Lecture 20 狄拉克方程Ⅱ: 方程的解

20.1 狄拉克基

上一节中我们得到:

$$\mathscr{L} = \pm \Big[i \psi^\dagger (\partial_0 + oldsymbol{lpha} \cdot
abla) \psi - m \psi^\dagger eta \psi \Big]$$

其中m是实数,我们还得到 α 、 β 和 ψ 。注意到两个矩阵是厄米的,它们遵守狄拉克代数(也称Clifford代数):

$$\{lpha_i,lpha_j\}=2\delta_{ij}\ \ \{lpha_i,eta\}=0$$

另外,我们可以将洛伦兹布施和旋转的生成元用 α 和 β 表示,我们有:

$$\mathbf{M}=rac{i}{2}oldsymbol{lpha}$$

$$\mathbf{L} = rac{1}{2}egin{pmatrix}oldsymbol{\sigma}&0\0&oldsymbol{\sigma}\end{pmatrix} \equiv rac{1}{2}oldsymbol{\Sigma}$$

这是因为, u_+ 和 u_- 在旋转下变换形式相同。然后我们有宇称:

$$P: \psi(\mathbf{x},t) \to \beta \psi(-\mathbf{x},t)$$

如果我们改变 ψ 的组合方式,那么两个矩阵和生成元的表达式也会改变,但是狄拉克和洛伦兹代数不会变,实际上我们先前选取的特殊基被称为狄拉克方程的Weyl表示,而狄拉克一开始写下的表示是:

$$\psi=rac{1}{\sqrt{2}}egin{pmatrix} u_++u_-\ u_+-u_- \end{pmatrix}$$

在这个基下拉格朗日密度中的项不变:

$$i\psi^\dagger\partial_0\psi=iu_+^\dagger\partial_0u_++iu_-^\dagger\partial_0u_-$$

但是在这个我们称为标准表示的表示下,两个矩阵有如下形式:

$$oldsymbol{lpha} = egin{pmatrix} oldsymbol{0} & oldsymbol{\sigma} \ oldsymbol{\sigma} & oldsymbol{0} \end{pmatrix} & eta = egin{pmatrix} oldsymbol{1} & oldsymbol{0} \ oldsymbol{0} & -oldsymbol{1} \end{pmatrix}$$

但是其他式子都不变。

20.2 平面波解

标准表示使我们寻找小p极限下的解变得非常容易,此时 β 项占主导。对于狄拉克方程:

$$i\partial_0\psi+ioldsymbol{lpha}\cdot
abla\psi=eta m\psi$$

首先我们考虑正频率解:

$$\psi(\mathbf{x},t) = u_{\mathbf{p}}e^{-ip\cdot x}$$

由于我们知道所有狄拉克方程的解都应该满足K-G方程,所以 p^0 也就是 $E_{\mathbf{p}}$:

$$E_{\mathbf{p}} = \sqrt{\mathbf{p}^2 + m^2}$$

我们把解代入狄拉克方程,得到:

$$[E_{\mathbf{p}} - \boldsymbol{\alpha} \cdot \mathbf{p}] u_{\mathbf{p}} = \beta m u_{\mathbf{p}}$$

当 $\mathbf{p} = 0$, 在标准表示下方程就很好解, 首先E = m, 然后我们有:

$$u_0 = \beta u_0$$

这个方程有两个独立解 $u_{\mathbf{0}}^{(r)}, r=1,2$ 。显式地写出来就是:

$$u_{oldsymbol{0}}^{(1)}=\sqrt{2m}egin{pmatrix}1\0\0\0\end{pmatrix} &u_{oldsymbol{0}}^{(2)}=\sqrt{2m}egin{pmatrix}0\1\0\0\end{pmatrix}$$

这一组解可以被归一化如下:

$$egin{aligned} u_{\mathbf{0}}^{(r)\dagger}u_{\mathbf{0}}^{(s)}=&2m\delta^{rs}\ u_{\mathbf{0}}^{(r)\dagger}oldsymbol{lpha}u_{\mathbf{0}}^{(s)}=&0 \end{aligned}$$

把这两个条件并在一起我们得到:

$$(u_{\mathbf{0}}^{(r)\dagger}u_{\mathbf{0}}^{(s)},u_{\mathbf{0}}^{(r)\dagger}\boldsymbol{\alpha}u_{\mathbf{0}}^{(s)})=(2m,\mathbf{0})\delta^{rs}$$

这种归一化,看上去可能是洛伦兹不变的,如果是的话,那其对于非零p的解也成立。

通过像我们在Weyl方程中做的那样,我们发现 $u^{(1)}$ 对应一个 $J_z=\frac{1}{2}$ 的解,而 $u^{(2)}$ 对应一个 $J_z=-\frac{1}{2}$ 的解,就像是电子一样。于是我们得到了一个有质量 $\frac{1}{2}$ 自旋粒子的理论,其对每一个**p**都至少有两个解。

现在考虑动量非零的情况,由于我们的理论是洛伦兹不变的,所以只需要施加一个布施在零动量上就可以了,让我们定义:

$$u_{\mathbf{p}}^{(r)} = e^{-i\hat{\mathbf{a}}\cdot\mathbf{M}\phi}u_{\mathbf{0}}^{(r)} = e^{rac{1}{2}oldsymbol{lpha}\cdot\hat{\mathbf{a}}\phi}u_{\mathbf{0}}^{(r)}$$

其中 $\hat{\mathbf{a}} = \frac{\mathbf{p}}{|\mathbf{p}|}$, $\cosh \phi = \frac{E_{\mathbf{p}}}{m}$,由于对静止粒子 $E_{\mathbf{p}} = m$,所以得到 $\phi = 0$ 。于是我们发现,归一化条件对所有动量都成立:

$$(u_{\mathbf{p}}^{(r)\dagger}u_{\mathbf{p}}^{(s)},u_{\mathbf{p}}^{(r)\dagger}oldsymbol{lpha}u_{\mathbf{p}}^{(s)})=2(E_{\mathbf{p}},\mathbf{p})\delta^{rs}$$

类似地,我们有负频率解:

$$\psi({f x},t)=v_{f p}e^{+ip\cdot x}$$

代入狄拉克方程得到:

$$v_0 = -\beta v_0$$

于是有:

$$v_{oldsymbol{0}}^{(1)}=\sqrt{2m}egin{pmatrix}0\0\0\1\end{pmatrix} &v_{oldsymbol{0}}^{(2)}=\sqrt{2m}egin{pmatrix}0\0\1\0\end{pmatrix}$$

同样有归一化关系:

$$(v_{\mathbf{p}}^{(r)\dagger}v_{\mathbf{p}}^{(s)},v_{\mathbf{p}}^{(r)\dagger}oldsymbol{lpha}v_{\mathbf{p}}^{(s)})=2(E_{\mathbf{p}},\mathbf{p})\delta^{rs}$$

20.3 泡利定理

我们已经介绍了狄拉克矩阵的两种不同表示,任意 4×4 的可逆矩阵都可以将一个表示变为另一个。但是,无论哪种表示都遵循狄拉克代数,我们对此有:

Theorem 20.1. Any set of 4×4 matrices with unit squares obeying the Dirac algebra is equivalent to the Weyl representation.

实际上整个理论的结构被嵌入在这些代数方程中,任何等价的 4×4 矩阵定义了同一个狄拉克方程。这隐含着重要意义: 所有宇称守恒的只包含 $\frac{1}{2}$ 自旋粒子的不可约洛伦兹表示等价。实际上我们只有一个这样的表示,其他的都是通过相似变换得到的。

证明略过。

20.4γ 矩阵

首先我们定义一个 ψ 的特殊伴随:

$$\overline{\psi} \equiv \psi^\dagger eta$$

这被称为狄拉克伴随,这个定义的动机是因为拉格朗日项中的 $m\psi^\dagger\beta\psi$,我们有:

$$m\psi^\daggereta\psi=m\overline{\psi}\psi$$

这样看起来比较自然,在狄拉克基下,令:

$$(u_+ + u_-) = egin{pmatrix} \zeta \ \eta \end{pmatrix} \quad ext{and} \quad (u_+ - u_-) = egin{pmatrix} \xi \ \chi \end{pmatrix}$$

我们有:

$$\overline{\psi}\psi=u_{+}^{\dagger}u_{-}+u_{-}^{\dagger}U_{+}=rac{1}{2}[(|\zeta|^{2}+|\eta|^{2})-(|\xi|^{2}+|\chi|^{2})]$$

由场的伴随可以得到矩阵的伴随,因为我们知道 $\overline{(A\psi)}=\overline{\psi}$ \overline{A} ,所以答案很明显:

$$\overline{A}\equiv eta A^\dagger eta$$

洛伦兹变换由洛伦兹矩阵表示:

$$\Lambda:\psi o D(\Lambda)\psi$$

而对于洛伦兹矩阵我们也可以取狄拉克伴随,其中 $D(\Lambda)\sim D^{(\frac{1}{2},0)}(\Lambda)\oplus D^{(0,\frac{1}{2})}(\Lambda)$,我们有:

$$\overline{(D(\Lambda)\psi)}=\overline{\psi}\;\overline{D}(\Lambda)$$

因为 $\overline{\psi}\psi$ 是一个洛伦兹标量,所以:

$$\Lambda: \overline{\psi}\psi o \overline{\psi D}(\Lambda)D(\Lambda)\psi = \overline{\psi}\psi$$

于是我们得到:

$$\overline{D}(\Lambda)D(\Lambda)=1$$

我们先前知道,我们可以从双线性形式构建两个4向量:

$$V^\mu = (u_+^\dagger u_+, u_+^\dagger \sigma u_+) \ W^\mu = (u_-^\dagger u_-, -u_-^\dagger \sigma u_-)$$

把它们加起来我们得到:

$$V^\mu + W^\mu = U^\mu = (\psi^\dagger \psi, \psi^\dagger lpha \psi)$$

通过插入 $\beta^2 = 1$,我们得到:

$$(\psi^\dagger eta eta \psi, \psi^\dagger eta eta lpha \psi) = (\overline{\psi} eta \psi, \overline{\psi} eta lpha \psi) \equiv (\overline{\psi} \gamma^0 \psi, \overline{\psi} oldsymbol{\gamma} \psi)$$

这里我们定义了狄拉克矩阵:

$$\gamma^{\mu}=(\gamma^0,\gamma^i)\equiv(eta,etalpha^i)$$

在狄拉克基中:

$$\gamma^0 = egin{pmatrix} \mathbf{1} & \mathbf{0} \ \mathbf{0} & \mathbf{1} \end{pmatrix} \quad \gamma^i = egin{pmatrix} \mathbf{0} & oldsymbol{\sigma}^i \ -oldsymbol{\sigma}^i & \mathbf{0} \end{pmatrix}$$

在洛伦兹变换下:

$$\Lambda:\overline{\psi}\gamma^{\mu}\psi
ightarrow\overline{\psi D}(\Lambda)\gamma^{\mu}D(\Lambda)\psi$$

由于向量在洛伦兹变换下有:

$$\Lambda:U^{\mu}
ightarrow \Lambda^{\mu}_{
u}U^{
u}$$

所以我们有:

$$\overline{D}(\Lambda)\gamma^{\mu}D(\Lambda)=\Lambda^{\mu}_{
u}\gamma^{
u}$$

稍微滥用一下语言,我们说 γ 矩阵像向量一样变换。而实际上矩阵本身根本不变换,变换的是 $\overline{\psi}\gamma^{\mu}\psi$ 。通过定义我们可以得到 γ 矩阵的反对易关系:

$$\{\gamma^\mu,\gamma^
u\}=2g^{\mu
u}{f 1}$$

另外,我们有:

$$(\gamma^0)^\dagger = \gamma^0; \quad (\gamma^i)^\dagger = -\gamma^i; \quad \overline{\gamma}^\mu = \gamma^\mu; \quad (\gamma^\mu)^\dagger = \gamma_\mu$$

于是,我们可以把拉格朗日量写成 γ 矩阵的形式:

$$\mathscr{L}=\pm\overline{\psi}(i\gamma^{\mu}\partial_{\mu}-m)\psi$$

费曼引入了一个有用的简写:

Products of 4-vectors and gamma matrices occur frequently. Feynman introduced a useful shorthand for these products:

$$\gamma^{\mu}a_{\mu} \equiv \phi \tag{20.86}$$

(pronounced "a slash"). Then

$$(\phi)^2 = a_\mu a_\nu \gamma^\mu \gamma^\nu = \frac{1}{2} a_\mu a_\nu \{ \gamma^\mu, \gamma^\nu \} = a^\mu a_\mu = a^2$$
 (20.87)

and similarly

$$\{\phi, b\} = 2a^{\mu}b_{\mu} = 2a \cdot b \tag{20.88}$$

The Dirac Lagrangian can be rewritten in the slash notation,

$$\mathcal{L} = \pm \overline{\psi} (i\partial \!\!\!/ - m)\psi \tag{20.89}$$

and the equation of motion (from varying $\overline{\psi}$)

$$(i\partial \!\!\!/ - m)\psi = 0 \tag{20.90}$$

If we multiply on the left with $(i\partial + m)$, we obtain the Klein-Gordon equation:

$$(i\partial \!\!\!/ + m)(i\partial \!\!\!/ - m)\psi = 0 = -[(\partial \!\!\!/)^2 + m^2]\psi = -(\Box^2 + m^2)\psi$$
 (20.91)

That is, each of the four components of ψ satisfies the Klein–Gordon equation.

20.5 双线性旋量积

我们已经知道, $\overline{\psi}\psi$ 是洛伦兹标量, $\overline{\psi}\gamma^{\mu}\psi$ 是洛伦兹矢量,现在我们想要知道其他双线性组合的变换性质。我们将会得到16种独立的双线性形式:标量、向量、反对称张量、轴矢量和赝标量。首先,考虑宇称变换。先前我们知道,对狄拉克旋量有:

$$P:\psi({f x},t)
ightarrow \gamma^0\psi(-{f x},t)$$

取伴随得到:

$$\overline{\gamma^0\psi}(-\mathbf{x},t) = \overline{\psi}(-\mathbf{x},t)\overline{\gamma^0} = \overline{\psi}(-\mathbf{x},t)\gamma^0$$

于是我们有:

$$P:\overline{\psi}(\mathbf{x},t)
ightarrow\overline{\psi}(-\mathbf{x},t)\gamma^0$$

结果我们得到:

$$P: \overline{\psi}\psi(\mathbf{x},t) o \overline{\psi}\psi(-\mathbf{x},t)$$

类似地我们得到:

$$P: \overline{\psi} \gamma^{\mu} \psi(\mathbf{x},t)
ightarrow egin{cases} \overline{\psi} \gamma^0 \psi(-\mathbf{x},t), & ext{if } \mu = 0 \ -\overline{\psi} \gamma^i \psi(-\mathbf{x},t), & ext{if } \mu
eq 0 \end{cases}$$

最复杂的表达式是:

$$\overline{\psi}\gamma^{\mu}\gamma^{\nu}\psi = \frac{1}{2}\overline{\psi}\{\gamma^{\mu},\gamma^{\nu}\}\psi + \frac{1}{2}\overline{\psi}[\gamma^{\mu},\gamma^{\nu}]\psi = g^{\mu\nu}\overline{\psi}\psi + \frac{1}{2}\overline{\psi}[\gamma^{\mu},\gamma^{\nu}]\psi$$

这个表达式的对称部分没有什么新奇的,但是反对称部分值得关注。定义:

$$\sigma^{\mu
u}=rac{i}{2}[\gamma^{\mu},\gamma^{
u}]$$

容易验证 $\overline{\psi}\sigma^{\mu\nu}\psi$ 是一个张量,这是两个 γ 的情况。那么3个 γ 呢?我们知道 γ 矩阵的平方等于1,所以只有当三个矩阵都不同时才不等价于单矩阵情况。三个矩阵乘积只能产生四种独立矩阵。我们定义:

$$\gamma^0 \gamma^1 \gamma^2 \gamma^3 \gamma^\mu = -i \gamma_5 \gamma^\mu$$

也就是说:

$$\gamma_5 \equiv i \gamma^0 \gamma^1 \gamma^2 \gamma^3 = rac{1}{4!} i \epsilon_{\mu
ulphaeta} \gamma^\mu \gamma^
u \gamma^lpha \gamma^eta = egin{pmatrix} \mathbf{0} & \mathbf{1} \ \mathbf{1} & \mathbf{0} \end{pmatrix} ext{(Dirac basis)}$$

我们有性质:

$$(\gamma_5)^2=1; \quad (\gamma_5)^\dagger=\gamma_5=-\overline{\gamma_5}; \quad \{\gamma_5,\gamma^\mu\}=0$$

 $\pm i\overline{\psi}\gamma_5\psi$ 在洛伦兹变换下表现得像个标量,但在宇称变换下我们有:

$$P:i\overline{\psi}\gamma_5\psi({f x},t)
ightarrow i\overline{\psi}\gamma^0\gamma_5\gamma^0\psi(-{f x},t)=-i\overline{\psi}\gamma_5\psi(-{f x},t)$$

也就是说, $i\overline{\psi}\gamma_5\psi$ 是个赝标量。另外,我们有量 $\overline{\psi}\gamma^\mu\gamma_5\psi$,在洛伦兹变换下它表现得像个矢量,但在宇称变换下:

$$P: \overline{\psi} \gamma^{\mu} \gamma_5 \psi(\mathbf{x},t)
ightarrow egin{cases} rac{-\overline{\psi} \gamma^0 \gamma_5 \psi(-\mathbf{x},t) & ext{if } \mu = 0 \ \overline{\psi} \gamma^i \gamma_5 \psi(-\mathbf{x},t) & ext{if } \mu
eq 0 \end{cases}$$

量 $\overline{\psi}\gamma^{\mu}\gamma_{5}\psi$ 被称为轴矢量。于是我们有下表。

| Label | Product | | $Under\ P$ | Components | Lorentz |
|-------|---|---------------|--|------------|--------------|
| S | $\overline{\psi}\psi$ | \rightarrow | $\overline{\psi}\psi$ | 1 | scalar |
| V | $(\overline{\psi}\gamma^0\psi,\overline{\psi}\gamma^i\psi)$ | \rightarrow | $(\overline{\psi}\gamma^0\psi, -\overline{\psi}\gamma^i\psi)$ | 4 | vector |
| T | $\overline{\psi}\sigma^{\mu u}\psi$ | \rightarrow | $\overline{\psi}\sigma^{\mu u}\psi$ | 6 | tensor |
| A | $(\overline{\psi}\gamma^0\gamma_5\psi,\overline{\psi}\gamma^i\gamma_5\psi)$ | \rightarrow | $(-\overline{\psi}\gamma^0\gamma_5\psi,\overline{\psi}\gamma^i\gamma_5\psi)$ | 4 | axial vector |
| P | $\overline{\psi}i\gamma_5\psi$ | \rightarrow | $-\overline{\psi}i\gamma_5\psi$ | 1 | pseudoscalar |

20.6 正交性和完备性

略。