

Лекция 15

Уравнение Дирака

1 Обоснование уравнения

Теперь попытаемся построить релятивистское уравнение в виде уравнения Шредингера

$$i\hbar \frac{\partial \Psi}{\partial t} = \hat{H} \Psi, \quad (1)$$

т.е. в виде уравнения первого порядка по временной производной. Ввиду того, что в релятивистском случае координаты и время выступают на равных, оператор Гамильтона \hat{H} также должен быть линейным и по пространственным производным. В результате пишем

$$i\hbar \frac{\partial \Psi}{\partial t} = \frac{\hbar c}{i} \left(\alpha_1 \frac{\partial \Psi}{\partial x} + \alpha_2 \frac{\partial \Psi}{\partial y} + \alpha_3 \frac{\partial \Psi}{\partial z} \right) + \beta m c^2 \Psi, \quad (2)$$

где $\alpha_1, \alpha_2, \alpha_3$ и β — некоторые, пока неизвестные, коэффициенты.

Потребуем, чтобы уравнение (2) сводилось к уравнению КГФ. Это накладывает определенные ограничения на коэффициенты $\alpha_1, \alpha_2, \alpha_3$ и β . Для нахождения этих ограничений возьмем производную по времени от левой и правой частей уравнения (2)

$$\begin{aligned} & -\hbar^2 \frac{\partial^2 \Psi}{\partial t^2} = \\ & = \left[\frac{\hbar c}{i} \left(\alpha_1 \frac{\partial}{\partial x} + \alpha_2 \frac{\partial}{\partial y} + \alpha_3 \frac{\partial}{\partial z} \right) + \beta m c^2 \right] \left[\frac{\hbar c}{i} \left(\alpha_1 \frac{\partial \Psi}{\partial x} + \alpha_2 \frac{\partial \Psi}{\partial y} + \alpha_3 \frac{\partial \Psi}{\partial z} \right) + \beta m c^2 \Psi \right] = \\ & = \left(\frac{\hbar c}{i} \right)^2 \sum_{i,j=1}^3 \frac{1}{2} (\alpha_i \alpha_j + \alpha_j \alpha_i) \frac{\partial^2 \Psi}{\partial x^i \partial x^j} + \hbar^2 c^3 m \sum_{i=1}^3 (\alpha_i \beta + \beta \alpha_i) \frac{\partial \Psi}{\partial x^i} + \beta^2 m^2 c^4 \Psi. \end{aligned} \quad (3)$$

Для того, чтобы это уравнение совпадало с уравнением КГФ необходимо наложить следующие ограничения на коэффициенты

$$\alpha_i \alpha_j + \alpha_j \alpha_i = 2\delta_{ij}, \quad (4)$$

$$\alpha_i \beta + \beta \alpha_i = 0, \quad (5)$$

$$\alpha_i^2 = \beta^2 = 1. \quad (6)$$

Очевидно, что обычные комплексные числа не могут удовлетворять таким соотношениям. Поэтому следует считать их матрицами. В дальнейшем величины $\vec{\alpha} \equiv (\alpha_1, \alpha_2, \alpha_3)$ и β будем называть матрицами Дирака.

Отметим следующие свойства матриц Дирака:

1. $\vec{\alpha}$ и β должны быть эрмитовы. Это вытекает из требования эрмитовости гамильтониана $\hat{H} = \frac{\hbar c}{i} \vec{\alpha} \nabla + \beta m c^2$.
2. Собственные значения матриц $\vec{\alpha}$ и β должны равняться ± 1 . Это сразу следует из (6).
3. След $\vec{\alpha}$ матриц равен нулю. Действительно из (5) и (6) получим

$$\text{Tr}(\alpha_i) = -\text{Tr}(\beta \alpha_i \beta) = -\text{Tr}(\alpha_i \beta^2) = -\text{Tr}(\alpha_i), \quad (7)$$

т.е. $\text{Tr}(\alpha_i) = 0$.

4. Матрицы Дирака должны иметь четную размерность. Действительно, из свойства 2 следует, что в диагональном представлении матрицы α_i , последняя представляет матрицу, у которой по диагонали стоят только +1 или -1. Тогда для того, чтобы след матрицы равнялся нулю (свойство 3 для матриц Дирака), необходимо, чтобы на ее диагонали стояло одинаковое число +1 и -1. Иными словами, матрица должна иметь четное число строк и столбцов.

Размерность матриц 2×2 не подходит, т.к. в этом имеется только три антикоммутирующих матрицы, матрицы Паули. Однако начиная с размерности 4×4 такие матрицы могут быть найдены. В частности, им удовлетворяет набор

$$\alpha_i = \begin{pmatrix} 0 & \sigma_i \\ \sigma_i & 0 \end{pmatrix}, \quad \beta = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & -1 \end{pmatrix}. \quad (8)$$

При этом волновая функция представляет собой четырехмерную матрицу-столбец

$$\Psi(t, \vec{x}) = \begin{pmatrix} \Psi_1(t, \vec{x}) \\ \Psi_2(t, \vec{x}) \\ \Psi_3(t, \vec{x}) \\ \Psi_4(t, \vec{x}) \end{pmatrix}. \quad (9)$$

Она называется дираковским спинором. Эрмитово-сопряженный дираковский спинор представляет четырехмерную матрицу-строку

$$\Psi^+(t, \vec{x}) = (\Psi_1^*(t, \vec{x}), \Psi_2^*(t, \vec{x}), \Psi_3^*(t, \vec{x}), \Psi_4^*(t, \vec{x})). \quad (10)$$

2 Уравнение непрерывности

Умножим слева уравнение Дирака (2) на Ψ^+

$$\Psi^+ i\hbar \frac{\partial \Psi}{\partial t} = \frac{\hbar c}{i} \Psi^+ \vec{\alpha} \nabla \Psi + \Psi^+ \beta m c^2 \Psi. \quad (11)$$

Теперь произведем эрмитовое сопряжение уравнения Дирака (2) и умножим справа полученное уравнение на Ψ

$$-\Psi^+ i\hbar \frac{\partial \Psi}{\partial t} = -\frac{\hbar c}{i} \Psi^+ \vec{\alpha} \nabla \Psi + \Psi^+ \beta m c^2 \Psi. \quad (12)$$

Отнимая от уравнения (11) уравнение (12) получим

$$\frac{\partial}{\partial t} (\Psi^+ \Psi) = -c \nabla (\Psi^+ \vec{\alpha} \Psi). \quad (13)$$

Вводя обозначения для плотности заряда и тока

$$\rho(t, \vec{x}) = q_0 (\Psi^+ \Psi) \quad \text{и} \quad \vec{j}(t, \vec{x}) = q_0 c (\Psi^+ \vec{\alpha} \Psi) \quad (14)$$

видим, что уравнение (13) можно интерпретировать как уравнение непрерывности

$$\frac{\partial}{\partial t} \rho(t, \vec{x}) = \text{div} \vec{j}(t, \vec{x}). \quad (15)$$

Для того, чтобы обосновать такую трактовку вычислим оператор скорости дираковской частицы

$$\widehat{v} = \frac{\hbar}{i} \left[\widehat{H}, \vec{x} \right] = \frac{i}{\hbar} \left[\frac{\hbar c}{i} \vec{\alpha} \nabla + \beta mc^2, \vec{x} \right] = c \vec{\alpha}. \quad (16)$$

Собственные значения этой величины, которые, согласно свойству 2 матриц Дирака, равны $\pm c$, следует рассматривать как собственные значения мгновенной скорости. Более того, легко видеть, что

$$\left[\widehat{H}, \widehat{v} \right] = c \left[\widehat{H}, \vec{\alpha} \right] \neq 0 \quad (17)$$

и, следовательно, невозможно одновременно измерить энергию и мгновенную скорость дираковской частицы. Далее увидим, что средняя скорость оказывается $|\langle \vec{v} \rangle| < c$. В результате движение дираковской частицы можно рассматривать как дрожание со скоростью света вокруг траектории по которой движется частица с групповой скоростью.

При этом ток выражается не через мгновенную скорость, а через среднее значение скорости

$$\vec{j} = q_0 c \Psi^+ \widehat{\alpha} \Psi = q_0 \Psi^+ \widehat{v} \Psi = q_0 \langle \vec{v} \rangle. \quad (18)$$

3 Ковариантная форма уравнения Дирака

Для перехода к ковариантной записи уравнения Дирака удобно перейти от матриц β и $\vec{\alpha}$ к так называемым γ -матрицам

$$\gamma^0 = \beta, \quad \gamma^i = \beta \alpha_i \quad (19)$$

и уравнение Дирака приобретает вид явно релятивистски-ковариантного (если рассматривать γ^μ как контрвариантный вектор) условия

$$i \hbar \gamma^\mu \frac{\partial}{\partial x^\mu} \Psi(x) - mc \Psi(x) = 0. \quad (20)$$

Свойства γ -матриц тоже носят ковариантный характер

$$\gamma^\mu \gamma^\nu + \gamma^\nu \gamma^\mu = 2g^{\mu\nu}, \quad (21)$$

где $g^{\mu\nu}$ — метрический тензор пространства Минковского. Явный вид γ -матриц определяется с точностью до унитарного преобразования. Далее будем пользоваться предствалением, в котором γ -матрицы следующий принимают вид в блочной форме

$$\gamma^0 = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & -1 \end{pmatrix}, \quad \vec{\gamma} = \begin{pmatrix} 0 & \vec{\sigma} \\ -\vec{\sigma} & 0 \end{pmatrix}. \quad (22)$$

Ряд авторов используют другие представления.

Вводя обозначение для оператора 4-импульса

$$i \hbar \frac{\partial}{\partial x^\mu} = p_\mu \quad (23)$$

уравнение (20) записывается как

$$(\not{p} - mc) \Psi(x) = 0, \quad \text{где} \quad \not{p} \equiv \gamma^\mu p_\mu. \quad (24)$$

Видим, что величину $\gamma^\mu p_\mu$ можно рассматривать как релятивистский скаляр.

В новых обозначениях уравнение непрерывности тоже имеет релятивистски-инвариантный вид

$$\frac{\partial}{\partial x^\mu} j^\mu = 0, \quad (25)$$

где

$$j^\mu = (c\rho, \vec{j}) = c\Psi^+ \gamma^0 \gamma^\mu \Psi = c\bar{\Psi} \gamma^\mu \Psi. \quad (26)$$

Здесь и далее используется обозначение $\bar{\Psi} = \Psi^+ \gamma^0 = (\Psi_1^*, \Psi_2^*, -\Psi_3^*, -\Psi_4^*)$. Этот объект будем называть дираковски-сопряженным спинором.

4 Ковариантные структуры в теории Дирака

Из (25) следует, что величина $\bar{\Psi} \gamma^\mu \Psi$ представляет контравариантный 4-вектор. Соответственно $\gamma_\mu = g_{\mu\nu} \gamma^\nu$ представляет ковариантный 4-вектор. Естественно задаться вопросом, какие еще ковариантные структуры существуют в теории Дирака? С этой целью следует рассмотреть всевозможные произведения γ -матриц. Оказывается, что в таких произведениях всего существует 16 линейно-независимых матриц

$$\begin{aligned} \Gamma^S &= 1, & \Gamma_\mu^V &= \gamma_\mu, & \Gamma^P &= i\gamma^0 \gamma^1 \gamma^2 \gamma^3 \equiv \gamma_5 \equiv \gamma^5, \\ \Gamma_{\mu\nu}^T &= \frac{i}{2} [\gamma_\mu, \gamma_\nu] \equiv \sigma_{\mu\nu}, & \Gamma_\mu^A &= \gamma_5 \gamma_\mu. \end{aligned} \quad (27)$$

Легко установить, что матрицы Γ обладают следующими свойствами

1. $(\Gamma^n)^2 = \pm 1$.
2. Для каждой матрицы $\Gamma^n \neq 1$ всегда существует такая матрица $\Gamma^m \neq 1$, что $\{\Gamma^n, \Gamma^m\} = 0$. Отсюда получаем

$$\text{Tr } \Gamma^n = 0, \quad \text{если} \quad \Gamma^n \neq 1. \quad (28)$$

3. Непосредственной проверкой устанавливается также, что для любых заданных матриц $\Gamma^n \neq \Gamma^m$ всегда можно найти такую матрицу $\Gamma^r \neq 1$, что $\Gamma^n \Gamma^m = \Gamma^r$.

Теперь легко доказать линейную независимость матриц Γ . Действительно, положим

$$\sum_{n=1}^{16} c_n \Gamma^n = 0. \quad (29)$$

Умножив правую и левую части этого соотношения на $\Gamma^m \neq 1$ и воспользовавшись свойством 3 сразу получим, что $c_m = 0$ при $m \neq 1$. Далее вычислим след от (29) и сразу получим $c_1 = 0$.

Теперь рассмотрим следующие величины

$$\begin{aligned} S &= \bar{\Psi}(x) \Gamma^S \Psi(x), & V_\mu &= \bar{\Psi}(x) \Gamma_\mu^V \Psi(x), & P &= \bar{\Psi}(x) \Gamma^P \Psi(x) \\ T_{\mu\nu} &= \bar{\Psi}(x) \Gamma_{\mu\nu}^T \Psi(x), & A_\mu &= \bar{\Psi}(x) \Gamma_\mu^A \Psi(x). \end{aligned} \quad (30)$$

Оказывается, что при преобразованиях Лоренца они преобразуются как скаляр (S), вектор (V_μ), псевдоскаляр (P), тензор второго ранга ($T_{\mu\nu}$) и псевдовектор (A_μ). Этими величинами исчерпываются все возможные ковариантные структуры в теории Дирака.

5 Решения для свободной дираковской частицы

Сначала рассмотрим случай, когда частица находится в покое

$$\frac{\hbar}{i} \frac{\partial}{\partial \vec{x}} \Psi(t, \vec{x}) = 0, \quad (31)$$

т.е. волновая функция не зависит от пространственной координаты и уравнение Дирака сводится к

$$i\hbar \frac{\partial}{\partial t} \Psi(t, \vec{x} = 0) = \beta mc^2 \Psi(t, \vec{x} = 0). \quad (32)$$

Записывая

$$\Psi(t, \vec{x} = 0) = e^{-(i\varepsilon mc^2/\hbar)t} w \quad (33)$$

находим, что уравнение (32) сводится к

$$\varepsilon w = \beta w. \quad (34)$$

Из свойств матриц Дирака сразу следует, что

$$\varepsilon = \pm 1. \quad (35)$$

При этом две собственные функции отвечают значениям квантового числа $\varepsilon = +1$

$$w^{(1)} = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} \quad \text{и} \quad w^{(2)} = \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}, \quad (36)$$

и еще две отвечают значениям квантового числа $\varepsilon = -1$

$$w^{(3)} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} \quad \text{и} \quad w^{(4)} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}. \quad (37)$$

Решениям (36) можно придать смысл волновой функции частицы с энергией $E = \varepsilon mc^2 = mc^2$, а два решения интерпретировать как два спиновых состояния с проекциями спина $s = +1/2$ и $s = -1/2$, соответственно. Однако решения (36) формально соответствуют частице с отрицательной энергией $E = \varepsilon mc^2 = -mc^2$ и их интерпретация встречает затруднение.

6 Нерелятивистское приближение для уравнения Дирака

Выше говорилось, что на что наличие решений с отрицательной энергией является серьезной проблемой в теории Дирака. Однако оказывается, что преодоление этой трудности и придание физической интерпретации решениям с отрицательной энергией приводит к настоящему триумфу теории. Это мы обсудим несколько позже. А сейчас займемся исследованием решений с положительной энергией и покажем что для них уравнение Дирака сводится в нерелятивистском пределе к уравнению Паули.

С этой целью введем взаимодействие дираковской частицы с электромагнитным полем. При этом будем исходить из принципа калибровочной инвариантности рассмотренный нами в Лекции 4. Взаимодействие должно быть введено так, чтобы уравнения остались неизменными при следующих преобразованиях волновой функции $\psi(\vec{x}, t)$ и вектор-потенциала $A_\mu(\vec{x}, t)$

$$\begin{aligned}\psi(\vec{x}, t) &\rightarrow \psi'(\vec{x}, t) = \exp \left[i \frac{q_0}{\hbar c} f(\vec{x}, t) \right], \\ A_\mu(\vec{x}, t) &\rightarrow A_\mu(\vec{x}, t) + \frac{\partial}{\partial x^\mu} f(\vec{x}, t),\end{aligned}\quad (38)$$

где $f(\vec{x}, t)$ — произвольная функция 4-координаты $x^\mu = (ct, \vec{x})$.

Это можно сделать, если заменить 4-импульс согласно

$$p^\mu \rightarrow p^\mu - \frac{q_0}{c} A^\mu, \quad A^\mu = (c\Phi, \vec{A}). \quad (39)$$

Тогда свободное уравнение Дирака преобразуется к

$$i\hbar \frac{\partial \psi}{\partial t} = \left[c\vec{\alpha} \left(\vec{p} - \frac{q_0}{c} \vec{A} \right) + \beta mc^2 + q_0 \Phi \right] \psi. \quad (40)$$

Таким образом гамильтониан принимает вид

$$\begin{aligned}\hat{H} &= \hat{H}_0 + \hat{H}_{\text{вз.}}, \\ \hat{H}_0 &= c\vec{\alpha}\vec{p} + \beta mc^2, \\ \hat{H}_{\text{вз.}} &= -q_0\vec{\alpha}\vec{A} + q_0\Phi = -\frac{q_0}{c} \hat{v}\vec{A} + q_0\Phi.\end{aligned}\quad (41)$$

Для дальнейшего анализа удобно записать волновую функцию $\psi(\vec{x}, t)$ через пару двухкомпонентных спиноров

$$\psi = \begin{pmatrix} \tilde{\phi} \\ \tilde{\chi} \end{pmatrix} \quad (42)$$

Тогда уравнение Дирака во внешнем электромагнитном поле примет вид системы двух уравнений

$$\begin{aligned}i\hbar \frac{\partial}{\partial t} \tilde{\phi} &= c\vec{\sigma}\vec{\pi}\tilde{\chi} + q_0\Phi\tilde{\phi} + mc^2\tilde{\phi}, \\ i\hbar \frac{\partial}{\partial t} \tilde{\chi} &= c\vec{\sigma}\vec{\pi}\tilde{\phi} + q_0\Phi\tilde{\chi} - mc^2\tilde{\chi},\end{aligned}\quad (43)$$

где $\vec{\pi} \equiv \vec{p} - \frac{q_0}{c}\vec{A}$.

Аналогично тому, как это было в случае уравнения Клейна-Гордона-Фока, сделаем преобразование

$$\begin{pmatrix} \tilde{\phi} \\ \tilde{\chi} \end{pmatrix} = \exp \left(-i \frac{mc^2}{\hbar} t \right) \begin{pmatrix} \phi \\ \chi \end{pmatrix}. \quad (44)$$

Тогда система уравнений (43) сведется к системе

$$\begin{aligned}i\hbar \frac{\partial}{\partial t} \phi &= c\vec{\sigma}\vec{\pi}\chi + q_0\Phi\phi, \\ i\hbar \frac{\partial}{\partial t} \chi &= c\vec{\sigma}\vec{\pi}\phi + q_0\Phi\chi - 2mc^2\chi.\end{aligned}\quad (45)$$

Считая, что кинетическая энергия и энергия взаимодействия малы по сравнению с mc^2 , второе из этих уравнений дает следующую связь между двумя спинорами ϕ и χ

$$\chi = \frac{\vec{\sigma}\vec{\pi}}{2mc}\phi \sim \mathcal{O}\left(\frac{v}{c}\right). \quad (46)$$

Подставляя (46) в первое уравнение системы (45) получим уравнение для ϕ

$$i\hbar\frac{\partial}{\partial t}\phi = \left[\frac{(\vec{\sigma}\vec{\pi})^2}{2m} + q_0\Phi \right] \phi. \quad (47)$$

Используя свойства матриц Паули

$$\begin{aligned} (\vec{\sigma}\vec{\pi})^2 &= \vec{\pi}^2 + i\sigma \cdot [\vec{\pi} \times \vec{\pi}]. \\ [\vec{\pi} \times \vec{\pi}] &= -\frac{q_0}{c} \left([\vec{p} \times \vec{A}] + [\vec{A} \times \vec{p}] \right) = -\frac{\hbar q_0}{i c} \text{rot}\vec{A} = -\frac{\hbar q_0}{i c} \vec{B}. \end{aligned} \quad (48)$$

В результате получаем, что уравнение (47) сводится к уравнению Паули

$$i\hbar\frac{\partial}{\partial t}\phi = \left[\frac{(\vec{p} - \frac{q_0}{c}\vec{A})^2}{2m} - \frac{\hbar q_0}{i c} \vec{B} + q_0\Phi \right] \phi. \quad (49)$$