

“Bounding scalar operator dimensions in 4D CFT” 中的 数值共形自举方法

余荫铠

2025 年 7 月 28 日

本文是对 R. Rattazzi, V. Rychkov, E. Tonni, A. Vichi, Bounding scalar operator dimensions in 4D CFT, JHEP 12 (2008) 031 这篇文章中所提出的数值共形自举方法的思路总结。

我们知道，一个共形场论 (conformal field theory, CFT) 可以完全由其共形数据（即所有 primary fields 的维数 Δ 和自旋 l ）和算符乘积展开 (operator product expansion, OPE) 系数 λ 所确定。现代的共形自举方法 (conformal bootstrap) 可以从 CFT 最基本的第一性原理出发——即关联函数的交叉对称性和么正性——来约束甚至求解共形数据，这一方案是非微扰的，而且方法论上不依赖于具体的模型。

R. Rattazzi, V. Rychkov, E. Tonni, A. Vichi 的这篇开创性文章 “Bounding scalar operator dimensions in 4D CFT” [1] 展示了如何用数值方法通用的提取标量算符维数 Δ 的上限（而下限由么正性约束）。

具体来说，该论文研究了任意 4D 么正 CFT 中一个标量 primary operator ϕ （维度为 $d = [\phi]$ ）与其 OPE 中出现的最低维标量算符 ϕ^2 （维度为 $\Delta_{\min} = [\phi^2]$ ）之间的关系。他们证明了 Δ_{\min} 必然存在一个仅依赖于 d 的上限：

$$\Delta_{\min} \leq f(d)$$

并且这个连续的界限函数满足 $f(1) = 2$ ，保证了理论在 $d \rightarrow 1$ 时能够连续地过渡到自由场论。

本文重点关注原文第 4、5 节，梳理其核心方法论，包括：

1. 利用 OPE 和共形块分解建立四点函数的基本框架。
2. 如何从交叉对称性中推导出核心的求和规则。
3. 如何将求和规则问题转化为一个高维向量空间中的几何问题。
4. 如何利用线性泛函和线性规划等数值方法，从该几何问题中求解出最终的物理界限。

1 交叉对称性与共形块分解

考虑一个由四个相同的标量 primary operator ϕ （标度维为 d ）构成的四点关联函数。共形对称性极大地限制了其形式：

$$\langle \phi(x_1)\phi(x_2)\phi(x_3)\phi(x_4) \rangle = \frac{g(u, v)}{|x_{12}|^{2d}|x_{34}|^{2d}}$$

其中所有的动力学信息都包含在函数 $g(u, v)$ 中。 u 和 v 是共形不变的交比 (cross-ratios)：

$$u = \frac{x_{12}^2 x_{34}^2}{x_{13}^2 x_{24}^2}, \quad v = \frac{x_{14}^2 x_{23}^2}{x_{13}^2 x_{24}^2}$$

由于四个算符完全相同，这个四点函数在交换任意两个坐标时必须保持不变。特别地，在交换 $x_1 \leftrightarrow x_3$ 时， $u \leftrightarrow v$ 。这要求函数 $g(u, v)$ 必须满足一个强大的自洽性约束，即**交叉对称方程**：

$$v^d g(u, v) = u^d g(v, u)$$

这个方程是共形自举的基石。

另一方面，我们可以通过算符乘积展开 (OPE) 来分析四点函数。 $\phi(x_1)\phi(x_2)$ 的乘积可以展开为无穷多个 primary operator $\mathcal{O}_{\Delta, l}$ 及其 de'cent 的贡献之和。将此 OPE 代入四点函数，函数 $g(u, v)$ 可以被分解为一系列普适的基底函数——**共形块** (conformal blocks) $g_{\Delta, l}(u, v)$ 的线性组合：

$$g(u, v) = 1 + \sum_{\mathcal{O} \in \phi \times \phi} \lambda_{\phi\phi\mathcal{O}}^2 g_{\Delta, l}(u, v)$$

这里的“1”代表单位算符的贡献。求和遍历所有出现在 $\phi \times \phi$ OPE 中的非单位 primary operator。 $g_{\Delta, l}(u, v)$ 是由对称性唯一确定的函数，仅依赖于交换算符的维度 Δ 和自旋 l 。而 $\lambda_{\phi\phi\mathcal{O}}$ 是 OPE 系数，是理论的动力学数据。根据么正性，OPE 系数的平方必须为正，我们记为 $p_{\Delta, l} = \lambda_{\phi\phi\mathcal{O}}^2 > 0$ 。这是整个方法得以成立的另一个关键。

2 求和规则与几何视角

将交叉对称方程与共形块分解相结合，我们就能得到一个关于 CFT 谱数据的普适约束方程。

2.1 推导求和规则

求和规则（原文 4.5 式）是数值共形自举方法的关键，在这里我们补充求和规则的推导。我们将共形块分解式代入交叉对称方程 $v^d g(u, v) = u^d g(v, u)$ 。方程左边为：

$$\text{LHS} = v^d \left(1 + \sum_{\Delta, l} p_{\Delta, l} g_{\Delta, l}(u, v) \right) = v^d + \sum_{\Delta, l} p_{\Delta, l} v^d g_{\Delta, l}(u, v)$$

方程右边为：

$$\text{RHS} = u^d \left(1 + \sum_{\Delta, l} p_{\Delta, l} g_{\Delta, l}(v, u) \right) = u^d + \sum_{\Delta, l} p_{\Delta, l} u^d g_{\Delta, l}(v, u)$$

令 LHS = RHS，并整理移项，我们得到：

$$\sum_{\Delta, l} p_{\Delta, l} \left(v^d g_{\Delta, l}(u, v) - u^d g_{\Delta, l}(v, u) \right) = u^d - v^d$$

在 $u \neq v$ 的区域，两边同除以 $(u^d - v^d)$ ，便得到了核心的**求和规则 (sum rule)**。为了方便分析，我们通常使用与 (u, v) 等价的坐标 (z, \bar{z}) ，其中 $u = z\bar{z}, v = (1-z)(1-\bar{z})$ 。

$$\boxed{\begin{aligned} \sum_{\Delta, l} p_{\Delta, l} F_{d, \Delta, l}(z, \bar{z}) &= 1, \quad \text{其中 } p_{\Delta, l} > 0 \\ F_{d, \Delta, l}(z, \bar{z}) &\equiv \frac{v^d g_{\Delta, l}(u, v) - u^d g_{\Delta, l}(v, u)}{u^d - v^d} \end{aligned}} \quad (1)$$

这个方程将一个复杂的非线性函数方程，转化为了一个关于正实数 $p_{\Delta,l}$ 和已知函数 $F_{d,\Delta,l}$ 的线性方程。这就是整个自举方法的出发点。

2.2 几何视角

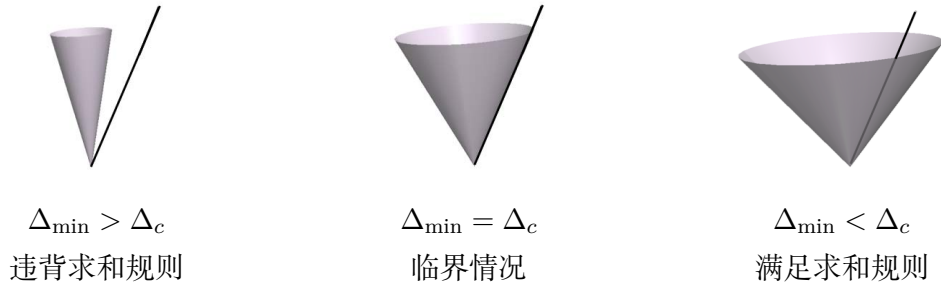
为了系统性地分析求和规则，论文引入了直观的几何图像。首先，通过对称点 $z = \bar{z} = 1/2$ 进行泰勒展开，求和规则可以被转化为一组无穷多个线性方程：

$$1 = \sum p_{\Delta,l} F_{d,\Delta,l}^{(0,0)} \quad (2)$$

$$0 = \sum p_{\Delta,l} F_{d,\Delta,l}^{(2m,2n)} \quad (\text{for } m+n > 0) \quad (3)$$

其中 $F^{(2m,2n)}$ 代表在对称点处的各阶导数值。我们可以将每个算符 $\mathcal{O}_{\Delta,l}$ 看作一个由其所有导数值构成的无穷维向量 $\vec{V}_{d,\Delta,l}$ 。那么，求和规则就变成了一个向量方程。

所有这些基向量 $\vec{V}_{d,\Delta,l}$ 在向量空间中张成了一个**凸锥 (convex cone)**。一个理论的谱是自洽的，当且仅当由其谱张成的凸锥能够线性组合出目标向量（在这里是与齐次方程组相关的原点向量，或是与完整方程相关的单位向量）。



因此，寻找物理界限 Δ_c 的问题，就转化为一个几何问题：对于一个假设的算符谱（例如，所有标量算符维度都大于某个 Δ_{\min} ），它所张成的凸锥是否足够“宽”，以至于能够满足求和规则方程？

3 数值共形自举方法

本节总结如何将上述几何问题转化为一个可执行的数值算法，以求解出最终的物理界限。

3.1 用线性泛函来判断

在高维空间中直接判断一个点是否在凸锥内是困难的。一个更强大的工具是**线性泛函 Λ** ，它可以被看作是作用在向量上的线性算子。几何上， $\Lambda(\vec{V}) = 0$ 定义了一个超平面。

该方法的核心判据来源于凸集分离定理：

- **理论被排除 ($\Delta_{\min} > \Delta_c$)**: 当假设的谱不自洽时，其张成的（投影）凸锥的张角小于 π 。这意味着，必然**存在**一个线性泛函 Λ （一个分离超平面），使得对于谱中所有算符对应的向量 \vec{V} ，都有 $\Lambda(\vec{V}) > 0$ 。如果能找到这样的 Λ ，就证明了该谱不可能存在。

$$\Delta_{\min} > \Delta_c \iff \text{存在一个泛函 } \Lambda \text{ 使得 } \Lambda(F_{d,\Delta,l}) > 0 \text{ 对所有谱中算符成立} \quad (4)$$

- **理论被允许** ($\Delta_{\min} < \Delta_c$): 当假设的谱是自洽的, 其凸锥足够宽。这意味着, **不存在**任何一个线性泛函 Λ 能将所有基向量都置于其一侧。

$$\Delta_{\min} < \Delta_c \iff \text{不存在泛函 } \Lambda \text{ 使得 } \Lambda(F_{d,\Delta,l}) \geq 0 \text{ 对所有谱中算符成立} \quad (5)$$

因此, 寻找界限的问题, 就变成了寻找是否存在这样一个“分离泛函” Λ 的问题。

3.2 数值方法

上述问题仍然是无穷维的。为了让计算机能够处理, 必须进行两步关键的**截断**:

1. **截断向量空间**: 只考虑有限个导数分量, 例如原文中使用了 6 阶的 9 个导数, 将问题简化到一个 9 维向量空间。
2. **截断算符谱**: 构造一个有限的“试探集 (trial set)”, 它由大量离散的 (Δ, l) 值以及代表大 Δ 、大 l 极限的渐近行为向量组成。这个试探集必须能很好地代表整个谱的边界。

经过截断后, 寻找分离泛函 Λ 的问题就变成了一个标准的**线性规划**问题: 寻找一组泛函系数 $\lambda_{2m,2n}$, 使得对于试探集中的所有向量 \vec{V}_i , 都满足约束 $\Lambda(\vec{V}_i) \geq \varepsilon > 0$ 。

整个数值自举算法的核心流程可以总结如下伪代码:

Algorithm 1: 数值共形自举算法流程 (包含实现细节)

1. 参数设置 (基于 Mathematica 代码示例)

- 1: **输入**: 外部算符维度 d 。
- 2: **导数基底 B** : 选定一组偏导数阶数 (m, n) 来定义向量空间。
例: 9 维空间 $B = \{(6, 0), (4, 2), (2, 4), (0, 6), (4, 0), (2, 2), (0, 4), (2, 0), (0, 2)\}$ 。
- 3: **试探集参数**:
 - 最大自旋 $l_{\max} = 10$ 。
 - 标量维度的采样上限 $\Delta_{\max} = 20$ 。
 - 高自旋维度采样范围: 对于自旋 l , 采样 $\Delta \in [l + 2, l + 10]$ 。
 - 采样步长: $\delta\Delta = 0.2, \delta l = 2$ 。
- 4: **搜索参数**:
 - 二分搜索初始区间 $[\Delta_{\text{low}}, \Delta_{\text{high}}] = [2.0, 3.0]$ 。
 - 迭代次数 $N_{\text{iter}} = 6$ (或更高以获得所需精度)。
- 5: **线性规划公差**: $\varepsilon = 10^{-5}$ 。

2. 算法主体

- 6: **procedure** FIND-BOUND(d)
- 7: **for** $i = 1$ to N_{iter} **do**
- 8: $\Delta_{\text{mid}} \leftarrow (\Delta_{\text{low}} + \Delta_{\text{high}})/2$ ▷ 检验假设: 谱中所有标量算符维度 $\Delta \geq \Delta_{\text{mid}}$
- 9: **构建算符试探集 \mathcal{V}** :
- 10: $\mathcal{V} \leftarrow \text{empty set}$ ▷ a) 添加标量算符 ($l = 0$)

```

11:   for  $\Delta$  from  $\Delta_{\text{mid}}$  to  $\Delta_{\text{max}}$  step  $\delta\Delta$  do
12:       Add ComputeDerivativeVector( $d, \Delta, 0, B$ ) to  $\mathcal{V}$ .
13:   end for                                     ▷ b) 添加高自旋算符 ( $l \geq 2$ )
14:   for  $l$  from 2 to  $l_{\text{max}}$  step  $\delta l$  do
15:       for  $\Delta$  from  $l + 2$  to  $l + 10$  step  $\delta\Delta$  do
16:           Add ComputeDerivativeVector( $d, \Delta, l, B$ ) to  $\mathcal{V}$ .
17:       end for
18:   end for                                     ▷ c) 添加大自旋/维度极限的渐近向量
19:   for  $x$  from 0 to 10 step 0.2 do               ▷  $x$  是一个渐近参数
20:       Add ComputeAsymptoticVector( $x, B$ ) to  $\mathcal{V}$ .
21:   end for

22:   用线性规划寻找分离泛函  $\Lambda$ :
23:   令  $M$  为一个矩阵, 其行由试探集  $\mathcal{V}$  中的所有向量  $\vec{V}$  构成。
24:   求解线性规划可行性问题: 寻找一个列向量  $\vec{\alpha}$  (泛函  $\Lambda$  的系数),
   使得  $M \cdot \vec{\alpha} \geq \vec{\epsilon}$ , 其中  $\vec{\epsilon}$  是所有分量均为  $\epsilon$  的常数向量。
   (这等价于最小化一个零成本函数  $c(\vec{\alpha}) = \vec{0} \cdot \vec{\alpha}$ )。

25:   if 线性规划问题有可行解  $\vec{\alpha}$  then
26:                                           ▷ 成功找到分离泛函, 假设不成立。
27:        $\Delta_{\text{mid}}$  被排除  $\implies$  真实的界限更低。
28:        $\Delta_{\text{high}} \leftarrow \Delta_{\text{mid}}$ 
29:   else
30:                                           ▷ 找不到分离泛函, 未发现矛盾。
31:        $\Delta_{\text{mid}}$  被允许  $\implies$  真实的界限更高或就在此处。
32:        $\Delta_{\text{low}} \leftarrow \Delta_{\text{mid}}$ 
33:   end if
34: end for
35:
36: return  $\Delta_{\text{high}}$                              ▷ 作为维度上限  $f(d)$  的高精度数值解。
37: end procedure

```

本文所总结的数值共形自举方法的详细 Mathematica 代码实现, 我已开源至: <https://github.com/YinkaiYu/Numerical-Conformal-Bootstrap-in-4D>

参考文献

- [1] R. Rattazzi, V. S. Rychkov, E. Tonni and A. Vichi, “Bounding scalar operator dimensions in 4D CFT,” JHEP **12** (2008), 031, [doi:10.1088/1126-6708/2008/12/031](https://doi.org/10.1088/1126-6708/2008/12/031) [[arXiv:0807.0004](https://arxiv.org/abs/0807.0004) [hep-th]].