

4.3. Euklidische Dirac-Felder (in d Dimensionen)

Seiten 57-60:

$$S_p [e^{-\beta \hat{H}(\hat{p}, \hat{x})} T \{ \hat{x}_H(x_1) \dots \hat{p}_H(x_n) \}] = \int_{\substack{c(\beta) = -c(0) \\ c^*(\beta) = -c^*(0)}} \mathcal{D}c^* \mathcal{D}c \quad c(x_1) \dots c^*(x_n) e^{-\int_0^\beta dt \int d^d x \left\{ c^*(x) \frac{dc(x)}{dt} + H(c^*(x), c(x)) \right\}}$$

wobei

$$\hat{x} \equiv \hat{a} \quad \hat{p} \equiv \hat{a}^\dagger \quad \hat{\psi} \equiv \hat{\pi} = i\hat{\psi}^\dagger ; \quad \{ \hat{x}, \hat{p} \} = i ; \quad \{ c, c^* \} = 0 = \{ c, c \} = \{ c^*, c^* \} .$$

Wir verallgemeinern jetzt dieses Ergebnis zur Quantenfeldtheorie.

Seite 55:

$$\hat{H} = \int d^3 \vec{x} \hat{\bar{\psi}} [-i\gamma^i \partial_i + m] \hat{\psi} ; \quad \hat{\bar{\psi}} = \hat{\psi}^\dagger \gamma^0$$

Wir können also überall $\hat{\psi} \rightarrow \psi \equiv c$, $\hat{\psi}^\dagger \rightarrow \psi^\dagger \equiv c^*$ ersetzen.
Es ist weiterhin Konvention, $\bar{\psi} \equiv \psi^\dagger \gamma^0$ statt ψ^\dagger als Integrationsvariable zu nehmen. Damit erhalten wir:

$$S_p [e^{-\beta \hat{H}} T \{ \hat{\psi}_H(x_1) \dots \hat{\bar{\psi}}_H(x_n) \}] = \int \mathcal{D}\bar{\psi} \mathcal{D}\psi \quad \psi(x_1) \dots \bar{\psi}(x_n) e^{-\int_0^\beta dt \int d^3 \vec{x} \left\{ \bar{\psi} \gamma^0 \partial_t \psi + \bar{\psi} [-i\gamma^i \partial_i + m] \psi \right\}}$$

$$\psi(\beta, \vec{x}) = -\psi(0, \vec{x})$$

$$\bar{\psi}(\beta, \vec{x}) = -\bar{\psi}(0, \vec{x})$$

Zwei Schreibweisen:

(1) Definieren wir die euklidischen Dirac-Matrizen als

$$\gamma_0^E \equiv \gamma^0, \quad \gamma_i^E \equiv -i\gamma^i \quad (\Rightarrow \{ \gamma_\mu^E, \gamma_\nu^E \} = 2\delta_{\mu\nu})$$

wird der Exponent ganz einfach

$$S_E = \int_0^\beta dt \int d^3 \vec{x} \mathcal{L}_E, \quad \mathcal{L}_E \equiv \bar{\psi} [\gamma_\mu^E \partial_\mu + m] \psi$$

(2) Durch Wick-Drehung, $\tau = it$, $\partial_\tau = -i\partial_t$, $d\tau = i dt$, erhalten wir auf der anderen Seite (wie schon auf Seite 38 für Skalarfelder)

$$e^{i \int dt \int d^3 \vec{x} \mathcal{L}_M}, \quad \mathcal{L}_M = \bar{\psi} [i\gamma^\mu \partial_\mu - m] \psi$$

Störungstheorie

Wie für Bosonen, brauchen wir ein Wick-Theorem, um alles durch freie Propagatoren auszudrücken, sowie eben den freien Propagator.

Betrachten wir das Grassmann-Integral

$$I_{k...l; m...n} \equiv \int \{ \prod dc_i^* dc_i \} c_k \dots c_l c_m^* \dots c_n^* \exp \{ -c_p^* A_{pq} c_q \} ; A_{pq} \in \mathbb{C}$$

Wir definieren Grassmannsche Ableitungen als:

$$\left\{ \frac{d}{dc_i}, c_j \right\} \equiv \delta_{ij} , \left\{ \frac{d}{dc_i^*}, c_j^* \right\} \equiv \delta_{ij} ; \left\{ \frac{d}{dc_i}, \frac{d}{dc_j^*} \right\} = \left\{ \frac{d}{dc_i^*}, \frac{d}{dc_j} \right\} \equiv 0$$

Weiterhin führen wir Grassmannsche Quellen j, j^* ein:

$$Z[j, j^*] \equiv \int \{ \prod dc_i^* dc_i \} \exp \{ -c_p^* A_{pq} c_q + c_p^* j_p + j_q^* c_q \}$$

Dann gilt:

$$I_{k...l; m...n} = \left(\frac{d}{dj_k^*} \right) \dots \left(\frac{d}{dj_l^*} \right) \left(\frac{d}{dj_m} \right) \dots \left(\frac{d}{dj_n} \right) Z[j, j^*] \Big|_{j=j^*=0}$$

$Z[j, j^*]$ kann durch eine Substitution der Integrationsvariablen bestimmt werden:

$$c \rightarrow c + A^{-1} j$$
$$c^* \rightarrow c^* + j^* A^{-1}$$

$$\Rightarrow -c^* A c + c^* j + j^* c \rightarrow -c^* A c - \cancel{c^* j} - \cancel{j^* c} - j^* A^{-1} j + \cancel{c^* j} + j^* A^{-1} j + \cancel{j^* c} + j^* A^{-1} j$$
$$= -c^* A c + j^* A^{-1} j$$

$$\Rightarrow Z[j, j^*] = Z[0, 0] \cdot \exp \{ j_p^* A_{pq}^{-1} j_q \}$$

Es folgt:

(i) $\langle c_k c_l \rangle = \langle c_k^* c_l^* \rangle = 0$ [Aufgabe 2.2]

$$-\langle c_l^* c_k \rangle = \langle c_k c_l^* \rangle \equiv \frac{I_{kl}}{I} = \frac{d}{dj_k^*} \frac{d}{dj_l} e^{j_p^* A_{pq}^{-1} j_q} \Big|_{j=j^*=0} = + A_{kl}^{-1}$$

(ii) $\langle c_k c_l c_m^* c_n^* \rangle = + \overbrace{c_k c_l c_m^*} c_n^* - \overbrace{c_k c_l c_n^*} c_m^*$

wobei $\overbrace{c_l c_m^*} \equiv \langle c_l c_m^* \rangle$ [Aufgabe 3.1]

Also das alte Wick-Theorem, nur mit $(-1)^m$ dazu!

(iii) Verallgemeinerung von Aufgabe 2.1:

$$\underline{\underline{Z[0, 0] = \det A}}$$

Als eine Anwendung bestimmen wir den Schwinger-Propagator für das Dirac-Feld.

Konvention (wie schon auf Seite 33): alle Indizes unten impliziert $\gamma_\mu \equiv \gamma_\mu^E$, $\delta_\mu \equiv \delta_\mu^E$.

Schreiben wir $S_E = \int d^4x \int d^3z \mathcal{L}_E$ in Fourier-Darstellung (vgl. Seite 35-36):

$$\begin{aligned} \Psi(x) &= \frac{1}{V} \sum_p e^{i p \cdot x} \tilde{\Psi}(p) \\ \bar{\Psi}(x) &= \frac{1}{V} \sum_q e^{-i q \cdot x} \tilde{\bar{\Psi}}(q) \\ \Rightarrow S_E &= \frac{1}{V} \sum_p \frac{1}{V} \sum_q \int d^4x \tilde{\bar{\Psi}}(q) [i \gamma_\mu p_\mu + m] \tilde{\Psi}(p) \\ &= \frac{1}{V} \sum_p \tilde{\bar{\Psi}}(p) [i \gamma_\mu p_\mu + m] \tilde{\Psi}(p) \end{aligned}$$

Wir erhalten also

$$\langle \tilde{\Psi}_\alpha(p) \tilde{\bar{\Psi}}_\beta(q) \rangle = \int d^4x \delta_{p-q,0} [i \gamma_\mu p_\mu + m]_{\alpha\beta}^{-1}$$

Behauptung: $[i \gamma_\mu p_\mu + m]^{-1} = \frac{-i \gamma_\mu p_\mu + m}{p^2 + m^2}$

Beweis:

$$\begin{aligned} [-i \gamma_\mu p_\mu + m][i \gamma_\mu p_\mu + m] &= \gamma_\mu \gamma_\nu p_\mu p_\nu + m^2 \\ &= \frac{1}{2} p_\mu p_\nu \{\gamma_\mu, \gamma_\nu\} + m^2 = p^2 + m^2 \quad \square \end{aligned}$$

Insgesamt, für $V \rightarrow \infty$ (vgl. Seiten 35-36):

$$\begin{aligned} \langle \tilde{\Psi}_\alpha(p) \tilde{\bar{\Psi}}_\beta(q) \rangle &= \delta(p-q) \frac{[-i \gamma_\mu p_\mu + m]_{\alpha\beta}}{p^2 + m^2} \\ \langle \Psi_\alpha(x) \bar{\Psi}_\beta(y) \rangle &= \int \frac{d^4p}{(2\pi)^4} e^{i p \cdot (x-y)} \frac{[-i \gamma_\mu p_\mu + m]_{\alpha\beta}}{p^2 + m^2} \end{aligned}$$

Es wäre eine schöne Übung zu verifizieren, dass eine direkte Bestimmung von

$$\langle 0 | T \{ \hat{\Psi}_\alpha(x) \hat{\bar{\Psi}}_\beta(y) \} | 0 \rangle,$$

wie auf Seite 15 für $\langle 0 | T \{ \hat{\phi}(x) \hat{\phi}(y) \} | 0 \rangle$, dasselbe Ergebnis liefert!

Eigenschaften der Dirac-Matrizen in dimensionaler Regularisierung

Minkowski: $\{\gamma^\mu, \gamma^\nu\} = 2\eta^{\mu\nu} \mathbb{1}$; $(\gamma^\mu)^\dagger = \gamma^0 \gamma^\mu \gamma^0$
 Euklidisch: $\{\gamma_\mu, \gamma_\nu\} = 2\delta_{\mu\nu} \mathbb{1}$; $\gamma_\mu^\dagger = \gamma_\mu$; $\gamma_0 \equiv \gamma_0^E \equiv \gamma^0$, $\gamma_i \equiv \gamma_i^E \equiv -i\gamma^i$.

Im Folgenden betrachten wir euklidische Dirac-Matrizen.

- ① $Sp[\mathbb{1}] \equiv N$.
(Normalerweise $N \equiv 4$, manchmal aber $N = 2^{d/2}$ oder vielleicht auch $N = d$).
- ② $\mu \neq \nu \Rightarrow \gamma_\mu \gamma_\nu = -\gamma_\nu \gamma_\mu \quad | \cdot \gamma_\mu \Rightarrow Sp[\gamma_\mu \gamma_\nu \gamma_\mu] = Sp[\gamma_\nu] = -Sp[\gamma_\nu]$
 $\Rightarrow Sp[\gamma_\nu] = 0$.
- ③ $\gamma_\mu \gamma_\nu + \gamma_\nu \gamma_\mu = 2\delta_{\mu\nu} \mathbb{1}$
 $\Rightarrow Sp[\gamma_\mu \gamma_\nu] = N \cdot \delta_{\mu\nu}$.
- ④ $Sp[\gamma^\alpha \gamma^\beta \gamma^\gamma] = ?$ (a) zwei Indizes (z.B. α, β) gleich $\Rightarrow Sp[\gamma^\alpha \gamma^\beta \gamma^\gamma] = Sp[\gamma^\gamma] = 0$
(b) alle Indizes ungleich \Rightarrow
 $Sp[\gamma^\alpha \gamma^\beta \gamma^\gamma] = Sp[\gamma_\alpha^2 \gamma_\beta \gamma_\gamma] = -Sp[\gamma_\alpha \gamma_\beta \gamma_\alpha \gamma_\gamma] = -Sp[\gamma_\alpha^2 \gamma_\beta \gamma_\gamma]$
 $\Rightarrow Sp[\gamma_\mu \gamma_\nu \gamma_\lambda] = 0$.
- ⑤ $Sp[\gamma_\mu \gamma_\nu \gamma_\lambda \gamma_\sigma] = -Sp[\gamma_\nu \gamma_\mu \gamma_\lambda \gamma_\sigma] + 2\delta_{\mu\lambda} Sp[\gamma_\nu \gamma_\sigma]$
 $\hookrightarrow Sp[\gamma_\mu \gamma_\nu \gamma_\lambda \gamma_\sigma] - 2\delta_{\mu\lambda} Sp[\gamma_\nu \gamma_\sigma]$
 $\hookrightarrow -Sp[\gamma_\lambda \gamma_\mu \gamma_\nu \gamma_\sigma] + 2\delta_{\mu\lambda} Sp[\gamma_\nu \gamma_\sigma]$
 $\Rightarrow Sp[\gamma_\mu \gamma_\nu \gamma_\lambda \gamma_\sigma] = N(\delta_{\mu\lambda} \delta_{\nu\sigma} - \delta_{\mu\sigma} \delta_{\nu\lambda} + \delta_{\mu\sigma} \delta_{\nu\lambda})$.

usw.

- ⑥ Es gibt auch Identitäten ohne Spur, z.B.
 $\gamma_\mu \gamma_\alpha \gamma_\nu = -\gamma_\nu \gamma_\mu \gamma_\alpha + 2\delta_{\alpha\nu} \gamma_\mu$
 $\hookrightarrow \gamma_\nu \gamma_\mu \gamma_\alpha - 2\delta_{\mu\alpha} \gamma_\nu$
 $\hookrightarrow -\gamma_\nu \gamma_\alpha \gamma_\mu + 2\delta_{\mu\alpha} \gamma_\nu$
 $\Rightarrow \frac{1}{2}(\gamma_\mu \gamma_\alpha \gamma_\nu + \gamma_\nu \gamma_\alpha \gamma_\mu) = \gamma_\mu \delta_{\alpha\nu} + \gamma_\nu \delta_{\alpha\mu} - \delta_{\mu\nu} \gamma_\alpha$.

- ⑦ Es wird auch $\gamma_5 \equiv \gamma_0 \gamma_1 \gamma_2 \gamma_3$ definiert, mit $\gamma_5^2 = 1$, $\gamma_5^\dagger = \gamma_5$. \Rightarrow Aufgabe 3.2.
 Aber wie funktioniert γ_5 in d Dimensionen? Es gibt keine eindeutige Antwort! Die 't Hooft - Veltman - Konvention:

$$\{\gamma_5, \gamma_\mu\} = 0, \quad \mu \leq 3$$

$$[\gamma_5, \gamma_\mu] = 0, \quad \mu > 3$$