 0 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix} - \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 0 \end{pmatrix} = e_{2,2} - e_{1,1} \end{aligned} \quad (2-17)$$

สำหรับเมทริกซ์เอกลักษณะ $I = \sum_i e_{i,i}$ ซึ่งมีองค์ประกอบในแนวทแยงเป็น 1 ทั้งหมดจะมีคอมมิวเตเตอร์ (commutator) เป็นศูนย์กับทุกๆ เมทริกซ์ฐานหลัก

2.2 พีชคณิตของลีแบบฉบับ (Classical Lie algebras)

2.2.1 พีชคณิตของลีแบบยูนิแทรีพิเศษ $\mathfrak{su}(n+1)$ หรือ A_n

$\mathfrak{su}(n+1)$ ประกอบด้วยเมทริกซ์ฐานหลัก $e_{a,b}$ โดย $a \neq b$ และพีชคณิตคาร์ตังย่อย $h = \sum \lambda_i e_{i,i}$ ภายใต้เงื่อนไขบังคับ $\sum \lambda_i = 0$ จำนวนเมทริกซ์ของตัวกำเนิดของ $\mathfrak{su}(n+1)$ มีทั้งหมด $n(n+2)$ ตัว ความสัมพันธ์ของคอมมิวเตเตอร์ระหว่าง h และ $e_{a,b}$ เป็นดังนี้ [11,14,15]

$$\begin{aligned} [h, e_{a,b}] &= \left[\sum_i \lambda_i e_{i,i}, e_{a,b} \right] \\ &= \sum_i \lambda_i [e_{i,i}, e_{a,b}] \\ &= \sum_i (\lambda_i e_{i,b} \delta_{i,a} - \lambda_i e_{a,i} \delta_{b,i}) \\ &= (\lambda_a - \lambda_b) e_{a,b} \\ &= \begin{cases} +(\lambda_a - \lambda_b) e_{a,b} ; a < b \\ -(\lambda_a - \lambda_b) e_{a,b} ; a > b \end{cases} \end{aligned} \tag{2-18}$$

$e_{a,b}$ เป็นเวกเตอร์รากและ $\lambda_a - \lambda_b$ เป็นรากฐานหลักของปริภูมิรากของ A_n

ถ้า α_i ไม่เป็นผลรวมเชิงเส้นของ α_j แล้ว α_i เป็นรากพื้นฐานอย่างง่ายกำหนดให้เป็นตามนี้

$$\begin{aligned} \alpha_1(h) &= \lambda_1 - \lambda_2 \\ \alpha_2(h) &= \lambda_2 - \lambda_3 \\ &\vdots \\ \alpha_{n-2}(h) &= \lambda_{n-2} - \lambda_{n-1} \\ \alpha_{n-1}(h) &= \lambda_{n-1} - \lambda_n \end{aligned} \tag{2-19}$$

สมการ (2-19) เขียนกลับในรูปเมทริกซ์ของตัวดำเนินการได้ตามนี้

$$h_{\alpha_1} = e_{1,1} - e_{2,2}$$

$$\begin{aligned}
h_{\alpha_2} &= e_{2,2} - e_{3,3} \\
&\quad \text{M} \\
h_{\alpha_{n-2}} &= e_{n-2,n-2} - e_{n-1,n-1} \\
h_{\alpha_{n-1}} &= e_{n-1,n-1} - e_{n,n}
\end{aligned} \tag{2-20}$$

จากตัวดำเนินการคาร์ตัง

$$h_{\alpha_i} = e_{i,i} - e_{i+1,i+1} \tag{2-21}$$

จะให้รูปแบบคิลลิง (Killing form) ระหว่าง h_{α_i} และ h_{α_j} ตามนี้

$$(h_{\alpha_i}, h_{\alpha_j}) \equiv \langle \alpha_i, \alpha_j \rangle = (\delta_{i,j} - \delta_{i,j+1} - \delta_{i+1,j} + \delta_{i+1,j+1}) \tag{2-22}$$

สมการ (2-22) เมื่อพิจารณาค่า i และ j จะได้ว่า

$$\begin{aligned}
\langle \alpha_i, \alpha_j \rangle &= 2 ; i = j \\
\langle \alpha_i, \alpha_j \rangle &= -1 ; j = i \pm 1 \\
\langle \alpha_i, \alpha_j \rangle &= 0 ; j \neq i \pm 1
\end{aligned} \tag{2-23}$$

รูปแบบคิลลิงของผลคูณภายในระหว่างราก α_i และ α_j $\langle \alpha_i, \alpha_j \rangle$ นำไปสู่การสร้างเมทริกซ์คาร์ตัง A ซึ่งเป็นเมทริกซ์ขนาด $n \times n$ โดย n เป็นแรนค์ (rank) ของพีชคณิตของลี สมาชิกในแถว i หลัก j ของ A คำนวณได้จาก

$$A_{i,j} = 2 \frac{\langle \alpha_i, \alpha_j \rangle}{\langle \alpha_j, \alpha_j \rangle} \tag{2-24}$$

โดยที่ $i, j = 1, 2, \dots, n$

ตัวอย่างเมทริกซ์คาร์ตัง (Cartan matrix) สำหรับ $\mathfrak{su}(3) \equiv A_2$

$$JAJ = \begin{pmatrix} -A_4 & A_3 \\ A_2 & -A_1 \end{pmatrix} \quad (2-27)$$

ภายใต้เงื่อนไขบังคับ $A^t = JAJ$ จะให้ผลว่า

$$A_1^t = -A_4, \quad A_2^t = A_2 \quad \text{และ} \quad A_3^t = A_3 \quad (2-28)$$

จากเงื่อนไข (2-28) เมทริกซ์ฐานหลักที่สอดคล้องกับพีชคณิตแบบซิมเพลคติก คือ

$$\begin{aligned} e_{j,k}^1 &= e_{1j,k} - e_{2k+n,j+n} ; j, k \leq n \\ &\quad A_1 = -A_4^t \\ e_{j,k}^2 &= e_{1j,k+n} + e_{4k+n,j} ; j \leq k ; j, k \leq n \\ &\quad A_2 = A_2^t \\ e_{j,k}^3 &= e_{1j+n,k} + e_{4k,j+n} ; j \leq k ; j, k \leq n \\ &\quad A_3 = A_3^t \end{aligned} \quad (2-29)$$

พีชคณิตคาร์ตังย่อยของพีชคณิตแบบซิมเพลคติกคือ $h = \sum_i \lambda_i h_i = \sum_i \lambda_i e_{i,i}$ คอมมิวเตเตอร์ระหว่าง h และ $e_{j,k}^l$ โดย $l = 1, 2, 3$ จะให้ผลตามนี้

$$\begin{aligned} [h, e_{j,k}^1] &= +(\lambda_j - \lambda_k) e_{j,k}^1 ; j \neq k \\ [h, e_{j,k}^2] &= +(\lambda_j + \lambda_k) e_{j,k}^2 ; j \leq k \\ [h, e_{j,k}^3] &= -(\lambda_j + \lambda_k) e_{j,k}^3 ; j \leq k \end{aligned} \quad (2-30)$$

รากพื้นฐาน (simple roots) ของพีชคณิตนี้คือ

$$\begin{aligned} \alpha_1(h) &= \lambda_1 - \lambda_2 \\ \alpha_2(h) &= \lambda_2 - \lambda_3 \\ &\quad \vdots \\ \alpha_{n-1}(h) &= \lambda_{n-1} - \lambda_n \\ \alpha_n(h) &= 2\lambda_n \end{aligned} \quad (2-31)$$

ในเทอมของเมทริกซ์จะเป็น

$$h_{\alpha_i} = e_{i,i} - e_{i+1,i+1} ; i < n \quad (2-32)$$

$$h_{\alpha_n} = e_{n,n} \quad (2-33)$$

กรณีของ $su(n+1)$ และ $sp(2n)$ ที่เป็นเมทริกซ์แนวทแยง การหลีกเลี่ยงปัญหาดังกล่าวสามารถทำได้โดยแปลงเมทริกซ์ A ให้เป็นเมทริกซ์ในแนวทแยงด้วยเมทริกซ์ยูนิแทรี U ดังนี้

$$B = U^t A U \quad (2-36)$$

ให้ $K = U^t U$ จากเงื่อนไขบังคับ $A + A^t = 0$ จะให้ผลว่า

$$KB + B^t K = 0 \quad (2-37)$$

หรืออีกนัยหนึ่ง

$$B^t = -KBK^{-1} \quad (2-38)$$

พีชคณิตของลีแบบออร์ทอกอนอลแบ่งออกได้เป็น 2 กรณีตามมิติของเมทริกซ์ A

2.2.3.1 ในกรณีที่มิติเป็น $2n$ พีชคณิตแบบออร์ทอกอนอล $so(2n)$ หรือ D_n มีจำนวนเมทริกซ์ของตัวกำเนิดของ $so(2n)$ ทั้งหมด $n(2n-1)$ ตัว

กรณีนี้กำหนดให้เมทริกซ์ U เป็นดังนี้

$$U = \frac{1}{\sqrt{2}} \begin{pmatrix} i_n & -i_n \\ -I_n & -I_n \end{pmatrix} \quad (2-39)$$

ซึ่งให้เมทริกซ์ K ตามนี้

$$K = \begin{pmatrix} 0_n & I_n \\ I_n & 0_n \end{pmatrix} \quad (2-40)$$

สมมติให้เมทริกซ์ B เป็น

$$B = \begin{matrix} & & k & k+n \\ & j & & \\ & & & \\ j+n & & \begin{pmatrix} B_1 & B_2 \\ B_3 & B_4 \end{pmatrix} & \end{matrix} \quad (2-41)$$

จะได้ว่า

$$B^t = \begin{matrix} & & j & j+n \\ & k & & \\ & & & \\ k+n & & \begin{pmatrix} B_1^t & B_3^t \\ B_2^t & B_4^t \end{pmatrix} & \end{matrix} \quad (2-42)$$

จากเงื่อนไขบังคับ $B^t = -KBK^{-1} = -KBK$ จะได้ว่า

$$B^t = \begin{pmatrix} -B_4 & -B_3 \\ -B_2 & -B_1 \end{pmatrix} \quad (2-$$

43)

เมื่อเปรียบเทียบสมการ (2-42) กับสมการ (2-43) จะได้เงื่อนไขว่า

$$B_1^t = -B_4, \quad B_2^t = -B_2 \quad \text{และ} \quad B_3^t = -B_3 \quad (2-44)$$

เมทริกซ์ฐานหลักที่เป็นไปตามเงื่อนไข (2-44) คือ

$$\begin{aligned} e_{j,k}^1 &= e_{1j,k} - e_{2k+n,j+n} \\ & \quad B_1 = -B_4^t \\ e_{j,k}^2 &= e_{1j,k+n} - e_{4k+n,j} ; j < k \\ & \quad B_2 = -B_2^t \\ e_{j,k}^3 &= e_{1j+n,k} - e_{4k,j+n} ; j < k \\ & \quad B_3 = B_3^t \end{aligned} \quad (2-45)$$

พีชคณิตคาร์ตังย่อย $h = \sum_i \lambda_i h_i = \sum_i \lambda_i e_{i,i}$ จะให้คอมมิวเตเตอร์ระหว่าง h และ $e'_{j,k}$ โดยที่ $l = 1, 2, 3$ เป็นดังนี้

$$\begin{aligned} [h, e_{j,k}^1] &= +(\lambda_j - \lambda_k) e_{j,k}^1 ; j \neq k \\ [h, e_{j,k}^2] &= +(\lambda_j + \lambda_k) e_{j,k}^2 ; j < k \\ [h, e_{j,k}^3] &= -(\lambda_j + \lambda_k) e_{j,k}^3 ; j < k \end{aligned} \quad (2-46)$$

กำหนดรากพื้นฐานเป็น

$$\begin{aligned} \alpha_1(h) &= \lambda_1 - \lambda_2 \\ \alpha_2(h) &= \lambda_2 - \lambda_3 \\ \alpha_{n-1}(h) &= \lambda_{n-1} - \lambda_n \\ \alpha_n(h) &= \lambda_{n-1} + \lambda_n \end{aligned} \quad (2-47)$$

สมการ (2-47) เขียนกลับไปในรูปแบบเมทริกซ์ได้ตามนี้

$$\begin{aligned} h_{\alpha_i} &= e_{i,i} - e_{i+1,i+1} ; i = 1, \dots, n-1 \\ h_{\alpha_n} &= e_{n-1,n-1} + e_{n,n} \end{aligned} \quad (2-48)$$

ผลคูณสเกลาร์ของรากพื้นฐานเป็นดังนี้

$$\begin{aligned}\langle \alpha_i, \alpha_j \rangle &= (\delta_{i,j} - \delta_{i,j+1} - \delta_{i+1,j} + \delta_{i+1,j+1}) ; i, j < n \\ \langle \alpha_i, \alpha_n \rangle &= (\delta_{i,n-1} + \delta_{i,n} - \delta_{i+1,n-1} - \delta_{i+1,n}) ; i < n\end{aligned}\tag{2-49}$$

สมการ (2-49) เมื่อพิจารณาค่า i, j และ n จะได้ว่า

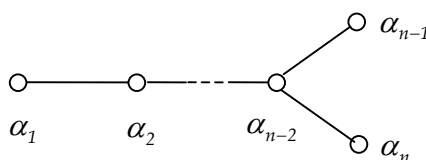
$$\begin{aligned}\langle \alpha_i, \alpha_j \rangle &= 2 ; i = j \\ \langle \alpha_i, \alpha_j \rangle &= -1, \langle \alpha_i, \alpha_j \rangle = 0 ; j \neq i \pm 1 \\ \langle \alpha_i, \alpha_n \rangle &= 0 ; i = n-1, n \geq 3 \\ \langle \alpha_i, \alpha_n \rangle &= -1 ; i = n-2, n \geq 3 \\ \langle \alpha_i, \alpha_{n-1} \rangle &= -1 ; i = n-2, n \geq 3\end{aligned}\tag{2-50)$$

พีชคณิตแบบออร์ธอกอนอล $so(2n) \equiv D_n$ จะมีเมทริกซ์คาร์ตังและแผนภาพดินกินสำหรับจำนวน n ใดๆตามนี้

เมทริกซ์คาร์ตัง

$$\begin{pmatrix} 2 & -1 & 0 & \cdot & \cdot & \cdot & \cdot & \cdot & \cdot \\ -1 & 2 & -1 & \cdot & \cdot & \cdot & \cdot & \cdot & \cdot \\ 0 & -1 & \cdot & \cdot & \cdot & \cdot & \cdot & \cdot & \cdot \\ \cdot & \cdot & \cdot & \cdot & \cdot & \cdot & \cdot & \cdot & \cdot \\ \cdot & \cdot & \cdot & \cdot & \cdot & \cdot & \cdot & \cdot & \cdot \\ \cdot & \cdot & \cdot & \cdot & \cdot & 2 & -1 & 0 & 0 \\ \cdot & \cdot & \cdot & \cdot & \cdot & -1 & 2 & -1 & -1 \\ \cdot & \cdot & \cdot & \cdot & \cdot & 0 & -1 & 2 & 0 \\ \cdot & \cdot & \cdot & \cdot & \cdot & 0 & -1 & 0 & 2 \end{pmatrix}$$

แผนภาพดินกิน



2.2.3.2 ในกรณีที่มิติเป็น $2n+1$ พีชคณิตแบบออร์ธอกอนอล $so(2n+1)$ หรือ B_n มีจำนวนเมทริกซ์ของตัวกำเนิดของ $so(2n+1)$ ทั้งหมด $n(2n+1)$ ตัว กรณีนี้กำหนดให้เมทริกซ์ U เป็นดังนี้

$$U = \frac{1}{\sqrt{2}} \begin{pmatrix} \sqrt{2} & 0 & 0 \\ 0 & i_n & -i_n \\ 0 & -1_n & -1_n \end{pmatrix} \quad (2-51)$$

ซึ่งให้เมทริกซ์ K ตามนี้

$$K = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0_n & I_n \\ 0 & I_n & 0_n \end{pmatrix} \quad (2-52)$$

กำหนดให้เมทริกซ์ B มีรูปแบบตามนี้

$$B = \begin{pmatrix} b_1 & c_1 & c_2 \\ d_1 & B_1 & B_2 \\ d_2 & B_3 & B_4 \end{pmatrix} \quad (2-53)$$

จากเงื่อนไข $B = -KBK^{-1}$ จะได้ว่า

$$b_1 = 0, \quad c_1 = -d_2^t \quad \text{และ} \quad c_2 = -d_1^t \quad (2-54)$$

และ

$$B_4 = -B_1^t, \quad B_2 = -B_2^t \quad \text{และ} \quad B_3 = -B_3^t \quad (2-55)$$

สมการ (2-54) เป็นเงื่อนไขเพิ่มเติมจากมิติที่เป็นคู่ซึ่งให้เมทริกซ์ดังนี้

$$e_j^4 = e_{1 \ 0, k} - e_{2 \ 4, j+n} \quad \text{และ} \quad e_j^5 = e_{1 \ 0, k+n} - e_{2 \ 4, j} \quad \text{โดยที่} \quad 1 \leq j \leq n \quad (2-56)$$

$c_1 = -d_2^t \qquad c_2 = -d_1^t$

คอมมิวเตเตอร์ระหว่าง h และ e_j^l โดยที่ $l = 4, 5$ เป็นตามนี้

$$[h, e_j^4] = -\lambda_j e_j^4, \quad [h, e_j^5] = +\lambda_j e_j^5 \quad (2-57)$$

กำหนดรากพื้นฐานเป็น

$$\begin{aligned} \alpha_1(h) &= \lambda_1 - \lambda_2 \\ \alpha_2(h) &= \lambda_2 - \lambda_3 \\ &\vdots \\ \alpha_{n-1}(h) &= \lambda_{n-1} - \lambda_n \\ \alpha_n(h) &= \lambda_n \end{aligned} \quad (2-$$

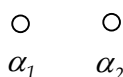
สังเกตว่าพีชคณิต B_n และ C_n มีความคล้ายคลึงกัน ในเมทริกซ์คาร์ตังสมาชิกของเมทริกซ์แตกต่างกันเฉพาะในส่วนนอกแนวทแยงตัวสุดท้าย ในส่วนของแผนภาพดินกินจากวงกลมโปรงเป็นวงกลมทึบ

การคำนวณเมทริกซ์คาร์ตังของพีชคณิตตามที่ได้กล่าวมาแล้วนั้น สรุปได้ว่าเมทริกซ์คาร์ตังเป็นเมทริกซ์จัตุรัสที่มีสมาชิก $A_{i,j}$ ตามนี้ [13,15]

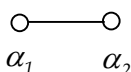
- 1) $A_{i,j}$ เป็นจำนวนเต็ม ได้แก่ $-3, -1, 0$ และ 2
- 2) $A_{i,j}$ เท่ากับ 2 ในทุกตำแหน่งของแนวทแยงในเมทริกซ์
- 3) $A_{i,j}$ มีค่าน้อยกว่า 0 เฉพาะนอกแนวทแยง
- 4) $A_{i,j}$ มีค่าเท่ากับ 0 เมื่อ $A_{j,i}$ มีค่าเท่ากับ 0

แผนภาพดินเป็นแผนภาพแสดงความสัมพันธ์ระหว่างรากพื้นฐานซึ่งมีหลักในการเขียนดังนี้

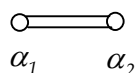
- ถ้ามุมระหว่างคู่ของรากพื้นฐานใดๆเท่ากับ 90 องศา ให้เขียนแผนภาพโดยไม่ใช้เส้นเชื่อมระหว่างรากพื้นฐานคู่นั้น



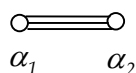
- ถ้ามุมระหว่างคู่ของรากพื้นฐานใดๆเท่ากับ 120 องศา ให้เขียนแผนภาพโดยใช้เส้นตรงเชื่อมระหว่างรากพื้นฐานคู่นั้น



- ถ้ามุมระหว่างคู่ของรากพื้นฐานใดๆเท่ากับ 135 องศา ให้เขียนแผนภาพโดยใช้เส้นตรงสองเส้นเชื่อมระหว่างรากพื้นฐานคู่นั้น



- ถ้ามุมระหว่างคู่ของรากพื้นฐานใดๆเท่ากับ 150 องศา ให้เขียนแผนภาพโดยใช้เส้นตรงสามเส้นเชื่อมระหว่างรากพื้นฐานคู่นั้น



- ถ้ารากพื้นฐานมีขนาดสั้นจะแทนด้วยวงกลมทึบ สำหรับรากพื้นฐานที่มีขนาดยาวกว่าจะแทนด้วยวงกลมโปรง

