



# QFT 2025 年第一期

## 量子场论

作者：Thoria Tong

组织：ElegantL<sup>A</sup>T<sub>E</sub>X Program

时间：November 24, 2025

多少事，从来急；天地转，光阴迫。一万年太久，只争朝夕。

# 目录

<b>第一部分 书本解读</b>	<b>2</b>
<b>第一章 Klein-Gorden Field</b>	<b>3</b>
1.1 从量子力学到量子场论 . . . . .	3
1.1.1 振幅计算 . . . . .	3
1.2 经典场论 . . . . .	4
1.2.1 Lagrangian Field Theory . . . . .	4
1.2.2 Hamitonian Field Theory . . . . .	5
1.2.3 Noether's Theory . . . . .	5
1.3 谐振子视角下的 K-G 场 . . . . .	8
1.4 四维时空中的 K-G 场理论 . . . . .	8
1.4.1 K-G 场的量子化 . . . . .	8
1.5 小结 . . . . .	8
<b>第二部分 课堂笔记</b>	<b>10</b>
<b>第二章 Spin-0 Quantum Field</b>	<b>11</b>
2.1 Klein-Gorden Field . . . . .	11
2.1.1 振幅计算 . . . . .	11
<b>第三章 Action principle (principle of least action)</b>	<b>12</b>
3.1 How to implement the principle of least action (or variational principle) . . . . .	12
3.1.1 Euler's approach(direct method) . . . . .	12
3.1.2 Lagrange's method . . . . .	12
3.1.3 examples . . . . .	13

本章节主要是来自《an introduction to quantum field theory》中的笔记，将根据课程内容添加余的量子场论体系内容。本文主要定位在于帮助本人强化记忆和理解，具体知识可看书。

第一部分

书本解读

# 第一章 Klein-Gorden Field

## 1.1 从量子力学到量子场论

从量子力学到量子场论，我们首先要问的是为什么我们不能直接对粒子进行量子化（就像量子化非相对论粒子）。省流：解释了单粒子相对论性波动方程的负能态与负概率，同时对于多粒子态的因果性和不同数目粒子态间的转换。

### 1.1.1 振幅计算

考虑一个自由粒子从  $x_0$  处传播到  $x$  的过程。我们可以用路径积分的方法来计算这个过程的振幅。

首先考虑非相对论情况：

$$\begin{aligned} U(t) &= \langle \mathbf{x} | e^{-i\frac{\mathbf{p}^2}{2m}t} | \mathbf{x}_0 \rangle \\ &= \int_{-\infty}^{\infty} \frac{d^3 p}{(2\pi)^3} \langle \mathbf{x} | e^{-i\frac{\mathbf{p}^2}{2m}t} | \mathbf{p} \rangle \langle \mathbf{p} | \mathbf{x}_0 \rangle \\ &= \frac{1}{(2\pi)^3} \int d^3 p e^{-i\frac{\mathbf{p}^2}{2m}t} e^{\mathbf{p} \cdot (\mathbf{x} - \mathbf{x}_0)} \\ &= \frac{1}{(2\pi)^3} \int dp_x e^{-i\frac{p_x^2}{2m}t + ip_x(x-x_0)} \cdot \int dp_y e^{-i\frac{p_y^2}{2m}t + ip_y(y-y_0)} \cdot \int dp_z e^{-i\frac{p_z^2}{2m}t + ip_z(z-z_0)} \\ &= \frac{1}{(2\pi)^3} \left[ \sqrt{\frac{2m\pi}{it}} \right]^3 e^{i\frac{m(x-x_0)^2}{2t}} \cdot e^{i\frac{m(y-y_0)^2}{2t}} \cdot e^{i\frac{m(z-z_0)^2}{2t}} \\ &= \left( \frac{m}{2\pi it} \right)^{\frac{3}{2}} \cdot e^{i\frac{m}{2t}(\mathbf{x} - \mathbf{x}_0)} \end{aligned} \quad (1.1)$$

式中积分利用结论

$$\int_{-\infty}^{\infty} e^{-i(ax^2+bx)} dx = \sqrt{\frac{\pi}{ia}} e^{i\frac{b^3}{4a}} \quad (1.2)$$

for all  $x$  and  $t$ ,  $U(t) \neq 0 \Rightarrow$  可在任意短时间内传播任意长距离

利用狭相能量-动量关系式  $E = \sqrt{p^2 + m^2}$  代换上式中  $E$ :

$$\begin{aligned} U(t) &= \langle \mathbf{x} | e^{-i\sqrt{\mathbf{p}^2+m^2}t} | \mathbf{x}_0 \rangle \\ &= \int_{-\infty}^{\infty} \frac{d^3 p}{(2\pi)^3} e^{-i\sqrt{\mathbf{p}^2+m^2}t} \cdot e^{i\mathbf{p} \cdot \mathbf{r}} \\ &\stackrel{\text{球坐标系下}}{=} \frac{1}{(2\pi)^3} \int dp d\theta d\phi \sin(\theta) p^2 e^{-i\sqrt{\mathbf{p}^2+m^2}t} e^{ipa \cos(\theta)} \\ &= \frac{1}{(2\pi)^2} \int_0^{\infty} p^2 e^{-i\sqrt{\mathbf{p}^2+m^2}t} \int_0^{\pi} d\theta \sin(\theta) e^{ipa \cos(\theta)} \end{aligned}$$

其中：

$$\begin{aligned} \int_0^{\pi} \sin(\theta) e^{ipa \cos(\theta)} d\theta &= \frac{-1}{ipr} e^{ipa \cos(\theta)} \Big|_0^{\pi} \\ &= \frac{1}{ipr} (e^{ipa} - e^{-ipa}) \\ &= \frac{2}{pr} \sin(pr) \end{aligned}$$

**引理 1.1 (第二类修正贝塞尔函数 (modified Bessel function of the second kind)  $K_\mu(x)$ )**

这是贝塞尔函数的一种，通常用于解决涉及柱对称问题的微分方程，常见于物理学中的波动、热传导和量子力学等领域。修正贝塞尔函数满足修正贝塞尔方程：

$$x^2 \frac{d^2y}{dx^2} + x \frac{dy}{dx} - (x^2 + \mu^2)y = 0 \quad (1.3)$$

其中  $\mu$  是函数的阶数， $x$  是自变量，其在自变量  $x > 0$  时为实数， $x \approx \infty$  时指数衰减 ( $x \gg 1$  时  $K_2(x) \approx \sqrt{\frac{\pi}{2x}} e^{-x}$ )。特别的对于阶数为 2 的第二类修正贝塞尔函数  $K_2(x)$ ，我们有递推关系：

$$K_2(x) = K_0 + \frac{2}{x} K_1(x) \quad (1.4)$$

经过系列推导可得：(待补充)

$$\int_0^\infty x e^{-\beta\sqrt{\gamma^2+x^2}} \sin(bx) dx = \frac{b\beta\gamma^2}{\beta^2+b^2} K_2(\gamma\sqrt{\beta^2+b^2}) \quad (1.5)$$

那么(1.3) 又等于

$$\begin{aligned} U(t) &= \frac{1}{(2\pi)^2} \int_0^\infty p^2 e^{-i\sqrt{p^2+m^2}t} \int_0^\pi d\theta \sin(\theta) e^{ipa\cos(\theta)} \\ &= \frac{1}{2\pi^2 r} \int_0^\infty dp p \sin(p|x-x_0|) e^{-it\sqrt{p^2+m^2}} \\ &= \frac{1}{2\pi^2 r} \cdot \frac{rim^2}{-t^2+r^2} K_2(m\sqrt{r^2-t^2}) \end{aligned} \quad (1.6)$$

由引理 1.1 我们有： $r^2 \gg t^2$  时 (光锥之外)，

$$U(t) = \frac{1}{w\pi^2} \cdot \frac{im^2t}{r^2-t^2} \cdot \sqrt{\frac{\pi}{2} \frac{1}{m\sqrt{r^2-t^2}}} \cdot e^{-m\sqrt{r^2-t^2}} \quad (1.7)$$

尽管这个值很小但是同样不为 0，因果性同样违背。

而在量子场论中，一个粒子从  $x_0$  处传播到  $x$  处和反粒子从  $x$  传播到  $x_0$  处无法区分，因此散射振幅叠加后相消。(详见 1.4)

## 1.2 经典场论

以下式子仅考虑单粒子态 (故只需一个  $\phi$  描述)

### 1.2.1 Lagrangian Field Theory

区别于理论力学中的 Lagrangian Mechanics，场论中将时间  $t$  与空间坐标  $q_i$  平权，重写作用量  $S$ ：

$$S = \int L dt = \int \mathcal{L}(\phi, \partial_\mu \phi) d^4x \quad (1.8)$$

其中  $\mathcal{L}$  称经典场  $\phi(x)$  的拉格朗日密度，同理由最小作用量原理：

$$\begin{aligned} 0 &= \delta S \\ &= \int d^4x \left\{ \frac{\partial \mathcal{L}}{\partial \phi} \delta \phi + \frac{\partial \mathcal{L}}{\partial (\partial_\mu \phi)} \delta (\partial_\mu \phi) \right\} \\ &= \int d^4x \left\{ \frac{\partial \mathcal{L}}{\partial \phi} \delta \phi + \partial_\mu \left( \frac{\partial \mathcal{L}}{\partial (\partial_\mu \phi)} \delta \phi \right) - \partial_\mu \left( \frac{\partial \mathcal{L}}{\partial (\partial_\mu \phi)} \right) \delta \phi \right\} \end{aligned} \quad (1.9)$$

第二项积分在四维时空的边界上，由于初始条件  $\delta \phi = 0$  在边界是给定的，这一项积分结果为 0。又由于剩余积分项中  $\delta \phi = 0$  的任意性，由此要求大括号里为 0，即：

$$\partial_\mu \left( \frac{\partial \mathcal{L}}{\partial (\partial_\mu \phi)} \right) - \frac{\partial \mathcal{L}}{\partial \phi} = 0 \quad (1.10)$$

## 1.2.2 Hamiltonian Field Theory

场论的拉格朗日公式特别适用于相对论动力学，因为所有的表达式都是显式的洛伦兹不变的。尽管如此，Pesk in 在本书的第一部分中任使用哈密顿公式，因为这将使得过渡到量子力学更容易。在 Hamiltonian Mechanics 中，我们通过勒让德变换将每一广义坐标  $q_i$  与广义动量  $p_i \equiv \frac{\partial L}{\partial \dot{q}_i}$  耦合，类似的在场论中：

$$\begin{aligned} p(\mathbf{x}) &\equiv \frac{\partial L}{\partial(\dot{\phi})(\mathbf{x})} = \frac{\partial}{\partial(\dot{\phi})(\mathbf{x})} \int \mathcal{L}(\phi(\mathbf{y}), \dot{\phi}(\mathbf{y})) d^3y \\ &\stackrel{\text{离散化}}{\sim} \frac{\partial}{\partial \dot{\phi}(\mathbf{x})} \sum_{\mathbf{y}} \mathcal{L}(\phi(\mathbf{y}), \dot{\phi}(\mathbf{y})) d^3y \\ &= \pi(\mathbf{x}) d^3x \end{aligned} \quad (1.11)$$

其中  $\pi(\mathbf{x}) = \frac{\partial \mathcal{L}}{\partial \dot{\phi}(\mathbf{x})}$  称经典场  $\phi(\mathbf{x})$  的共轭动量密度。由此带入勒让德变换得到哈密顿量：

$$H = \sum_{\mathbf{x}} p \mathbf{x} \dot{\phi}(\mathbf{x}) - L = \int d^3x [\pi(\mathbf{x}) \phi(\mathbf{x}) - \mathcal{L}] = \int d^3x \mathcal{H} \quad (1.12)$$

上式由离散谱过渡到连续谱，其中  $\mathcal{H}$  称哈密顿量密度。

**例 1.1** 以标量场  $\phi(x)$  为例，将  $\phi(x)$  视作广义坐标，按 L=T-V 的形式构建拉氏量：

$$\mathcal{L} = \frac{1}{2} \dot{\phi}^2 - \frac{1}{2} (\nabla \phi)^2 - \frac{1}{2} m^2 \phi^2 = \frac{1}{2} (\partial_\mu \phi)^2 - \frac{1}{2} m^2 \phi^2 = \frac{1}{2} \partial_\mu \phi \partial^\nu \phi \cdot \eta_{\mu\nu} - \frac{1}{2} m^2 \phi^2 \quad (1.13)$$

上式使用西海岸度规 (+,-,-,-)。带入 E-L 方程 1.11 式，我们得到：

$$\left( \frac{\partial^2}{\partial t^2} - \nabla^2 + m^2 \right) \phi = 0 = (\partial_\mu \partial^\mu + m^2) \phi \quad (1.14)$$

这就是我们熟知的 K-G 方程 (但是在当前的语境下，这个场还是经典场，并未量子化)。进一步我们得到哈密顿量：

$$H = \int d^3x \mathcal{H} = \int d^3x \left[ \frac{1}{2} \pi^2 + \frac{1}{2} (\nabla \phi)^2 + \frac{1}{2} m^2 \phi^2 \right] \quad (1.15)$$

我们可以认为三个项分别是，在场在时间中移动的能量，在空间切变的能量，以及场自量。在第 2.3 节和第 2.4 节中，我们将进一步研究哈密顿量。

## 1.2.3 Noether's Theory

本节主要内容为探究经典场论中对称性与守恒律之间关系，可以证明，一种对称变换对应一种守恒量。在 K-G 场中，类比变分法对场进行一无穷小变换：

$$\phi(x) \rightarrow \phi'(x) = \phi(x) + \alpha \Delta \phi(x) \quad (1.16)$$

其中  $\alpha$  是无穷小参量， $\Delta \phi$  是场构型的变化。如果在此变化下，拉格朗日量仅仅改变一表面项，对应的作用量是不变的。如此，导出的运动方程也不变化。即：

$$\mathcal{L}(x) \rightarrow \mathcal{L}' = \mathcal{L} + \alpha \Delta \mathcal{L} = \mathcal{L} + \alpha \partial_\mu \quad (1.17)$$

 **笔记** 初见这个变换形式会感觉极不自然，明明只需  $\Delta \phi$  足以描述场的变化量，为什么要多此一举添加一个无穷小参量  $\alpha$ 。不加  $\alpha$  思路如下：

$$\begin{aligned} \Delta \mathcal{L} &= \frac{\partial \mathcal{L}}{\partial(\partial_\mu \phi)} \Delta \partial_\mu \phi + \frac{\partial \mathcal{L}}{\partial \phi} \Delta \phi \\ &= \partial_\mu \left( \frac{\partial \mathcal{L}}{\partial(\partial_\mu \phi)} \Delta \phi \right) - \partial_\mu \left( \frac{\partial \mathcal{L}}{\partial(\partial_\mu \phi)} \right) \Delta \phi + \frac{\partial \mathcal{L}}{\partial \phi} \Delta \phi \\ &\stackrel{E-L}{=} \partial_\mu \left( \frac{\partial \mathcal{L}}{\partial(\partial_\mu \phi)} \Delta \phi \right) \end{aligned}$$

类似理论力学的分析，作用量间相差一个关于时间和坐标的函数  $f(x, t)$  对时间的全导数  $s' = s + \frac{d}{dt} f(x, t)$  对 E-L 方程无影响。同理在此处作用量  $S$  变化一个表面项，对时空积分后得到一标量函数，不影响  $S$  的极值点。

(亦不影响  $E-L$  方程)。

$$\Delta\mathcal{L} = \partial_\mu \mathcal{J}^\mu = \partial_\mu \left( \frac{\partial \mathcal{L}}{\partial(\partial_\mu \phi)} \Delta\phi \right) = 0 \Rightarrow j^\mu = \frac{\partial \mathcal{L}}{\partial(\partial_\mu \phi)} \Delta\phi - \mathcal{J}^\mu \quad (1.18)$$

此即诺特流  $j^\mu$ 。

但是显然此处的  $\alpha$  并不止是个可以随意消去的常数, 如果我们假定  $\alpha = \alpha(x)$  是局域的, 则我们可以导出量子场论的规范不变性。Ward 恒等式 (*Ward identity*), 或更广义的 *Takahashi* 恒等式, 是量子场论中规范对称性的直接结果。它表达了在量子层面, 规范对称性所导致的守恒定律如何约束格林函数 (关联函数) 之间的关系。Ward 恒等式对于证明规范理论的可重整性、保证散射振幅的规范不变性以及理解物理态的么正性至关重要。

### 定理 1.1 (Ward 恒等式)

核心在于考虑积分测度的变化。



推导过程就是上述 1.19 式加上系数  $\alpha$ 。

守恒律也可以用守恒荷表示。将 1.20 改写

$$\partial_\mu j^\mu = \partial_t \rho + \vec{\nabla} \cdot \vec{j} = 0 \quad (1.19)$$

借助电动力学里的经验我们将四维守恒流  $j^\mu$  拆解为时间项和空间项得到连续性方程的形式, 进而类比电荷守恒律我们对全空间进行积分:

$$Q = \int_{allspace} \partial_t \rho d^3x = \int j^0 d^3x = - \int \vec{j} \cdot \vec{dS} \quad (1.20)$$

**例 1.2** 对于无质量 K-G 场 Lagrangian 密度为  $\mathcal{L} = \frac{1}{2}(\partial_\mu \phi)^2$ , 对场  $\phi(x)$  量进行平移操作  $\phi \rightarrow \phi + \alpha$ , 引起 Lagrangian 变化为  $\mathcal{L} \rightarrow \mathcal{L}' = \frac{1}{2}(\partial_\mu(\phi + \alpha))^2 = \frac{1}{2}(\partial_\mu \phi)^2 = \mathcal{L}$ 。若要写出其诺特流, 有  $\mathcal{L}' = \mathcal{L} + \alpha \partial_\mu \mathcal{J}^\mu = \mathcal{L} \rightarrow \partial_\mu \mathcal{J}^\mu = 0$ 。对于最简单的情况

$$\mathcal{J}^\mu = 0 \quad (1.21)$$

带入(1.18)和  $\mathcal{L} = \frac{1}{2}(\partial_\mu \phi)^2$ :  $j^\mu = \frac{\partial \mathcal{L}}{\partial(\partial_\mu \phi)} \Delta\phi = \partial_\mu \phi \Delta\phi$ , 而注意到

$$\phi \rightarrow \phi' = \phi + \alpha \Delta\phi = \phi + \alpha \Rightarrow \Delta\phi = 1$$

于是有守恒流  $j^\mu = \partial_\mu \phi$ 。

**例 1.3** 若标量场为一复标量场,  $\mathcal{L} = |\partial_\mu \phi| - m^2 |\phi|^2 = (\partial_\mu \phi^*)(\partial^\mu \phi) - m^2 \phi^* \phi$ , 做 U(1) 变换:

$$\phi \rightarrow \phi' = \phi e^{i\alpha}$$

那么拉格朗日密度变为

$$\mathcal{L} \rightarrow \mathcal{L}' = |\partial_\mu \phi| - m^2 |\phi|^2 = \mathcal{L}$$

且有:

$$\begin{cases} \phi' = e^{i\alpha} \phi \approx \phi + i\alpha \phi = \phi + \alpha \Delta\phi \\ \phi'^* = (e^{i\alpha} \phi)^* \approx \phi^* - i\alpha \phi^* = \phi^* + \alpha \Delta\phi^* \end{cases}$$

同(1.21), 我们有  $\mathcal{J}^\mu = 0$ 。带回(1.18), 我们有:

$$\begin{aligned} j^\mu &= \frac{\partial \mathcal{L}}{\partial(\partial_\mu \phi)} \Delta\phi + \frac{\partial \mathcal{L}}{\partial(\partial_\mu \phi^*)} \Delta\phi^* \\ &= i [(\partial^\mu \phi^*) \phi - \phi^* (\partial^\mu \phi)] \end{aligned} \quad (1.22)$$

**例 1.4** 时空坐标平移与能动张量的引出。

将 4 维时空坐标做无穷小平移  $x'^\mu = x^\mu - a^\mu$ , 那么场量  $\phi'(x) = \phi(x+a) \stackrel{\text{taylor ex}}{=} \phi(x) + a^\mu \partial_\mu \phi(X)$ , 同理,  $\mathcal{L}' = \mathcal{L} + a^\mu \partial_\mu \mathcal{L}(X) = \mathcal{L} + a^\nu \partial_\mu (\delta_\nu^\mu \mathcal{L}(X))$ 。对比  $\mathcal{L}' = \mathcal{L} + \alpha \partial_\mu \mathcal{J}^\mu$ , 我们得到  $\mathcal{J}^\mu = \delta_\nu^\mu$ 。注意到此时指标不守

恒，因为我们忽略了  $a^\mu$  和  $\alpha$  的区别，将  $a^\mu$  各个分量单独拿出我们有广义守恒流

$$T_\nu^\mu = \frac{\partial \mathcal{L}}{\partial(\partial_\mu \phi)} \partial_\nu \phi + \delta_\nu^\mu \mathcal{L} \quad (1.23)$$

此即体系能动张量。

对于四维闵氏时空，我们利用度规将指标降下：

$$T_{\mu\nu} = \eta_{\sigma\mu} T_\nu^\sigma = \begin{pmatrix} \omega & \frac{S_1}{c} & \frac{S_2}{c} & \frac{S_3}{c} \\ cg_1 & T^{11} & T^{12} & T^{13} \\ cg_2 & T^{21} & T^{22} & T^{23} \\ cg_3 & T^{31} & T^{32} & T^{33} \end{pmatrix} \quad (1.24)$$

其中  $\omega$  表征体系能量密度， $S_i$  表征体系能流密度， $g_i$  为体系动量流密度， $T^{11}$  为应力张量。

同理我们带入守恒流方程(1.18)，我们有

$$T_{\nu,\mu}^\mu = \frac{\partial T_\nu^\mu}{\partial x^\mu} = 0 \quad (1.25)$$

### 定义 1.1 (能动张量)

在电动力学里我们有，电荷密度和电流密度可以构成一个四维矢量，那么自然联想动量密度（矢量）和动量流密度（张量）是不是也可以组成一个张量  $T^{\alpha\beta}$ 。

在 Winberg 的引力与宇宙学中，能动张量的引入如下：

考虑一组由  $n$  标记的粒子，其能动四维矢量为  $p_n^\alpha(t)$ ， $p^\alpha$  的密度定义为

$$T^{\alpha 0}(\mathbf{x}, t) = \sum_n p_n^\alpha(t) \delta^3(\mathbf{x}_0 - \mathbf{x}_n(t)) \quad (1.26)$$

类比电荷密度  $\mathcal{J}^0 = \sum_n e_n \delta^3(\mathbf{x}_0 - \mathbf{x}_n(t))$  与电流密度  $\mathcal{J}^i = \sum_n e_n \delta^3(\mathbf{x}_0 - \mathbf{x}_n(t)) \frac{d\mathbf{x}_n^i(t)}{dt}$ ，我们写出

$$T^{\alpha i}(\mathbf{x}, t) = \sum_n p_n^\alpha(t) \delta^3(\mathbf{x}_0 - \mathbf{x}_n(t)) \frac{d\mathbf{x}_n^i(t)}{dt} \quad (1.27)$$

两式统一为：

$$T^{\alpha\beta}(\mathbf{x}) = \sum_n p_n^\alpha \delta^3(\mathbf{x}_0 - \mathbf{x}_n(t)) \frac{d\mathbf{x}_n^\beta(t)}{dt} \quad (1.28)$$

在特定的单位制下，我们有  $\mathbf{v} = \frac{\mathbf{p}}{E}$ ，也即  $p_n^\alpha = E_n \frac{dx^\alpha}{dt}$ ，带入得到：

$$T^{\alpha\beta}(\mathbf{x}) = \sum_n \frac{p_n^\alpha p_n^\beta}{E_n} \delta^3(\mathbf{x}_0 - \mathbf{x}_n(t)) \quad (1.29)$$

从中我们可以看出  $T^{\alpha\beta}$  是对称张量。改写上式为更加对称的形式（变  $\delta^3$  为  $\delta^4$ ）：

$$T^{\alpha\beta}(\mathbf{x}) = \sum_n \int d\tau p_n^\alpha \frac{dx_n^\beta}{d\tau} \delta^4(\mathbf{x} - \mathbf{x}_n(\tau)) \quad (1.30)$$

其中每个量都是四维矢量，具有洛伦兹不变性，于是  $T^{\alpha\beta}$  也具有洛伦兹不变性。

观察式子(1.27)，我们写出：

$$\begin{aligned} \partial_i T^{\alpha i} &= \sum_n p_n^\alpha(t) \frac{\partial}{\partial x_n^i} \frac{dx_n^i(t)}{dt} \delta^3(\mathbf{x}_0 - \mathbf{x}_n(t)) \\ &= - \sum_n p_n^\alpha(t) \frac{\partial}{\partial t} \delta^3(\mathbf{x}_0 - \mathbf{x}_n(t)) \\ &= - \frac{\partial}{\partial t} \sum_n p_n^\alpha(t) \delta^3(\mathbf{x}_0 - \mathbf{x}_n(t)) + \sum_n \frac{\partial p_n^\alpha(t)}{\partial t} \delta^3(\mathbf{x}_0 - \mathbf{x}_n(t)) \\ &= - T^{0\alpha} + \sum_n \frac{\partial p_n^\alpha(t)}{\partial t} \delta^3(\mathbf{x}_0 - \mathbf{x}_n(t)) \end{aligned} \quad (1.31)$$

简单移项后令  $\sum_n \frac{\partial p_n^\alpha(t)}{\partial t} \delta^3(\mathbf{x}_0 - \mathbf{x}_n(t)) = G^\alpha$  为力密度，我们写出：

$$\partial_\alpha T^{\alpha\beta} = G^\alpha \quad (1.32)$$

由于动量守恒， $p_n^\alpha$  为不随时间变换的常数，我们得到守恒方程：

$$\partial_\alpha T^{\alpha\beta} = 0 \quad (1.33)$$

 **笔记** 根据该定义我们可以方便地给出自旋的定义，详见 Weinberg 引力与宇宙学。(待补充)

## 1.3 谐振子视角下的 K-G 场

省流：从经典场论出发，我们将经典标量场  $\phi(\mathbf{x})$  量子化，方法为将  $\phi(\mathbf{x}), \pi(\mathbf{x})$  用符合二次量子化的算子语言重新表述。

对照经典对易关系，我们写出场量对易关系：

$$[\phi(\mathbf{x}), \pi(\mathbf{y})] = \delta^3(\mathbf{x} - \mathbf{y}); [\phi(\mathbf{x}), \phi(\mathbf{y})] = [\pi(\mathbf{x}), \pi(\mathbf{y})] = 0 \quad (1.34)$$

作为  $\phi$  和  $\pi$  的函数，哈密顿量  $H$  也成为了算符。我们下个任务就是寻找其本征谱。我们尝试构造动量  $\mathbf{p}$  空间下的 K-G 方程，即在傅里叶空间写出 Klein-Gordon 方程：

$$\phi(\mathbf{x}, t) = \int \frac{d^3 p}{(2\pi)^3} e^{i\mathbf{p}\cdot\mathbf{x}} \phi(\mathbf{p}, t) \quad (1.35)$$

其中  $\phi^*(\mathbf{p}) = \phi(-\mathbf{p})$

## 1.4 四维时空中的 K-G 场理论

### 1.4.1 K-G 场的量子化

在经典场论中，K-G 场的哈密顿量为：

$$H = \int d^3 x \left[ \frac{1}{2} \pi^2 + \frac{1}{2} (\nabla \phi)^2 + \frac{1}{2} m^2 \phi^2 \right] \quad (1.36)$$

其中  $\pi$  为动量算符。我们将  $\phi$  和  $\pi$  视作算符，满足对易关系：

$$[\phi(\mathbf{x}), \pi(\mathbf{y})] = i\delta^3(\mathbf{x} - \mathbf{y}); [\phi(\mathbf{x}), \phi(\mathbf{y})] = [\pi(\mathbf{x}), \pi(\mathbf{y})] = 0 \quad (1.37)$$

这使得  $\phi$  和  $\pi$  可以被视作二次量子化的算符。

接下来，我们将 K-G 场的哈密顿量写成动量空间的形式：

$$H = \int d^3 p \left[ a^\dagger(\mathbf{p}) a(\mathbf{p}) (p^2 + m^2)^{1/2} + \frac{1}{2} (a^\dagger(\mathbf{p}) a^\dagger(-\mathbf{p}) + a(-\mathbf{p}) a(\mathbf{p})) \right] \quad (1.38)$$

其中  $a^\dagger(\mathbf{p})$  和  $a(\mathbf{p})$  分别是粒子的产生和湮灭算符。

通过对哈密顿量进行重新整理，我们可以将其写成谐振子的形式：

$$H = \int d^3 p \left[ \omega_p \left( a^\dagger(\mathbf{p}) a(\mathbf{p}) + \frac{1}{2} \right) \right] \quad (1.39)$$

其中  $\omega_p = \sqrt{p^2 + m^2}$  是动量为  $p$  的粒子的能量。这样，我们就将 K-G 场的量子化问题转化为了无数个独立谐振子的量子化问题。每个动量模式  $p$  对应一个谐振子，其能级由  $a^\dagger(\mathbf{p}) a(\mathbf{p})$  的本征值决定。

## 1.5 小结

通过对 K-G 场的量子化，我们成功地将经典场论中的 K-G 方程转化为了量子场论中的谐振子模型。这一过程不仅揭示了场的量子性质，还为理解粒子的产生和湮灭提供了理论基础。未来的研究将进一步探讨相互作

用场论以及更复杂的量子场模型。

$$L_\mu^\nu \quad (1.40)$$

第二部分

课堂笔记

## 第二章 Spin-0 Quantum Field

### 2.1 Klein-Gorden Field

从量子力学到量子场论，我们首先要问的是为什么我们不能直接对粒子进行量子化（就像量子化非相对论粒子）。省流：解释了单粒子相对论性波动方程的负能态与负概率，同时对于多粒子态的因果性和不同数目粒子态间的转换。

#### 2.1.1 振幅计算

# 第三章 Action principle (principle of least action)

We note the action as  $S[\phi(t)]$ . We define the action as the integral of the Lagrangian over the path of the particle, for an example,

**例 3.1** Consider a particle of mass  $m$  moving in a potential  $V(x)$ . The Lagrangian is given by  $L = T - V = \frac{1}{2}m\dot{x}^2 - V(x)$ , where  $T$  is the kinetic energy and  $V$  is the potential energy. The action for a 1-dim path  $\phi(t)$  from time  $t_1$  to  $t_2$  is then given by  $S[\phi(t)] = \int_{t_1}^{t_2} L[\phi(t), \dot{\phi}(t)] dt = \int_{t_1}^{t_2} dt \frac{1}{2}m\dot{x}^2 - V(x)$ .

## 3.1 How to implement the principle of least action (or variational principle)

For an ordinary function  $f(x)$ , we know that at the extremum point, the first derivative is zero, i.e.,  $f'(x) = 0$ , minimizing  $f(x)$  means  $f'(x) = 0$  and  $f''(x) > 0$ . Then what about the functional  $S[x(t)]$ ?

### 3.1.1 Euler's approach(direct method)

First we note that the action  $S[x(t)]$  is a functional of  $x(t)$ , i.e.,  $S[x(t)]$  depends on  $t, x, \dot{x}$ .

引理 3.1 (Ostrogradsky's theorem)

Higher order derivatives of  $S[x(t)]$  with respect to  $x^{(n)}(t)$  are proved to be Unstable. To be added.



Euler approximate a general curve by small straight line(polygon) segments( $x_i$ ), then the variation of the action can be expressed as

$$\Delta S[\phi(t)] = \lim_{n \rightarrow \infty} [S[\phi(t)] - S[\phi(t_1), \phi(t_2), \dots, \phi(t_n)]]$$

where  $t_0, t_1, \dots, t_n$  are the  $n$  points that divide the interval  $[t_1, t_2]$  into  $n$  equal parts. i.e.,  $x_i = x(t_i)$ ,  $t_i = t_1 + i\Delta t$ , with  $\Delta t = \frac{t_2 - t_1}{n}$ . Then we can approximate the action with a Riemann sum:

$$S[x(t)] \approx \bar{S}[x_i] = \sum_{i=1}^n L[t_i, x_i, \frac{x_i - x_{i-1}}{\Delta t}] \Delta t \quad (3.1)$$

then

$$\frac{\partial \bar{S}}{\partial x_i} = \frac{\partial L}{\partial x_i} \Big|_i \Delta t + \frac{\partial L}{\partial \dot{x}_i} \Big|_i - \frac{\partial L}{\partial \dot{x}_{i-1}} \Big|_{i-1} \quad (3.2)$$

Then he takes limit  $n \rightarrow \infty$ , i.e.,  $\Delta t \rightarrow 0$  while looking on  $\frac{\partial S}{\partial x} = 0$  both parts go 0,  $\frac{\partial S}{\partial x} \propto o(\Delta t)$  automatically holds. Therefore he only consider  $\frac{\partial \bar{S}[x_i]}{\partial x_i} / \Delta t$ .

$$\begin{aligned} \frac{\partial \bar{S}[x_i]}{\partial x_i} / \Delta t &= L(t_i, x_i, \frac{x_i - x_{i-1}}{\Delta t}) + L_{\dot{x}_i}(t_i, x_i, \frac{x_i - x_{i-1}}{\Delta t}) \\ &:= \frac{\delta \bar{S}}{\delta x(t)} \end{aligned} \quad (3.3)$$

This is called the functional derivative/or variation of  $S[x(t)]$  with respect to  $x(t)$ .

### 3.1.2 Lagrange's method

Consider a small variation of the path  $x(t)$  by adding a small function  $h(t)$ , namely  $x(t) \rightarrow x(t) + h(t)$  with  $h(t)$  to be "small".

Consider two small variations of the path  $x(t)$

- a. the variation in both the strong and weak norm, i.e.,  $|h| \rightarrow 0$  &  $|h'| \rightarrow 0$
- b. the variation only in the weak norm only, i.e.,  $|h| \rightarrow 0$

Lagrange assumes that  $h(t) = \epsilon\eta(t)$  with  $\epsilon$  to be "small" and  $\eta(t)$  is an arbitrary function that vanishes at the endpoints, i.e.,  $\eta(t_1) = \eta(t_2) = 0$ . This seems natural and "innocent", but actually it forces  $\dot{h}(t) = \epsilon\dot{\eta}(t)$  to be "small" as well. So the strong norm variations are excluded here.

Then  $S[x(t) + \epsilon\eta(t)] := S[x(t)] + \epsilon^1 \delta S[x(t), h(t)] + \epsilon^2 \delta^2 S[x(t), h(t)] + o(\epsilon^3)$  it requires that  $\frac{\delta S[x(t), h(t)]}{\delta \epsilon} = 0 = \delta_1 S[x(t), h(t)]$ .

Let's consider  $\delta_1 S$ ,

$$\begin{aligned} S[x(t) + \epsilon\eta] &= \int_{t_0}^{t_{fin}} dt L[x(t) + \epsilon\eta(t), \dot{x}(t) + \epsilon\dot{\eta}(t)] \\ &= \int_{t_0}^{t_{fin}} dt \{L[x(t), \dot{x}(t)] + \epsilon\eta L_x + \epsilon\dot{\eta} L_{\dot{x}}(t) + o(\epsilon^2)\} \\ &= S[x(t)] + \epsilon \int_{t_1}^{t_2} dt (\eta L_x + \dot{\eta} L_{\dot{x}}) \eta(t) \\ &= S[x(t)] + \epsilon (\eta L_x)|_{t_0}^{t_{fin}} + \epsilon \int_{t_0}^{t_{fin}} dt \eta(t) \left(L_x - \frac{d}{dt} L_{\dot{x}}\right) \end{aligned} \quad (3.4)$$

so we have

$$\delta_1 S[x(t), h(t)] = \eta L_x|_{t_0}^{t_{fin}} + \int_{t_0}^{t_{fin}} dt \eta(t) \left(L_x - \frac{d}{dt} L_{\dot{x}}\right) \quad (3.5)$$

EOM requires that  $\delta_1 S[x(t), h(t)] = 0$  for arbitrary  $\eta(t)$  that vanishes at the endpoints, so the boundary term vanishes.

Here we see ,it's natural to impose boundary conditions in time  $\eta(t_0) = \eta(t_{fin}) = 0$ .The same as in Euler's direct approach,this is called the Euler-Lagrange equation.

Here the function derivative  $\frac{\delta S}{x(t)}$  is defined as the coefficient of  $\eta(t)dt$  inside the integral,the dt part "explains" why Euler's direct method needs to divide by  $\Delta t$  to get the functional derivative.

### 3.1.3 examples

$$L = \frac{1}{2} \sum_i \dot{x}^i \dot{x}_i - V(\sqrt{x^i x_i}) \quad (3.6)$$

It has rotation symmetry, i.e.,  $\Lambda^i_j x^i x^j = 0$  is invariant under  $x^i \rightarrow x^i + \Lambda^i_j x^j$ .If we consider an infinitesimal rotation,

$$y^i = \Lambda^i_j \dot{x}^j \dot{x}_j = (\delta^i_j + \epsilon^i_j) \quad (3.7)$$

Since

$$y^i y^j = \Lambda^i_k \Lambda^j_l x^k x^l = x^i x^j + (\epsilon^i_k x^k x^j + \epsilon^j_l x^i x^l) + O(\epsilon^2) = x^i x^j \quad (3.8)$$

we have  $\epsilon_{ij} = -\epsilon_{ji}$ . Then the variation of the action is