

1.6 Green-Funktionen und LSZ-Reduktion

Im vorigen Kapitel haben wir ein Streumatrixelement S_{fi} definiert, $S_{fi} = \langle \vec{p}_1, \dots, \vec{p}_m; in | \hat{S} | \vec{k}_1, \dots, \vec{k}_n; out \rangle$, in dem alles mit den "freien Feldern" $\hat{\phi}_H(t) = \hat{\phi}_I(t)$ ausgedrückt werden kann. Würden wir \hat{S} in eine Störungsreihe in \hat{H}_I entwickeln, könnten wir damit schon physikalische Größen berechnen.

Bevor wir das tun, zeigt es sich allerdings als nützlich, S_{fi} noch mit theoretisch "schöneren" Größen, Green-Funktionen, in Beziehung zu bringen.

Allgemeine Definitionen: (vgl. S. 13)

$$G_T^{(n)}(x_1, \dots, x_n) \equiv \langle 0 | T \{ \hat{\phi}_H(x_1) \dots \hat{\phi}_H(x_n) \} | 0 \rangle ; \quad \hat{\phi}_H \text{ im Heisenberg-Bild.}$$

Es kann sein, daß $G_T^{(n)}$ einen Teil der Form $\langle 0 | T \{ \dots \} | 0 \rangle \times \langle 0 | T \{ \dots \} | 0 \rangle$ enthält; wir nennen solche Teile "nicht-zusammenhängend" ["disconnected"].

$$G_{T,c}^{(n)}(x_1, \dots, x_n) \equiv \langle 0 | T \{ \hat{\phi}_H(x_1) \dots \hat{\phi}_H(x_n) \} | 0 \rangle_c \leftarrow \begin{array}{l} \text{nur der zusammenhängende} \\ \text{["connected"] Teil wird} \\ \text{berücksichtigt.} \end{array}$$

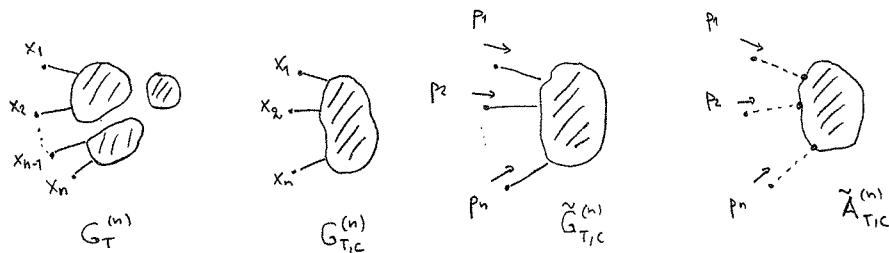
Fourier-Transformation:

$$(2\pi)^4 \delta^{(4)}(p_1 + \dots + p_n) \tilde{G}_{T,c}^{(n)}(p_1, \dots, p_n) \equiv \int d^4 x_1 \dots \int d^4 x_n G_{T,c}^{(n)}(x_1, \dots, x_n) e^{i(p_1 \cdot x_1 + \dots + p_n \cdot x_n)}$$

"Amputierung der externen Beine":

$$\tilde{A}_{T,c}^{(n)}(p_1, \dots, p_n) \equiv [\tilde{G}_{T,c}^{(2)}(p_1, p_1)]^{-1} \dots [\tilde{G}_{T,c}^{(2)}(p_n, p_n)]^{-1} \tilde{G}_{T,c}^{(n)}(p_1, \dots, p_n).$$

Graphisch:



Notabene:

Schon die volle 2-Punkt-Funktion $\tilde{G}_{T,c}^{(2)} = \text{---} \text{---} \text{---}$ ist äußerst nichttrivial, und enthält fast alle Information über die Wechselwirkungen des Teilchens!

Drücken wir zuerst die Green-Funktionen mit den Dirac-Bild-Feldern $\hat{\phi}_I$ aus.

Die Beziehung von $\hat{\phi}_I$ und $\hat{\phi}_H$:

$$* |t; I\rangle = e^{i\hat{H}_0 t} |t; s\rangle$$

$$= e^{i\hat{H}_0 t} e^{-i\hat{H}_I t} |0; s\rangle = e^{i\hat{H}_0 t} e^{-i\hat{H}(t-t_0)} e^{-i\hat{H}_{0,t}} |t_0; I\rangle$$

$$\Rightarrow \hat{U}_I(t, t_0) = e^{i\hat{H}_0 t} e^{-i\hat{H}(t-t_0)} e^{-i\hat{H}_{0,t}} \quad [\text{Aufgabe 3.3}]$$

$$* \hat{\phi}_H(t) = e^{i\hat{H}t} \hat{\phi}_s e^{-i\hat{H}t} = e^{i\hat{H}t} e^{-i\hat{H}_{0,t}} \hat{\phi}_I(t) e^{i\hat{H}_0 t} e^{-i\hat{H}t}$$

$$= \hat{U}_I^+(t, 0) \hat{\phi}_I(t) \hat{U}_I(t, 0)$$

Betrachten wir dann $G_T^{(n)}$. Falls zum Beispiel $t_1 > t_2 > \dots > t_n$, gilt:

$$G_T^{(n)} = \langle 0 | \hat{\phi}_H(x_1) \dots \hat{\phi}_H(x_n) | 0 \rangle$$

$$= \langle 0 | \hat{U}_I^+(t_1, 0) \hat{\phi}_I(x_1) \hat{U}_I(t_1, 0) \hat{U}_I^+(t_2, 0) \hat{\phi}_I(x_2) \hat{U}_I(t_2, 0) \dots \hat{U}_I^+(t_n, 0) \hat{\phi}_I(x_n) \hat{U}_I(t_n, 0) | 0 \rangle$$

$$= \langle 0 | \hat{U}_I^+(T, 0) \{ \hat{U}_I(T, t_1) \hat{U}_I^+(t_1, 0) \hat{\phi}_I(x_1) \dots \hat{\phi}_I(x_n) \hat{U}_I(t_n, 0) \} \hat{U}_I(-T, 0) | 0 \rangle$$

Aufgabe 3.3

$$\stackrel{T \rightarrow \infty}{=} \langle 0 | \hat{U}_I^+(T, 0) \{ \hat{U}_I(T, t_1) \hat{\phi}_I(x_1) \dots \hat{\phi}_I(x_n) \hat{U}_I(t_n, -T) \} \hat{U}_I(-T, 0) | 0 \rangle$$

$$= \langle 0 | \hat{U}_I^+(T, 0) T \{ \hat{\phi}_I(x_1) \dots \hat{\phi}_I(x_n) \hat{U}_I(T, t_1) \dots \hat{U}_I(t_n, -T) \} \hat{U}_I(-T, 0) | 0 \rangle$$

$$= \langle 0 | \hat{U}_I^+(T, 0) T \{ \hat{\phi}_I(x_1) \dots \hat{\phi}_I(x_n) \hat{U}_I(T, -T) \} \hat{U}_I(-T, 0) | 0 \rangle$$

$$\underbrace{\downarrow}_{\text{I} = \sum_n |n\rangle \langle n|} \qquad \underbrace{\downarrow}_{\text{II} = \sum_m |m\rangle \langle m|}$$

Jetzt schicken wir $T \rightarrow \infty$.

Es ist anzunehmen, daß die langen Zeitentwicklungen durch den Grundzustand dominiert werden [dies könnte mittels eines kleinen Imaginärteils in T garantiert werden].

$$\Rightarrow \langle 0 | \hat{U}_I(-T, 0) | 0 \rangle \stackrel{T \gg 1}{=} e^{i\alpha T}$$

$$\langle 0 | \hat{U}_I^+(T, 0) | 0 \rangle = \langle 0 | \hat{U}_I(0, T) | 0 \rangle \stackrel{T \gg 1}{=} e^{i\beta T}$$

Aufgabe 3.3

Aber dann ist

$$\langle 0 | \hat{U}_I(T, 0) | 0 \rangle = e^{-i\alpha T}$$

$$\langle 0 | \hat{U}_I(0, -T) | 0 \rangle = e^{-i\beta T}$$

$$\Rightarrow \langle 0 | \hat{U}_I^+(T, 0) | 0 \rangle \langle 0 | \hat{U}_I(-T, 0) | 0 \rangle = e^{i\beta T} e^{i\alpha T} = \frac{1}{e^{-i\alpha T} e^{i\beta T}} = \frac{1}{\langle 0 | \hat{U}_I(T, 0) \hat{U}_I(0, -T) | 0 \rangle}$$

$$\Rightarrow G_T^{(n)} = \frac{\langle 0 | T \{ \hat{\phi}_I(x_1) \dots \hat{\phi}_I(x_n) \hat{S} \} | 0 \rangle}{\langle 0 | \hat{S} | 0 \rangle}$$

mit $\hat{S} = \hat{U}_I(\infty, -\infty) = T \left\{ \exp \left[-i \int_{-\infty}^{\infty} dt \hat{H}_I(t) \right] \right\}$

Um uns jetzt in die Richtung der gewünschten Beziehung zu bewegen, erinnern wir uns an einige Matrixelemente des freien Skalarfeldes.

Seite 10:

$$\hat{\phi}_I(x) = \int \frac{d^3 \vec{p}}{\sqrt{(2\pi)^3 2 E_{\vec{p}}}} [\hat{a}_{\vec{p}} e^{-ip \cdot x} + \hat{a}_{\vec{p}}^\dagger e^{ip \cdot x}]$$

$$\Rightarrow \langle 0 | \hat{\phi}_I(x) | \vec{k}; in \rangle = \langle 0 | \hat{\phi}_I(x) \hat{a}_{\vec{k}}^\dagger | 0 \rangle = \frac{1}{\sqrt{(2\pi)^3 2 E_{\vec{k}}}} e^{-ik \cdot x}$$

$$\langle \vec{p}; in | \hat{\phi}_I(x) | 0 \rangle = \langle 0 | \hat{a}_{\vec{p}} \hat{\phi}_I(x) | 0 \rangle = \frac{1}{\sqrt{(2\pi)^3 2 E_{\vec{p}}}} e^{ip \cdot x}$$

Notabene:

(c) In der Literatur gibt es viele verschiedene Konventionen bzgl. Faktoren wie $\frac{1}{\sqrt{(2\pi)^3 2 E_{\vec{p}}}}$. Nur die physikalischen Ergebnisse sind immer dieselben.

(ii) Im Allgemeinen könnte $\hat{\phi}_I(x)$ anstelle eines "elementaren Feldes" auch ein "interpolierender Operator" sein. Dann führen wir eine "Normierungskonstante" Z_ϕ ein, und schreiben:

$$\langle 0 | \hat{\phi}_I(x) | \vec{k}; in \rangle = \frac{\sqrt{Z_\phi}}{\sqrt{(2\pi)^3 2 E_{\vec{k}}}} e^{-ik \cdot x}$$

$$\langle \vec{p}; in | \hat{\phi}_I(x) | 0 \rangle = \frac{\sqrt{Z_\phi}}{\sqrt{(2\pi)^3 2 E_{\vec{p}}}} e^{ip \cdot x}$$

(□)

Das Streumatrixelement wird geschrieben als

$$\begin{aligned} S_{fi} &= \langle \vec{p}_1, \dots, \vec{p}_m; in | \hat{S} | \vec{k}_1, \dots, \vec{k}_n; in \rangle \\ &\equiv \delta_{mn} \langle \vec{p}_1, \dots, \vec{p}_m; in | \vec{k}_1, \dots, \vec{k}_n; in \rangle \\ &\quad + i (2\pi)^4 \delta^{(4)}(p_1 + \dots + p_m - k_1 - \dots - k_n) T(p_1, \dots, p_m | k_1, \dots, k_n) , \end{aligned}$$

wo das Transitionsmatrixelement T der Form

$$T = \prod_{i=1}^m \frac{1}{\sqrt{(2\pi)^3 2 E_{\vec{p}_i}}} \prod_{j=1}^n \frac{1}{\sqrt{(2\pi)^3 2 E_{\vec{k}_j}}} M(p_1, \dots, p_m | k_1, \dots, k_n)$$

ist. Die Amplitude M tritt dann in der Goldenen Regel für den Streuquerschnitt auf [Elementarteilchenphysik].

Nun "sehen" wir, daß wir, um M zu bestimmen, zu tun haben: mit:

- * m Stück von $\langle \hat{p}; in \rangle$, n Stück von $\langle \hat{k}; in \rangle$
- * Aber, wie die Gleichungen (□) auf Seite 23 zeigen, haben alle diese Objekte einen "Überlapp." mit $\phi_I(x)|0\rangle$ bzw. $\langle 0|\phi_I(x)$. D.h., sie können durch ϕ_I^i 's ersetzt werden!
- * Man braucht allerdings Fourier-Transformationen, um die Impulse p_i, k_j aus den Koordinaten x_i zu bekommen.
- * Weiterhin stehen die $\frac{1}{(2\pi)^3 E_F}$'s außerhalb der M : die "externen Beine" müssen "amputiert" werden.

In der Tat führt ein recht mühsamer Beweis zum folgenden Ergebnis, genannt die LSZ - Reduktionsformel [H. Lehmann, K. Symanzik, W. Zimmermann, Nuovo Cimento 1 (1955) 205]:

$$M(p_1, \dots, p_m | k_1, \dots, k_n) = (-i) Z_{\phi}^{\frac{n+m}{2}} \tilde{A}_{T,c}^{(n+m)}(-p_1, \dots, -p_m, k_1, \dots, k_n)$$

↑ ↑ ↑

kürzt sich gegen $+i\varepsilon$ in der Definition $S_{fi} = S_{fi} + i T_{fc}$.

in $\tilde{A}_{T,c}$ hatten wir alle Impulse einlaufend, hier müssen also Minuszeichen auftreten, für die auslaufenden Impulse

$\tilde{G}_{T,c}^{(n+m)}$ hat $Z_{\phi}^{\frac{n+m}{2}}$ "zu viel", wird dann aber durch $[\tilde{G}_{T,c}^{(2)}]^{n+m}$ dividiert, so daß $\tilde{A}_{T,c}^{(n+m)} Z_{\phi}^{-\frac{n+m}{2}}$ "zu wenig" hat, was korrigiert werden muß.

Fazit:

Alle physikalische Information ist in Green-Funktionen enthalten. Wir müssen also lernen, sie zu berechnen!