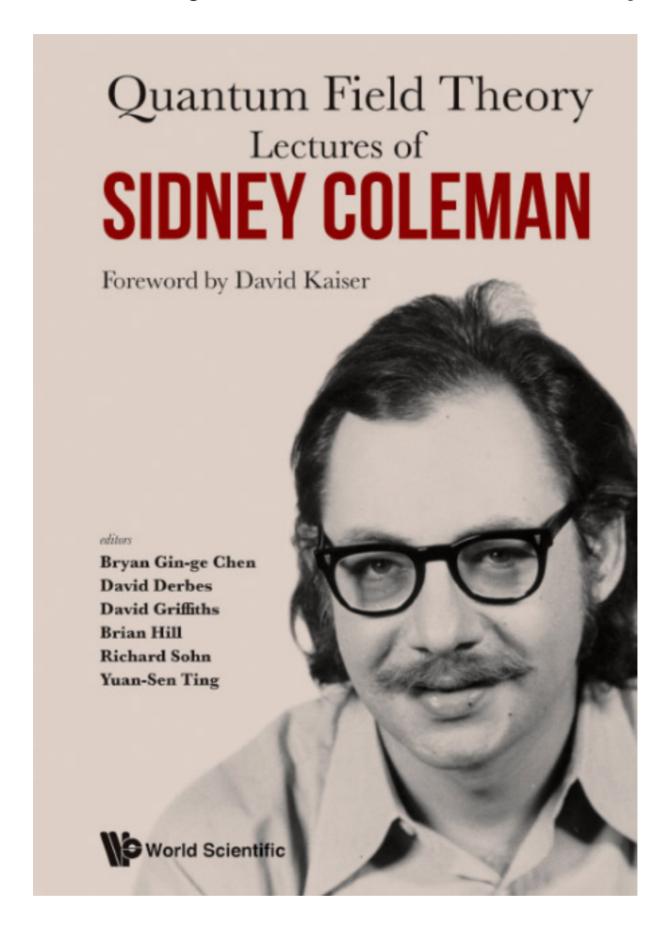
量子场论Quantum Field Theory



Lecture 1. 往量子力学里加入狭义相对论

1.1 引言

引入相对论的必要性

在 $E \geq mc^2$ 的能级上,会发生反应 $p+p \to p+p+\pi^0$,在更高能级上,会发生: $p+p \to p+p+p+\bar{p}$,此时相对论效应显著,量子力学不能够准确预测结果。

那么也许在低能态下可以不用考虑相对论效应?考虑对H的微扰 δV ,微扰论告诉我们能量的一阶微扰项为:

$$\delta E_0 = ra{0} \delta V \ket{0} + \sum_n rac{|ra{0} \delta V \ket{n}|^2}{E_0 - E_n}$$

这个表达式中含有 E_n ,涉及所有可能的能级,自然包括那些相对论能级。对于低能量的高精度计算,考虑相对论效应是合理的;同时,有额外粒子的 Intermediate states也会贡献 $(v/c)^2$ 量级的修正量。总之,相对论修正和多体中间态的修正具有相同量级,相对论迫使我们考虑多体问题。

符号规定

我们规定

$$\hbar = c = 1$$

这个规定下有一个自由度,从量纲的角度来说:

$$[m] = [E] = [T]^{-1} = [L]^{-1}$$

此外有:

$$(1~{
m fermi})^{-1}pprox 197{
m MeV},~m_epprox 0.5{
m MeV}=7.8 imes 10^{20}{
m s}^{-1}=2.6 imes 10^{10}{
m cm}^{-1}$$

洛伦兹不变性

我们的物理建立在**闵可夫斯基空间**上,这是一个平坦的四维时空,我们可以写下 坐标:

$$x^{\mu} = (x^0, x^1, x^2, x^3) = (t, \mathbf{x})$$

和四维动量:

$$p^\mu=(p^0,{f p})=(arepsilon,{f p})$$

由于 $\hbar=1$,我们有p=k,其中 $k^0=\omega$ 。

在空间中,任**一逆变矢量** a^{μ} 可被写成 $a^{\mu}=(a^{0},a^{i})=(a^{0},\mathbf{a})$ 与之相应的**协变矢量** $a_{\mu}=(a_{0},a_{i})=(a^{0},-\mathbf{a})$ 故两者内积为:

$$a\cdot b\equiv a^\mu b_\mu=a_\mu b^\mu=a^0b_0+a^1b_1+a^2b_2+a^3b_3=a^0b^0-{f a}\cdot {f b}$$
其中 ${f a}\cdot {f b}$ 为三维空间的内积。

我们在这里采用爱因斯坦求和约定并将沿用,在该规定下,重复指标代表求 和

内积是**洛伦兹不变量**,也可以被写成 $g_{\mu\nu}a^{\mu}b^{\nu}$ 的形式。在此之上得到:

$$g = egin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \ 0 & -1 & 0 & 0 \ 0 & 0 & -1 & 0 \ 0 & 0 & 0 & -1 \end{pmatrix}$$

采用(+--)度规符号

注意到:

$$g_{\mu\nu}A^{
u} = A_{\mu}$$
 $g_{\mu\lambda}g^{\lambda
u} = \delta^{
u}_{\mu}$

洛伦兹变换可由一个 4×4 矩阵 Λ_{ν}^{μ} 表示, 更进一步有:

$$\Lambda: x^{\mu}
ightarrow x'^{\mu} = \Lambda^{\mu}_{
u} x^{
u} \equiv \Lambda x$$

由内积的洛伦兹不变性, 我们有:

$$\Lambda a \cdot \Lambda b = a \cdot b$$

洛伦兹变换形成一个群,我们称之为O(3,1)。O表示正交群,(3,1)表示它并非一个经典正交群,因为其位于闵可夫斯基空间中,其空间量和时间量具有不同的符号。

实际上,这个群对我们要讨论的内容来说太大了,因为其包括了一些"不自然"的变换: 宇称反转和时间反转。我们在这里的讨论局限于连通的(connected)洛伦兹群,其中的群元可以通过连续变化从恒等式中得到。我们把这一类群称为SO(3,1),其中S意味着"special",群元的矩阵表示的行列式为1。

完整洛伦兹群的元素可以写为SO群元和以下集合作用的结果: $\{1, P, T, PT\}$,其中:

$$P: \mathbf{x} \to -\mathbf{x}$$

$$T:t o -t$$

当我们说洛伦兹不变,我们一般指SO(3,1)的不变性

在洛伦兹群作用下,我们可以把矢量分为三类: **类时、类空、类光**。矢量 a^{μ} 的分类取决于 a^2 的正负。

考虑矢量x和y,那么可以定义其间隔 $(x-y)^2=(x^\mu-y^\mu)(x_\mu-y_\mu)$,其也是洛伦兹不变量

实际上世界应该由一个包含齐次(homogeneous)洛伦兹群和时空平移的更大的群来描述,我们称之为庞加莱群。

关于积分、微分和特殊函数的约定

基本的微分算符可以定义为:

$$\partial_{\mu}=rac{\partial}{\partial x^{\mu}}=\left(rac{\partial}{\partial x^{0}},rac{\partial}{\partial x^{i}}
ight)=\left(rac{\partial}{\partial t},
abla
ight)$$

它是一个协变矢量,满足:

$$\partial_
u x^\mu = rac{\partial x^\mu}{\partial x^
u} = \delta^\mu_
u$$

如果我们把算符和坐标都表为下指标,那么有:

$$\partial_
u x_\mu = rac{\partial x_\mu}{\partial x^
u} = rac{\partial x^0}{\partial x^
u} - rac{\partial x^i}{\partial x^
u} = g^\mu_
u$$

进一步,我们有洛伦兹不变算符 ∂^2 记为 \square^2 :

$$\Box^2 = \partial^2 = \partial^\mu \partial_\mu = (\partial^0)^2 -
abla^2$$

现在看积分,对一个 a^{μ} 的四个分量积分,我们有:

$$\int d^4a = \int_{-\infty}^{\infty} da^0 \int_{-\infty}^{\infty} da^1 \int_{-\infty}^{\infty} da^2 \int_{-\infty}^{\infty} da^3$$

用 $\delta^{(3)}(\mathbf{x})$ 表示三维的delta函数, $\delta^{(4)}(x)$ 表示四维delta函数。

定义四维时空上函数F(x)的傅里叶变换函数

$$ilde{F}(k) = \int d^4x F(x) e^{ik\cdot x} \ F(x) = \int rac{d^4k}{(2\pi)^4} ilde{F}(k) e^{-ik\cdot x}$$

定义函数 $\theta(x)$:

$$\theta(x) = \begin{cases} 1, & \text{if } x > 0 \\ 0, & \text{if } x < 0 \end{cases}$$
$$\frac{d\theta}{dx} = \delta(x)$$

1.2 无自旋自由单粒子(质量为μ)的理论

理论构建

无自旋粒子态完全由动量决定,并且动量的分量构成了一组完备的交换变量 (commuting variables):

$$\mathbf{P}\ket{\mathbf{p}}=\mathbf{p}\ket{\mathbf{p}}$$

本征矢归一化关系为:

$$\langle \mathbf{p} | \mathbf{p'} \rangle = \delta^{(3)} (\mathbf{p} - \mathbf{p'})$$

完备性关系为:

$$1=\int d^3{f p}\ket{{f p}}ra{f p}$$

态函数 $|\psi\rangle$ 可以被动量本征矢展开:

$$\ket{\psi} = \int d^3 {f p} \psi({f p}) \ket{{f p}}$$

其中 $\psi(\mathbf{p}) \equiv \langle \mathbf{p} | \psi \rangle$ 。如果是非相对论性量子力学,现在只需要考虑 $H = |\mathbf{p}|^2/2\mu$,然后由薛定谔方程给出态的随时演化:

$$H\ket{\mathbf{p}}=rac{|\mathbf{p}|^2}{2\mu}\ket{\mathbf{p}}$$

但对于相对论性量子力学,我们由质能方程定义能量,采用:

$$H\ket{\mathbf{p}} = \sqrt{|\mathbf{p}|^2 + \mu^2}\ket{\mathbf{p}} \equiv \omega_{\mathbf{p}}\ket{\mathbf{p}}$$

这就是无自旋自由单粒子的相对论性动力学方程。**首先,我们注意到方程是显然** 旋转和平移不变的。然后,我们证明这个方程是洛伦兹不变的。

平移不变性

首先考虑平移,对于一个给定的矢量 a^{μ} ,应该有一个**线性算符**U(a)满足条件:

$$U(a)U(a)^\dagger=1 \ U(0)=1 \ U(a)U(b)=U(a+b)$$

满足这些条件的算符U具有这样的形式: $U(a)=e^{iP\cdot a}$, 其中 $P^{\mu}=(H,\mathbf{P})$

矢量被U变换形式如下:

$$U(a)|0\rangle = |a\rangle$$

其中 $|x\rangle$ 代表中心在x的态函数。算符O的变换形式为:

$$O(x+a) = U(a)O(x)U(a)^{\dagger}$$

由上式可以推出期望值在变换下守恒,满足:

$$\langle a | O(x+a) | a \rangle = \langle 0 | O(x) | 0 \rangle$$

如果只考虑空间变换, 我们有:

$$egin{align} U(a) &= e^{-i\mathbf{P}\cdot\mathbf{a}} \ e^{-i\mathbf{P}\cdot\mathbf{a}} \ket{\mathbf{q}} &= \ket{\mathbf{q}+\mathbf{a}} \ e^{-i\mathbf{P}\cdot\mathbf{a}} O(\mathbf{x}) e^{i\mathbf{P}\cdot\mathbf{a}} &= O(\mathbf{x}+\mathbf{a}) \ \end{pmatrix}$$

需要注意,只有依赖于坐标的算符满足这样的规则,对于位置算符本身,则满足:

$$egin{aligned} \mathbf{\hat{q}}e^{-i\mathbf{P}\cdot\mathbf{a}} \ket{\mathbf{q}} &= (\mathbf{q}+\mathbf{a})\ket{\mathbf{q}+\mathbf{a}} \ e^{i\mathbf{P}\cdot\mathbf{a}}\mathbf{\hat{q}}e^{-i\mathbf{P}\cdot\mathbf{a}}\ket{\mathbf{q}} &= (\mathbf{q}+\mathbf{a})\ket{\mathbf{q}} \ \Rightarrow e^{i\mathbf{P}\cdot\mathbf{a}}\mathbf{\hat{q}}e^{-i\mathbf{P}\cdot\mathbf{a}} &= \mathbf{\hat{q}}+\mathbf{a} \end{aligned}$$

如果从逻辑顺序考虑那么应该是:

- 1. 我们想要建立一个无自旋粒子的平动不变理论,包含酉算子 $U(\mathbf{a})$;
- 2. 定义 P^i 为:

$$P^i = i \frac{\partial U(\mathbf{a})}{\partial a^i} \bigg|_{\mathbf{a}=\mathbf{0}}$$

那么 $[P_i, P_j] = 0$ 并且 $\mathbf{P} = \mathbf{P}^{\dagger}$;

- 3. 声明 P^i 构成一组完备基并且代表动量算符;
- 4. 定义 $H = \sqrt{|{\bf P}|^2 + \mu^2}$, 从而给出时间演化。

旋转不变性

对于旋转 $R \in SO(3)$, **酉算子**U(R)需要满足:

$$U(R)U(R)^\dagger=1 \ U(1)=1 \ U(R_1)U(R_2)=U(R_1R_2)$$

只要我们设 $U(R)|\mathbf{p}\rangle=|R\mathbf{p}\rangle$,那么上述三个条件的后两者自然满足。

现证明第一个条件:

$$egin{aligned} U(R)U(R)^\dagger &= U(R)igg[\int d^3\mathbf{p}\,|\mathbf{p}
angle\,\langle\mathbf{p}|\,igg]U(R)^\dagger \ &= \int d^3\mathbf{p}(U\,|\mathbf{p}
angle)(\langle\mathbf{p}|\,U^\dagger) \ &= \int d^3\mathbf{p}\,|R\mathbf{p}
angle\,\langle R\mathbf{p}| \end{aligned}$$

我们让 $\mathbf{p} = R\mathbf{p}$,因为雅可比矩阵为1,故 $d^3\mathbf{p} = d^3\mathbf{p'}$,有:

$$U(R)U(R)^\dagger = \int d^3\mathbf{p} \ket{R\mathbf{p}}ra{R\mathbf{p}} = \int d^3\mathbf{p'} raket{p'|p'} = 1$$

标记一个 $|\psi'\rangle = U(R) |\psi\rangle$,满足:

$$ra{\psi'} P \ket{\psi'} = R \ket{\psi} P \ket{\psi}$$

那么我们有:

$$U(R)^\dagger \mathbf{P} U(R) = R \mathbf{P} \ U(R)^\dagger H U(R) = H$$

这里给出上面第一式的证明:

$$U(R)^{\dagger} \mathbf{P} U(R) = U(R)^{-1} \mathbf{P} (U(R)^{-1})^{\dagger} = U(R^{-1}) \mathbf{P} U(R^{-1})^{\dagger}$$

$$= U(R^{-1}) \mathbf{P} \int d^{3} \mathbf{p} |p\rangle \langle p| U(R^{-1})^{\dagger}$$

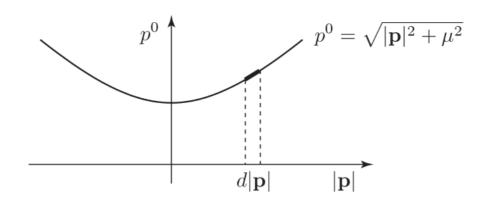
$$= U(R^{-1}) \int d^{3} \mathbf{p} \mathbf{p} |\mathbf{p}\rangle \langle \mathbf{p}| U(R^{-1})^{\dagger}$$

$$= \int d^{3} \mathbf{p} \mathbf{p} |R^{-1} \mathbf{p}\rangle \langle R^{-1} \mathbf{p}|$$

$$= \int d^{3} \mathbf{p}' R \mathbf{p}' |\mathbf{p}'\rangle \langle \mathbf{p}'|$$

$$= R \mathbf{P}$$

构造洛伦兹不变方程组



将相空间限制在双曲线上

狭义相对论的时空是嵌套在四维时空上的一个双曲面。狭义相对论的四动量也被限制在四维动量空间中的一个双曲面上。 我们想要一个在双曲面 $p^2=(p^0)^2-|\mathbf{p}|^2=\mu^2(p^0>0)$ 上洛伦兹不变的测度。已知 d^4p 是洛伦兹不变的,那么为了将其局限在双曲面上,我们将之乘上一个同样洛伦兹不变的因子 $\delta(p^2-\mu^2)\theta(p^0)$,这样就得到了相对论性的度量:

$$\int_{p^0=-\infty}^{\infty} dp^0 \{d^3 \mathbf{p} \delta(p^2-\mu^2) heta(p^0)\} = rac{d^3 \mathbf{p}}{2 \omega_\mathbf{p}}$$

其中
$$\omega_{\mathbf{p}}=\sqrt{|\mathbf{p}|^2+\mu^2}$$
, $p^{\mu}=(\omega_{\mathbf{p}},\mathbf{p})$ 。

此处的积分需要使用一个结论: $\delta(f(x)) = \sum_i \frac{\delta(x-a_i)}{|f'(a_i)|}$, 其中 $\{a_i\}$ 是函数的零点。

证明:

$$\int \delta(f(x))dx = \sum_i \int \delta(f_i(x))dx$$

其中我们定义 $f_i(x) = f(a_i) + f'(a_i)x$ 为在零点 a_i 附近展开的泰勒级数,且只在 a_i 附近不为0,代入得到:

$$\int \delta(f(x))dx = \sum_i \int_{a_i-arepsilon}^{a_i+arepsilon} \delta(f(a_i)+f'(a_i)x)dx = \sum_i \int_{a_i-arepsilon}^{a_i+arepsilon} rac{\delta(x)}{|f'(a_i)|}dx$$

由于delta函数的性质, $\int_{a_i-\varepsilon}^{a_i+\varepsilon}=\int$,那么:

$$\int \delta(f(x))dx = \sum_{i} \int \frac{\delta(x)}{|f'(a_i)|} dx$$
$$\Leftrightarrow \delta(f(x)) = \sum_{i} \frac{\delta(x - a_i)}{|f'(a_i)|}$$

四维动量矢被定义为 $|p\rangle = \sqrt{(2\pi)^3}\sqrt{2\omega_{\mathbf{p}}}\,|\mathbf{p}\rangle$,那么:

$$1=rac{1}{(2\pi)^3}\int d^4p\delta(p^2-\mu^2) heta(p^0)\ket{p}ra{p}=\int d^3\mathbf{p}\ket{\mathbf{p}}ra{p}$$

现在我们可以来定义洛伦兹变换,我们定义 $U(\Lambda)|p\rangle = |\Lambda p\rangle$ 满足:

$$egin{aligned} U(\Lambda)U(\Lambda)^\dagger &= 1\ U(1) &= 1\ U(\Lambda_1)U(\Lambda_2) &= U(\Lambda_1\Lambda_2)\ U(\Lambda)^\dagger P U(\Lambda) &= \Lambda P \end{aligned}$$

那么 $U(\Lambda)$ 即为洛伦兹变换算符。

证明使用了完备性关系和不变度量:

$$1 = \int rac{d^3 \mathbf{p}}{(2\pi)^3 2\omega_{\mathbf{p}}} \ket{p}ra{p} \ rac{d^3 \mathbf{p}}{(2\pi)^3 2\omega_{\mathbf{p}}} = rac{d^3 \mathbf{p'}}{(2\pi)^3 2\omega_{\mathbf{p'}}}$$

1.3 确定位置算符X

推断算符表达式

我们还尚未指定粒子的位置,需要构造一个位置函数X满足本征方程。那么,算符X应该满足什么条件呢? 首先,它们不包括洛伦兹不变性,而只包含平移和旋转不变性:

$$X=X^{\dagger}$$
 $U(\mathbf{a})^{\dagger}XU(\mathbf{a})=e^{i\mathbf{P}\cdot\mathbf{a}}Xe^{-i\mathbf{P}\cdot\mathbf{a}}=X+\mathbf{a}$ $U(R)^{\dagger}XU(R)=RX$

通过对第二个方程进行处理,我们得到 $i[P_i,X_j]=\delta_{ij}$ 。通过对易关系,我们可以初步推断X的表达式满足:

$$X^i=irac{\partial}{\partial p_i}+R^i$$

其中 R^i 是一个于 P^j 对易的量,关键是寻找 R^i 的表达式。因为 P^i 构成一组完备的交换基,那么可知 R_i 一定是有关于 P^i 的函数;由于 R^i 也服从旋转不变性,这告诉我们:

$$R^i = p^i F(|\mathbf{p}|^2)$$

把未知标量场写成对一个标量场求导,那么我们有:

$$p^i F(|\mathbf{p}|^2) = rac{\partial G(|\mathbf{p}|^2)}{\partial p_i} \Rightarrow X^i = i rac{\partial}{\partial p_i} + rac{\partial G(|\mathbf{p}|^2)}{\partial p_i}$$

我们可以更进一步,通过对动量进行变换,我们可以完全消除掉第二项:

$$\ket{\mathbf{p}}
ightarrow \ket{\mathbf{p}}_G = e^{iG(\ket{\mathbf{p}}^2)}\ket{\mathbf{p}}$$

这个变换完全不影响特征态与特征值,也不影响它们仍是H的本征态,具有 $\sqrt{|\mathbf{p}|^2 + \mu^2}$ 的本征值,也不影响归一化。实际上,这是一个**西变换**,记作U(G)。 在西变换 $|\mathbf{p}\rangle \to U(G)\,|\mathbf{p}\rangle$ 下,算符变换为 $\mathbf{X} \to U(G)^\dagger \mathbf{X} U(G) = \mathbf{X}_G$ 。在变换下:

$$\begin{split} X_G^i \left| \mathbf{p} \right\rangle_G &= e^{-iG(|\mathbf{p}|^2)} \bigg(i \frac{\partial}{\partial p_i} + \frac{\partial G(|\mathbf{p}|^2)}{\partial p_i} \bigg) e^{iG(|\mathbf{p}|^2)} \left| \mathbf{p} \right\rangle_G \\ &= e^{-iG(|\mathbf{p}|^2)} e^{iG(|\mathbf{p}|^2)} \bigg(i \frac{\partial}{\partial p_i} + \frac{\partial G(|\mathbf{p}|^2)}{\partial p_i} - \frac{\partial G(|\mathbf{p}|^2)}{\partial p_i} \bigg) \left| \mathbf{p} \right\rangle_G \\ &= i \frac{\partial}{\partial p_i} |\mathbf{p} \rangle_G \end{split}$$

可以看到,算符的表达式和非相对论下的位置算符表达式并没有什么不一样。

计算态演化

但是问题是: 让我们设想一个粒子,在相对论下它不能超过光速。如果我们从一个粒子被明显局域化的态函数出发,让其随时间演化,然后观察在以后的某个时间,粒子的速度是否有非零可能超过光速。

首先,我们设定t=0的态为 $\langle \mathbf{x}|\psi\rangle=\delta^{(3)}(\mathbf{x})$ 。鉴于算符 X^i 保持原有形式,我们可以像往常一样写出:

$$\langle \mathbf{x} | \mathbf{p} \rangle = rac{1}{(2\pi)^{3/2}} e^{i\mathbf{p}\cdot\mathbf{x}}$$
 $\langle \mathbf{p} | \psi \rangle = \int \langle \mathbf{p} | \mathbf{x} \rangle \, d^3\mathbf{x} \, \langle \mathbf{x} | \psi \rangle = \int rac{e^{-i\mathbf{p}\cdot\mathbf{x}}}{(2\pi)^{3/2}} \delta^{(3)}(\mathbf{x}) d^3\mathbf{x} = rac{1}{(2\pi)^{3/2}}, \, (t=0)$

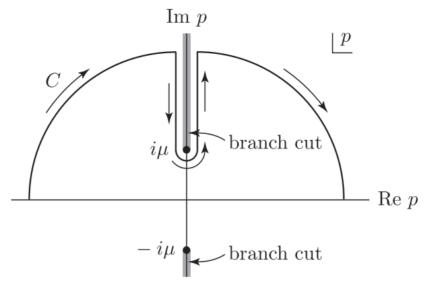
要计算t时刻的位置概率幅,我们需要给 $|\psi\rangle$ 作用一个演化算符 e^{iHt} ,那么在时间t位于 \mathbf{x} 的概率幅为:

$$\langle \mathbf{x}|e^{iHt}|\psi
angle = \int d^3\mathbf{p} \, \langle \mathbf{x}|e^{iHt}|\mathbf{p}
angle \, \langle \mathbf{p}|\psi
angle = \int rac{d^3\mathbf{p}}{(2\pi)^{3/2}} e^{i\mathbf{p}\cdot\mathbf{x}} e^{-i\omega_\mathbf{p}t}$$

采用球坐标系,上式:

$$\int rac{d^3\mathbf{p}}{(2\pi)^{3/2}} e^{i\mathbf{p}\cdot\mathbf{x}} e^{-i\omega_\mathbf{p}t} = \int_0^\infty rac{p^2 dp}{(2\pi)^3} e^{i\omega_p t} \int_0^\pi e^{ipr\cos\theta} \sin\theta d\theta \int_0^{2\pi} d\phi \ = rac{1}{(2\pi)^2} \int_0^\infty dp \ p e^{-i\omega_p t} rac{(e^{ipr} - e^{-ipr})}{ir} \ = -irac{1}{(2\pi)^2 r} \int_{-\infty}^\infty dp \ p e^{ipr-i\omega_p t}$$

为了计算积分,我们将其解析延拓到复数域上,让 $p\to z=x+iy$,如下图。注意到,在 $p=\pm i\mu$ 处函数存在奇点,故我们让积分路径绕开它。对于积分的外半圆,只要让 $R\to\infty$,那么积分值为0,故积分化为对和y轴上重合却相反的路径积分的计算。



积分计算示意图

首先, 奇点两侧的 ω_p 具有不同表达式:

$$\omega_p = egin{cases} i\sqrt{y^2 - \mu^2} &, \ x = 0 + \ -i\sqrt{y^2 - \mu^2} &, \ x = 0 - \end{cases}$$

我们改用极坐标 $Re^{i\theta} = R\cos\theta + iR\sin\theta$, 积分化为:

$$egin{aligned} \langle \mathbf{x} | e^{iHt} | \psi
angle &= rac{i}{(2\pi)^2 r} igg[\int_{\infty}^{\mu} dy \ y e^{-ry - \sqrt{y^2 - \mu^2} t} + \int_{\mu}^{\infty} dy \ y e^{-ry + \sqrt{y^2 - \mu^2} t} igg] \ &= rac{i}{(2\pi)^2 r} \int_{\mu}^{\infty} dy \ y e^{-ry} igg[e^{\sqrt{y^2 - \mu^2} t} - e^{-\sqrt{y^2 - \mu^2} t} igg] \ &= rac{i}{2\pi^2 r} \int_{\mu}^{\infty} dy \ y e^{-ry} \sinh{(\sqrt{y^2 - \mu^2} t)} \end{aligned}$$

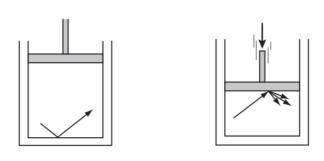
显然,积分因子恒为正,也就是说,在t时刻,在r>t的空间中,概率幅并不为 0。让我们对表达式作个简化,首先忽略掉括号内指数衰减的项,然后令 $\sqrt{y^2-\mu^2} \to y$,那么我们可以给出积分的一个上界:

$$\langle \mathbf{x}|e^{iHt}|\psi
angle < rac{i}{2\pi^2r}\int_{\mu}^{\infty}dy\ ye^{-(r-t)y} = e^{-(r-t)\mu}igg(rac{1}{(r-t)^2} + rac{\mu}{(r-t))}igg)$$

可见,视界外的概率幅呈指数衰减。

量子数不确定性

现在的问题是,我们怎样精确地测量一个粒子的位置。玻尔提出过一个理想实验,制造一个无法穿过的带活塞的盒子并把粒子放在里面,那么随着活塞推进,我就可以把粒子的位置无限精确地确定。



思想实验

假设我要把粒子位置精确到它的康普顿波长 $L\sim\mathcal{O}(1/\mu)$,那么不确定性原理就会告诉我们:

$$\Delta p \gtrsim \mathcal{O}(\mu)$$

如果 Δp 都具有 μ 的数量级,那么p肯定也有 μ 的数量级,那么我们就拥有足够的能量来生成粒子对了。这样,虽然粒子的位置十分精确,但我们不会知道盒子里有1个粒子,还是3个、5个、7个。也就是说,我们不能在单粒子理论中令人满意地定位粒子。所以就算我们能够确定某些东西的位置,那也不会是单个粒子。由于粒子对生成的机制,现在不仅动量和位置有不确定性关系,粒子数也与位置有不确定性关系了。

总之,相对论因果性与单粒子量子理论不自治,自然界通过粒子对生成解决了这一冲突,这迫使我们进入对多自由粒子体系的讨论。