

RG-Schemes (Renormalization Group Equation)

- آزادی ناگای انتساب (Counter term (CT)) هست باز تغییر فنری کی فریمی وجود دارد.
- CT در توافق فقط شامل نسبت نهادار فناوری باشد - پایه علاوه به فنری کی محبوب از نسبت مساحتی بین اندیل برگ را شل شود (MS-scheme, MS scheme, MOM scheme, ...).
- نهایی انتساب نظر Scheme بازبینی شد بنابراین در نظر بازبینی شد بتوانید نظری را بوجود بگیرید در نظر پارامترهای محدود فریمی مانند جرم، نسبت حفظ سدگی و غیره است.
- کی از داشتای تغیر شرط بازبینی شد Renormalization Prescription $\mu \rightarrow e^s \mu$ کے مقصود بازبینی شد.

$$\mu \rightarrow e^s \mu = t \mu \quad \text{شرط}$$

بروکس پارامتری تبدیل $e^s \in$

سؤال: باقی $\mu \rightarrow e^s \mu$ نفع خودکاری خود را نهاده کنند؟

پاسخ: پایه برای پاسخ به این سوال اندیاد ای داری کنیم μ کی تابع خودکاری خواهد بود

$$a) g_B = g_\mu^{\epsilon/2} Z_1 Z_2^{-1} Z_3^{-1/2} \Rightarrow g = g(\mu) \quad \text{QED}$$

b) دستگاهی مساحتی نهاده کنیم

$$\mathcal{I} = \mathcal{I}_{\text{det}} + \sum_f$$

$$\sum_f = g^2 \int_0^1 d\alpha \ln \frac{(m^2 + \alpha(1-\alpha)p^2)}{4\pi \mu^2} (-p + 4m)$$

μ داشته باشیم $g(\mu)$

$$\hookrightarrow \text{انتگرال بازبینی شد} \quad S_F = \frac{i}{p - m - \sum_f(m, g)}$$

دانه μ داشته باشیم

پس از آنکه تمام دلخواهی علاوه بر این داشته باشیم، بخلاف داشته باشی p, m, g ، اینکه این تابع خودکار داشته باشد لذوقت داشتیم μ داشته است.

در ادامه جواب سوال را در λ^4 بررسی خواهیم بود

Callan-Symanzik RG-Equation

Callan-Symanzik RG-Equation:

$$\lambda \varphi^4 \text{ theory: } \varphi_B = Z_\varphi^{1/2} \varphi$$

bare field Renormalized field

$$\begin{aligned} G_R^{(n)}(x_1, \dots, x_n) &= \langle \Omega | T(\varphi(x_1) \dots \varphi(x_n)) | \Omega \rangle \\ &= Z_\varphi^{-n/2} \langle \Omega | T(\varphi_B(x_1) \dots \varphi_B(x_n)) | \Omega \rangle = \\ &= Z_\varphi^{-n/2} G_B^{(n)}(x_1, \dots, x_n) \end{aligned}$$

$$G_R^{(n)}(x_1, \dots, x_n) = Z_\varphi^{-n/2} G_B^{(n)}(x_1, \dots, x_n)$$

$$\tilde{G}_R^{(n)}(p_1, \dots, p_n) = Z_\varphi^{-n/2} G_B^{(n)}(p_1, \dots, p_n)$$

لوبه ليند $\tilde{G}_R^{(n)}$ تابع خودکاری باز بینی، شرط فقط به لیند باز بینی، شرط ستم باز.

" bare " " bare " " $G_B^{(n)}, \tilde{G}_B^{(n)}$ "

هدف: با فرض آنکه $\tilde{G}_B^{(n)}(p_1, \dots, p_n)$ را که این تبدیلات بدهت آور.

$$\text{i.e. } \mu \frac{d}{d\mu} \tilde{G}_B(p_1, \dots, p_n) = 0 \Rightarrow \mu \frac{d}{d\mu} \tilde{G}_R(p_1, \dots, p_n) \neq 0$$

$$\text{Use: } \mu \frac{d}{d\mu} \tilde{G}_B(p_1, \dots, p_n) = 0 = \mu \frac{d}{d\mu} \left(Z_\varphi^{n/2} \tilde{G}_R(p_1, \dots, p_n) \right)$$

$Z_\varphi = Z_\varphi(\mu)$

$$\tilde{G}_R(p_i; g_R(\mu), m_R(\mu); \mu)$$

$$0 = \left(\mu \frac{d}{d\mu} Z_\varphi \right) \frac{n}{2} Z_\varphi^{n/2-1} \tilde{G}_R + Z_\varphi^{n/2} \left(\mu \frac{\partial}{\partial \mu} + \mu \frac{\partial g_R(\mu)}{\partial \mu} \frac{\partial}{\partial g_R} + \mu \frac{\partial m_R}{\partial \mu} \frac{\partial}{\partial m_R} \right) \tilde{G}_R$$

Using : a) $\mu \frac{\partial}{\partial \mu} \ln Z_\varphi = \frac{1}{2} Z_\varphi^{-1} \mu \frac{d}{d\mu} Z_\varphi = \gamma(g_R(\mu))$

b) $\mu \frac{\partial}{\partial \mu} g_R(\mu) \equiv \beta(g_R(\mu))$

c) $\mu \frac{\partial}{\partial \mu} m_R(\mu) \equiv m_R \gamma_m(g_R(\mu)) \rightarrow \text{we obtain}$

$$(A) \quad 0 = \left(n \gamma + \mu \frac{\partial}{\partial \mu} + \beta(g_R) \frac{\partial}{\partial g_R} + m_R \gamma_m(g_R) \frac{\partial}{\partial m_R} \right) \tilde{G}_R(\{p_i\}; g_R(\mu), m_R(\mu))$$

Callan-Symanzik RG Equation

$\mu \rightarrow t\mu$ $p \rightarrow tp$ $\tilde{G}_R^{(n)}$ نسبت تغیر تغیرات - خلفیت تغیر تغیرات \times حالات خواهیم داشت باید:

$$\tilde{G}_R^{(2)}(p) = \frac{i}{p^2 - m^2} \xrightarrow{p \rightarrow pt} \frac{i}{p^2 t^2 - m^2} = \frac{i}{t^2 (p^2 - \frac{m^2}{t^2})} = \frac{i t^{-2}}{p^2 - m^2(t)}$$

جیشیم با تغیر تغیرات m (تغیر از p به pt در عبارت است) در آفاق t اند:

(الف) t^{-2} (برابر قدر در این عدد ۲) مقدار \tilde{G}_R اس اس است. (ورونگ فرید)

(ب) Rescale $m = m(t) = \frac{m}{t}$ و این t کو m , $\tilde{G}_R^{(2)}$ را برای Rescale کریم.

t زمان

سرال میان: نسبت زمان (ورونگ فرید)

$$a) \quad G_R^{(n)}(x_1, \dots, x_n) = \langle \varphi_R(x_1) \dots \varphi_R(x_n) \rangle$$

$$[G_R^{(n)}(x_1, \dots, x_n)] = M^{n(\frac{d-2}{2})}$$

$$[\varphi] = M^{\frac{d-2}{2}}$$

$$b) \quad \tilde{G}_R^{(n)}(p_1, \dots, p_n) = \int G_R^{(n)}(x_1, \dots, x_n) e^{-i \sum_{j=1}^n x_j p_j} d^d x_1 \dots d^d x_n$$

$$M^x = M^{\frac{n(d-2)}{2}} = M^{-nd}$$

$$x = \frac{n(d-2)}{2} - nd = -n \left(\frac{d}{2} + 1 \right)$$

$$[\tilde{G}_R^{(n)}(p_1, \dots, p_n)] = M^{-n(\frac{d}{2} + 1)}$$

$$\tilde{G}^{(2)}(p_1, p_2) = \delta^4(p_1 + p_2) \tilde{G}^{(2)}(p) \quad - \quad n=2 \quad \text{و} \quad \delta^4(p_1 + p_2)$$

$$[\tilde{G}^{(2)}(p_1)] = M^x \quad \tilde{G}^{(2)}(p) = \frac{i}{p_1^2 - m^2}$$

$$[\delta^4(p_1 + p_2)] = M^{-4} = M^{-d}$$

• $\delta^4(p_1) \rightarrow x = -n \left(\frac{d}{2} + 1 \right) + d = D = \text{Engineering dimension of } \tilde{G}^{(2)}(p_1, \dots, p_{n-1})$

for $n=2 \rightarrow x = -2(2+1)+4 = -2$ ✓

$$: \text{لأن } \tilde{G}_R^{(n)}(p_1, \dots, p_{n-1}) \xrightarrow{p \rightarrow pt} \text{لأن } \tilde{G}_R^{(n)} \xrightarrow{\text{لأن }} : \text{لأن } \tilde{G}_R^{(n)}$$

$$\text{لأن } \tilde{G}_R^{(2)}(pt, m) = t^{-2} \tilde{G}_R^{(2)}(p, m(t)=mt^{-1})$$

$$\text{In analogy: } \tilde{G}_R^{(n)}(\{p_i\}; g_R, m_R, \mu) \xrightarrow{p_i = p_i t}$$

$$\tilde{G}_R^{(n)}(\{tp_i\}; g_R, m_R, \mu) = t^D \tilde{G}_R^{(n)}(\{p_i\}; g_R, m_R(t), \mu(t))$$

$$\text{with } m_R(t) = t^{-1}m_R, \quad \mu(t) = t^{-1}\mu$$

$$\Sigma_f \cong \ln \frac{\dots p^2 + \dots m^2}{\dots \mu^2} \xrightarrow{p \rightarrow pt} \ln \frac{\dots p^2 t^2 + \dots m^2}{\dots \mu^2}$$

$$= \ln \frac{t^2 (\dots p^2 + \dots m^2 t^{-2})}{t^2 (\dots \mu^2 t^{-2})} = \ln \frac{(\dots p^2 + \dots m^2(t))}{\dots \mu^2(t)}$$

$$\text{لأن } m(t) = t^{-1}m$$

$$\mu(t) = t^{-1}\mu$$

$$: \text{لأن } t \frac{\partial}{\partial t} \tilde{G}_R^{(n)}(tp_i; g_R, m_R, \mu) \xrightarrow{\text{لأن }} \text{لأن } \leftarrow$$

$$t \frac{\partial}{\partial t} \tilde{G}_R^{(n)}(tp_i; g_R, m_R, \mu) \stackrel{1}{=} t \frac{\partial}{\partial t} [t^D \tilde{G}_R^{(n)}(p_i; g_R, m_R(t), \mu(t))]$$

$$= D t^D \tilde{G}_R^{(n)} + t^D \left[t \frac{\partial m_R(t)}{\partial t} \frac{\partial}{\partial m_R} + t \frac{\partial \mu(t)}{\partial t} \frac{\partial}{\partial \mu(t)} \right] \tilde{G}_R^{(n)}(p_i; g_R, m_R(t), \mu(t))$$

with

$$a) \quad t \frac{\partial}{\partial t} m_R(t) \frac{\partial}{\partial m_R(t)} = t \frac{\partial}{\partial t} (t^{-1}m_R) \frac{\partial}{\partial (t^{-1}m_R)} = -t^2 t^{-2} m_R \frac{\partial}{\partial m_R} = -m_R \frac{\partial}{\partial m_R}$$

$$b) \quad t \frac{\partial}{\partial t} \mu(t) \frac{\partial}{\partial \mu(t)} = t \frac{\partial}{\partial t} (t^{-1}\mu) \frac{\partial}{\partial (t^{-1}\mu)} = -t^2 t^{-2} \mu \frac{\partial}{\partial \mu} = -\mu \frac{\partial}{\partial \mu}$$

\Rightarrow

$$t \frac{\partial}{\partial t} \tilde{G}_R^{(n)}(tp_i; g_R, m_R, \mu) = t^D \left\{ D - m_R \frac{\partial}{\partial m_R} - \mu \frac{\partial}{\partial \mu} \right\} \tilde{G}_R^{(n)}(p_i; g_R, m_R(t), \mu(t))$$

$$t \frac{\partial}{\partial t} \tilde{G}_R^{(n)}(tp_i; g_R, m_R, \mu) = \left(D - m_R \frac{\partial}{\partial m_R} - \mu \frac{\partial}{\partial \mu} \right) \tilde{G}_R^{(n)}(tp_i; g_R, m_R(t), \mu(t))$$

$$\left(t \frac{\partial}{\partial t} - D + m_R \frac{\partial}{\partial m_R} + \mu \frac{\partial}{\partial \mu} \right) \tilde{G}_R^{(n)}(tp_i; g_R, m_R, \mu) = 0 \quad (A)$$

سیمکن Callan-Symanzik نظریہ

$$\left(n\gamma + \mu \frac{\partial}{\partial \mu} + \beta \frac{\partial}{\partial g_R} + m_R \gamma_m \frac{\partial}{\partial m_R} \right) \tilde{G}_R^{(n)}(p_i; g_R, m_R, \mu) = 0$$

$$\mu \frac{\partial}{\partial \mu} \tilde{G}_R^{(n)}(t_{P_i}; g_R, m_R, \mu) = \left(-n \gamma - \beta \frac{\partial}{\partial g_R} - m_R \gamma_m \frac{\partial}{\partial m_R} \right) \tilde{G}_R^{(n)}(t_{P_i} \dots)$$

بایه میل (A) خواهیم داشت، (*)

$$O = \left(-t \frac{\partial}{\partial t} + D - m_R \frac{\partial}{\partial m_R} + n Y + \beta \frac{\partial}{\partial g_R} + m_R \tilde{m} \cdot \frac{\partial}{\partial m_R} \right) \tilde{G}_R^{(n)}(t p_i; g_R, m_R; \mu)$$

$$\curvearrowleft \left(n\gamma + \beta \frac{\partial}{\partial g_R} + m_R (\gamma_{m-1}) \frac{\partial}{\partial m_R} + D - t \frac{\partial}{\partial t} \right) \tilde{G}_R^{(n)}(tp_i; g_R, m_R; \mu) = 0$$

B

محل سارہ بال:

$$j^0_p \quad m_R=0 \rightarrow \gamma_m=0$$

مودی ازاد داشت و هر روز

二

$$\begin{array}{ll} \text{من} & \beta = 0 \\ & \gamma = 0 \end{array}$$

$$\frac{\partial \tilde{G}_R^{(n)}(tp_i)}{\tilde{G}_R^{(n)}(tp_i)} = D \frac{\partial t}{t} \rightarrow \ln \frac{\tilde{G}_R^{(n)}(tp_i)}{\tilde{G}_R^{(n)}(p_i)} = D \ln t$$

$$\rightsquigarrow \tilde{G}_R^{(n)}(t p_i) = t^D \tilde{G}_R^{(n)}(p_i)$$

و ا ن ه ب ل ج ز نی ا ه ت ن ا س ت ر د ا ز

با وجود نسبت برابری میان D و "Anomalous dimension" از اندیاب دستوری افزایش می‌نماید.

$$\text{Ansatz: } \tilde{G}_R^{(n)}(t p_i; g_R, m_R; \mu) = f(t) \tilde{G}_R^{(n)}(p_i; g_R(t), m_R(t); \mu)$$

اُن سُورہ در ادریس دله (غیر اصل) نزارم و ساره جدیدی دری (۶) فی میقت مایدم

$$\begin{aligned}
 -t \frac{\partial}{\partial t} \tilde{G}_R^{(n)}(tp_i; g_R, m_R, \mu) &= -t \frac{\partial}{\partial t} \left(f(t) \tilde{G}_R^{(n)}(p_i; g_R(t), m_R(t); \mu) \right) \\
 &= \left(-t \frac{\partial}{\partial t} f(t) \right) \tilde{G}_R^{(n)}(p_i; g_R(t), m_R(t); \mu) \\
 &\quad - f(t) \left[t \frac{\partial m_R}{\partial t} \frac{\partial}{\partial m_R} + t \frac{\partial g_R}{\partial t} \frac{\partial}{\partial g_R} \right] \tilde{G}_R^{(n)}(p_i; g_R(t), m_R(t); \mu) \\
 &= \left[\frac{-t}{f(t)} \frac{\partial f(t)}{\partial t} - t \frac{\partial m_R}{\partial t} \frac{\partial}{\partial m_R} - t \frac{\partial g_R}{\partial t} \frac{\partial}{\partial g_R} \right] \tilde{G}_R^{(n)}(p_i; g_R(t), m_R(t); \mu) f(t) \\
 &= \tilde{G}_R^{(n)}(tp_i; g_R, m_R; \mu)
 \end{aligned}$$

$$\boxed{\left(-t \frac{\partial}{\partial t} + \frac{t}{f(t)} \frac{\partial f(t)}{\partial t} + t \frac{\partial m_R}{\partial t} \frac{\partial}{\partial m_R} + t \frac{\partial g_R}{\partial t} \frac{\partial}{\partial g_R} \right) \tilde{G}_R^{(n)}(tp_i; g_R, m_R; \mu) = 0}$$

$$t \frac{\partial m_R}{\partial t} = m_R (\gamma_m - 1)$$

$$t \frac{\partial g_R}{\partial t} = \beta (g_R)$$

$$\frac{t}{f(t)} \frac{\partial f(t)}{\partial t} = n\gamma + D$$

$$\frac{\partial f(t)}{f(t)} = (n\gamma + D) \frac{\partial t}{t} \rightarrow \ln f(t) \Big|_{t_0}^t = \int_{t_0}^t (n\gamma + D) \frac{\partial t'}{t'}$$

$$\ln \frac{f(t)}{f(t_0)} = D \ln \frac{t}{t_0} + \int_{t_0}^t n\gamma (g_R(t')) \frac{dt'}{t'}$$

$$\boxed{\rightarrow f(t) = f(t_0) \frac{t^D}{t_0^D} \exp \left(n \int_{t_0}^t \gamma (g_R(t')) \frac{dt'}{t'} \right)}$$

به این مرتب نوشته شود ای ای عبارت است از:

$$\tilde{G}_R^{(n)}(tp_i; g_R, m_R; \mu) = f(t) \tilde{G}_R^{(n)}(p_i; g_R(t), m_R(t); \mu)$$

$$\boxed{= f(t_0) \left(\frac{t}{t_0} \right)^D \exp \left(n \int_{t_0}^t \gamma (g_R(t')) \frac{dt'}{t'} \right) \tilde{G}_R^{(n)}(p_i; g_R(t), m_R(t); \mu)}$$

γ = Anomalous dimension