

## Lista 9 - Mecânica Clássica

Ricardo Antonio Mosna, novembro de 2021

1. Seja  $G$  o subconjunto das matrizes  $2n \times 2n$  reais  $M$  que satisfazem

$$M^t J M = J,$$

onde  $J = \begin{bmatrix} 0 & I_n \\ -I_n & 0 \end{bmatrix}$  e  $I_n$  é a matriz identidade  $n \times n$ .

- (a) Mostre que se  $M \in G$  então  $\det(M) = \pm 1$ ,  $M^{-1} = -JM^t J$  e  $MJM^t = J$ .<sup>1</sup>
- (b) Mostre que  $G$  é um grupo (o chamado grupo simplético).
- (c) Determine a álgebra de Lie de  $G$ .
2. Seja  $g$  o produto interno em  $\mathbb{R}^n$  definido por  $g(x, y) = x^t \eta y$ , com  $\eta = \text{diag}(1, \dots, 1, -1, \dots, -1)$ .
- (a) Mostre que suas isometrias são dadas por  $G = \{M \text{ matrizes } n \times n \text{ reais: } M^t \eta M = \eta\}$ .
- (b) Mostre que se  $M \in G$  então  $\det(M) = \pm 1$ ,  $M^{-1} = \eta M^t \eta$  e  $M \eta M^t = \eta$ .
- (c) Mostre que  $G$  é um grupo.
- (d) Determine a álgebra de Lie de  $G$ .

3. Considere  $\mathfrak{so}(3)$  com seus geradores usuais dados por

$$J_1 = \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & -1 \\ 0 & 1 & 0 \end{pmatrix}, \quad J_2 = \begin{pmatrix} 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 0 \\ -1 & 0 & 0 \end{pmatrix}, \quad J_3 = \begin{pmatrix} 0 & -1 & 0 \\ 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}.$$

- (a) Mostre que  $(J_k)_{ab} = -\epsilon_{kab}$ .
- (b) Mostre que  $[J_i, J_j] = \epsilon_{ijk} J_k$ .
4. Considere  $\mathfrak{so}(4)$  com seus geradores usuais dados por

$$J_1 = \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & -1 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}, \quad J_2 = \begin{pmatrix} 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \\ -1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}, \quad J_3 = \begin{pmatrix} 0 & -1 & 0 & 0 \\ 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{pmatrix},$$

---

<sup>1</sup>Pode-se mostrar mais que isso:  $\det(M) = +1$ .

$$K_1 = \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 & -1 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \\ 1 & 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}, \quad K_2 = \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & -1 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \end{pmatrix}, \quad K_3 = \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & -1 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \end{pmatrix}.$$

Mostre que:

$$[J_i, J_j] = \epsilon_{ijk} J_k,$$

$$[J_i, K_j] = \epsilon_{ijk} K_k,$$

$$[K_i, K_j] = \epsilon_{ijk} J_k.$$