

Kätevä apuväline polkuintegraalilin on ulkoinen lähdtekenttä  $J(x)$ :

$$F[J] = \underbrace{\int Dg e^{iS[g] + i \int d^4x J(x) \cdot g(x)}}_{(2.30)}$$

Tämä esitellään vain siisi ottaa Greenin funktiot tulovat olemaan derivaattoja  $J(x)$ :n suhteen:

$$\frac{\delta}{i\delta J(x)} \frac{\delta}{i\delta J(y)} \left. \frac{F[J]}{F[0]} \right|_{J=0} = \frac{\int Dg g(x)g(y) e^{is}}{\int Dg e^{is}} = \langle 0 | T g(x)g(y) | 0 \rangle$$

$$\left( \frac{\delta}{\delta J(x)} \int d^4y f(y) J(y) = f(x) ; \boxed{\frac{\delta J(y)}{\delta J(x)} = \delta^{(4)}(x-y)} \right)$$

Ylläoleva siis skalaarikentälle; vektorikentälle

$$J^\alpha(x) g^\alpha(x), \quad \text{kompleksikentälle} \quad J^*(x) g(x) + g^*(x) J(x) \\ = 2(J_R g_R + J_I g_I)$$

Tähdastellaan seuraavaksi vapaata Klein-Gordon skalaaria:

$$\begin{aligned} S &= \int d^4x \left[ \frac{1}{2} (\partial_\mu \phi)^2 - \frac{1}{2} m^2 \phi^2 \right] \quad (2.31) \\ &= \int d^4x \left[ -\frac{1}{2} \phi \underbrace{\left[ \partial_\mu \partial^\mu + m^2 \right]}_m \phi \right] + \text{pintaarvo} \\ &\quad \square \quad \downarrow \\ &\quad 0, \lambda \rightarrow \infty, \\ &\quad (\text{oleton}) \end{aligned}$$

Nyt siis (2.22) on Gaussista muotaa, ja formulaisti

$$F[J] = \int D\phi \exp \left[ i \int d^4x \left( -\frac{1}{2} \phi (\square + m^2) \phi + J \phi \right) \right] \quad (2.32)$$

$$= \underbrace{\text{valio} \cdot [\det(\square + m^2)]^{-1/2}}_{\text{luku, ei viipu } \phi \text{:sta tai } J \text{:sta}} \exp \left[ -\frac{i}{2} \int dx dy J(x) (\square + m^2)^{-1} J(y) \right]$$

Luku, ei viipu  $\phi$ :sta tai  $J$ :sta  $= F[J=0]$

Käytetään siis kaavaja (1.13) ja (1.14). Tämä on kuitenkin varsin formulaa; lähemmin:

A.) Konvergenssi: sovellettävän Gaussista integraalista puhostaan imaginääriksen eksponenttiin. Konvergenssi

$$(-\square - m^2) \rightarrow \underbrace{(-\square - m^2 + i\epsilon)} \quad (2.33)$$

tämä takaan (2.24):n suppenemisen

$$\text{B)} \quad (\square + m^2 - i\epsilon)^{-1} \quad ? \quad \text{Muistetaan etta}$$

$$(\square + m^2 - i\epsilon) D_F(x-y) = -i \delta^{(4)}(x-y) \quad \text{koosta (2.24)}$$

$$\Rightarrow \underbrace{D_F(x-y)}_{= -i(\square + m^2 - i\epsilon)^{-1}} \quad (2.34)$$

Siis integraalin luvutusjussi  $\rightarrow$  Feynmannin propagoottori.

Tehdään muuttujavaihto  $\underline{g'(x) = g(x) - i \int d^4y D_F(x-y) J(y)}$   
 $(2.32)$ -een  $\Rightarrow$

$$\begin{aligned} F[J] &= \int Dg' \exp \left[ i \int d^4x \left( \frac{1}{2} g' (-\square - m^2) g' - i \frac{1}{2} g' \int d^4y (\square + m^2) D_F(x-y) \right. \right. \\ &\quad \left. \left. - \frac{1}{2} J(x) g'(x) - i \frac{1}{2} \int d^4y J(x) D_F(x-y) J(y) \right. \right. \\ &\quad \left. \left. + J(x) \cdot (g'(x) + i \int d^4y D_F(x-y) J(y)) \right) \right] \end{aligned}$$

$$= W[0] \times \exp \left[ -\frac{1}{2} \int d^4x \int d^4y J(x) D_F(x-y) J(y) \right]$$

$\uparrow$   
vakiota  $(det)^{-1/2}$

Siis vapaaalle hidulle (sholaani)

$$\boxed{\mathcal{Z}[J] \equiv \frac{F[J]}{F[0]} = e^{-\frac{1}{2} \int d^4x \int d^4y J(x) D_F(x-y) J(y)}} \quad (2.35)$$

Huom! Usein käytetään symbolia  $\mathcal{Z}[J]$  tarheittaan  $F[J]$ -ta

(Postila)

Tästä saamme derivoinvalla Greenin funktiot:

$$\begin{aligned} -i \frac{\delta}{\delta J(x_1)} Z[J] &= -i \int d^4y D_F(x_1-y) J(y) Z[J] \xrightarrow{J \rightarrow 0}, \text{ kun } \\ &= i \int d^4y J(y) D_F(y-x_1) Z[J] \end{aligned}$$

Siis

$$\begin{aligned} \langle 0 | T g(x_1) g(x_2) | 0 \rangle &= (-i)^2 \frac{\delta}{\delta J(x_1)} \frac{\delta}{\delta J(x_2)} Z[J] \Big|_{J=0} \\ &= D_F(x_1-x_2) Z[J] \Big|_{J=0} = D_F(x_1-x_2). \quad (2.36) \end{aligned}$$

Diagrammaolettosi



Edelleen

$$\begin{aligned} \frac{\delta^3 Z[J]}{\delta J(x_1) \delta J(x_2) \delta J(x_3)} &= \frac{\delta^2}{\delta J_{x_1} \delta J_{x_2}} \left( -\overbrace{\int y D_{y3}}^{(d y) J(y) D_F(y-x_3)} \right) Z[J] \\ &= \frac{\delta}{\delta J_{x_1}} \left( -D_{23} + J_y D_{y3} J_z D_{z2} \right) Z[J] \\ &= (D_{13} J_z D_{z2} + J_y D_{y3} D_{12} + D_{23} J_y D_{y1} - J_y D_{y3} J_z D_{z2} J_w D_{w1}) \\ &\quad \times Z[J] \\ \Rightarrow 0, \quad \text{kun } J \rightarrow 0. \end{aligned}$$

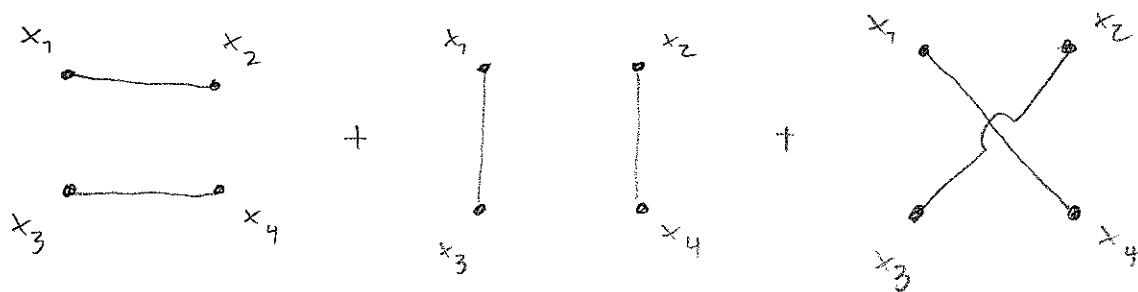
Selvästi täytyy olla parillinen määrä derivointeja.

Sitä vastoin

$$\langle \delta | T g(x_1) g(x_2) g(x_3) g(x_4) | 0 \rangle = \frac{(-i)^4 \delta^4}{\delta j_1 \dots \delta j_4} Z[j] \Big|_{j=0}$$

$$= D_{13} D_{42} + D_{43} D_{12} + D_{23} D_{41} = D_{12} D_{34} + D_{13} D_{24} + D_{14} D_{23} \quad (2.37)$$

Geofisest tähmä on



Tähmän olisi voinut kirjoittaa seuraavien yhdistetäen vain pistoot  $x_i$ . Egymäisen säännöf seovat levikha se tapahduu (pal. pian).

Tähmä ei uyt ole viela korinkaan lähinnä, kyseessä on ollut vapaa teoria. Seuraavaksi katsoo vuorovaikutusteorian teoriaa.

$Z[j]$  generoi sin Greenin funktiot.

Olkoon meillä skalariteoria missä

$$L = \frac{1}{2}(\partial_\mu g)^2 - \frac{1}{2}m^2 g^2 - \frac{1}{4!}\lambda g^4 \quad (2.38)$$

Nyt  $S = \int d^4x L = S_0 - \int d^4x \frac{1}{4!}\lambda g^4 \stackrel{S_I}{=} \text{ei ole}$   
 kvadratihen, eikä integraalia  $\int Dg e^{iS}$  osata  
 laskea eksaktisti. 2 tavallista lähestymistapaa:

- Numerinen MC-integrointi (hilastointa), ei käsitellä tätä
- hänitietoaria: eksponenttiaan  $\lambda$ :n seurana.

$$\text{Siis määritellään } L = L_0 + L_I, \quad L_I = -\frac{1}{4!}\lambda g^4 \quad (2.39)$$

Alaindeksi 0 tavallaan nyt vapauta teoriaa,  $\lambda=0$ .

$$F[J] = \int Dg e^{iS_0[g, J] + iS_I[g]} \quad (2.40)$$

$$Z[J] = F[J] / F[0]$$

F:n voi nyt eksponenttiavata vapaalla vaimella, mitta  
 seuraava tempu on ketterämpi:

Koska  $\frac{-i\delta}{\omega_n} F_0[J] = \int Dg g(x) e^{iS_0}, \text{ niin nähdään}$   
 että

$$F[J] = e^{iS_I\left[\frac{-i\delta}{\omega_n}\right]} \quad F_0[J] = e^{i\int d^4x d_I\left(\frac{i\delta}{\omega_n}\right)} F_0[J] \quad (2.41)$$

Mistä saadaan kehittämällä  $\mathcal{L}_I = \mathcal{O}(\lambda)$

$$\begin{aligned} F[J] &= F_0[J] + i \int d^4x \mathcal{L}_I \left( \frac{i\delta}{\delta J(x)} \right) F_0[J] + \dots \\ &= F_0[J] - i \frac{\lambda}{4!} \int d^4x \left( \frac{i\delta}{\delta J(x)} \right)^4 F_0[J] + \dots \quad (2.42) \end{aligned}$$

Nytkin  $\frac{\delta}{\delta J(x)} F_0[J] = - \int d^4y D_F(x-y) J(y) F_0[J] = -D_{xy} J_y F_0[J]$

$$\frac{\delta^2}{\delta J(x)^2} F_0[J] = (-D_{xx} + \underbrace{D_{xy} J_y D_{xz} J_z}_{(D_{xy} J_y)^2}) F_0[J]$$

$$\frac{\delta^3}{\delta J(x)^3} F_0[J] = (2 D_{xx} D_{xy} J_y + D_{xx} D_{xy} J_y - (D_{xy} J_y)^3) F_0[J]$$

$$\frac{\delta^4}{\delta J(x)^4} F_0[J] = (3 D_{xx}^2 - 6(D_{xy} J_y)^2 D_{xx} + (D_{xy} J_y)^4) F_0[J]$$

$$\begin{aligned} &= [3 D_F(0)^2 - 6 D_F(0) \int d^4y_1 d^4y_2 D_F(x-y_1) D_F(x-y_2) J(y_1) J(y_2) \\ &\quad + \int d^4y_1 d^4y_2 d^4y_3 d^4y_4 D_F(x-y_1) \dots D_F(x-y_4) J(y_1) J(y_2) J(y_3) J(y_4)] \\ &\times F_0[J] \end{aligned}$$

Jos kehjotamme integraalit eksplisittisesti.

Nyt siis saame generaivan funktion

$$Z[J] = \frac{F[J]}{F[0]} = \text{seur. sivu}$$

$$Z[J] = \frac{1 - i \frac{\lambda}{4!} \int dx [3D_{xx}^2 - 6(D_{xy}J_y)^2 D_0 + (D_{xy}J_y)^4]}{1 - i \frac{\lambda}{4!} \int dx [3D_{xx}^2]} \frac{F_0[J]}{F_0[0]} + O(\lambda^2)$$

$$= Z_0[J] \left[ 1 - i \frac{\lambda}{4!} \int dx [-6(D_{xy}J_y)^2 D_0 + (D_{xy}J_y)^4] \right] + O(\lambda^2)$$

Voinne nyt laskea n-piste Greenin funktiot:

$$\frac{\delta}{\delta J(x)} Z[J] \Big|_{J=0} = \left( \frac{\delta}{\delta J(x)} Z_0[J] \right) \Big|_{J=0} + Z_0[J] \frac{\delta}{\delta J(x)} \Big|_{J=0} = 0$$

Mutta 2-pistefunktio:

$$\frac{(-i)^2 \delta^2}{\delta J(x) \delta J(y)} Z[J] \Big|_{J=0} = \frac{(-i)^2 \delta^2}{\delta J(x) \delta J(y)} Z_0[J] \Big|_{J=0} + Z_0[J] \cdot \frac{(-i)^2 \delta^2}{\delta J(x) \delta J(y)} \Big|_{J=0} \quad [ \dots ]$$

$$= D_F(x-y) - i \frac{\lambda}{4!} 12 \int d^4 z D_F(x-z) D_F(y-z) D_F(z-z) \quad (2.42)$$

Diagrammaattisesti tämä on

$$+ i \frac{\lambda}{2} + O(\lambda^2) \quad (2.43)$$

Nämä olemme tarkoitetut koordinaattiavarustetut Feynmanin diagrammikin.

Huom!  $Z[J]$ :stä muuttui termi

$3 \int dx D_{xx}^2$ . Jos se olisi vähennetty, sisäinen myös kontibuoation

$$\begin{array}{c} \textcircled{z} \\ \xrightarrow{x} \quad \xrightarrow{y} \end{array} = D_F(x-y) \cdot \int dz (D_F(z-z))^2$$

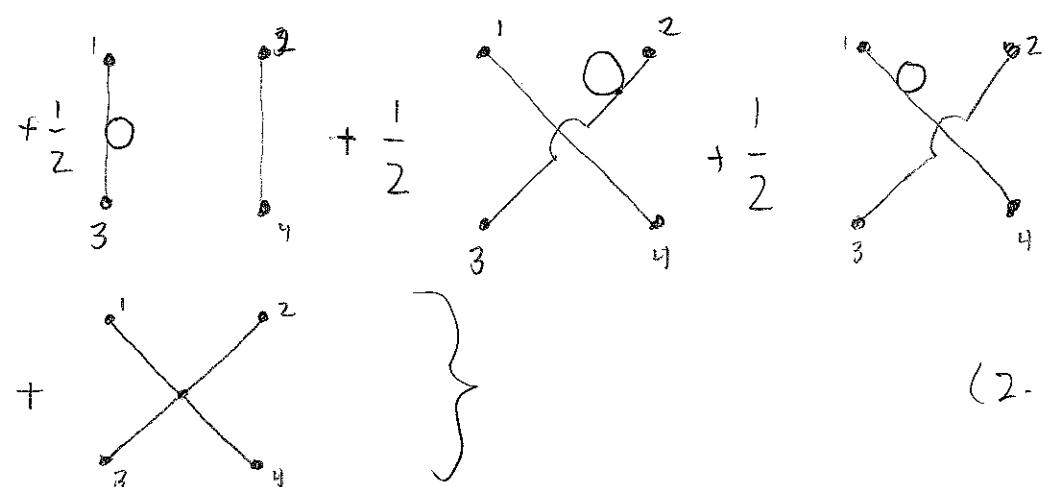
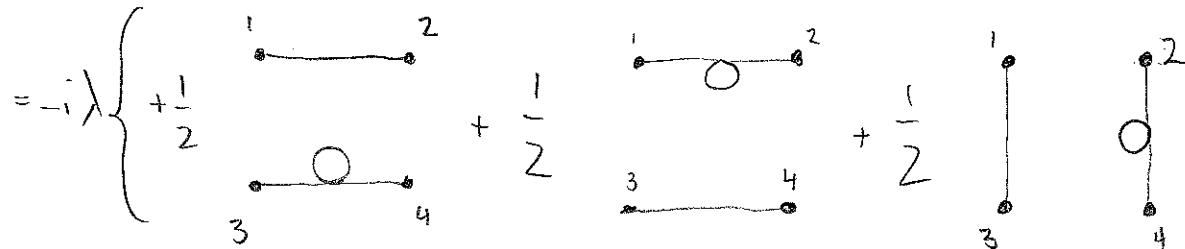
Greenin funktioon. Tälläistä diagrammua sanotaan epäyhdistäisesti (disconnected). Vast.

diagramma (2-43) on yhtenäinen,

4-piste Greenin funktio  $\mathcal{O}(\lambda)$ -termi on vast.

$$\frac{(-i)^4 \delta^4}{\delta J(x_1) \dots \delta J(x_4)} \left( -i \frac{\lambda}{4!} Z_0[J] \cdot \int d^4x (-6(D_{xy}J_y)^2 D_{xx} + (D_{xy}J_y)^4) \right) \Big|_{J=0}$$

↑  
28!:tä  
↑  
96J



Viimeinen termi on aina yhtenäinen!  
Kirjoitettuna eksplisittisesti se on

$$\sim i \lambda \int d^4x D_F(x_1-x) D_F(x_2-x) D_F(x_3-x) D_F(x_4-x)$$

### Yhtenäisten Greenin funktioiden generoointi:

Häiriötekniikassa yhtenäiset Greenin funktiot ovat tärkeitä. Esim. 4-piste funktio

$$\begin{aligned} G^{(4)}(x_1, x_2, x_3, x_4) &\equiv \langle 0 | T g(x_1) g(x_2) g(x_3) g(x_4) | 0 \rangle \\ &= G^{(4)}_{\text{c}}(x_i) + G^{(2)}(x_1, x_2) G^{(2)}(x_3, x_4) + (x_2 \leftrightarrow x_3) + (x_2 \leftrightarrow x_4) \end{aligned}$$

Näiden generoiva funktio on

$$\boxed{W[J] = -i \ln Z[J]} \quad (2.45)$$

$$= -i \ln F[J] + \text{const.}$$

Todetaan ettei taini:

$$\frac{\delta^2 W}{\delta J(x_1) \delta J(x_2)} \Big|_{J=0} = -\frac{i}{Z} \frac{\delta^2 Z}{\delta J(x_1) \delta J(x_2)} \Big|_{J=0} + \frac{i}{Z^2} \frac{\delta Z}{\delta J(x_1)} \frac{\delta Z}{\delta J(x_2)}$$

$$= i \langle 0 | T g(x_1) g(x_2) | 0 \rangle \quad \text{Olk.}$$

$$0 \quad \delta \circ \frac{\delta Z}{\delta J(x_1)} = 0$$

$$\begin{aligned}
 \frac{\delta^4 W[S]}{\delta J(x_1) \dots \delta J(x_n)} &= \frac{i}{z^2} \frac{\delta^2 z[\omega]}{\delta J(x_1) \delta J(x_2)} - \frac{\delta^2 z[\omega]}{\delta J(x_3) \delta J(x_4)} + 2 \text{ paari.} \\
 &- \frac{i}{z} \frac{\delta^4 z[J]}{\delta J(x_1) \dots \delta J(x_4)} \Big|_{J=0}. \tag{2.46}
 \end{aligned}$$

Ylävivin  $\delta^2 z$ -termit antavat joumiin ne ei-yleisimmat termit mitä tulevat alavimpien  $\delta^4 z$ -termistä; jäljelle jää vain yleisimman osa.

Siis yleisesti

$$\begin{aligned}
 G_C^{(n)}(x_1, \dots, x_n) &\equiv \langle 0 | T g(x_1) \dots g(x_n) | 0 \rangle_C \\
 &= -i(-i)^n \frac{\delta^n W[J]}{\delta J(x_1) \dots \delta J(x_n)} \Big|_{J=0} \tag{2.47}
 \end{aligned}$$

Lisäksi tarpeen ovat amputoidut Greenin funktiot, joista ulkoisten jalkojen propagatorit poistetaan:

$$G_C^{(n)}(x_1, \dots, x_n) \equiv \langle 0 | T g(x_1) \dots g(x_n) | 0 \rangle_C \tag{2.48}$$

$$= \int d^4 y_1 \dots d^4 y_n G_C^{(n)}(y_1, \dots, y_n) D_F^{-1}(y_1-x_1) \dots D_F^{-1}(y_n-x_n)$$

Tässä

$$\int d^4 y D_F^{-1}(x-y) D_F(y-z) = \delta(x-z); \quad \text{i.e. } D^{-1} = i(\square + m^2).$$

## Feynmanin säätööt

Tuottamalla  $W[J]$ :ta ja sen derivaattoja saamme esim. yhtenäisen 4-piste Greenin funktioon sarjana (e-iamputoitu)

$$\begin{aligned}
 G_C^4(x_1, \dots, x_4) &= \text{Diagram 1} + \text{Diagram 2} + \text{Diagram 3} \\
 &= \frac{-i\delta^4 W}{\delta J_1 \dots \delta J_4} \\
 &\quad \text{Diagram 1} + \text{perum.} + O(\lambda^3) \quad (2.49)
 \end{aligned}$$

Yksittäinen diagramma saadaan koordinatteihin Feynmanin säätöillä: ( $\lambda g^4$ -teoriaalle!)

- |                   |                           |                            |
|-------------------|---------------------------|----------------------------|
| 1. Propagaattorit |                           | $= D_F(x-y)$               |
| 2. Vertelisit     |                           | $= (-i\lambda) \int d^4 z$ |
| 3. Ulkoinen piste |                           | $= 1$                      |
| 4. Kertoajan      | <u>symmetriatehijällä</u> |                            |

Esim. termi #2 (2.49) sisä:

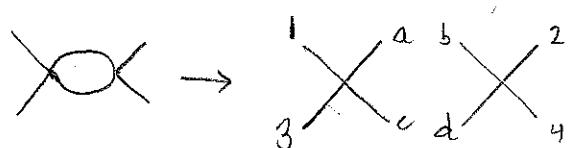
$$\begin{aligned}
 &S \cdot (-i\lambda)^2 \int dy_1 dy_2 (D_F(y_1-y_2))^2 D_F(x_1-y_1) D_F(x_2-y_2) \\
 &\quad \times D_F(x_3-y_1) D_F(x_4-y_2)
 \end{aligned}$$

Symmetriatekijä laskee kruunka monella tavalla  
voidaan pistetet koutrahoida, eli missä järjestyksessä

$\frac{\delta}{\delta J}$  operoi  $W[J]$ :n  $J$ -lehtillä.

Se voidaan laskea seuraavasti:

- otetaan vertelisit erikseen



- $x_1$  voidaan liittää 8 jalkeaan
- $x_3$  3 jalkeaan (sama verteli lehden  $x_1$ :lla)
- $x_2$  4 jalkeaan ja  $x_4$  3 jalkeaan
- Jää 2 mahdollisuutta liittää 4 jäljellä olevaa jalkeaa lehaksi (joko a-b, c-d tai a-d, c-b)
- molemmista verteliseistä tulee  $\frac{1}{4!}$  ( $d_I = \frac{1}{4!} \lambda^4$ )
- $\exp(iS_I) = 1 + iS_I - \frac{1}{2!} S_I^2 + \dots$  kehitettien 2. kertalukum  
 $\Rightarrow \frac{1}{2!}$  (tilman etumerkillejä)

sits  $S = \frac{8 \cdot 3 \cdot 4 \cdot 2}{(4!)^2 \cdot 2!} = \frac{1}{2}$ .

Esim.

$$\times \quad S = \frac{4 \cdot 3 \cdot 2 \cdot 1}{4! 1!} = 1 \quad \text{kuten aiemmin saatiliin}$$

Tai

The diagram shows a circle with two vertical arrows pointing downwards from 'x' and 'y'. Below the circle, there are two horizontal arrows pointing to the right from 'x' and 'y'. The arrows are labeled  $a_1 \rightarrow b_1$  and  $a_2 \rightarrow b_2$ . Below this, a more complex diagram shows a circle with three vertical segments and two horizontal segments. The vertical segments are labeled  $a_1, a_2, a_3$  and  $b_1, b_2, b_3$ . The horizontal segments are labeled 'A' and 'B'.

$$S = \frac{8 \cdot 4 \cdot 3 \cdot 2 \cdot 1}{(4!)^2 \cdot 2!} = \frac{1}{6}$$

Tai viela

valitaan 1 jalko, se voidaan yhdessä  
tässä 3 jalkaan.

$8 \rightarrow X$

$$S = \frac{3}{4!} = \frac{1}{8}.$$

Tehijän  $\frac{1}{4!}$  voisi olla hyvin leittaa myös sääntöön

②, mutta tämä mukanaan kohuu symmetriajärjestykseen.

(Syy: monet lähteet antavat (käsittelemättä) )

symmetrijähän laskusääntöä missä tällä on faktoraalit auton mukana)

Amputoideille Greenin funktioille :

Esim.  $X \rightarrow X$

$$(i\lambda) \int d^4 z D_F(x_1-z) D_F(x_2-z) \dots D_F(x_4-z) \rightarrow \text{Ampu-} \\ \text{toidaan}$$

$$\rightarrow (i\lambda) \int d^4 z \delta^{(4)}(x_1-z) \delta^{(4)}(x_2-z) \dots \delta^{(4)}(x_4-z)$$

niin tullee siitä ettei integroidaan  $\int dx_i D_F(x_i-z) D_F^{-1}(y_i-x_i)$   
ulkoisten jalkojen yli  $= \delta(y_i-z)$

• Siis ulk. propagatori  $D_F \rightarrow \underline{\delta^{(4)}}$ .

- Impulssiaavuuden amputoidut Greenin funktiot  
ovat normaalisti se standardityyppien ja ta  
käytetään lastentaimitekijissä.
- Propagoottorien olemme jo tarkoittaneet:

$$D_F(x-y) = \int \frac{d^4 p}{(2\pi)^4} \frac{i}{p^2 - m^2 + i\epsilon} e^{-ip \cdot (x-y)} \Rightarrow$$

$$\tilde{D}_F(p) = \frac{i}{p^2 - m^2 + i\epsilon} \quad (2.50)$$

Huom. ei lähtevissä  $D_F$  määritellään eri ikon-  
ventionilla ↓

- Tästä seuraava etuo  $D_F(0) = \int \frac{d^4 p}{(2\pi)^4} \frac{i}{p^2 - m^2 + i\epsilon} = D_F(x-x) \quad (2.51)$

- Vertelisille:

$$\int dx_1 \cdots dx_4 \cdot e^{+ip_1 x_1} \cdots e^{+ip_4 x_4} \left[ (-i\lambda) \cdot \underbrace{\int d^4 z \delta^{(4)}(x_1 - z) \cdots \delta^{(4)}(x_4 - z)}_{\text{amputointi}} \right]$$

$$= (-i\lambda) \underbrace{(2\pi)^4 \delta^{(4)}(p_1 + p_2 + p_3 + p_4)}_{}$$

Sii s:

- jokainen ulkoinen jalka saa impulsiä  $p_i$
- jokainen sis. propagatiori  $\int \frac{d^4 k}{(2\pi)^4} \frac{i}{p^2 - m^2 + i\epsilon}$
- jokainen vertelisi antaa  $(2\pi)^4 \delta(\sum p_i) \cdot (-i\lambda)$

$S$ -funktioit kutsuvat p-integrointiteitä. Jäljelle jää vain 1 integraali jokista suljetusta leikkiä

Kohti, seka 1.  $S$ -funktio  $(2\pi)^4 \delta(\sum_{\text{ulkoiset momentit}} p_i)$ .

Saamme siis p-avauuden Feynmanin säädöt:

1. Sisäinen propagatiori  $\rightarrow_p = \frac{i}{p^2 - m^2 + i\epsilon}$

2. Vertelisi  $\times -i\lambda$

3. Impulssin säilyminen vertelissä

$$p_1 + p_2 + p_3 + p_4 = 0$$

4. Suljettu leikki  $\int \frac{d^4 k}{(2\pi)^4}$

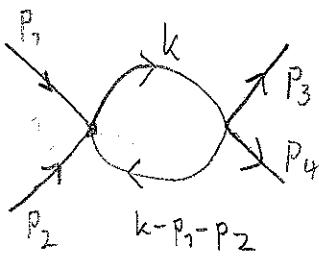
5. Kokonaismuksen säilyminen   
 $(2\pi)^4 \delta^{(4)}(\sum_{\text{ulk. jalet}} p_i)$

6. Kevrotaan symmetrialeikki

Kohta 5. jätetään usein pois, mutkana implisitiisesti

Yhtenäille muutamille  $G$ -funktioille:

Esim. graaf:



(2.52)

$$A = S \times (2\pi)^4 \delta(p_1 + p_2 - p_3 - p_4) \times (-i\lambda)^2 \int \frac{d^4 k}{(2\pi)^4} \frac{i}{k^2 - m^2 + i\epsilon} \frac{i}{(k - p_1 - p_2)^2 - m^2 + i\epsilon}$$

Symmetrialeikus  $S = \frac{1}{2}$  (ks. sivu 51). Täma on tadel a s. 50 graafide (amputaation) p-avausversio:

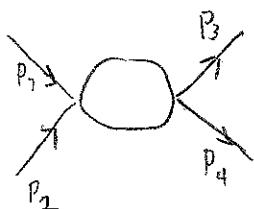
$$\begin{aligned} & S \cdot (-i\lambda)^2 \cdot \int dx_1 \dots dx_n e^{+ix_1 p_1 + x_2 p_2 - x_3 p_3 - x_4 p_4} \cdot \int dy_1 dy_2 (D_F(y_1 - y_2))^2 \\ & \quad \times \delta(x_1 - y_1) \delta(x_2 - y_2) \delta(x_3 - y_2) \delta(x_4 - y_2) \\ & = S \cdot (-i\lambda)^2 \int dy_1 dy_2 \int \frac{dk_1}{(2\pi)^4} \int \frac{dk_2}{(2\pi)^4} \frac{i}{k_1^2 - m^2} \frac{i}{k_2^2 - m^2} e^{-ik_1(y_1 - y_2)} e^{-ik_2(y_1 - y_2)} \\ & \quad \times e^{iy_1(p_1 + p_2)} e^{-iy_2(p_3 + p_4)} \\ & = S \cdot (-i\lambda)^2 \int dk_1 dk_2 \delta(k_1 + k_2 - p_1 - p_2) \delta(k_1 + k_2 - p_3 - p_4) \frac{i}{k_1^2 - m^2} \frac{i}{k_2^2 - m^2} \\ & = (2\pi)^4 \delta(p_1 + p_2 - p_3 - p_4) S \cdot (i\lambda)^2 \int \frac{d^4 k}{(2\pi)^4} \frac{i}{k^2 - m^2 + i\epsilon} \frac{i}{(k - p_1 - p_2)^2 - m^2 + i\epsilon} \end{aligned}$$

□ -

### 3. $\lambda g^4$ regularisointi ja renormaalisointi

#### 3.1. Divergenssit

Tarkoistellaan vielä  $\mathcal{O}(\lambda^2)$ -korjausta 4-pisteelliseen, siis tulos (2.52):



Jätetään (kuten useimmitkin)  $(2\pi)^4 \delta(\sum p_i)$ , mikä on implisiittisesti mahoma. Amplitudi

$$A_4 = \frac{(-i\lambda)^2}{4} \cdot \frac{1}{2} \cdot \int \frac{d^4 k}{(2\pi)^4} \frac{i}{k^2 - m^2} \frac{i}{(k - p_1 - p_2)^2 - m^2} \quad (3.1)$$

Katsotaan nyt (ehkä hertoo!) korjausen avulla.

Heti nähdään ettei kunn k<sup>2</sup> on suuri,

$$A_4 \propto \int \frac{k^2 dk^2}{k^4} \sim \ln k^2 \quad (3.2)$$

Amplitudi  $A_4$  siis divergoi logaritmisen kunn  $k^2 \rightarrow \infty$  ! Nämä äärettömyydet piluaavat kvantiteettiteorioita 4-dimensiossa (2,3-dim. helpompi).

Renormaalisituissa teoriissa nämä äärettömyydet voidaan absoroida teorian parametreihin (tällä tapauksessa  $\lambda \rightarrow \lambda + \delta\lambda$ ).

Täta varten nämä tuloe kiihtyvän  
eristää ja hallita = regularisoida

### 3.2 Impulssiregularisaatio

- Yleensä äärettömyydet voidaan eristää parametrisimalla integraalit s.e. ne tulvat äärellisiksi, ja alkuperäinen integraali saadaan sopivalla rajaamisjärjestyksellä.
- Kun divergenssi on ultravioletti (UV), t.s. se ilmenee kun  $k \rightarrow \infty$ , voimme regularisoida amplituudit kahdellaan integraalin  $k^2 \leq \lambda^2$  (\* katsos  $\equiv$  impulssiregularisaatio ). (infineura (IR) div.:  $k \rightarrow 0$ . Vaikea!)

### Feynmanin parametrisaatio

Integraalin (3.1) laskeutuessa otamme käyttöön Feynmanin parametrisaation:

$$\frac{1}{A_1 \dots A_n} = \Gamma(n) \int_0^1 \frac{dx_1 \dots dx_n}{[x_1 A_1 + \dots + x_n A_n]^n} \delta\left(\sum_{i=1}^n x_i - 1\right) \quad (3.3)$$

$$\Gamma(n) = (n-1)! , \text{ gammafunktio}$$

Helppo toteuta kun  $n=2$ :

$$\begin{aligned} \Gamma(2) \int_0^1 \frac{\alpha_1 d\alpha_1 \alpha_2 d\alpha_2 \delta(\alpha_1 + \alpha_2 - 1)}{[\alpha_1 A_1 + \alpha_2 A_2]^2} &= \int_0^1 d\alpha_1 [\alpha_1 (A_1 - A_2) + A_2]^{-2} \quad (3.4) \\ &= - \int_0^1 \frac{1}{A_1 - A_2} [\alpha_1 (A_1 - A_2) + A_2]^{-1} = \frac{-1}{A_1 - A_2} \left( \frac{1}{A_1} - \frac{1}{A_2} \right) = \frac{1}{A_1 A_2} \quad \square. \end{aligned}$$

Derivoimalla saavume lisää identiteettejä, esim.  
derivoimalla (3.3) ( $n=2$ )

$$\left\{ \begin{array}{l} \frac{1}{A_1^p A_2^q} = \frac{\Gamma(p+q)}{\Gamma(p)\Gamma(q)} \int_0^1 \frac{\alpha_1^{p-1} \alpha_2^{q-1} \delta(\alpha_1 + \alpha_2 - 1)}{[\alpha_1 A_1 + \alpha_2 A_2]^{p+q}} \end{array} \right. \quad (3.5)$$

missä  $\neq$   $p, q \in \mathbb{N}_0$ . HT: osoita (3.3)

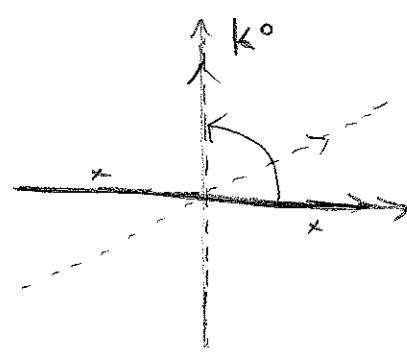
Käytetään myös Feynmannin parametrisaatiota  
(3.1.): esim. ( $q \equiv p_1 + p_2$ )

$$\begin{aligned} A_q^2 &= i(-i\lambda)^2 \frac{1}{2} \Gamma(2) \int \frac{d^4 k}{(2\pi)^4} d\alpha d\beta \delta(\alpha + \beta - 1) \left[ \alpha(k^2 - m^2) + \beta((k-q)^2 - m^2) \right]^{-2} \\ &= \frac{\lambda^2}{2} \int \frac{d^4 k}{(2\pi)^4} d\alpha \underbrace{\left[ k^2 - m^2 - 2k \cdot q(1-\alpha) + q^2(1-\alpha) \right]^{-2}}_{(k - (1-\alpha)q)^2 - m^2 + \alpha(1-\alpha)q^2} \quad (3.6) \end{aligned}$$

missä siis  $k^2 < \lambda^2$ .

Itse asiassa  $k^2$ -divergenssi kaipaakin hieman tarkennusta.  $k^2 = k^0{}^2 - \vec{k}^2$  voi menua seuraavasti  $+\infty$  eikä  $-\infty$ !

Koko divergenssi tullee selvemmaksi kun enkliidisimme  $k$ :n:



$$\text{prop. } \frac{i}{k_0^2 - \vec{k}^2 + i\epsilon}$$

navat ( $x$ ) kuvassa.

Voinne käännyttää  $k^0$ -integraalin  
niin reittiä jatkuvasti,

$$\text{kohdattaa napaaja, } k^0 \rightarrow i\hat{k}^0 \quad \vec{k} \rightarrow \vec{k} \\ dk^0 \rightarrow i d\hat{k}_0, \quad k^2 \rightarrow -\hat{k}^2$$

Integraalit suljetaan  $|k| \rightarrow \infty$  pölyyypyytä pitkin.  
Jos tämä lenkki katoaa, niin integraalin arvo ei muutu rotatiossa  $k^0 \rightarrow ik^0$ !

$$\text{Nyt } k^2 < \lambda^2 \Rightarrow k^0{}^2 + \vec{k}^2 < \lambda^2 \quad \text{on.}$$

$$\text{Jos prop. on muodossa } \frac{1}{(k+p)^2 - m^2 + i\epsilon}$$

enkliidisäätö tehdään kaikille 4-impulssille

Tehdään siis euklidisaatio (3.6) ille (tai viitostaan jo (3.1):lle)

$$\begin{aligned} k_0 &\rightarrow ik_0, \quad q_0 \rightarrow iq_0 \\ dk_0 &\rightarrow idk_0 \end{aligned}$$

tehdään euklidisaatio kaikille 4-mom!

$$A = i \frac{\lambda^2}{4} \int \frac{d^4 k}{(2\pi)^4} \int d\alpha \left[ -(k - (1-\alpha)q)^2 - m^2 - \omega(1-\alpha)q^2 \right]^{-2} \quad (3.6 \frac{1}{2})$$

missä  $k^2 < \Lambda^2$ .

Nyt voimme harkita muuttujanvaiktoa

$$\underbrace{k' = k - (1-\alpha)q}_{\text{mutta en tällä rajat}} \quad (3.7)$$

mutta en tällä rajat  $k'^2 < \Lambda^2 \Rightarrow k'^2 < ?$

Koska kysymyksessä on log-divergenssi, voimme asettaa  $k'^2 < \Lambda^2$ , koska

$$\begin{aligned} \ln k'^2 &= \ln k^2 + \ln \left( 1 - \frac{2k \cdot q(1-\alpha) - (1-\alpha)^2 q^2}{k^2} \right) \\ &\approx \ln k^2 + O\left(\frac{1}{|k|}\right), \quad \text{kun } |k| \rightarrow \infty. \end{aligned}$$

Sisä Kovaaalla integraalinsa

$$k^2 < \Lambda^2 \rightarrow k'^2 = (k - (1-\alpha)q)^2 < \Lambda^2,$$

integraalin divergenssi  $\ln \Lambda^2$  ja sen

1 viippumaton osa erittäin suuri! eivätkä ole  $\sim \frac{1}{\Lambda}$ .

Jos div. on  $O(1)$  tai  $O(\Lambda^2)$ , tämä ei ole!

Siis

$$A_4 = i \frac{\lambda^2}{2} \int \frac{d^4 k'}{(2\pi)^4} \int_0^1 d\alpha \frac{1}{(-k'^2 - Q^2)^2}$$

$$= i \frac{\lambda^2}{2} \int d\Omega \int_0^{R^2} \frac{1}{2} k^2 dk^2 \frac{d\alpha}{(k^2 + Q^2)^2}$$

$\underbrace{\frac{2\pi^2}{\Gamma(2)}}_{= 2\pi^2} =$

missä  $d^4 k \rightarrow d\Omega |k|^3 dk |k|$   
 $= d\Omega \frac{1}{2} k^2 dk^2$

HT.: osoita että  $\int d\Omega_n = \frac{2\pi^{n/2}}{\Gamma(n/2)}$  (3.8)

Joten

$$A_4 = i \frac{\lambda^2 \pi^2}{2 (2\pi)^4} \int_0^1 d\alpha \int_0^{R^2} dk^2 \left[ \frac{1}{k^2 + Q^2} - \frac{Q^2}{(k^2 + Q^2)^2} \right]$$

$$= i \frac{\lambda^2}{32\pi^2} \int_0^1 d\alpha \int_0^{R^2} \left[ \ln(k^2 + Q^2) + \frac{Q^2}{k^2 + Q^2} \right]$$

$$= i \frac{\lambda^2}{32\pi^2} \int_0^1 d\alpha \left[ \ln \frac{R^2 + Q^2}{Q^2} + \frac{Q^2}{R^2 + Q^2} - 1 \right]$$

$$= i \frac{\lambda^2}{32\pi^2} \int_0^1 d\alpha \left[ \ln \frac{R^2}{Q^2} - 1 + 2 \frac{Q^2}{R^2} + O(R^4) \right] \quad (3.9)$$

Eemme tarvitse nyt kuvia divergoivaa ( $\ln R^2$ ) ja  
 vakiotermiin. Jäljellä on vielä  $\alpha$ -integrointi:

$$I = \int_0^1 d\alpha \ln \left[ \overbrace{\alpha(1-\alpha)}^{Q^2} q^2 + m^2 \right] \quad \text{für euklidischen } q^2 = q_0^2 + \bar{q}^2.$$

$$\text{Nyt } \alpha(1-\alpha)q^2 + m^2 = -q^2(\alpha - \alpha_+)(\alpha - \alpha_-),$$

missä  $\alpha_{\pm}$  ovat  $-\alpha(\alpha-1) = \frac{m^2}{q^2}$  iin o-kohdat:

$$\alpha_{\pm} = \frac{1}{2} \pm \frac{1}{2} \sqrt{1 + 4 \frac{m^2}{q^2}}$$

$$\begin{aligned} \text{Siis } I &= \int_0^1 d\alpha \left( \ln(-q^2) + \ln(\alpha - \alpha_+) + \ln(\alpha - \alpha_-) \right) \\ &= \ln(-q^2) + \int_0^1 \left[ (\alpha - \alpha_+) \left( \ln(\alpha - \alpha_+) - 1 \right) + (\alpha_+ \rightarrow \alpha_-) \right] \\ &= \ln(-q^2) + (1 - \alpha_+) \ln(1 - \alpha_+) - (1 - \alpha_+) \\ &\quad + \alpha_+ \ln(-\alpha_+) - \alpha_+ + (\alpha_+ \rightarrow \alpha_-) \end{aligned}$$

$$\text{Nyt } (1 - \alpha_{\pm}) = \alpha_{\mp}; \quad \alpha_+ + \alpha_- = 1.$$

$$\alpha_+ \alpha_- = -\frac{m^2}{q^2}$$

$$\text{joten } I = \ln(-q^2) - 2 + \alpha_- \ln(-\alpha_-^2) + \alpha_+ \ln(-\alpha_+^2)$$

$$= \ln(-q^2) - 2 + \frac{1}{2} \ln(\alpha_+ \alpha_-)^2 + \frac{1}{2} \sqrt{1 + 4 \frac{m^2}{q^2}} \ln \left( \frac{\alpha_+}{\alpha_-} \right)^2$$

$$= \ln(-q^2) - 2 + \ln \left( -\frac{m^2}{q^2} \right) + \sqrt{1 + 4 \frac{m^2}{q^2}} \ln \frac{1 + (1 + 4 \frac{m^2}{q^2})^{1/2}}{1 + (1 + 4 \frac{m^2}{q^2})^{-1/2}}$$

$\ln(-q^2)$  kuvautuu!

Kun kerätään termit (3.9)sta, saamme vihdoin

$$A_4 = \frac{\lambda^2}{32\pi^2} \left\{ \ln \frac{\lambda^2}{m^2} + 1 - \left(1 + 4 \frac{m^2}{q^2}\right)^{1/2} \ln \left[ \frac{\left(1 + 4 \frac{m^2}{q^2}\right)^{1/2} + 1}{\left(1 + 4 \frac{m^2}{q^2}\right)^{1/2} - 1} \right] \right\} + O(\Lambda^2) \quad (3.10)$$

Tässä  $q^2 = q_\mu^2 + \bar{q}^2$  on euklidinen, ja  $q = p_1 + p_2$ , sivu 58.

$A_4$  siis divergoi logaritmisenesti, kuten pitkän. Saamme

$$A_4 = \text{div.} + \text{vakiot} + O(\Lambda^n), \text{ n>0.}$$

Mita tämä tauhoittaa? Korjaus-viina pitäisi olla pieni kun  $\lambda$  pieni - osin äärettöni.

Tämä johtuu siitä ettei sallinne leikkisää julkaisua k:un olla  $\Rightarrow$  ulkoiset momentit  $p_i$ , tai massa  $m$ .

"Äärettömyydet voidaan hallita lisäämällä teorian vastarneja:  $\lambda \rightarrow \lambda + \delta\lambda$ , siten että

$$\cancel{\lambda} + \cancel{\delta\lambda} = \text{"äävellinen"}$$

### 3.3. Dimensionaalinen regularisaatio

Impulssiregularisaatio on käytävissä kompleksista, eikä sitä nykyään juuri käytetä.

Hilfesteoriassa ylivoinaisesti käytettyin tapa on jatkaa integraaleita  $d = 4 - \epsilon$ -dimension, missä ne ovat äärellisia. ( $\epsilon > 0$ )

$$\text{d-dim. vektori } k = (k^0, k^1, \dots, k^{d-1}), |k|^2 = (k^0)^2 - k^2 \quad (3.11)$$

ja  $\eta^N \nu = d$  Minkowski

Tutkitaan nyt euklidisia integraaleja (sivu 59)

$$\int \frac{d^d k}{(k^2 + q^2)^p} = \int dr \int_0^\infty dv r^{d-1} (r^2 + q^2)^{-p} \quad r = qt$$

$$= \frac{2\pi^{d/2}}{\Gamma(d/2)} (q^2)^{\frac{d}{2}-p} \int_0^\infty dt t^{d-1} (1+t^2)^{-p} \quad (3.12)$$

• divergoi jos  $d \geq 2p$ ,  
aual. jatkuu.

Voinne nyt käyttää Eulerin B-funktioita

$$B(x, y) = 2 \int_0^\infty dt t^{2x-1} (1+t^2)^{-x-y} = \frac{\Gamma(x)\Gamma(y)}{\Gamma(x+y)} \quad (3.13)$$

$$= \int_0^1 ds s^{x-1} (1-s)^{y-1} \quad (s = \frac{t^2}{t^2 + 1})$$

Jolloin

$$(3.12) = \frac{2\pi^{d/2}}{\Gamma(d/2)} \left(\frac{q^2}{4}\right)^{\frac{d}{2}-p} \frac{1}{2} \underbrace{B\left(\frac{d}{2}, p - \frac{d}{2}\right)}_{\frac{\Gamma(\frac{d}{2}) \Gamma(p - \frac{d}{2})}{\Gamma(d/2)}}$$

Saamme tärkeän tuloksen:

$$\boxed{\int \frac{d^d k}{[k^2 + q^2]^p} = \frac{\pi^{d/2}}{\left(\frac{q^2}{4}\right)^{p-d/2}} \frac{\Gamma(p - \frac{d}{2})}{\Gamma(p)}} \quad (3.14)$$

$\Gamma$ -funktion määritelmästä seuraa myös

$$\begin{aligned} \Gamma(z) &= \int_0^\infty dt t^{z-1} e^{-t} = 2 \int_0^\infty ds s^{2z-1} e^{-s^2} \\ \Gamma\left(\frac{1}{2}\right) &= \int_{-\infty}^\infty ds e^{-s^2} = \sqrt{\pi} \end{aligned} \quad (3.15)$$

Samoin on voimassa

$$\boxed{\Gamma(\epsilon) = \frac{1}{\epsilon} - \gamma_E + O(\epsilon)} \quad (3.16)$$

missä  $\gamma_E = 0.5772\dots$  on Euler-Mascheronin vakio.

Hyrin pienellä modifikatiossa saadaan

$$\begin{aligned}
 \int \frac{d^d k}{[k^2 + q^2]^p} &= \frac{2\pi^{d/2}}{\Gamma(d/2)} \left(\frac{q^2}{4}\right)^{\frac{d}{2}-p+1} \underbrace{\frac{1}{2} B\left(\frac{d}{2}+1, p-\frac{d}{2}-1\right)}_{\frac{\Gamma(\frac{d}{2}+1)\Gamma(p-\frac{d}{2}-1)}{\Gamma(\frac{d}{2})\Gamma(p)}} \\
 &= \frac{\pi^{d/2}}{\left[\frac{q^2}{4}\right]^{p-\frac{d}{2}-1}} \frac{d}{2} \frac{\Gamma(p-\frac{d}{2}-1)}{\Gamma(p)} \quad (3.17)
 \end{aligned}$$

Symmetriasyistä on selvää ottaa jos  $k^2 \rightarrow k_a^2$ , missä  $a = 0, \dots, 3$  kiinteä indeksi, tulos on  $\frac{1}{d} \times (3.17)$ , ja jos  $k^2 \rightarrow k_a k_b$ , tulos = 0. Siis saame hyödyllisen tuloksen

$$\int \frac{d^d k}{[k^2 + q^2]^p} k^\mu k^\nu = \frac{\pi^{d/2}}{\left[\frac{q^2}{4}\right]^{p-d/2-1}} \frac{\Gamma(p-\frac{d}{2}-1)}{2\Gamma(p)} \underbrace{\eta^{\mu\nu}}_{S^{\mu\nu}}, \text{ euklidinen} \quad (3.18)$$

Lisäksi voimme johtaa

$$\bullet \int \frac{d^d k}{[k^2 + 2k \cdot q + M^2]^p} = \frac{\pi^{d/2}}{[-q^2 + M^2]^{p-d/2}} \frac{\Gamma(p-\frac{d}{2})}{\Gamma(p)} \quad (3.19)$$

(sijoita (3.19)  $k \rightarrow k+q$ ;  $q^2 \rightarrow M^2 - q^2$ )

$$\bullet \int \frac{d^d k \ k^\nu}{[k^2 + 2k \cdot q + M^2]^p} = -q^\nu \times (3.19) \quad (3.20)$$

$$\bullet \int \frac{d^d k \ k^\nu k^\mu}{[k^2 + 2k \cdot q + M^2]} = q^\nu q^\mu \times (3.19) + \frac{g^{\mu\nu} \pi^{d/2}}{[-q^2 + M^2]^{p-d/2-1}} \frac{\Gamma(p-\frac{d}{2}-1)}{2\Gamma(p)} \quad (3.21)$$

(3.18), mutta  $q^2 \rightarrow -q^2 + M^2$

Nämä olivat siis euklidisia. Yleistyvät

Minkowski-avaruuteen, esim.

$$\int \frac{d^d k}{(k^2 - m^2 + i\epsilon)^p} \stackrel{\text{Minkowski}}{=} i \int \frac{d^d k_E}{(-k_E^2 - m^2)^p} \stackrel{\text{euklidinen}}{=} (-1)^p \cdot \frac{\pi^{d/2}}{(m^2)^{p-d/2}} \frac{\Gamma(p-\frac{d}{2})}{\Gamma(p)}$$

Tavlaan ottaen, jos tutkimme teoriaa  $d$ -dimensionissa, on huomattava että kettien sekä kytkinvalioiden dimensio muuttuu:

$$S = \int d^d x \mathcal{L} = \text{dimensioton}$$

$$\Rightarrow [\mathcal{L}] = [x]^{-d} = [m]^d$$

$$\mathcal{L} = \frac{1}{2} (\partial_\mu g)^2 + \frac{1}{2} m^2 g^2 + \frac{1}{4!} \lambda g^4$$

$$\Rightarrow [\partial_\mu g]^2 = [x]^{-2} [g]^2 = [x]^{-d} \Rightarrow [g] = [x]^{\frac{1-d}{2}} = [m]^{\frac{d}{2}-1}$$

$$[m^2 g^2] = [x]^{-d} \quad \text{ON}$$

$$[\lambda g^4] = [\lambda] [g]^4 = [x]^{-d} \Rightarrow [\lambda] = [x]^{d-4} = [m]^{4-d}$$

Jos nyt  $d=4-\epsilon$ , sekä ketän  $g$  että kytkinvalion  $\lambda$  dimensio muuttuu. Usein kirjoitetaan

$$\underbrace{\lambda}_{\substack{\uparrow \\ \text{dimensioton}}} \rightarrow \lambda \nu^\epsilon, \quad [\nu] = [m], \quad (3.22)$$

$\nu$  energiaskaala, periaatteessa mielivaltaisen.

Käytännössä tämä modifikaatio aiheuttaa sen, että lenkki-integraalit saavat kontibuoitua

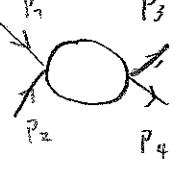
$$\left\{ \int \frac{d^4 k}{(2\pi)^4} \rightarrow \nu^\epsilon \int \frac{d^d k}{(2\pi)^d} \right\} \quad d=4-\epsilon$$

dim=4 molemmissa!

(3.23)

$(2\pi)^d$  on konvenlio.

Palataan nyt graafisein (3.1)



$$= A_4 = (-i\lambda)^2 \frac{i^2}{2} \int \frac{d^4 k}{(2\pi)^4} \frac{1}{k^2 - m^2} \frac{1}{(k - q)^2 - m^2}$$

Nyt

$$q = p_1 + p_2$$

- rotoidaan  $k$  ( $j\alpha$  ja  $q$ ) euklidiseen avaruuteen (sivu 59)
- käytetään Feynmannin parametrisoottista (s. 57)
- siirrytään  $d = 4 - \epsilon$  -dimensionoon :

$$A_4 = \frac{i\lambda^2}{2} \int_0^1 d\alpha \mu^\epsilon \int \frac{d^d k}{(2\pi)^d} \left[ -(k - (1-\alpha)q)^2 - m^2 - \omega(1-\alpha)q^2 \right]^{-2} \quad (3.24)$$

Vertaa (3.6 $\frac{1}{2}$ ): sijoitetaan  $k' = k - (1-\alpha)q$ :

$$A_4 = \frac{i\lambda^2}{2} N \epsilon (2\pi)^{-d} \int_0^1 d\alpha \int d^d k' [k'^2 + m^2 + \omega(1-\alpha)q^2]^{-2}$$

missä voimme käyttää (3.14):

$$A_4 = \frac{i\lambda^2}{2} N \epsilon (2\pi)^{-d} \int_0^1 d\alpha \frac{\pi^{d/2} \Gamma(2 - \frac{d}{2})}{(m^2 + \omega(1-\alpha)q^2)^{2 - \frac{d}{2}}} \frac{\Gamma(2)}{\Gamma(2)} \quad (3.25)$$

Divergenssi näkyy  $\Gamma$ -funktiossa: (3.16)

$$\Gamma(2 - \frac{d}{2}) = \Gamma(\frac{d}{2}) = \frac{2}{\epsilon} - \gamma_E + \mathcal{O}(\epsilon). \quad (3.26)$$

Lasketaan  $A_4$  vojalla  $\epsilon \rightarrow 0$ .

Nyt

$$\underbrace{(Q^2)^{\frac{\epsilon}{2}}}_{\sim} = e^{\frac{\epsilon}{2} \ln Q^2} = 1 + \frac{\epsilon}{2} \ln Q^2 + \mathcal{O}(\epsilon^2) \quad (3.27)$$

Joten

$$\begin{aligned} A_4 &= \frac{i\lambda^2}{2(4\pi)^2} \Gamma\left(\frac{\epsilon}{2}\right) \int_0^1 d\alpha \left[ \frac{4\pi N^2}{m^2 + q^2 \alpha(1-\alpha)} \right]^{\frac{\epsilon}{2}} \\ &= \frac{i\lambda^2}{2 \cdot 16\pi^2} \Gamma\left(\frac{\epsilon}{2}\right) \int_0^1 d\alpha \left[ 1 + \frac{\epsilon}{2} \ln \frac{4\pi N^2}{m^2} - \frac{\epsilon}{2} \ln \left( 1 + \frac{q^2}{m^2} \alpha(1-\alpha) \right) \right. \\ &\quad \left. + \mathcal{O}(\epsilon^2) \right] \end{aligned} \quad (3.28)$$

Voinne jälleen kirjoittaa  $m^2 + q^2 \alpha(1-\alpha) = -q^2(\alpha - \alpha_+)(\alpha - \alpha_-)$   
(sivu 62) ja integroida:

$$\left\{ \begin{aligned} A_4 &= \frac{i\lambda^2}{32\pi^2} \left[ \frac{2}{\epsilon} - \gamma_E + 2 + \ln \frac{4\pi N^2}{m^2} - \left( 1 + 4 \frac{m^2}{q^2} \right)^{\frac{1}{2}} \ln \frac{\left( 4 \frac{m^2}{q^2} + 1 \right)^{\frac{1}{2}} + 1}{\left( 4 \frac{m^2}{q^2} + 1 \right)^{\frac{1}{2}} - 1} \right. \\ &\quad \left. + \mathcal{O}(\epsilon) \right] \end{aligned} \right. \quad (3.29)$$

Vertaa (3.10)! Kun regulaattori poistetaan,  
( $\Lambda \rightarrow \infty$  tai  $\epsilon \rightarrow 0$ ),  $A_4$  divergoi.  
 $q^2$ -sta riippuva osa on sama.