

2

EQUATIONS MAITRESSES

$$\rightarrow \text{On avait } [R_\alpha, R_\beta]^i = C_{\alpha\beta}^\gamma (\phi) R_\gamma^i + M_{\alpha\beta}^{ij} \frac{\delta S_0}{\delta \phi^j}$$

2.1 Algèbre différentielle graduée - (Co)homologie

DEF

Une algèbre différentielle graduée est un espace vectoriel muni d'un produit associatif et gradué-commutatif :

$$\rightarrow a.b = (-1)^{\epsilon_a \epsilon_b} b.a \quad \text{avec } \epsilon(a) = \epsilon_a + 1$$

$$\rightarrow \text{antiderivation } d : d(a.b) = (da).b + (-1)^{\epsilon_a} a(d.b)$$

\rightarrow différentielle si $d^2 = 0$

$$\rightarrow \text{ex: forme extérieures. } \omega = \frac{1}{p!} \omega_{\lambda_1 \dots \lambda_p} dx^{\lambda_1} \wedge \dots \wedge dx^{\lambda_p}$$

avec

$$d(\omega \wedge \eta) = d\omega \wedge \eta + (-1)^{\epsilon_\omega} \omega \wedge (d\eta)$$

$$\text{et } d\omega = 1/p! \partial_{\mu} \omega_{\lambda_1 \dots \lambda_p} dx^{\lambda_1} \wedge \dots \wedge dx^{\lambda_p} \text{ donc } d^2 = 0$$

DEF

Le noyau de d est $\text{Ker } d \equiv \{ a | da = 0 \}$ (ici, a est fermée)

image est $\text{Im } d \equiv \{ a | a = db \}$ (ici, a est exacte)

\rightarrow On a $\text{Im } d \subset \text{Ker } d$, on peut donc considérer $\text{Ker } d / \text{Im } d$.

\rightarrow On peut écrire $A = \bigoplus A_n$ avec $n \in \mathbb{N}$ $n \in \mathbb{Z}$, et d est homogène du degré 1.

\rightarrow On veut construire une différentielle λ ($\lambda^2 = 0$) telle que sa cohomologie en degré 0 $H^0(\lambda) = \{ \text{observables} \}$.

DEF On appelle λ la différentielle Bechi-Rouet-Stora-Tyutin (BRST).

2.2 Champ fantomes et antichamps

→ On définit les nombres quantiques suivants :

	Parité ϵ	# fantome pur	# antichamp	# fantome total ($gh - \alpha_f$)
ϕ^A	ϕ^i	0	0	0
	C^K	1	0	1
	C^R	0	2	2
ϕ_A^*	ϕ_i^*	1	0	-1
	C_K^*	0	2	-2
	C_R^*	1	3	-3

→ Chaque champ à son antichamp ($q \leftrightarrow p$)

DEF L'anticrochet ($,$) est défini par

$$(F, G) = \frac{\delta^L F}{\delta \phi^A} \frac{\delta^L G}{\delta \phi_A^*} - \frac{\delta^R F}{\delta \phi_A^*} \frac{\delta^L G}{\delta \phi^A}$$

$$\rightarrow \text{On a } \delta F = \delta \phi^A \frac{\delta^L F}{\delta \phi^A} = \frac{\delta^R F}{\delta \phi^A} \cdot \delta \phi^A, \text{ donc } \frac{\delta^R F}{\delta \phi^M} = (-1)^{\epsilon_M (\epsilon_F + \epsilon_M)} \frac{\delta^L F}{\delta \phi^M}$$

$$\rightarrow \epsilon((F, G)) = F + G + 1$$

$$gh((F, G)) = gh F + gh G + 1$$

$$(F, G) = -(-1)^{(\epsilon_F + 1)(\epsilon_G + 1)} (G, F)$$

$$(FG, H) = F(G, H) + (-1)^{\epsilon_G(\epsilon_H + 1)} (F, H) G \quad \left. \right\} \text{Leibniz gradué}$$

$$(F, GH) = (F, G) H + (-1)^{\epsilon_G(\epsilon_F + 1)} G(F, H)$$

$$(-1)^{(\epsilon_F + 1)(\epsilon_H + 1)} (F, (G, H)) + \text{cyclic} = 0 \quad \left. \right\} \text{Jacobi gradué}$$

→ En général, $(B, B) \neq 0$, et $(B, (B, B)) = 0$

PROP Soit S une fonction paire ($\epsilon_S = 0$). Alors

$(S, F) \equiv \Lambda F$ est une antiderivation.

$$\begin{aligned} \text{En effet, } \Lambda(FG) &= (S, FG) = (S, F)G + (-1)^{\epsilon_F} F(S, G) \\ &= \Lambda F \cdot G + (-1)^{\epsilon_F} F \Lambda G \end{aligned}$$

$$\text{De plus, si } (S, S) = 0, \text{ alors } \Lambda^2 = 0$$

$$\Lambda^2 F = (S, (S, F)) \sim (F, (S, S)) = 0$$

2.3 Équation Maîtrese classique

DEF La différentielle BRST Δ est telle que $\Delta F = (S, F)$ où
 S est solution de l'équation maîtrese $(S, S) = 0$, telle que
 $S = S_0 + S_1 + S_2 + \dots$ avec $\begin{cases} gh(S_n) = 0 \\ \text{anti}(S_n) = h \end{cases}$
 et $S_1 = \phi_i^* R_\kappa^i C^\kappa$ info sur les transferts de jauge et $E \mapsto C^\kappa$
 $S_2 = C_\kappa^* Z_\mu^\kappa C^\mu + \frac{1}{2} \phi_i^* \phi_j^* N_{\mu\nu}^{ij} C^\mu + \text{terme quadratique en les } C^\kappa$

$$\rightarrow \text{On a } gh(SF) = ghF + 1 \\ \epsilon(SF) = \epsilon_F + 1$$

① Existence de S :

DEF Le différentielle de Koszul-Tate δ_{KT} est définie par
 $\delta_{KT} \phi^i = 0 \quad \delta_{KT} C^\kappa = 0 \quad \delta_{KT} C^\mu = 0$
 $\delta_{KT} \phi_i^* = \frac{\delta S_0}{\delta \phi^i} \quad \delta_{KT} C_\kappa^* = \phi_i^* R_\kappa^i \quad \delta_{KT} C_\mu^* = C_\kappa^* Z_\mu^\kappa + \frac{1}{2} \phi_i^* \phi_j^* N_{\mu\nu}^{ij}$
 $\sim \delta_{KT} \text{ enlève un nombre d'antichamps}$

Prop $\delta_{KT}^2 = 0$
 $\delta_{KT}^2 C_\kappa^* = \frac{\delta S_0}{\delta \phi^i} R_\kappa^i = 0 \quad (\text{Noeth})$

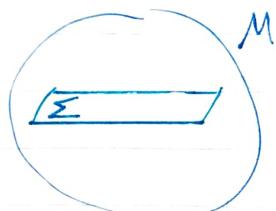
$$\delta_{KT}^2 C_\mu^* = \phi_i^* R_\kappa^i Z_\mu^\kappa + \frac{\delta S_0}{\delta \phi^i} \phi_j^* N_{\mu\nu}^{ij} = 0 \quad (\text{Réductibilité})$$

\rightarrow L'homologie est donnée par : $(H_n(\delta_{KT})) = \text{Ker}(\delta_{KT})_n / \text{Im}(\delta_{KT})_n$
 $H_n(\delta_{KT}) = 0 \quad n > 0 \quad (\delta_{KT} a_n = 0 \Rightarrow a_n = \delta_{KT} b_{n+1})$
 $H_0(\delta_{KT}) = \{ \text{fonction sur la surface stationnaire} \} / \text{tensorisé par les formes}$

DEF La surface stationnaire est le sous espace des configurations des champs ϕ^i qui obéissent aux équations du mouvement :

$$C^\infty(\Sigma) = C^\infty(M) / \text{DP}$$

$\text{Ker } \delta_{KT} \quad \xleftarrow{\quad} \quad \xrightarrow{\quad} \quad \text{Im } \delta_{KT}$



\rightarrow 2 extensions qui coïncide sur Σ sont dans la même classe de cohomologie.

- Rappel : on étudie une théorie de jauge caractérisée par une fonctionnelle $S_0[\phi^i]$ et des invariants de jauge $\delta_\epsilon \phi^i = R^i_\alpha \epsilon^\alpha$, qui se traduit par l'identité de Noether $\frac{\delta S_0}{\delta \phi^i} R^i_\alpha = 0$

On suppose que les R^i_α forment un ensemble complet de transfo. de jauge, qui peut être redondant : $Z_r^\alpha R^i_\alpha = N_r^{ij} \frac{\delta S_0}{\delta \phi^j}$

On veut introduire un différentiel en introduisant les antichamps ϕ_i^* et les champs fantômes C^α ($\leftrightarrow \epsilon^\alpha$), et fantômes de fantômes : C^Γ ($\leftrightarrow Z_r^\alpha$)

- On cherche une solution de l'équation maîtresse sous la forme d'un développement en # antichamps : $S = S_0 + S_1 + S_2 + \dots$ avec $\text{antich}(S_n) = n$ et $\text{gh}(S_n) = 0$
 \hookrightarrow les fantômes compensent les antichamps.
- Pour S_1 , il faut que $S_1 \propto \phi_i^*$; donc $S_1 \propto C^\alpha$ pour avoir $\text{antich}(S_1) = 1$ et $\text{gh}(S_1) = 0$. La seule possibilité est $S_1 = \phi_i^* R^i_\alpha C^\alpha$
- Pour S_2 , on peut avoir $S_2 \propto \phi_i^* \phi_j^*$ et $S_2 \propto C^\alpha$. On construit $S_2 = (C^\alpha Z_r^\alpha + \frac{1}{2} \phi_i^* \phi_j^* N_r^{ij}) C^\Gamma + (\text{quadratic en les } C^\alpha)$
 $\hookrightarrow \epsilon(S) = 0$
- On impose que $(S, S) = 0$. Si on a une telle fonction, on peut définir un différentiel $\Lambda F \equiv (S, F)$ avec $\Lambda^2 = 0$
- On avait antichamp $(S_{KT}) = -1$. On parle alors d'homologie.
 On avait également $C^\infty(\Sigma) = C^\infty(M)/N$ où N est l'idéal des fonctions nulles sur Σ
- On considère $C^\infty(\Sigma) \otimes P_C(C^\alpha, C^\Gamma)$, les polynômes à coeff complexe en les C^α, C^Γ , tensorisé par $C^\infty(\Sigma)$, c'est à dire les polynômes en les C^α, C^Γ à coeff. donnés par les fonctions sur Σ

Prop L'homologie de S_{KT} est donnée par

$$H_0(S_{KT}) = C^\infty(\Sigma) \otimes P_C(C^\alpha, C^\Gamma) \quad \text{et} \quad H_k(S_{KT}) = 0 \quad k > 0$$

→ Pour conclure, calculons S_2 . Pour cela, on calcule :

$$(S_0 + S_1, S_0 + S_1) = (S_0, S_0) + 2(S_1, S_0) + (S_1, S_1)$$

Or, $(S_0, S_0) = 0$

$$(S_1, S_0) = \frac{\int^R S_1}{\delta \phi^1} \cdot \frac{\int^L S_0}{\delta \phi^0} - \frac{\int^L S_1}{\delta \phi^0} \frac{\int^L S_0}{\delta \phi^1} = R^i \alpha C^* \frac{\int S_0}{\delta \phi^i} \stackrel{\text{Noether}}{=} 0$$

$$(S_1, S_1) = (\phi_i^* R^i \alpha C^*, \phi_j^* R^j \beta C^*)$$

$$= \phi_i^* \frac{\delta R^i \alpha}{\delta \phi^i} C^* \cdot R^j \beta C^* - R^i \alpha C^* \phi_j^* \frac{\delta R^j \beta}{\delta \phi^i} C^*$$

$$= \phi_i^* \left(R^j \beta \frac{\delta R^i \alpha}{\delta \phi^j} - R^i \alpha \frac{\delta R^j \beta}{\delta \phi^i} \right) C^* C^*$$

$$= \phi_i^* \left(-C_{\alpha \beta}^{\gamma} R^j \gamma - M_{\alpha \beta}^{ij} \frac{\delta S_0}{\delta \phi^j} \right) C^* C^* \quad \text{Or, } \delta_{KT} \phi_j^* = \delta S_0 / \delta \phi^j$$

$$= \delta \left[-C_{\alpha \beta}^{\gamma} C_{\gamma}^* C^* C^* - \frac{1}{2} M_{\alpha \beta}^{ij} \phi_i^* \phi_j^* C^* C^* \right]$$

→ Ensuite, $(S_0 + S_1 + S_2, S_0 + S_1 + S_2)$

$$= (\underline{S_1}, \underline{S_1}) + 2(\underline{S_0 + S_1}, \underline{S_2}) + (\underline{S_2}, \underline{S_2})$$

anticharg = 1

anticharg ≥ 1

$$\text{Or, } (S_0 + S_1, S_2)|_{\text{antich}=1} = \delta S_2 \cdot \text{Ainsi, on identifie } \text{un avec } 2S_2$$

On ajoute également

$$S_2 = \frac{1}{2} C_{\alpha \beta}^{\gamma} C_{\gamma}^* C^* C^* + \frac{1}{4} M_{\alpha \beta}^{ij} \phi_i^* \phi_j^* C^* C^* + \underbrace{\delta(C_r^* C^r)}_{\text{condition limite}}$$

condition limite

④ Construction par récurrence :

→ On suppose S_0, \dots, S_{n-1} tels que $\overset{(n-1)}{R} = S_0 + \dots + S_{n-1}$ est telle que
 $(\overset{(n-1)}{R}, \overset{(n-1)}{R}) = \overset{(n-1)}{D} + (\text{terme antich } \geq n-1)$

↳ anticharg $n-1$

↳ Il existe S_n tels que $(\overset{(n-1)}{R} + S_n, \overset{(n-1)}{R} + S_n)$ commence en anticharg $\geq n$.

PROP Soit A une un # antich = k_A . Alors :

$$(\overset{(n-1)}{R}, A) = \underbrace{\delta_{KT} A}_{k_A-1} + (\text{ordre } + \text{élevé})$$

$$\rightarrow \text{Ecrivons } (\overset{(n-1)}{R} + S_n, \overset{(n-1)}{R} + S_n) = \overset{(n-1)}{D} + 2 \delta_{K\tau} S_n + \dots$$

antich = n-1

Il faut résoudre $\delta_{K\tau} S_n = -\frac{1}{2} \overset{(n-1)}{D}$. Pour que S_n existe, il faut que

$$\text{Or, Jacobi : } (\overset{(n-1)}{R}, (\overset{(n-1)}{R}, \overset{(n-1)}{R})) = 0$$

$\overset{(n-1)}{S} + \dots$

$$\Rightarrow 0 = (\overset{(n-1)}{R}, \overset{(n-1)}{D} + \dots) = \delta_{K\tau} \overset{(n-1)}{D} + \dots \Rightarrow \delta_{K\tau} \overset{(n-1)}{D} = 0$$

\rightarrow On peut ainsi écrire une série formelle pour S telle que $sS = 0$
Pour toute théorie connue, la série s'arrête.

③ Ambiguité :

\rightarrow A chaque étape, S_n est défini par $SS_n = \frac{1}{2} \overset{(n-1)}{D}$. On pourrait donc avoir $S_n \mapsto S_n + \delta_{K\tau} K_{n+1}$, c'est $\overset{(n-1)}{R} \mapsto \overset{(n-1)}{R} + (\overset{(n-1)}{R}, K_n)$

$\delta K_n + \dots$

L'ambiguité peut être vue comme un anticrochet, c'est une transfo canonique infinitésimale.

\hookrightarrow 2 solutions de l'équation matrice claire diffèrent par une transformation canonique.

\rightarrow Exemple. Supposons une transfo canonique avec $K_i \equiv \phi_i^* t^i$:

$$(S_0 + S_1, \phi_i^* t^i) = \frac{\delta S_0}{\delta \phi^i} t^i + \dots$$

Ceci correspond à une redéfinition des champs $\phi^i \mapsto \phi^i + \epsilon^i$

$$\rightarrow \text{Exemple: } K_2 = \frac{1}{2} \phi_i^* \phi_j^* L_{\alpha}^{ij} C^{\alpha} + C_{\beta}^{\alpha} \mu_{\alpha}^{\beta} C^{\alpha}$$

$$\text{et } \delta_{K\tau} K_2 = \frac{\delta S_0}{\delta \phi^i} \phi_j^* L_{\alpha}^{ij} C^{\alpha} + \phi_i^* R_{\beta}^i \mu_{\alpha}^{\beta} C^{\alpha}$$

$$= \phi_i^* \left(R_{\beta}^i \mu_{\alpha}^{\beta} + L_{\alpha}^{ij} \underbrace{\frac{\delta S_0}{\delta \phi^j}}_{\text{trivial}} \right) C^{\alpha}$$

④ Observables et cohomologie de Λ :

Prop La cohomologie de s en nombre de facture 0 est les observables:
 $H^0(s) = \{ \text{observables} \}$

→ On développe la différentielle Λ : s augmente le facteur de Λ . On peut supprimer un article (δ), ou supprimer des articles et des factures.

$$\Lambda = \underbrace{\delta_{kr}}_{\Lambda_0} + \gamma + \Lambda_1 + \Lambda_2 + \dots$$

$$\text{Alors } \Lambda \phi^i = (\delta_{kr} + \gamma + \dots) \phi^i = 0 + R^i_k C^k + \dots \Rightarrow \gamma \phi^i = R^i_k C^k$$

$$\Lambda \phi_i^* = \delta_{kr} \phi_i^* + \gamma \phi_i^* = \frac{\delta S_0}{\delta \phi^i} + \dots$$

$$\Lambda C^k = 0 + \underbrace{\sum_r C^r}_{\gamma C^k} + \frac{1}{2} C^k \gamma \gamma C^l C^r + \dots$$

$$\rightarrow \text{Or, } \Lambda^2 = 0 = (\delta_{kr} + \gamma + \Lambda_1 + \Lambda_2 + \dots)^2 = \delta_{kr}^2 + \underbrace{(\delta \gamma + \gamma \delta)}_{=0} + \underbrace{(\gamma^2 + \delta \Lambda_1 + \Lambda_1 \delta)}_{=0}$$

$$\text{On trouve: } \begin{cases} \delta \gamma + \gamma \delta = 0 \\ \delta \Lambda_1 + \Lambda_1 \delta = \gamma^2 \end{cases}$$

→ Alors γ définit un antiderivation dans la cohomologie de δ_{kr} :

soit a tq $\delta_{kr} a = 0$, alors $\delta_{kr}(\gamma a) = 0$

En effet, $\delta(\gamma a) = -\gamma \delta a = 0$

↳ Si $a = \delta b$, alors $\gamma a = \delta(\dots)$

En effet, $\gamma a = \gamma \delta b = -\delta(\gamma b)$

Alors γ est bien défini dans $H_0(\delta_{kr})$. De plus, $\gamma^2 = 0$ dans $H_0(\delta)$

En effet, $\gamma^2 a = (-\delta \Lambda_1 - \Lambda_1 \delta) \gamma a = \delta(-\Lambda_1 a) \simeq 0$

On a donc une cohomologie de γ dans $H_0(\delta)$: $H(\gamma, H_0(\delta))$.

$$\text{Prop } H^0(s) \cong H^0(\gamma, H_0(\delta))$$



→ En l'absence d'invariance de jauge, une observable est une fonction de l'espace des phases. Or, tout point de l'espace des phases come les données initiales d'une solution claire. Or, $\gamma F = 0 \Leftrightarrow F$ est inv. de jauge $\delta F / \delta \phi^i \cdot R^i_k = 0$, et $H_0(\delta) \Leftrightarrow$ fonctions sur la surface statuaire. Ainsi, $H^0(s) = \{ \text{observables} \}$

① Conclusion :

2.4 Yang-Mills et secteur non minimal

→ L'action du YM classique est donnée par $-\frac{1}{4} \int d^4x F_{\mu\nu}^a F^{a\mu\nu}$ = $S_0[A_\mu^a]$

On a $S_1 = \phi_i^* R^i \times C^* \rightarrow \int d^4x A_\mu^a D_\mu C^a = S_1[A^*, C^a]$

On a $S_2 = (\text{...}) + \text{term quad en } C^a \rightarrow \frac{1}{2} \int d^4x C_a^* f^{abc} C^b C^c$

On peut montrer que $(S_2, S_1) \leq 0 \Rightarrow$ Jacobi sur les constantes de structures

DEF Il est utile d'introduire les antifantômes \bar{C}^a et les champs auxiliaires de Nakanishi-Lautrup b^a tels que

$$s \bar{C}^a = b^a \quad \text{et} \quad s b^a = 0$$

Afin de préserver une structure canonique, on introduit également leurs antichamps conjugués $\bar{C}^* a$ et $b^* a$, avec

$$s \bar{C}^* a = 0 \quad \text{et} \quad s b^* a = \bar{C}^* a$$

→ On a $gh(\bar{C}^a) = -1$ et $\epsilon(\bar{C}^a) = -1$ (anticommutent)

$$gh(b^a) = 0 \quad \text{et} \quad \epsilon(b^a) = 0$$

$$\text{Ainsi, } gh(\bar{C}^*) = 0 \quad \epsilon(\bar{C}^*) = 0$$

$$gh(b^*) = -1 \quad \epsilon(b^*) = 1$$

→ L'ajout de ces variables non minimales $\{\bar{C}^a, b^a, \bar{C}^*, b^*\}$ n'affecte pas la cohomologie.

En effet, considérons l'opérateur t agissant comme

$$t b^a = \bar{C}^a ; \quad t b^* a = 0 ; \quad t \bar{C}^a = a ; \quad t \bar{C}^* a = b^* a$$

Alors on peut définir $N \equiv st + ts$ qui agit comme

$$N b^a = b^a ; \quad N b^* a = b^* a ; \quad N \bar{C}^a = \bar{C}^a ; \quad N \bar{C}^* a = \bar{C}^* a$$

Pour un polynôme de degré k en les variables non minimales, on a

$$NP_k = k P_k \Leftrightarrow P_k = N \left(\frac{1}{k} P_k \right) \text{ pour } k > 0$$

$$= (ts + st) \left(\frac{1}{k} P_k \right)$$

Ainsi, si $sP_k = 0$, alors $P_k = \lambda(\dots)$ tout objet fermé est exact (cohomologie contractante) \Rightarrow pas de cohomologie en degré $k > 0$.

- Pour gérer les transformations BRST précédentes, on ajoute un terme non-minimal à l'action :

$$S^{\text{non-min}} = -i \int d^nx \bar{C}^a b^a \quad (\text{facteur } i = \text{redefinition des champs})$$

On a alors :

$$S = S_0 + S_i + S_c + S^{\text{non-min}}$$

$$= -\frac{1}{4} \int d^nx F_{\mu\nu}^\alpha F^{\mu\nu\alpha} + \int d^nx A_a^\mu D_\mu C^a + \frac{1}{2} \bar{C}^a f^{abc} C^b C^c - i \bar{C}^a b^a$$

④ Commentaire

- La solution de l'éq. motionne contient des termes locaux (intégrals d'espace-temps d'objets qui sont des fonctions locales : dépendent des charges, ... et de leur dérivées jusqu'à un ordre fini).
 Théorème général : si S_0 et S^{loc} locaux, alors solution locale.

2.5 Amplitudes de transition & valeurs moyennes

DEF On introduit l'opérateur suivant:

$$\Delta = (-1)^{e_A} \frac{\delta^L}{\delta \phi^A} \frac{\delta^L}{\delta \phi^A} \quad \text{où } \phi^A = \{ \phi^i, C^*, C^r, \dots, \bar{C}^*, b^*, \dots \}$$

$$\phi^* = \{ \phi_i^*, C_\alpha^*, C_r^*, \dots, \bar{C}_\alpha^*, b_\alpha^*, \dots \}$$

- Δ est un opérateur singulier : si on agit avec Δ sur une fonctionnelle locale on va obtenir des $\delta(\phi) \rightarrow$ il faut le régulariser.
- Pour YM, on a $\Delta S \sim f^\alpha b_\alpha = 0$
- On a $gh\Delta = 1$ et $E(\Delta) = 1$ et $\Delta^2 = 0$, mais Δ n'est pas une antidiéivation.

① Cas où $\Delta S = 0$:

DEF On introduit l'action fixée de jauge S_ψ

$$S_\psi = S \left[\phi^A, \phi_A^* = \frac{\delta \psi}{\delta \phi^A} \right] \text{ pour une certaine } \psi[\phi] \text{ avec } E(\psi) = 1$$

$$gh\psi = -1$$

On appelle ψ le fermion de fixation du jauge

On se débarrasse des antichargés et de l'invariance de jauge.

THM On regarde l'intégrale fonctionnelle obtenue apd S_ψ ,

$$Z_\psi \equiv \int \mathcal{D}\phi \exp i/\hbar S_\psi$$

Alors Z_ψ n'a pas de ψ .

- Rappel. On considère $\int f(x, \theta) dx d\theta$ avec $E(x) = 0$ et $E(\theta) = 1$
On a $(g(\theta)) d\theta \dots d\theta_n = g_{n, n-1} \dots 1$ avec $g(\theta) = g_0 + \dots + g_{n-1} \theta^{n-1} - \theta^n$
 $\hookrightarrow \int \frac{\partial g}{\partial \theta_k} d\theta = 0$ invariance par translation
- $\int f(x, \theta) dx d\theta = \int f(x(\bar{x}, \bar{\theta}), \theta(x', \theta')) \det \left\{ \frac{\partial^k (x, \theta)}{\partial (x', \theta')} \right\} dx' d\theta'$

→ Une supermatrice contient des variables commutantes et anti-commutantes:

$$M = \begin{pmatrix} A & B \\ C & D \end{pmatrix} \text{ et sa supertrace est } \text{str } M \equiv \text{tr}_B^A A - \text{tr}_D^C C$$

DEF

Le superdeterminant est défini par

$$\text{sdet} = \exp \left[\text{str} \{ \ln M \} \right]$$

$$\text{où } \ln M = \ln(I + M - I) = \sum_{k \geq 1} \frac{(M-1)^k}{k} (-1)^{k+1}$$

Si D est inversible, alors on peut écrire $M = \begin{pmatrix} A & B \\ 0 & D \end{pmatrix} \begin{pmatrix} A - BD^{-1}C & 0 \\ 0^{-1}C & I \end{pmatrix}$, et donc $\det M = \frac{1}{\det D} \det(A - BD^{-1}C)$

→ Pour $M = I + \epsilon$, on a $\text{sdet} M = 1 + \text{str} \epsilon$

→ Rapport: $\int D\phi \frac{\delta V^A}{\delta \phi^A} = 0$. Ceci correspond à l'invariance de la mesure sous translation: $\phi^A \mapsto \phi^A + \epsilon^A$,

$$\begin{aligned} \int D\phi F[\phi] &\stackrel{?}{=} \int D\phi F[\phi + \epsilon] \\ &= \int D\phi \left(F[\phi] + \frac{\delta F}{\delta \phi^A} \epsilon^A \right) \Rightarrow \int D\phi \frac{\delta (F \epsilon^A)}{\delta \phi^A} = 0 \end{aligned}$$

→ Démontrons à présent le théorème:

On varie $\psi \mapsto \psi + \mu$. Alors Z_ψ varie selon

$$\begin{aligned} \delta Z_\psi &= \int D\phi \frac{\delta^R S}{\delta \phi_A^*} \exp \frac{i}{\hbar} S_\psi \cdot \frac{\delta \mu}{\delta \phi^A} \\ &= \int D\phi \frac{\delta^L}{\delta \phi^A} \left(\frac{\delta^R S}{\delta \phi_A^*} \exp \frac{i}{\hbar} S_\psi \cdot \mu \right) - \int D\phi \frac{\delta^L \delta^R S}{\delta \phi^A \delta \phi_A^*} \exp \frac{i}{\hbar} S_\psi \mu \\ &\stackrel{=}{} - \frac{i}{\hbar} \int D\phi \frac{\delta_R S}{\delta \phi_A^*} \frac{\delta_L S_\psi}{\delta \phi^A} \exp \frac{i}{\hbar} S_\psi \mu \\ &\quad \left(\frac{\delta_L S}{\delta \phi^A} + \frac{\delta^L \phi}{\delta \phi^A \delta \phi_B^*} \frac{\delta_R S}{\delta \phi_B^*} \right) \end{aligned}$$

$$(S, S) = 0 \Rightarrow 0''$$

$$\text{et } \frac{\delta_R S}{\delta \phi_A^*} = (-1)^{\epsilon_A + 1} \frac{\delta_L S}{\delta \phi_A^*} \Rightarrow 0 = 0 \text{ car } \Delta S = 0$$

→ $\Delta S = 0 \Leftrightarrow D\phi$ invariante par transfo BRST :

$$\delta \phi^A = (\Lambda \phi^A) \Big|_{\phi^* = \frac{\delta \psi}{\delta \phi}} \cdot \Theta \quad \epsilon \Theta = 1$$

① Action fixie de jauge par Y-M:

→ ψ doit avoir $\epsilon(\psi) = 1$ et $gh(\psi) = -1$. On considère

$$\Psi = i \int d^4x \bar{\psi}_a (\gamma^a + \frac{\alpha}{2} b^a)$$

où $\mathcal{F}^a(A, \partial A)$ telle que $\mathcal{F}^a = 0$ est une condition de jauge.

ex: $f^a = \Im A^{a\mu}$ condition de jauge de Lorentz

Pour ce choix de ψ , l'action fixie du juge devient :

$$S_A = \int d^4x \left(-\frac{1}{4} F_{\mu\nu}^a F^{a\nu} - i \partial^\mu \bar{C}_a D_\mu C^a + \left(\partial^\mu A_\mu^a + \frac{\kappa}{2} b^a \right) b_a \right)$$

Ceci reproduit l'intégral du chemin du Y-M.

① Resumi

→ On a considéré l'intégrale fonctionnelle pour l'amplitude vidé-vidé Z_{Δ} dans le cas où $\Delta S = (-1)^E \int_L \frac{dL}{\delta \phi^A} \frac{dL}{\delta \phi^B} S = 0$ avec $\begin{cases} gh \Delta = 1 \\ E(\Delta) = 1 \end{cases}$

et $\text{arc } (\phi^A) = (\phi^i; C^\alpha; \bar{C}^\alpha, b^\alpha)$. Alors

$$Z_\Psi = \int D\phi \exp \frac{i}{\hbar} S_\Psi \text{ avec } S_\Psi[\phi^A] = S\left[\phi^A, \phi_A^* = \frac{\delta \Psi}{\delta \phi^A}\right] \text{ où } gh\Psi = -1 \\ \epsilon\Psi = 1$$

tel que Sx n'a pas d'invariance de jauge ("jauge unitaire")

$\rightarrow Z_p$ est indépendant de \mathcal{N}

2.6 Equation maîtresse quantique

→ On regarde le cas où $\Delta S \neq 0$. Lorsque $\Delta S = 0$, une transformation BRST préserve la mesure. Quand ce n'est pas le cas, il faut corriger Z_ϕ afin de rétablir l'invariance.

On remplace $D\phi \mapsto D\phi (\mu_1 + t_1 \mu_2 + t_1^2 \mu_3 + \dots)$ afin de rétablir l'invariance BRST. On écrit $\exp(i\hbar \log \mu_1) = \exp(i\hbar \log(\mu_1))$

$$D\phi \exp \frac{i}{\hbar} (S_\phi + t_1 M_1 + t_1^2 M_2 + \dots)$$

→ Par quoi faut-il remplacer $S[\phi, \phi^*] \mapsto W[\phi, \phi^*] = S + t_1 M_1 + t_1^2 M_2 + \dots$
tel que $Z_\phi = \int D\phi \exp \frac{i}{\hbar} W_\phi \quad \& \quad W_\phi \equiv W[\phi, \phi^* = \delta \mathcal{W} / \delta \phi]$
↳ ne dépend pas du choix de ϕ .

DEF L'équation maîtresse quantique est
 $(W, W) - 2i\hbar \Delta W = 0$

PROP L'éq. maîtresse quantique est équivalente à
 $\Delta(\exp \frac{i}{\hbar} W) = 0$

PROP Quelques propriétés de Δ :

$$\textcircled{1} \quad \Delta(\alpha \beta) = (\Delta \alpha) \beta + (-1)^{\epsilon_\alpha} \alpha (\Delta \beta) + (-1)^{\epsilon_\alpha} (\alpha, \beta)$$

$$\textcircled{2} \quad \Delta(\alpha, \beta) = (\Delta \alpha, \beta) - (-1)^{\epsilon_\alpha} (\alpha, \Delta \beta) \quad \text{antidérivation sur l'anticrochet}$$

→ En effet, on considère $f(t) = (\exp \frac{-i}{\hbar} t W) \Delta (\exp \frac{i}{\hbar} t W)$ et on cherche $f(1)$.

$$\begin{aligned} \frac{df}{dt} &= -\frac{i}{\hbar} W \exp \left(\frac{-i}{\hbar} t W \right) \Delta \left(\exp \frac{i}{\hbar} t W \right) + \exp \left(\frac{-i}{\hbar} t W \right) \Delta \left(\frac{i}{\hbar} W \exp \left(\frac{i}{\hbar} t W \right) \right) \\ &= -\frac{i}{\hbar} W \exp \left(\frac{-i}{\hbar} t W \right) \Delta \left(\exp \frac{i}{\hbar} t W \right) + \frac{i}{\hbar} \exp \left(\frac{-i}{\hbar} t W \right) (\Delta W) \exp \left(\frac{i}{\hbar} t W \right) \end{aligned}$$

$$\xrightarrow{(W, e^A) = (W, A)e^A}$$

$$+ \frac{i}{\hbar} \exp \left(\frac{-i}{\hbar} t W \right) W \Delta \left(\exp \frac{i}{\hbar} t W \right) + \frac{i}{\hbar} \exp \left(\frac{i}{\hbar} t W \right) (W, \exp \frac{i}{\hbar} t W)$$

$$= \frac{i}{\hbar} \Delta W + \frac{i}{\hbar} \exp \left(\frac{-i}{\hbar} t W \right) (W, \frac{i}{\hbar} t W) \exp \left(\frac{i}{\hbar} t W \right) = \frac{i}{\hbar} (\Delta W + \frac{i}{\hbar} t (W, W))$$

$$\Rightarrow f = \frac{i}{\hbar} (\Delta W t + \frac{i}{\hbar} \frac{t^2}{2} (W, W)) + C \Rightarrow f(1) = \frac{i}{\hbar} (\Delta W + \frac{i}{2\hbar} (W, W))$$

$$\text{Ainsi, } \frac{i}{\hbar} \left(\Delta W + \frac{i}{2\hbar} (W, W) \right) = \exp \left(-\frac{i}{\hbar} W \right) \cdot \Delta \left(\exp \left(\frac{i}{\hbar} W \right) \right)$$

$$\Leftrightarrow \frac{1}{2} \left(\frac{i}{\hbar} \right)^2 \left((W, W) - 2i\hbar \Delta W \right) = \exp \left(-\frac{i}{\hbar} W \right) \cdot \Delta \left(\exp \left(\frac{i}{\hbar} W \right) \right)$$

$$\Leftrightarrow (W, W) - 2i\hbar \Delta W = 0 \quad \Leftrightarrow \Delta \left(\exp \left(\frac{i}{\hbar} W \right) \right) = 0$$

→ La forme $(W, W) - 2i\hbar \Delta W = 0$ fait un contact avec l'éq. maîtresse classique.

La forme $\Delta e^{i\hbar W} = 0$ est utile pour montrer que Z_Φ ne dépend pas du choix de Φ .

PROP $Z_\Phi = \int D\phi \, U_\Phi$ où $U_\Phi = \exp \frac{i}{\hbar} W_\Phi$ avec $W_\Phi = W[\phi, \phi^* = \delta \Psi / \delta \phi]$ est indépendant de Φ .

→ En effet, on a $\Delta U = 0$, et on remplace $\psi \mapsto \psi + \mu$. Alors $\delta \Psi = 0$ et $\delta \phi_A^* = \frac{\delta \mu}{\delta \phi_A}$. De plus,

$$\delta Z_\Phi = \int D\phi \frac{\delta_L U}{\delta \phi_A^*} \cdot \frac{\delta \mu}{\delta \phi_A} = \underbrace{\int D\phi \frac{\delta_L}{\delta \phi_A} \left(\mu \frac{\delta_L U}{\delta \phi_A^*} \right)}_{\text{invariance par translation}} - (-1)^{\epsilon_A} \mu \frac{\delta_L}{\delta \phi_A} \frac{\delta_L U}{\delta \phi_A^*} = 0$$

→ Analogie l'éq. maîtresse quantique ordre par ordre en \hbar :

$$(S + \hbar M_1 + \hbar^2 M_2 + \dots, S + \hbar M_1 + \hbar^2 M_2 + \dots) - 2i\hbar \Delta (S + \hbar M_1 + \hbar^2 M_2 + \dots) = 0$$

$$\rightarrow \mathcal{O}(\hbar^0): (S, S) = 0$$

$$\rightarrow \mathcal{O}(\hbar): 2(S, M_1) - 2i \Delta S = 0 \quad \text{existe-t-il un } M_1 \text{ qui satisfait cette éq. ?}$$

$$\Leftrightarrow \Delta M_1 = i \Delta S$$

Or, $\Delta^2 = 0$. Il faut alors que ΔS soit exact (\Leftarrow fermé)

↳ Vérifions d'abord que $\Delta \Delta S = (S, \Delta S) = 0$:

$$\text{on sait que } 0 = \Delta(S, S) = (\Delta S, S) - (S, \Delta S) = 2(\Delta S, S) \text{ ok!}$$

↳ Il faut en plus une cohomologie triviale : $H^1(S) = 0$; ça dépend des théories ! Mais si $H^1(S) \neq 0$, il ne peut que ΔS soit une classe de cohomologie triviale de $H^1(S)$

↳ Il y a une ambiguïté : si M_1 est solution, alors

$$M_1 \mapsto M_1 + N_1 \text{ tq } \Delta N_1 = 0 \text{ est aussi solution.}$$

↳ transformation canonique, contrôlée par $N^0(S)$

- Les obstructions aux solutions de l'éq. maîtresse quartique à l'ordre \hbar sont décrites par $H^1(\lambda)$ et l'ambiguité dans la solution est décrite par $H^0(\lambda)$.
 A l'ordre \hbar^2 , c'est aussi $H^1(s)$ et $H^0(s)$ qui entrent en jeu.

2.7 Déformations cohérentes des théories de jauge

- On suppose une théorie de jauge classique et cohérente $S^{(0)}$.
 On peut lui associer une solution classique de l'équation maîtresse.
 $(S^{(0)}, S^{(0)}) = 0$
- Peut-on introduire des interactions en conservant le nombre de symétrie de jauge ?
- On cherche alors $S \rightarrow S = S^{(0)} + g_1 S^{(1)} + g_2 S^{(2)} + \dots$ tel que $(S, S) = 0$
 On retrouve alors un formalisme similaire au précédent.
 Les obstructions sont mesurées par $H^1(S^{(0)})$ et les ambiguïtés par $H^0(S^{(0)})$.

2.8 Valeurs moyennes d'observables

- Soit un observable $A_0[\phi^i]$. On cherche $\langle A_0[\phi^i] \rangle$.

On associe à $A_0[\phi^i]$, $A[\phi, \phi_A^*]$ tq $(S, A) = 0$. On avait alors une ambiguïté caractérisée par $H^0(s)$. (partie classique)

Ensuite, on corrige A par des termes α à \hbar :

$$A_0 \longrightarrow A \longrightarrow \alpha = A + \hbar \alpha_1 + \hbar^2 \alpha_2 + \dots \text{ tel que}$$

$$\sigma \alpha \equiv (W, \alpha) - i\hbar \Delta \alpha = 0 \quad (\text{BRST quartique})$$

$$\Leftrightarrow \Delta(\alpha \exp \frac{i}{\hbar} W) = 0$$

Cette éq. garantit que $\int D\phi \alpha \exp \frac{i}{\hbar} W_N$ ne dépend pas de μ

$$\langle \tilde{A}_0 \rangle_\mu$$

Prop Si α est trivial ($\alpha = \sigma \beta$), alors $\alpha \exp \frac{i}{\hbar} W = \Delta(\beta \exp \frac{i}{\hbar} W)$
 C'est à dire $\langle \sigma \beta \rangle_\mu = 0$

$$\hookrightarrow \text{Si: } \alpha = \sigma \beta, \text{ alors } A = AB \text{ où } \begin{cases} \alpha = A + \hbar \dots \\ \beta = B + \hbar \dots \end{cases}$$

2.9 Cohomologie locale

→ On considère des intégrales sur l'espace-temps du fonction des champs et de leur dérivée jusqu'à un ordre fini.

$$I_0 = \int d^nx \ L_0 (\phi^i, \partial_\mu \phi^i, \dots, \partial_{\mu_1 \dots \mu_k} \phi^i)$$

→ On considère des p-formes locales

$$\omega^{(p)} = \frac{1}{p!} \omega_{\mu_1 \dots \mu_p} (\phi^i, \partial_\mu \phi^i, \dots, \partial_{\mu_{p-1} \mu_p} \phi^i) dx^{\mu_1} \wedge \dots \wedge dx^{\mu_p}$$

On peut voir l'action comme $I_0 = \int \omega^{(n)}$. De manière générale, on considère $\alpha = \int \omega^{(n)}$. Quel est la cohomologie BRST pour ce tel objet ?

$$\lambda \alpha = 0 \text{ où on identifie } \alpha \sim \alpha + \lambda b \text{ où } b = \int x^{(n)}$$

$$\Leftrightarrow \int \lambda \omega^{(n)} = 0 \Leftrightarrow \lambda \omega^{(n)} = \underbrace{\int \psi^{(n-1)}}_{\text{un fois intégré, donc une intégrale de surface.}}$$

$$\text{et } \lambda b = \int \lambda x^{(n)}, \text{ on peut rajouter } \lambda x^{(n)} + \int \lambda \alpha^{(n-1)}$$

DEF

La cohomologie de λId $H^{g,n}(\text{Id})$ est définie par :

$$H^{g,n}(\text{Id}) = \frac{\{ \omega^{(n)} / \delta \omega^{(n)} = \int \psi^{(n-1)} \}}{\{ \lambda x^{(n)} + \int \alpha^{(n-1)} \}}$$

→ On a la condition de fonction $\lambda \alpha + \delta b = 0$

où $\alpha \sim \alpha + \underbrace{\delta c}_{\text{terme exact}}$

→ On s'intéresse alors à $H^{0,n}(\text{Id})$ et $H^{1,n}(\text{Id})$.

② $H^*(M)$ et $H^*(M_{\text{red}})$ pour les théories de YM :

$$\rightarrow \text{On introduit} \quad \begin{array}{c|c} \text{vecteur min} & \text{vecteur non minimal} \\ \begin{matrix} A_\mu^a & C^a \\ A^{*\mu} & C^* \end{matrix} & \begin{matrix} \bar{C}^a & ba \\ \bar{C}^{*\mu} & b^{*\mu} \end{matrix} \end{array} \quad \begin{matrix} \text{ghost:} \\ \begin{pmatrix} -1 & 0 \\ 0 & -1 \end{pmatrix} \end{matrix}$$

autch. d'artificialisation

Le vecteur minimal forme des paires contractiles qui ne contribuent pas à la cohomologie.

$$\text{On avait que } \begin{cases} 1 \bar{C}^a = ba \\ 1 b^{*\mu} = \bar{C}^{*\mu} \end{cases} \text{ et introduit } t ba = \bar{C}^a \quad t \bar{C}^{*\mu} = b^{*\mu}$$

de sorte que $1t + ts = N$ est une dérivation.

Rappel : soit P_k un polynôme en $\{\bar{C}^a, ba, \bar{C}^{*\mu}, b^{*\mu}\}$, alors si $NP_k = kP_k$, alors $P_k = (1t + ts)(1/k)P_k$, donc si $1P_k = 0$, alors $P_k = 1(1t P_k / k) \Rightarrow$ pas de cohomologie associée

\rightarrow Pour la cohomologie modulo d , on étais l'action de s sur les dérivées en le faisant commuter : $s \partial_\mu = \partial_\mu s$ et $t \partial_\mu = \partial_\mu t$

En multipliant par dx^μ , on a :

$$\begin{aligned} dx^\mu s \partial_\mu &= dx^\mu \partial_\mu s \Leftrightarrow -s \partial_\mu dx^\mu = \partial_\mu dx^\mu \Leftrightarrow -sd = ds \\ \Leftrightarrow s d + d s &= 0. \text{ De même, } t d + d t = 0 \end{aligned}$$

Regardons degré par degré. On a encore $NP_k = kP_k$, mais cette fois on regarde modulo d : $\exists M_k$ t.q. $1P_k + dM_k = 0$.

$$\text{Alors } P_k = (1t + ts)(P_k / k)$$

$$\begin{aligned} &= 1t P_k / k - t d M_k / k \\ &= (1/k)(1t P_k) + d(t M_k) \end{aligned}$$

Si P_k est tq $1P_k = d(\dots)$, alors $P_k = s(\dots) + d(\dots)$ est trivial

Le vecteur non minimal ne contribue pas à la cohomologie.

\rightarrow Pour décrire la cohomologie, on suppose que l'algebra de jauge est simple. On avait $1A_\mu^a = D_\mu C^a \quad 1C^a = \frac{1}{2} f^{abc} C^b C^c$

\rightarrow Degré 0 : $H^0(M)$. On cherche des solutions de $1a + db = 0$ en degré de jauge 0.

Un moyen de faire est de considérer des courbures contractées avec des tensors invariants.

Solution du 1^e type : $\mathcal{I}(F_{\mu\nu}, D_\rho F_{\mu\nu}, D_\rho D_\nu F_{\mu\nu}, \dots)$
ex: $F_{\mu\nu}^a F^{\mu\nu b} dabc$ ou $\text{Tr}[F_{\mu\nu} \tilde{F}^{\mu\nu}]$ (resp. YM et CS)

→ L'autre type de solution s'obtient en dimensions impaires.

• Terme de Chern-Simons :

$$A_\mu^a \rightarrow A = A_\mu^a dx^\mu \wedge T_a \quad 1\text{-forme}$$

$$F_{\mu\nu}^a \rightarrow F = \frac{1}{2} F_{\mu\nu}^a dx^\mu \wedge dx^\nu \wedge T_a \quad 2\text{-forme}$$

↳ On regarde l'algèbre engendrée par A et F en dimension 3.

On se place d'abord en dim 4 : $\text{tr } F \wedge F$ (on a $d(\text{tr } F \wedge F) = 0$)

Puisque $\text{tr } F^2$ est fermé, on peut écrire $\text{tr } F \wedge F = d\omega^{(0,3)}$

où $\omega^{(0,3)}$ est une 3-forme avec $g\bar{h}(\omega^{(0,3)}) = 0$.

Or, $\Lambda d\omega^{(0,3)} = 0 \Rightarrow d(\Lambda\omega^{(0,3)}) = 0 \Rightarrow \Lambda\omega^{(0,3)} + d\omega^{(1,2)} = 0$. Ainsi, on a construit une solution de $H^{(0,3)}$ (s/d)

↳ En dimension 5, on part de la dimension 6 : $\text{tr}(F \wedge F \wedge F)$

Ces solutions sont non triviales dans le sens qu'on ne peut pas se débarrasser du terme de bord. Ce sont les solutions du 2^e type.

→ Degré 1 : $H^1(s/d)$

Il n'y a que des solutions de 2^e type.

Ex: dimension 4. Il faut se placer alors en $\text{dim} = 4+2$. On considère $\text{tr } F^3$. On a $d \text{tr } F^3 = 0$. On a besoin d'un tenseur invariant symétrique $dabc$ pour pouvoir multiplier $dabc F^a F^b F^c$. Alors, $\text{tr } F^3 = d\omega^{(0,5)}$ et $\Lambda\omega^{(0,5)} + d\omega^{(1,4)} = 0$, et $\Lambda\omega^{(1,4)} + d\omega^{(2,3)} = 0$

DEF $H^1(s/d)$ est la cohomologie des anomalies

→ Les groupes dans lesquels $dabc = 0$ (pas de tenseur invariant à 3 indices, symétriques) sont dits libre d'anomalie. Il n'y a alors pas de solution de $H^1(s/d)$.

② Renormalisation

→ On considère une théorie du type YM incluant les invariants :

$$\mathcal{L} = -\frac{1}{4} F_{\mu\nu}^a F_a^{\mu\nu} + \sum \alpha_i I_i \quad \text{où } [\alpha^i] = e^{\Delta i}, \quad \Delta_i \leq 0$$

La partie divergente à absorber est contrainte par $\Lambda D = \Lambda f_\alpha = 0$

$$\Leftrightarrow \Lambda \alpha + d\beta = 0 \text{ en degré de l'antenne } gh(\mathcal{L}) = 0.$$

Alors on a montré que $f_\alpha = \sum_i \alpha_i \int I_i + (S, M)$

Or, $\sum_i \alpha_i \int I_i$ peut être absorbé par les constantes de couplage, et (S, M) par une redéfinition des champs.