

Ŵ

.

ОБЪЕДИНЕННЫЙ ИНСТИТУТ ЯДЕРНЫХ ИССЛЕДОВАНИЙ

Лаборатория теоретической физики

- - ----

. .____.

.

В.Г. Кадышевский

P-1017

---- -

..

.

О РАЗЛИЧНЫХ ПАРАМЕТРИЗАЦИЯХ В ТЕОРИИ КВАНТОВАННОГО ПРОСТРАНСТВА-ВРЕМЕНИ

DAK CECP, 1962, +147, N3, 0588-591.

.

В.Г. Кадышевский

P-1017

K-13

О РАЗЛИЧНЫХ ПАРАМЕТРИЗАЦИЯХ В ТЕОРИИ КВАНТОВАННОГО ПРОСТРАНСТВА-ВРЕМЕНИ

× ·

Направлено в ДАН

OCCARECTARIA INCLUTY LEPHTO LACACLEBERT CHESTING TEMA

Дубна 1962 г.

В данной работе, являющейся продолжением /1/х/, обсуждаются вопросы, связанные с неоднозначностью в определении вектора 4-импульса в теории типа Снайдера /2,3,4/. Эта неоднозначность обусловлена тем фактом, что на пятимерной гиперсфере

$$\eta_0^2 - \eta_1^2 - \eta_2^2 - \eta_3^2 - \epsilon \eta_4^2 = -\epsilon$$
 (1)

(ср. с формулой (1.2.5)), моделирующей p -пространство в теории, можно ввести бесконечное множество релятивистски ковариантных систем координат (p_0 , p_1 , p_2 , p_3), каждая из которых при переходе к обычному псевдоевклидову p -пространству становится его декартовой системой (см. также ^{/3/}). В работах ^{/2,3,4,1/} роль 4-импульса $p_m (m = 0, 1, 2, 3)$ играют координаты проекций точек гиперсферы (1) на касательную плоскость $\eta_4 = 1$ (центр проекции совпадает с центром гиперсферы)^{XXX} /. С помощью (1) легко установить, что

$$\eta_{\rm m} = \frac{P_{\rm m}}{\sqrt{1 - \epsilon p^2}} , \quad \eta_{\rm d} = \frac{1}{\sqrt{1 - \epsilon p^2}} \qquad (p^2 = p_0^2 - \vec{p}^2) , \qquad (2)$$

откуда (см. (12.4))

$$p_{m} = \eta_{m} / \eta_{4} . \tag{3}$$

Из (2) также следует, что поверхность (1) отображается не на всю плоскость $\eta_4 = 1$, а лишь в области $p^2 \le 1$ при $\epsilon = 1$ и $p^2 \ge -1$ при $\epsilon = -1$.

Перемещая плоскость проекции параллельно самой себе и сдвигая центр проекции вдоль оси η_4 , мы можем найти все релятивистски ковариантные параметризации гиперсферы (1). При этом, в частности, получается параметризация, отвечающая известной <u>сте-</u> <u>реографи ческой</u> проекции (проектирование из полюса (0,0,0,0,1) на касательную плоскость

ххх/ В геометрии такая параметризация сферы называется геодезической.

x/ Формулы из^{/1/} будут приводиться с римской цифрой I. Везде в дальнейшем используется такая система единиц, в которой h = c = l = 1. При этом, очевидно, для перехода к обычной теории достаточно считать все величины размерности энергии-импульса много меньшими единицы.

хх/ Псевдоевклидовость р -пространства, возникающего при ℓ → 0, обеспечивается тождественностью знаков перед є в правой и левой частях (1).

 $\eta_{d} = -1$), а также <u>ортогональная</u> параметризация (проектирование из точки (0,0,0,0, ∞) на экваториальную плоскость $\eta_{d} = 0$). В первом случае имеем:

$$\eta_{\rm m} = \frac{p_{\rm m}}{\epsilon p^2/4 - 1}$$
, $\eta_{\rm m} = \frac{\epsilon p^2/4 + 1}{\epsilon p^2/4 - 1}$. (4)

Соответственно, во втором случае:

$$\eta_m = P_m$$
, $\eta_s = \sqrt{1 + \epsilon p^2}$. (5)

Геодезическая. стероеграфическая и ортогональная проекции явным образом выделяются среди всех способов отображения сферы на плоскость, причем другие проекции являются в некотором смысле промежуточными между этими тремя. Поэтому мы ограничиваемся рассмотрением только указанных проекций, т.е. считаем, что 4-импульс p_m определяется либо соотношением (2), либо (4), либо (5).

Легко видеть, что в случае (4) поверхность (1) отображается на всю плоскость $\eta_{d} = -1$. Если же диаметрально противоположные точки гиперсферы отождествлены^{/1/}, то тогда точки p_{m} н q_{m} плоскости проекции, связанные преобразованием инверсии $p_{m} = 4\epsilon q_{m}/q^{2}$, тоже должны считаться тождественными. В результате область проекции принимает вид: $-4 \leq p^{2} \leq 4$. В случае (5) гиперсфера (1) проектируется в область $p^{2} \geq -1$ при $\epsilon = 1$ или в область $p^{2} \leq 1$ при $\epsilon = -1$. При отождествлении диаметрально противоположных точек (1) эти области становятся топологически эквивалентными четырехмериым листам Мебиуса, поскольку их границы принадлежат (1) (ср. с §2 из^{/1/}).

Имея соотношения (2), (4), (5), мы можем легко перенести все выводы и формулы из^{2,4,1/} в стереографическую и ортогональную параметризации. Так, например, преобразование сдвига (<u>7</u> 2.9) в координатах (4) записывается следующим образом:

$$P_{n}(+)k_{n} = \frac{(p_{n}+k_{n})(1-\epsilon k^{2}/4)+k_{n} \frac{\epsilon(p+k)^{2}}{4}}{(1-\epsilon p^{2}/4)(1-\epsilon k^{2}/4)+\epsilon (p+k)^{2}} \equiv q_{n}, \quad (6)$$

если $q^2 \ge -4$ при $\epsilon = 1$ или $q^2 \le 4$ при $\epsilon = -1$, и

$$p_n(+)k_n = 4\epsilon q_n / q^2 \tag{7}$$

для остальных q^2 ('предполагается, что $-4 \le p^2 \le 4$ и $-4 \le k^2 \le 4$). С помощью (6) находим соотношение:

$$q^{2} = \frac{(p + k)^{2}}{(1 - \epsilon p^{2}/4)(1 - \epsilon k^{2}/4) + \frac{\epsilon}{4}(p + k)^{2}}$$
(8)

Из (6), (7) и (8) вытекает, что $-4 \le (p(+)k)^2 \le 4$. Соответственно, в координатах (5) будем иметь:

$$\mathbf{p}_{n}(+)k_{n} = \sigma \left[p_{n} + k_{n} \left(\sqrt{1 + \epsilon p^{2}} + \frac{\epsilon(pk)}{1 + \sqrt{1 + \epsilon k^{2}}} \right) \right] \cdot \left(pk = p_{0}k_{0} - \vec{pk} \right), \tag{9}$$

 $r \square e \qquad \sigma = sign \left[\sqrt{1 + \epsilon p^2} \sqrt{1 + \epsilon k^2} + \epsilon (pk) \right].$

Из (9) следует, что

$$1 + \epsilon (p(+)k)^{2} = (\sqrt{1 + \epsilon p^{2}} \sqrt{1 + \epsilon k^{2} + \epsilon (pk)})^{2} \ge 0.$$
 (10)

Таким образом, преобразование (9) не выводит вектор р_т за пределы области проекции.

Операторы координат xⁿ мы по-прежнему определяем как инфинитезимальные операторы сдвига в кривом p -пространстве, т.е. предполагается, что

$$\phi(p(+)k) = (1 - ik_n x^n) \phi(p)$$
(11)

при малых k_n . С помощью (6) и (9) можно найти явный вид x^n в соответствующих параметризациях (функции $\phi(p)$ считаются скалярными)^{X/}:

$$x^{n} = i \left[\delta_{m}^{n} \left(1 + \frac{\epsilon p^{2}}{4} \right) - \epsilon / 2 p_{m} p^{n} \right] \frac{\partial}{\partial p_{m}}$$
 (координаты (4)) (12)

$$x^{n} = i\sqrt{1 + \epsilon p^{2}} \frac{\partial}{\partial p_{n}}$$
 (координаты (5)), (13)

Зная метрику гиперсферы (1) и пользуясь соотношениями (4) и (5), легко вычислить элемент объема кривого *р* -пространства в рассматриваемых случаях (ср. с (*I* 6.2)):

$$d\Omega_{p} = \sqrt{-g} d^{4} p = \frac{d^{4} p}{(1 - \epsilon p^{2})^{4}}$$
 (координаты (4))
$$d\Omega_{p} = \sqrt{-g} d^{4} p = \frac{d^{4} p}{\sqrt{1 + \epsilon p^{2}}}$$
 (координаты (5)), (15)

где g -детерминант метрического тензора p -пространства в координатах (4) и (5). Ясно, что во всех параметризациях имеет место равенство:

$$d\Omega_{p(+)k} = d\Omega_{p} , \qquad (16)$$

(...)

В то же время $d\Omega_{k(+)p} \neq d\Omega_{p}$, так как k(+)p не является преобразованием вектора p при движениях пространства постоянной кривизны.

х/ Матричный член, возникающий в операторах хⁿ в том случае, когда волновая функция является спинором, для всех параметризаций одинаков и совпадает с (I 4.9).

Свойство "правоинвариантности" $d\Omega_p$ при сдвигах может быть положено в основу определения свертки функций $f_1(p)$ и $f_2(p)$ в кривом p -пространстве:

$$f_{I}^{(p)} * f_{2}(p) = \int_{\Omega} f_{I}(q) f_{2}(-(q(-)p)) d\Omega_{p} , \qquad (17)$$

где Ω -область, в которую проектируется гиперсфера (1) при выбранной параметризации. Производя в (17) замену переменных q(-)p = -q', что равнозначно q = -(q'(-)p), легко убедиться в коммутативности новой операции свертки:

$$f_1 * f_2 = f_2 * f_1$$
 (18)

(• 0)

Однако обычным свойством ассоциативности (17) не обладает.

Полагая в (17) $f_{1}(p) = \delta(p)$, $f_{2}(p) = f(p)$, будем иметь при учете (18):

(19)
$$\delta(p) * f(p) = \sqrt{-g(0)} f(-(0(-)p)) = f(p) = \int \delta(q(-)p) f(q) d\Omega_q.$$

С другой стороны, $\delta(q(-)p) = \delta(p(-)q)$, так как, если q(-)p = 0, то p(-)q = 0, а для остальных p и q всегда $\delta(q(-)p) = \delta(p(-)q) = 0$. Поэтому функция $\delta(p(-)q)$ является аналогом обычной четырехмерной функции $\delta(p - q)$. Из (19) следует, что

$$\delta(p(-)q) = \frac{1}{\sqrt{-\hat{g}(p)}} \delta(p-q)$$
 (20)

Наличие нового элемента объема требует нового определения операции дифференцирования функционалов от функций, заданных в кривом *р* -пространстве. Именно, если *F* [*f(p)*] есть такой функционал, то мы всегда будем считать, что

$$\delta F[f(p)] = \int \frac{\delta F[f(p)]}{\delta f(q)} \delta f(q) d\Omega_q.$$
⁽²¹⁾

Полагая в (21) F[f] = f, находим равенство $\delta f(p) =$

$$= \int_{\Omega} \frac{\delta f(p)}{\delta f(q)} \delta f(q) d\Omega_{q}, \text{ откуда, на основании (19),} \frac{\delta f(p)}{\delta f(q)} = \delta (p(-)q).$$
(22)

Нетрудно убедиться, что определенная соотношениями (21) и (22) операция дифференцирования обладает всеми свойствами обычного функционального дифференцирования.

2

Из вышеизложенного следует, что каждой параметризации кривого *p* -пространства отвечает свой вид операции (+) , координат xⁿ , элемента объема dΩp . Следовательно, задача правильного определения 4-импульса p_m в этом пространстве может быть сведена к отысканию "правильной" формы сдвига p(+)k, "правильных" хⁿ и т.д. С аналогичной ситуацией мы сталкиваемся в релятивистском пространстве скоростей, несущем геометрию Лобачевского. Известно, что группой движения пространства в этом случае является группа Лоренца. С другой стороны, в силу определения $v_a = dxa/dt(a = 1,2,3)$ преобразования Лоренца относительно компонент v_a должны быть дробно-линейными. Поэтому в v -пространстве постоянной кривиз ны реализуется геодезическая система координат (см. (1 2.9)).

Возвращаясь опять к кривому *р* -пространству, мы можем заметить, что из эсех его релятивистски ковариантных параметризаций наиболее близка к системе координат в обычном пространстве импульсов параметризация (5). Именно только в этом случае имеет место равенство (см. (13)):

$$[t, \vec{p}] = 0$$
, (23)

что позволяет переходить от (p_0, \vec{p}) -представления к "смешанному" (t, \vec{p}) -представлению $x^{1/2}$. Это обстоятельство нам кажется существенным для дальнейшего развития теории в рассматриваемой схеме (например, для формулировки принципа причинности) и может, по нашему мнению, служить основанием для определения вектора 4-импульса кривого p -пространства посредством соотношения (5). В следующей работе, посвященной исследованию модели теории поля в данном формализме, мы определим 4-импульс именно так. При этом мы положим $\epsilon = 1$, т.е. выберем Ω в виде $p^2 \ge -1$, чтобы в теории не было ограничения на массы физических систем.

Автор выражает глубокую благодарность Ю.А. Гольфанду за многочисленные плодотворные дискуссии.

Литература

1. В.Г. Кадышевский. ЖЭТФ, <u>41</u>, 1885 (1961).

2. H.Snyder. Phys. Rev. 71, 38 (1947).

3. В.Л. Авербах, Б.В. Медведев. ДАН СССР, <u>54</u>, 41 /(1949).

4. Ю.А. Гольфанд. ЖЭТФ, <u>37</u>, 504 (1959).

Рукопись поступила в издательский отдел 21 июня 1962 г.

х/ Псдчеркнем особо, что равенство (23) выполняется в ортогональной параметризации потому, что вектор *p*, будучи в силу (5) 3-мерной частью 5-вектора (η_m, η_d), ортогонален к плоскости (04), а *t* есть инфинитезимальный оператор поворота в этой плоскости. Очевидно никакая другая релятивистски ковариантная система координат этим свойством не обладает.