

ФЕДЕРАЛЬНОЕ АГЕНТСТВО ПО ОБРАЗОВАНИЮ

Государственное образовательное учреждение
высшего профессионального образования
"Московский Физико-Технический институт
(Государственный университет)"

Кафедра теоретической астрофизики и квантовой теории поля

Квантовая теория безмассового скалярного поля при наличии неидеального движущегося зеркала

(Выпускная квалификационная работа на степень бакалавра)

Выполнила:

студентка 421 группы
Акопян Лианна Ашотовна

Научный руководитель:

д.ф.-м.н., Ахмедов Э.Т.

Долгопрудный
2018

Содержание

1	Введение	2
2	Моды для неподвижного зеркала	3
3	Коммутационное соотношение для неподвижного зеркала	5
4	Гамильтониан для неподвижного зеркала	7
5	Моды для движущегося зеркала	11
5.1	Моды для зеркала, движущегося с постоянной скоростью	11
5.2	Моды для движущегося произвольным образом зеркала	13
6	Исследование мод в случае зеркала, движущегося по произвольной траектории	14
6.1	Коммутационное соотношение	14
6.2	Вакуумное среднее смешанной компоненты тензора энергии-импульса	16
7	Заключение	19
8	Приложение: замена переменных в обобщенных функциях	19
	Список литературы	20

1 Введение

С 70-х годов прошлого века известно, что концепция частиц (равно как и математические аспекты их описания) при обобщении на случай пространств с произвольной метрикой или пространств Минковского при наличии сильных или нестационарных полей сталкивается со значительными трудностями. Поскольку именно такие пространства составляют главный интерес исследования космологии и теоретической астрофизики, разработка формализма для описания правильного физического поведения полей в таких системах остается актуальной задачей. Основная проблема "частичного" описания заключается в сложности корректного определения начального состояния, по которому можно будет судить о наличии или отсутствии частиц. Расчеты показывают, что отклик, а значит, и физические свойства, начинают зависеть от движения детектора. Кроме того, понятие частиц носит глобальный характер, т.е. для их введения существенно поведение поля во всём пространстве-времени. Лишенным подобных недостатков и физически осмысленным является описание квантовой теории поля в терминах тензора энергии-импульса $T_{\mu\nu}(\mathbf{x})$ - локальной величины, компоненты которой, усредненные по квантовым состояниям, отвечают за поток энергии и импульса. По тому, тривиальны или нет квантовые средние компонент тензора энергии-импульса, можно судить о наличии излучения [1] - [5], [8].

Нестационарности и сильные внешние поля при учете квантовых эффектов приводят к интересным явлениям, например к рождению частиц (см. [7] и ссылки там). Физические свойства скалярного поля при наличии сильных внешних электромагнитных [10] или гравитационных [11] полей хорошо изучены. Введение нетривиальностей в теорию может быть осуществлено различными способами, например через искривление метрики (пример: пространство де Ситтера [9], [8]) или через граничные и краевые условия для полей [2], [3], [4]. Частным случаем граничных условий являются идеальные движущиеся зеркала, полностью отражающие падающие на них кванты поля. Детальное изучение таких систем было недавно проведено в работах [1], [5] для безмассового и массивного скалярного полей в двумерном пространстве Минковского соответственно. Было показано, что из-за идеальности зеркала (т.е. того, что моды с любыми частотами полностью от него отражаются) в коммутационных соотношениях возникают лишние граничные члены. В работе [5] также показано, что рассмотрение неидеального покоящегося зеркала не обладает этим недостатком: коммутационное соотношение для мод и сопряженных моментов имеет правильный вид.

Данная работа посвящена изучению поведения скалярного поля в двумерном пространстве Минковского при наличии неидеального (т.е. пропускающего высокочастотные кванты) движущегося по произвольной траектории зеркала, моделируемого дельта-потенциалом. Расчет вакуумного среднего потока энергии позволяет обнаружить излучение от зеркала, движущегося с ускорением.

В разделах 2-4 найдены моды и приведен расчет коммутационного соотношения и гамильтониана для случая неподвижного зеркала. В разделе 5 найдены моды для зеркала, движущегося по произвольной траектории через обобщение мод зеркала, движущегося равномерно. В разделе 6 приведен расчет смешанной компоненты тензора энергии-импульса для найденных мод движущегося произвольным образом зеркала.

2 Моды для неподвижного зеркала

Рассмотрим скалярное поле в 1+1-мерном пространстве Минковского, которое находится в потенциале дельта-барьера, т.е. удовлетворяет следующему уравнению:

$$\ddot{\varphi} - \varphi'' + \alpha \delta(x) \varphi(t, x) = 0 \quad (1)$$

После нахождения решений этого уравнения будет показано, что дельта-потенциал моделирует неидеальное покоящееся зеркало, которое частично отражает, а частично пропускает волны. При этом α задает коэффициенты отражения и прохождения, а аргумент дельта-функции отвечает за движение барьера вдоль оси ОХ. В данном случае зеркало вечно покоится ($z(t) \equiv 0$).

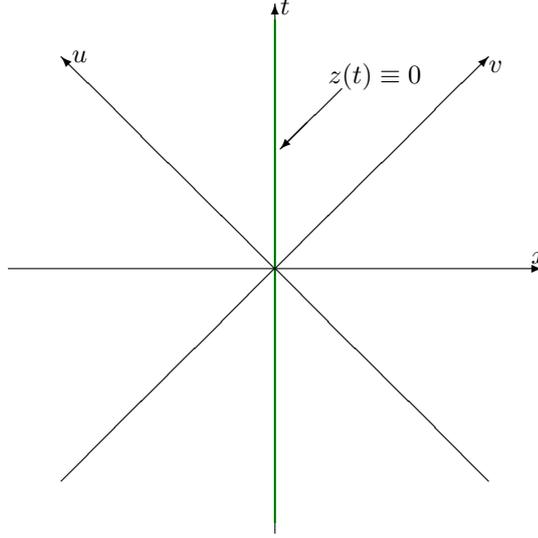


Рис. 2.1: Траектория покоящегося зеркала.

Совершим Фурье-преобразование поля по времени $\varphi(t, x) = \int_0^{+\infty} d\omega \{ A_\omega h(\omega, x) e^{-i\omega t} + c.c. \}$:

$$(-\omega^2 - \partial_x^2)h = -\alpha \delta(x)h,$$

тогда уравнение (1) переписывается через условия сшивки:

$$h'' + \omega^2 h = 0; \quad h(+0) = h(-0) = h(0); \quad h'(+0) - h'(-0) = \alpha h(0).$$

При квантовании при $h(k, x)$ будет стоять оператор a_k уничтожения кванта с энергией $\omega = |k|$, а при $h^*(k, x)$ - рождения a_k^\dagger кванта с такой же энергией.

Нужные нам моды состоят из распространяющихся волн, которые при $x = 0$ частично отражаются, а частично проходят. Запишем для них:

$$h_{\rightarrow} = h_k(k > 0, x) = (b_{\rightarrow} e^{ikx} + c_{\rightarrow} e^{-ikx}) \theta(-x) + d_{\rightarrow} e^{ikx} \theta(x)$$

- моды, распространяющаяся слева направо, гармоника с противоположным направлением движения выглядит следующим образом:

$$h_{\leftarrow} = h_{-k}(k < 0, x) = d_{\leftarrow} e^{ikx} \theta(-x) + (c_{\leftarrow} e^{-ikx} + b_{\leftarrow} e^{ikx}) \theta(x).$$

Запишем условия сшивки и получим следующие уравнения для коэффициентов (функции от k):

$$\begin{cases} d_{\rightarrow} = b_{\rightarrow} + c_{\rightarrow} \\ ikd_{\rightarrow} - ik(b_{\rightarrow} - c_{\rightarrow}) = \alpha d_{\rightarrow} \end{cases} \quad \begin{cases} b_{\leftarrow} + c_{\leftarrow} = d_{\leftarrow} \\ ik(b_{\leftarrow} - c_{\leftarrow}) - ikd_{\leftarrow} = \alpha d_{\leftarrow} \end{cases}$$

Решение этих условий дает следующие выражения для коэффициентов прохождения и отражения:

$$\begin{cases} d_{\rightarrow} = \frac{2ik}{2ik-\alpha} A_k \\ c_{\rightarrow} = \frac{\alpha}{2ik-\alpha} A_k \end{cases} \quad \begin{cases} d_{\leftarrow} = \frac{2ik}{2ik+\alpha} A_k \\ c_{\leftarrow} = \frac{-\alpha}{2ik+\alpha} A_k \end{cases}$$

Тогда моды целиком выглядят следующим образом:

$$\begin{aligned} A_k h(k, x) &= A_k [\theta(k) h_{\rightarrow} + \theta(-k) h_{\leftarrow}] = \\ &= A_k \theta(k) \left[\left(e^{ikx} + \frac{\alpha}{2ik-\alpha} e^{-ikx} \right) \theta(-x) + \frac{2ik}{2ik-\alpha} e^{ikx} \theta(x) \right] + \\ &+ A_k \theta(-k) \left[\left(e^{ikx} - \frac{\alpha}{2ik+\alpha} e^{-ikx} \right) \theta(x) + \frac{2ik}{2ik+\alpha} e^{ikx} \theta(-x) \right] = \\ &= A_k e^{ikx} + A_k \left[\theta(k) \frac{\alpha}{2ik-\alpha} (e^{-ikx} \theta(-x) + e^{ikx} \theta(x)) + \theta(-k) \frac{-\alpha}{2ik+\alpha} (e^{-ikx} \theta(x) + e^{ikx} \theta(-x)) \right]. \end{aligned} \quad (2)$$

То есть получаем следующее выражение для квантованного поля:

$$\varphi(t, x) = \int \frac{dk}{2\pi} \left\{ A_k e^{-i|k|t} h(k, x) \hat{a}_k + h.c. \right\} = \int \frac{dk}{2\pi} \left\{ A_k e^{-i|k|t} [\theta(k) h_{\rightarrow} + \theta(-k) h_{\leftarrow}] \hat{a}_k + h.c. \right\},$$

где \hat{a}_k и \hat{a}_k^+ - операторы рождения и уничтожения гармоник, соответственно, для которых выполняются канонические коммутационные соотношения: $[\hat{a}_k, \hat{a}_{k'}^+] = 2\pi \delta(k - k')$, $[\hat{a}_k, \hat{a}_{k'}] = [\hat{a}_k^+, \hat{a}_{k'}^+] = 0$.

Заметим, что при $\alpha \rightarrow 0$ и $k \rightarrow \infty$ гармоники переходят в свободные ЭМ волны, т.е. волны с большим импульсом проходят сквозь зеркало, не испытывая никакого отражения. А полученные в пределе $\alpha \rightarrow \infty$ моды решают задачу об идеальном зеркале [1].

3 Коммутационное соотношение для неподвижного зеркала

Зафиксируем стандартную нормировку $A_k = \frac{1}{\sqrt{2|k|}}$ и проверим выполнение коммутационного соотношения на поле и сопряженный импульс $[\varphi(t, x), \partial_t \varphi(t, y)] = i\delta(x - y)$ (с учетом коммутационных соотношений на операторы). Используем запись для поля в виде (2):

$$\begin{aligned}
h(k, x) &= e^{ikx} + \theta(k) \frac{\alpha}{2ik - \alpha} (e^{-ikx}\theta(-x) + e^{ikx}\theta(x)) + \theta(-k) \frac{-\alpha}{2ik + \alpha} (e^{-ikx}\theta(x) + e^{ikx}\theta(-x)); \\
h^*(k', y) &= e^{-ik'y} + \theta(k') \frac{-\alpha}{2ik' + \alpha} (e^{ik'y}\theta(-y) + e^{-ik'y}\theta(y)) + \theta(-k') \frac{\alpha}{2ik' - \alpha} (e^{ik'y}\theta(y) + e^{-ik'y}\theta(-y)); \\
[\varphi(t, x), \pi(t, y)] &= \int \frac{dk}{2\pi} \frac{i}{2} \{h(k, x)h^*(k, y) + h(k, y)h^*(k, x)\} = \int \frac{dk}{2\pi} \frac{i}{2} \{e^{ik(x-y)} + e^{-ik(x-y)}\} + \\
&+ \int \frac{dk}{2\pi} \frac{i}{2} \left[\theta(k) \left\{ \frac{-\alpha}{2ik + \alpha} (e^{ik(x+y)}(\theta(-y) + \theta(-x)) + e^{ik(x-y)}\theta(y) + e^{ik(y-x)}\theta(x)) \right. \right. \\
&\quad \left. \left. + \frac{\alpha}{2ik - \alpha} (e^{-ik(x+y)}(\theta(-x) + \theta(-y)) + e^{ik(x-y)}\theta(x) + e^{ik(y-x)}\theta(y)) \right\} + \right. \\
&\quad \left. + \theta(-k) \left\{ \frac{-\alpha}{2ik + \alpha} (e^{-ik(x+y)}(\theta(x) + \theta(y)) + e^{ik(x-y)}\theta(-x) + e^{ik(y-x)}\theta(-y)) \right. \right. \\
&\quad \left. \left. + \frac{\alpha}{2ik - \alpha} (e^{ik(x+y)}(\theta(x) + \theta(y)) + e^{ik(x-y)}\theta(-y) + e^{ik(y-x)}\theta(-x)) \right\} + \right. \\
&+ \theta(k) \frac{\alpha^2}{4k^2 + \alpha^2} \left((e^{-ik(x-y)} + e^{ik(x-y)}) (\theta(-x)\theta(-y) + \theta(x)\theta(y)) + (e^{ik(x+y)} + e^{-ik(x+y)}) (\theta(x)\theta(-y) + \theta(-x)\theta(y)) \right) + \\
&+ \theta(-k) \frac{\alpha^2}{4k^2 + \alpha^2} \left((e^{-ik(x-y)} + e^{ik(x-y)}) (\theta(-x)\theta(-y) + \theta(x)\theta(y)) + (e^{ik(x+y)} + e^{-ik(x+y)}) (\theta(x)\theta(-y) + \theta(-x)\theta(y)) \right) \Big] = \\
&= \int \frac{dk}{2\pi} \frac{i}{2} \left[\frac{-\alpha}{2ik + \alpha} (e^{ik(x+y)}(\theta(-y) + \theta(-x)) + e^{-ik(x+y)}(\theta(x) + \theta(y)) + e^{ik(x-y)}(\theta(y) + \theta(-x)) + e^{ik(y-x)}(\theta(x) + \theta(-y))) \right. \\
&\quad \left. + \frac{\alpha^2}{4k^2 + \alpha^2} \left((e^{-ik(x-y)} + e^{ik(x-y)}) \theta(xy) + (e^{ik(x+y)} + e^{-ik(x+y)}) \theta(-xy) \right) \right] + \int \frac{dk}{2\pi} \frac{i}{2} \{e^{ik(x-y)} + e^{-ik(x-y)}\} = \\
&= \int \frac{dk}{2\pi} \frac{i}{2} \left[\frac{-\alpha}{2ik + \alpha} (e^{ik(x+y)}(\theta(-y) + \theta(-x)) + e^{-ik(x+y)}(\theta(x) + \theta(y)) + e^{ik(x-y)}(\theta(y) + \theta(-x)) + e^{ik(y-x)}(\theta(x) + \theta(-y))) \right. \\
&\quad \left. + \frac{2\alpha^2}{4k^2 + \alpha^2} (e^{ik(x-y)}\theta(xy) + e^{ik(x+y)}\theta(-xy)) \right] + i\delta(x - y).
\end{aligned}$$

Покажем, что интеграл в последнем выражении равен 0 для любых значений x и y . Для этого рассмотрим 4 случая.

1. В случае $x > 0, y > 0$ интеграл имеет вид:

$$\begin{aligned}
&\int \frac{dk}{2\pi} \frac{i}{2} \left[\frac{-\alpha}{2ik + \alpha} \left(2e^{-ik(x+y)} + e^{ik(x-y)} + e^{ik(y-x)} + \frac{2\alpha^2}{4k^2 + \alpha^2} e^{ik(x-y)} \right) = \int \frac{dk}{2\pi} \frac{i}{2} \frac{-2\alpha}{2ik + \alpha} e^{-ik(x+y)} + \right. \\
&\quad \left. + \int \frac{dk}{2\pi} \left[\frac{\alpha}{2ik - \alpha} + \frac{-\alpha}{2ik + \alpha} + \frac{2\alpha^2}{4k^2 + \alpha^2} \right] e^{ik(x-y)} = \int \frac{dk}{2\pi} \frac{i}{2} \frac{-2\alpha}{2ik + \alpha} e^{-ik(x+y)} = 0,
\end{aligned}$$

здесь в нужном месте была произведена замена k на $-k$. Конечный интеграл равен нулю, поскольку при данных значениях x и y контур замыкается снизу, а полюс находится сверху. Аналогичные вычисления проводятся и в остальных случаях.

2. В случае $x > 0, y < 0$ интеграл имеет вид:

$$\begin{aligned}
&\int \frac{dk}{2\pi} \frac{i}{2} \left[\frac{-\alpha}{2ik + \alpha} \left(e^{-ik(x+y)} + e^{ik(x+y)} + 2e^{ik(y-x)} + \frac{2\alpha^2}{4k^2 + \alpha^2} e^{ik(x+y)} \right) = \int \frac{dk}{2\pi} \frac{i}{2} \frac{-2\alpha}{2ik + \alpha} e^{-ik(x-y)} + \right. \\
&\quad \left. + \int \frac{dk}{2\pi} \left[\frac{\alpha}{2ik - \alpha} + \frac{-\alpha}{2ik + \alpha} + \frac{2\alpha^2}{4k^2 + \alpha^2} \right] e^{ik(x+y)} = \int \frac{dk}{2\pi} \frac{i}{2} \frac{-2\alpha}{2ik + \alpha} e^{-ik(x-y)} = 0,
\end{aligned}$$

3. В случае $x < 0, y > 0$ интеграл имеет вид:

$$\int \frac{dk}{2\pi} \frac{i}{2} \left[\frac{-\alpha}{2ik + \alpha} \left(e^{-ik(x+y)} + e^{ik(x+y)} + 2e^{ik(x-y)} + \frac{2\alpha^2}{4k^2 + \alpha^2} e^{ik(x+y)} \right) \right] = \int \frac{dk}{2\pi} \frac{i}{2} \frac{-2\alpha}{2ik + \alpha} e^{ik(x-y)} +$$

$$+ \int \frac{dk}{2\pi} \left[\frac{\alpha}{2ik - \alpha} + \frac{-\alpha}{2ik + \alpha} + \frac{2\alpha^2}{4k^2 + \alpha^2} \right] e^{ik(x+y)} = \int \frac{dk}{2\pi} \frac{i}{2} \frac{-2\alpha}{2ik + \alpha} e^{ik(x-y)} = 0,$$

4. В случае $x < 0, y < 0$ интеграл имеет вид:

$$\int \frac{dk}{2\pi} \frac{i}{2} \left[\frac{-\alpha}{2ik + \alpha} \left(2e^{ik(x+y)} + e^{ik(x-y)} + e^{ik(y-x)} + \frac{2\alpha^2}{4k^2 + \alpha^2} e^{ik(x-y)} \right) \right] = \int \frac{dk}{2\pi} \frac{i}{2} \frac{-2\alpha}{2ik + \alpha} e^{ik(x+y)} +$$

$$+ \int \frac{dk}{2\pi} \left[\frac{\alpha}{2ik - \alpha} + \frac{-\alpha}{2ik + \alpha} + \frac{2\alpha^2}{4k^2 + \alpha^2} \right] e^{ik(x-y)} = \int \frac{dk}{2\pi} \frac{i}{2} \frac{-2\alpha}{2ik + \alpha} e^{ik(x+y)} = 0.$$

Таким образом, получаем, что каноническое коммутационное соотношение для поля и сопряженного момента выполняется.

4 Гамильтониан для неподвижного зеркала

Уравнение движения (1) возникает из вариации следующего действия: $S = \int d^4x \left[\frac{1}{2}(\partial_\mu \varphi)^2 - \frac{\alpha}{2}\delta(x)\varphi^2 \right]$.

Получим гамильтониан теории из лагранжиана:

$$\pi(x) = \frac{\partial \mathcal{L}}{\partial(\partial_t \varphi)} = \partial_t \varphi; \quad \mathcal{H} = \pi \partial_t \varphi - \mathcal{L} = \frac{1}{2}(\pi^2 + (\partial_x \varphi)^2) + \frac{\alpha}{2}\delta(x)\varphi^2; \quad H = \int dx \mathcal{H}$$

и упростим выражение для гамильтониана с помощью уравнений движения (1):

$$\begin{aligned} \ddot{\varphi} - \varphi'' + \alpha \delta(x) \varphi(t, x) &= 0; \\ -1/2\varphi'' &= -1/2\ddot{\varphi} - 1/2\alpha \delta(x) \varphi(t, x) = 0; \\ \int dx (\varphi')^2 &= \varphi' \varphi \Big|_{-\infty}^{+\infty} - \int dx \varphi \varphi'' = - \int dx \varphi \varphi''; \\ H &= \int dx \left[\frac{1}{2}(\dot{\varphi}^2 + (\varphi')^2) + \frac{\alpha}{2}\delta(x)\varphi^2 \right] = \int dx \left[\frac{1}{2}(\dot{\varphi}^2 - \ddot{\varphi}\varphi) \right]. \end{aligned}$$

Выпишем все необходимые для расчета компоненты поля и его производных:

$$\begin{aligned} \varphi(t, x) &= \int \frac{dk}{2\pi} A_k \left\{ e^{-i|k|t} h(k, x) \hat{a}_k + e^{i|k|t} h^*(k, x) \hat{a}_k^+ \right\}; \\ \dot{\varphi}(t, x) &= \int \frac{dk'}{2\pi} A_{k'} |k'|^2 \left\{ -e^{-i|k'|t} h(k', x) \hat{a}_{k'} - e^{i|k'|t} h^*(k', x) \hat{a}_{k'}^+ \right\}; \\ \dot{\varphi}(t, x) &= \int \frac{dk}{2\pi} A_k i|k| \left\{ -e^{-i|k|t} h(k, x) \hat{a}_k + e^{i|k|t} h^*(k, x) \hat{a}_k^+ \right\}; \end{aligned}$$

и подставим их в гамильтониан:

$$\begin{aligned} H &= \int dx \left[\frac{1}{2}(\dot{\varphi}^2 - \ddot{\varphi}\varphi) \right] = \\ &= \int dx \int \frac{dk}{2\pi} \int \frac{dk'}{4\pi} \frac{1}{2\sqrt{|kk'|}} \left\{ (|k'|^2 - |k||k'|) \left[e^{-i(|k|+|k'|)t} h(k', x) h(k, x) \hat{a}_k \hat{a}_{k'} + e^{i(|k|+|k'|)t} h^*(k', x) h^*(k, x) \hat{a}_k^+ \hat{a}_{k'}^+ \right] + \right. \\ &\quad \left. + (|k'|^2 + |k||k'|) \left[e^{-i(|k|-|k'|)t} h^*(k', x) h(k, x) \hat{a}_k \hat{a}_{k'}^+ + e^{i(|k|-|k'|)t} h(k', x) h^*(k, x) \hat{a}_k^+ \hat{a}_{k'} \right] \right\}, \end{aligned}$$

где найденные в предыдущем пункте моды выглядят следующим образом:

$$\begin{aligned} h(k, x) &= e^{ikx} + \theta(k) \frac{\alpha}{2ik - \alpha} \left(e^{-ikx} \theta(-x) + e^{ikx} \theta(x) \right) + \theta(-k) \frac{-\alpha}{2ik + \alpha} \left(e^{-ikx} \theta(x) + e^{ikx} \theta(-x) \right); \\ h(k', x) &= e^{ik'x} + \theta(k') \frac{\alpha}{2ik' - \alpha} \left(e^{-ik'x} \theta(-x) + e^{ik'x} \theta(x) \right) + \theta(-k') \frac{-\alpha}{2ik' + \alpha} \left(e^{-ik'x} \theta(x) + e^{ik'x} \theta(-x) \right); \\ h^*(k, x) &= e^{-ikx} + \theta(k) \frac{-\alpha}{2ik + \alpha} \left(e^{ikx} \theta(-x) + e^{-ikx} \theta(x) \right) + \theta(-k) \frac{\alpha}{2ik - \alpha} \left(e^{ikx} \theta(x) + e^{-ikx} \theta(-x) \right); \\ h^*(k', x) &= e^{-ik'x} + \theta(k') \frac{-\alpha}{2ik' + \alpha} \left(e^{ik'x} \theta(-x) + e^{-ik'x} \theta(x) \right) + \theta(-k') \frac{\alpha}{2ik' - \alpha} \left(e^{ik'x} \theta(x) + e^{-ik'x} \theta(-x) \right); \end{aligned}$$

и мы ниже воспользуемся следующей формулой:

$$\int_0^{+\infty} e^{ikx} dx = \pi \delta(k) + P \left(\frac{i}{k} \right) = \frac{i}{k + i\epsilon}.$$

Подставляем всё в гамильтониан и считаем 4 слагаемых по-отдельности.

а) Член при $a_k a_{k'}$

$$\begin{aligned} \int_{-\infty}^{\infty} dx h(k, x) h(k', x) &= \int_{-\infty}^{\infty} dx \left[e^{i(k+k')x} + \theta(k) \frac{\alpha}{2ik - \alpha} \left(e^{-i(k-k')x} \theta(-x) + e^{i(k+k')x} \theta(x) \right) + \right. \\ &+ \theta(k') \frac{\alpha}{2ik' - \alpha} \left(e^{i(k-k')x} \theta(-x) + e^{i(k+k')x} \theta(x) \right) + \theta(k) \theta(k') \frac{\alpha^2}{(2ik - \alpha)(2ik' - \alpha)} \left[e^{-i(k+k')x} \theta(-x) + e^{i(k+k')x} \theta(x) \right] + \\ &\left. + \theta(-k) \frac{-\alpha}{2ik + \alpha} \left(e^{-i(k-k')x} \theta(x) + e^{i(k+k')x} \theta(-x) \right) + \theta(-k') \frac{-\alpha}{2ik' + \alpha} \left(e^{i(k-k')x} \theta(x) + e^{i(k+k')x} \theta(-x) \right) + \right. \end{aligned}$$

$$\begin{aligned}
& +\theta(-k)\theta(-k')\frac{\alpha^2}{(2ik+\alpha)(2ik'+\alpha)}\left[e^{-i(k+k')x}\theta(x)+e^{i(k+k')x}\theta(-x)\right]+ \\
& +\theta(k)\theta(-k')\frac{\alpha^2}{(\alpha-2ik)(2ik'+\alpha)}\left[e^{-i(k-k')x}\theta(-x)+e^{i(k-k')x}\theta(x)\right]+ \\
& +\theta(-k)\theta(k')\frac{\alpha^2}{(\alpha-2ik')(2ik+\alpha)}\left[e^{i(k-k')x}\theta(-x)+e^{-i(k-k')x}\theta(x)\right]= \\
& =\int_0^\infty dx\left[e^{i(k+k')x}+\theta(k)\frac{\alpha}{2ik-\alpha}\left(e^{i(k-k')x}+e^{i(k+k')x}\right)+\right. \\
& +\theta(k')\frac{\alpha}{2ik'-\alpha}\left(e^{-i(k-k')x}+e^{i(k+k')x}\right)+\theta(k)\theta(k')\frac{2\alpha^2}{(2ik-\alpha)(2ik'-\alpha)}e^{i(k+k')x}+ \\
& +\theta(-k)\frac{-\alpha}{2ik+\alpha}\left(e^{-i(k-k')x}+e^{-i(k+k')x}\right)+\theta(-k')\frac{-\alpha}{2ik'+\alpha}\left(e^{i(k-k')x}+e^{-i(k+k')x}\right)+ \\
& +\theta(-k)\theta(-k')\frac{2\alpha^2}{(2ik+\alpha)(2ik'+\alpha)}e^{-i(k+k')x}+ \\
& \left. +\theta(k)\theta(-k')\frac{2\alpha^2}{(\alpha-2ik)(2ik'+\alpha)}e^{i(k-k')x}+\theta(-k)\theta(k')\frac{2\alpha^2}{(\alpha-2ik')(2ik+\alpha)}e^{-i(k-k')x}\right]=
\end{aligned}$$

[члены с дельта-функцией опускаем, поскольку они дадут нуль при интегрировании с функцией $|k'|^2 - |k||k'|$]

$$\begin{aligned}
& =\theta(k)\frac{\alpha}{2ik-\alpha}\left(\frac{i}{k-k'}+\frac{i}{k+k'}\right)+\theta(k')\frac{\alpha}{2ik'-\alpha}\left(\frac{-i}{k-k'}+\frac{i}{k+k'}\right)+ \\
& +\theta(k)\theta(k')\frac{2\alpha^2}{(2ik-\alpha)(2ik'-\alpha)}\frac{i}{k+k'}+\theta(-k)\frac{-\alpha}{2ik+\alpha}\left(\frac{-i}{k-k'}+\frac{-i}{k+k'}\right)+ \\
& +\theta(-k')\frac{-\alpha}{2ik'+\alpha}\left(\frac{i}{k-k'}+\frac{-i}{k+k'}\right)+\theta(-k)\theta(-k')\frac{2\alpha^2}{(2ik+\alpha)(2ik'+\alpha)}\frac{-i}{k+k'}+ \\
& +\theta(k)\theta(-k')\frac{2\alpha^2}{(\alpha-2ik)(2ik'+\alpha)}\frac{i}{k-k'}+\theta(-k)\theta(k')\frac{2\alpha^2}{(\alpha-2ik')(2ik+\alpha)}\frac{-i}{k-k'}\equiv 0.
\end{aligned}$$

Покажем, что последнее тождество верно для всех значений k и k' :

1) Случай $k > 0, k' > 0$:

$$\begin{aligned}
& \frac{\alpha}{2ik-\alpha}\left(\frac{i}{k-k'}+\frac{i}{k+k'}\right)+\frac{\alpha}{2ik'-\alpha}\left(\frac{-i}{k-k'}+\frac{i}{k+k'}\right)+\frac{2\alpha^2}{(2ik-\alpha)(2ik'-\alpha)}\frac{i}{k+k'}= \\
& =\frac{2i\alpha}{(2ik-\alpha)(2ik'-\alpha)(k^2-k'^2)}[k(2ik'-\alpha)-k'(2ik-\alpha)+\alpha(k-k')]=0;
\end{aligned}$$

2) Случай $k > 0, k' < 0$:

$$\begin{aligned}
& \frac{\alpha}{2ik-\alpha}\left(\frac{i}{k-k'}+\frac{i}{k+k'}\right)+\frac{-\alpha}{2ik'+\alpha}\left(\frac{i}{k-k'}+\frac{-i}{k+k'}\right)+\frac{-2\alpha^2}{(2ik-\alpha)(2ik'+\alpha)}\frac{i}{k-k'}= \\
& =\frac{2i\alpha}{(2ik-\alpha)(2ik'+\alpha)(k^2-k'^2)}[k(2ik'+\alpha)-k'(2ik-\alpha)-\alpha(k+k')]=0;
\end{aligned}$$

3) Случай $k < 0, k' > 0$:

$$\begin{aligned}
& \frac{-\alpha}{2ik+\alpha}\left(\frac{-i}{k-k'}+\frac{-i}{k+k'}\right)+\frac{\alpha}{2ik'-\alpha}\left(\frac{-i}{k-k'}+\frac{i}{k+k'}\right)+\frac{2\alpha^2}{(2ik+\alpha)(2ik'-\alpha)}\frac{i}{k-k'}= \\
& =\frac{2i\alpha}{(2ik+\alpha)(2ik'-\alpha)(k^2-k'^2)}[k(2ik'-\alpha)-k'(2ik+\alpha)+\alpha(k+k')]=0;
\end{aligned}$$

4) Случай $k < 0, k' < 0$:

$$\begin{aligned}
& \frac{-\alpha}{2ik+\alpha}\left(\frac{-i}{k-k'}+\frac{-i}{k+k'}\right)+\frac{-\alpha}{2ik'+\alpha}\left(\frac{i}{k-k'}+\frac{-i}{k+k'}\right)+\frac{2\alpha^2}{(2ik+\alpha)(2ik'+\alpha)}\frac{-i}{k+k'}= \\
& =\frac{2i\alpha}{(2ik+\alpha)(2ik'+\alpha)(k^2-k'^2)}[k(2ik'+\alpha)-k'(2ik+\alpha)-\alpha(k-k')]=0.
\end{aligned}$$

Имеем таким образом, что подынтегральное выражение тождественно равно 0 и член с $a_k a_{k'}$ в гамильтониане отсутствует.

b) Член при $a_k^+ a_{k'}^+$

$$\int_{-\infty}^{\infty} dx h^*(k, x) h^*(k', x) = \left\{ \int_{-\infty}^{\infty} dx h(k, x) h(k', x) \right\}^* = 0.$$

Следовательно, внедиагональные члены в гамильтониане равны нулю.

Перейдем к обсуждению диагональных вкладов в гамильтониан.

c) Член при $a_k a_{k'}^+$

$$\begin{aligned} \int_{-\infty}^{\infty} dx h(k, x) h^*(k', x) &= \int_{-\infty}^{\infty} dx e^{i(k-k')x} + \int_{-\infty}^{\infty} dx \left[\theta(k) \frac{\alpha}{2ik - \alpha} \left(e^{-i(k+k')x} \theta(-x) + e^{i(k-k')x} \theta(x) \right) + \right. \\ &+ \theta(k') \frac{-\alpha}{2ik' + \alpha} \left(e^{i(k+k')x} \theta(-x) + e^{i(k-k')x} \theta(x) \right) + \theta(k) \theta(k') \frac{\alpha^2}{(\alpha - 2ik)(2ik' + \alpha)} \left[e^{-i(k-k')x} \theta(-x) + e^{i(k-k')x} \theta(x) \right] + \\ &+ \theta(-k) \frac{-\alpha}{2ik + \alpha} \left(e^{-i(k+k')x} \theta(x) + e^{i(k-k')x} \theta(-x) \right) + \theta(-k') \frac{\alpha}{2ik' - \alpha} \left(e^{i(k+k')x} \theta(x) + e^{i(k-k')x} \theta(-x) \right) + \\ &+ \theta(-k) \theta(-k') \frac{\alpha^2}{(2ik + \alpha)(\alpha - 2ik')} \left[e^{-i(k-k')x} \theta(x) + e^{i(k-k')x} \theta(-x) \right] + \\ &+ \theta(k) \theta(-k') \frac{\alpha^2}{(2ik - \alpha)(2ik' - \alpha)} \left[e^{-i(k+k')x} \theta(-x) + e^{i(k+k')x} \theta(x) \right] + \\ &+ \theta(-k) \theta(k') \frac{\alpha^2}{(\alpha + 2ik')(2ik + \alpha)} \left[e^{i(k+k')x} \theta(-x) + e^{-i(k+k')x} \theta(x) \right] \Big] = \\ &= 2\pi\delta(k - k') + \int_0^{\infty} dx \left[\theta(k) \frac{\alpha}{2ik - \alpha} \left(e^{i(k+k')x} + e^{i(k-k')x} \right) + \right. \\ &+ \theta(k') \frac{-\alpha}{2ik' + \alpha} \left(e^{-i(k+k')x} + e^{i(k-k')x} \right) + \theta(k) \theta(k') \frac{2\alpha^2}{(\alpha - 2ik)(2ik' + \alpha)} e^{i(k-k')x} + \\ &+ \theta(-k) \frac{-\alpha}{2ik + \alpha} \left(e^{-i(k+k')x} + e^{-i(k-k')x} \right) + \theta(-k') \frac{\alpha}{2ik' - \alpha} \left(e^{i(k+k')x} + e^{-i(k-k')x} \right) + \\ &+ \theta(-k) \theta(-k') \frac{2\alpha^2}{(2ik + \alpha)(\alpha - 2ik')} e^{-i(k-k')x} + \\ &+ \theta(k) \theta(-k') \frac{2\alpha^2}{(2ik - \alpha)(2ik' - \alpha)} e^{i(k+k')x} + \theta(-k) \theta(k') \frac{2\alpha^2}{(\alpha + 2ik')(2ik + \alpha)} e^{-i(k+k')x} \Big] = \\ &= 2\pi\delta(k - k') + \int_0^{\infty} dx \left[\frac{2\pi\alpha}{2ik - \alpha} + \frac{-2\pi\alpha}{2ik + \alpha} + \frac{4\pi\alpha^2}{4k^2 + \alpha^2} + \theta(k) \frac{\alpha}{2ik - \alpha} \left(\frac{i}{k + k'} + \frac{i}{k - k'} \right) + \right. \\ &+ \theta(k') \frac{-\alpha}{2ik' + \alpha} \left(\frac{-i}{k + k'} + \frac{i}{k - k'} \right) + \theta(k) \theta(k') \frac{2\alpha^2}{(\alpha - 2ik)(2ik' + \alpha)} \frac{i}{k - k'} + \\ &+ \theta(-k) \frac{-\alpha}{2ik + \alpha} \left(\frac{-i}{k + k'} + \frac{-i}{k - k'} \right) + \theta(-k') \frac{\alpha}{2ik' - \alpha} \left(\frac{i}{k + k'} + \frac{-i}{k - k'} \right) + \\ &+ \theta(-k) \theta(-k') \frac{2\alpha^2}{(2ik + \alpha)(\alpha - 2ik')} \frac{-i}{k - k'} + \\ &+ \theta(k) \theta(-k') \frac{2\alpha^2}{(2ik - \alpha)(2ik' - \alpha)} \frac{i}{k + k'} + \theta(-k) \theta(k') \frac{2\alpha^2}{(\alpha + 2ik')(2ik + \alpha)} \frac{-i}{k + k'} \Big]. \end{aligned}$$

Так же, как и для уже посчитанных внедиагональных компонент, покажем, что в последнем выражении остается только член с $\delta(k - k')$:

1) Случай $k > 0, k' > 0$:

$$\begin{aligned} &\frac{\alpha}{2ik - \alpha} \left(\frac{i}{k - k'} + \frac{i}{k + k'} \right) + \frac{-\alpha}{2ik' + \alpha} \left(\frac{i}{k - k'} + \frac{-i}{k + k'} \right) + \frac{2\alpha^2}{(\alpha - 2ik)(2ik' + \alpha)} \frac{i}{k - k'} = \\ &= \frac{2i\alpha}{(2ik - \alpha)(2ik' + \alpha)(k^2 - k'^2)} [k(2ik' + \alpha) - k'(2ik - \alpha) - \alpha(k + k')] = 0; \end{aligned}$$

2) Случай $k > 0, k' < 0$:

$$\begin{aligned} & \frac{\alpha}{2ik - \alpha} \left(\frac{i}{k - k'} + \frac{i}{k + k'} \right) + \frac{\alpha}{2ik' - \alpha} \left(\frac{-i}{k - k'} + \frac{i}{k + k'} \right) + \frac{2\alpha^2}{(2ik - \alpha)(2ik' - \alpha)} \frac{i}{k + k'} = \\ & = \frac{2i\alpha}{(2ik - \alpha)(2ik' - \alpha)(k^2 - k'^2)} [k(2ik' - \alpha) - k'(2ik - \alpha) + \alpha(k - k')] = 0; \end{aligned}$$

3) Случай $k < 0, k' > 0$:

$$\begin{aligned} & \frac{-\alpha}{2ik + \alpha} \left(\frac{-i}{k - k'} + \frac{-i}{k + k'} \right) + \frac{-\alpha}{2ik' + \alpha} \left(\frac{i}{k - k'} + \frac{-i}{k + k'} \right) + \frac{2\alpha^2}{(2ik + \alpha)(2ik' + \alpha)} \frac{-i}{k + k'} = \\ & = \frac{2i\alpha}{(2ik + \alpha)(2ik' + \alpha)(k^2 - k'^2)} [k(2ik' + \alpha) - k'(2ik + \alpha) - \alpha(k - k')] = 0; \end{aligned}$$

4) Случай $k < 0, k' < 0$:

$$\begin{aligned} & \frac{-\alpha}{2ik + \alpha} \left(\frac{-i}{k - k'} + \frac{-i}{k + k'} \right) + \frac{\alpha}{2ik' - \alpha} \left(\frac{-i}{k - k'} + \frac{i}{k + k'} \right) + \frac{-2\alpha^2}{(2ik + \alpha)(2ik' - \alpha)} \frac{-i}{k - k'} = \\ & = \frac{2i\alpha}{(2ik + \alpha)(2ik' - \alpha)(k^2 - k'^2)} [k(2ik' - \alpha) - k'(2ik + \alpha) + \alpha(k + k')] = 0. \end{aligned}$$

d) Член при $a_k^+ a_{k'}$

$$\int_{-\infty}^{\infty} dx h^*(k, x) h(k', x) = \left\{ \int_{-\infty}^{\infty} dx h(k, x) h^*(k', x) \right\}^* = (2\pi\delta(k - k'))^* = 2\pi\delta(k - k').$$

Значит, гамильтониан теории имеет стандартный вид и равен $H = \int \frac{dk}{2\pi} \frac{|k|}{2} [\hat{a}_k \hat{a}_k^+ + \hat{a}_k^+ \hat{a}_k]$.

5 Моды для движущегося зеркала

5.1 Моды для зеркала, движущегося с постоянной скоростью

Для удобства в дальнейшем перепишем найденные в пункте (2) моды в переменных $u = t - x$, $v = t + x$ (т.е. $t = \frac{u+v}{2}$, $x = \frac{v-u}{2}$). Обозначим $g(k, t, x) = e^{-i|k|t}h(k, x)$, тогда поле запишется в виде:

$$\varphi(t, x) = \int \frac{dk}{2\pi} \left\{ A_k e^{-i|k|t} h(k, x) \hat{a}_k + h.c. \right\} = \int \frac{dk}{2\pi} \left\{ A_k g(k, t, x) \hat{a}_k + h.c. \right\};$$

а моды в новых координатах будут иметь вид:

$$g_0(k, u, v) = \theta(k) \left\{ e^{-iku} + \frac{\alpha}{2ik - \alpha} (\theta[-x] e^{-ikv} + \theta[x] e^{-iku}) \right\} + \theta(-k) \left\{ e^{ikv} + \frac{-\alpha}{2ik + \alpha} (\theta[-x] e^{ikv} + \theta[x] e^{iku}) \right\}. \quad (3)$$

В этом пункте получим моды для зеркала, движущегося с постоянной скоростью $-\beta$, т.е. решающие уравнение:

$$\ddot{\varphi} - \varphi'' + \alpha \delta(x + \beta t) \varphi(t, x) = 0. \quad (4)$$

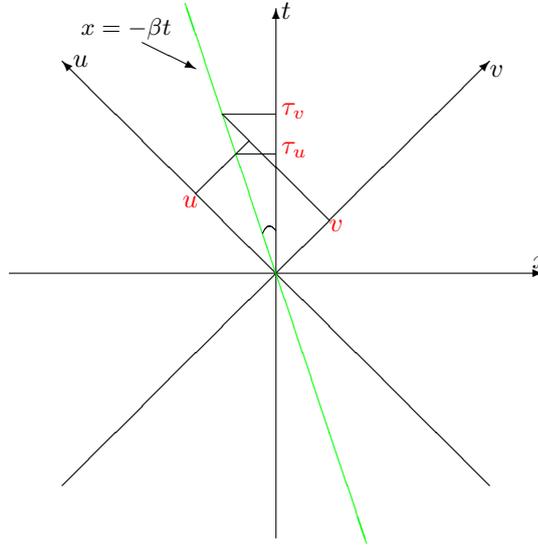


Рис. 5.1: Движущееся с постоянной скоростью зеркало. Здесь $\tau_u = \frac{u}{1+\beta}$; $\tau_v = \frac{v}{1-\beta}$.

Моды в этом случае должны:

- 1) решать уравнение (4) (т.е. удовлетворять условиям сшивки при переходе через зеркало, а везде вне зеркала решать свободное волновое уравнение);
- 2) удовлетворять каноническому коммутационному соотношению (проверено в следующем пункте);
- 3) удовлетворять соотношению на сумму квадратов модулей коэффициентов отражения и прохождения (следует из уравнения движения);
- 4) в пределе $\alpha \rightarrow 0$ давать решение свободного волнового уравнения, а в пределе $\beta \rightarrow 0$ давать уже полученное решение для стоячей стенки.

Получим моды бустом Лоренца, поскольку этот способ позволяет сразу получить условия сшивки при переходе через зеркало.

Совершим лоренцев буст $x' = \frac{\beta t + x}{\sqrt{1-\beta^2}}$; $t' = \frac{t + \beta x}{\sqrt{1-\beta^2}}$, чтобы свести уравнение (4) к уравнению с неподвижным зеркалом (о замене переменных в дельта-функции см. Приложение (8)):

$$(\partial_t'^2 - \partial_x'^2) \varphi(t', x') = -\frac{\alpha}{\sqrt{1-\beta^2}} \delta(x') \varphi(t', x').$$

Имеем, что $x' = 0$ - траектория зеркала, а $t' = 0$ - перпендикуляр к траектории зеркала (см. Рис. 5.1).

Условия сшивки в координатах (t', x') такие же, как и для неподвижного зеркала, но с заменой α на $\frac{\alpha}{\sqrt{1-\beta^2}}$, т.е.

$$g(+0) = g(-0) = g(0); \quad g'_{x'}(+0) - g'_{x'}(-0) = \frac{\alpha}{\sqrt{1-\beta^2}} g(0). \quad (5)$$

Решения в координатах (t', x') имеют уже найденный в предыдущем пункте вид:

$$\begin{aligned} g_0(k, t', x') &= \theta(k) \left\{ e^{-ik(t'-x')} + \frac{\alpha}{2ik\sqrt{1-\beta^2}-\alpha} \left(\theta[-x']e^{-ik(t'+x')} + \theta[x']e^{-ik(t'-x')} \right) \right\} + \\ &+ \theta(-k) \left\{ e^{ik(t'+x')} + \frac{-\alpha}{2ik\sqrt{1-\beta^2}+\alpha} \left(\theta[-x']e^{ik(t'+x')} + \theta[x']e^{ik(t'-x')} \right) \right\} = \\ &= \theta(k) \left\{ e^{-iku'} + \frac{\alpha}{2ik\sqrt{1-\beta^2}-\alpha} \left(\theta[-x']e^{-ikv'} + \theta[x']e^{-iku'} \right) \right\} + \\ &+ \theta(-k) \left\{ e^{ikv'} + \frac{-\alpha}{2ik\sqrt{1-\beta^2}+\alpha} \left(\theta[-x']e^{ikv'} + \theta[x']e^{iku'} \right) \right\}. \end{aligned}$$

Вернемся к переменным (t, x) , обратным бустом Лоренца: $x = \frac{x'-\beta t'}{\sqrt{1-\beta^2}}$; $t = \frac{t'-\beta x'}{\sqrt{1-\beta^2}}$, т.е. $u = u' \sqrt{\frac{1+\beta}{1-\beta}}$, $v = v' \sqrt{\frac{1-\beta}{1+\beta}}$, и получим моды для движущегося с постоянной скоростью зеркала:

$$\begin{aligned} g_\beta(k, u, v) &= \theta(k) \left[e^{-iku\sqrt{\frac{1-\beta}{1+\beta}}} + \frac{\alpha}{2ik\sqrt{1-\beta^2}-\alpha} \left(e^{-iku\sqrt{\frac{1+\beta}{1-\beta}}} \theta[-(x+\beta t)] + e^{-iku\sqrt{\frac{1-\beta}{1+\beta}}} \theta[x+\beta t] \right) \right] + \\ &+ \theta(-k) \left[e^{ikv\sqrt{\frac{1+\beta}{1-\beta}}} + \frac{-\alpha}{2ik\sqrt{1-\beta^2}+\alpha} \left(e^{iku\sqrt{\frac{1-\beta}{1+\beta}}} \theta[x+\beta t] + e^{ikv\sqrt{\frac{1+\beta}{1-\beta}}} \theta[-(x+\beta t)] \right) \right]. \quad (6) \end{aligned}$$

Проверим, что для них выполняются условия шивки (5) ($\partial_{x'} = \frac{\partial_x - \beta \partial_t}{\sqrt{1-\beta^2}}$):

$$\begin{aligned} g(+0) &= g(-0) = g(0) = \theta(k) \frac{2ik\sqrt{1-\beta^2}}{2ik\sqrt{1-\beta^2}-\alpha} e^{-iku\sqrt{\frac{1-\beta}{1+\beta}}} + \theta(-k) \frac{2ik\sqrt{1-\beta^2}}{2ik\sqrt{1-\beta^2}+\alpha} e^{iku\sqrt{\frac{1-\beta}{1+\beta}}}; \\ g'_{x'}(+0) - g'_{x'}(-0) &= \theta(k) \frac{\alpha 2ik\sqrt{(1-\beta)(1+\beta)}}{(2ik\sqrt{1-\beta^2}-\alpha)\sqrt{1-\beta^2}} e^{-iku\sqrt{\frac{1-\beta}{1+\beta}}} + \theta(-k) \frac{\alpha 2ik\sqrt{(1-\beta)(1+\beta)}}{(2ik\sqrt{1-\beta^2}+\alpha)\sqrt{1-\beta^2}} e^{iku\sqrt{\frac{1-\beta}{1+\beta}}} = \\ &= \theta(k) \frac{2ik\alpha}{2ik\sqrt{1-\beta^2}-\alpha} e^{-iku\sqrt{\frac{1-\beta}{1+\beta}}} + \theta(-k) \frac{2ik\alpha}{2ik\sqrt{1-\beta^2}+\alpha} e^{iku\sqrt{\frac{1-\beta}{1+\beta}}} = \frac{\alpha}{\sqrt{1-\beta^2}} g(0). \end{aligned}$$

Таким образом, найденные моды удовлетворяют условиям шивки, а значит, решают уравнение (4). Однако коэффициенты мод (6) зависят от скорости зеркала, поэтому напрямую обобщить их на движущееся по произвольной траектории зеркало не получится. В связи с этим заменим в полученных модах k на $k' = k\sqrt{1-\beta^2}$, тогда моды будут иметь следующий вид:

$$\begin{aligned} g_\beta(k', u, v) &= \theta(k') \left[e^{\frac{-ik'u}{1+\beta}} + \frac{\alpha}{2ik' - \alpha} \left(e^{\frac{-ik'v}{1-\beta}} \theta[-(x+\beta t)] + e^{\frac{-ik'u}{1+\beta}} \theta[x+\beta t] \right) \right] + \\ &+ \theta(-k') \left[e^{\frac{ik'v}{1-\beta}} + \frac{-\alpha}{2ik' + \alpha} \left(e^{\frac{ik'u}{1+\beta}} \theta[x+\beta t] + e^{\frac{ik'v}{1-\beta}} \theta[-(x+\beta t)] \right) \right]; \quad (7) \end{aligned}$$

а условия шивки станут такими:

$$g(+0) = g(-0) = g(0); \quad (\partial_x - \beta \partial_t)(g|_{+0} - g|_{-0}) = \alpha g(0). \quad (8)$$

Отметим, что данные моды переходят в гармоники для неподвижного зеркала при стремлении скорости зеркала к нулю, как и должно быть.

5.2 Моды для движущегося произвольным образом зеркала

Моды для зеркала, движущегося по произвольной мировой линии, решают следующее уравнение ($z(t)$ - некоторая времениподобная кривая, траектория зеркала):

$$\ddot{\varphi} - \varphi'' + \alpha \delta(x - z(t)) \varphi(t, x) = 0 \quad (9)$$

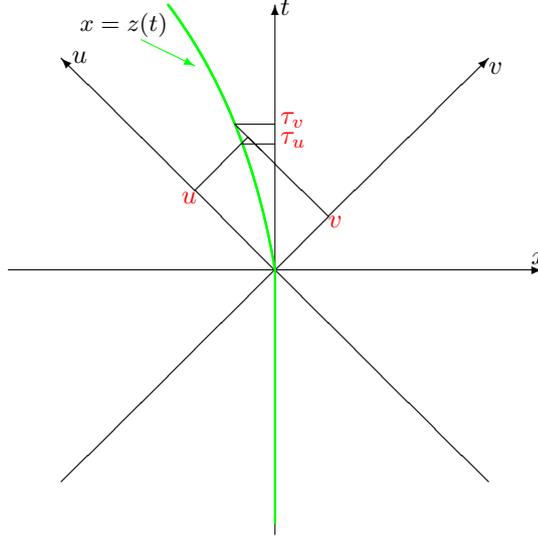


Рис. 5.2: Движущееся по произвольной траектории зеркало. Здесь τ_u решает уравнение $\tau_u - z(\tau_u) = u$, а τ_v - уравнение $\tau_v + z(\tau_v) = v$.

Моды в этом случае могут быть найдены аналогично модам для идеального зеркала рассмотрением ломаной траектории, которая в пределе дает нужную кривую [1]. Однако мы, сравнивая решения из [1] - [4], полученные для различных траекторий идеального зеркала, по аналогии обобщим моды для движущегося с постоянной скоростью зеркала и покажем, что они решают уравнение (9):

$$g_{\beta}(k, u, v) = \theta(k) \left[e^{-ik\tau_u} + \frac{\alpha}{2ik - \alpha} (e^{-ik\tau_v} \theta[-(x - z(t))] + e^{-ik\tau_u} \theta[x - z(t)]) \right] + \\ + \theta(-k) \left[e^{ik\tau_v} + \frac{-\alpha}{2ik + \alpha} (e^{ik\tau_u} \theta[x - z(t)] + e^{ik\tau_v} \theta[-(x - z(t))]) \right],$$

где $\tau_u - z(\tau_u) = u$; $\tau_v + z(\tau_v) = v$; $\tau'_v = \frac{1}{1 - \beta(\tau_v)}$; $\tau'_u = \frac{1}{1 + \beta(\tau_u)}$.

Полученные моды - решения, если везде вне зеркала они решают свободное волновое уравнение, а при переходе через зеркало в направлении, перпендикулярном движению зеркала в каждой его точке, для них выполнены условия сшивки. В первом можно убедиться непосредственно, а второе доказывается проверкой соотношений (8) аналогично предыдущему пункту. Геометрический смысл полученных функций τ_u и τ_v показан на Рис. 5.2. Заметим, что моды снова в пределе $\alpha \rightarrow \infty$ решают задачу о движущемся по траектории $z(t)$ идеальном зеркале. Таким образом, моды для зеркала, движущегося по произвольной траектории, найдены. Проверка коммутационного соотношения и подсчет вакуумного среднего потока энергии для них приведены в следующем разделе.

6 Исследование мод в случае зеркала, движущегося по произвольной траектории

6.1 Коммутационное соотношение

Для найденных гармоник произвольным образом движущегося зеркала посчитаем коммутационное соотношение (как обычно, $[a_k, a_{k'}^+] = 2\pi\delta(k - k')$, $[a_k^+, a_{k'}^+] = [a_k, a_{k'}] = 0$). Для этого сначала перепишем коммутатор через найденные в предыдущем разделе моды:

$$\begin{aligned}\varphi(t, x) &= \int \frac{dk}{2\pi} A_k \{g(k, t, x)\hat{a}_k + g^*(k, t, x)\hat{a}_k^+\}; \\ \pi(t, y) &= \partial_t \varphi(t, y) = \int \frac{dk'}{2\pi} A_{k'} \{\partial_t g(k', t, y)\hat{a}_{k'} + \partial_t g^*(k', t, y)\hat{a}_{k'}^+\}; \\ [\varphi(t, x), \pi(t, y)] &= \int \frac{dk}{2\pi} A_k^2 [g(k, t, x)\partial_t g^*(k, t, y) - g^*(k, t, x)\partial_t g(k, t, y)];\end{aligned}$$

Теперь выпишем моды и все необходимые для расчета его производные:

$$\begin{aligned}g(k, u^x, v^x) &= \theta(k) \left[e^{-ik\tau_u^x} + \frac{\alpha}{2ik - \alpha} \left(e^{-ik\tau_v^x} \theta[-(x - z(t))] + e^{-ik\tau_u^x} \theta[x - z(t)] \right) \right] + \\ &\quad + \theta(-k) \left[e^{ik\tau_v^x} + \frac{-\alpha}{2ik + \alpha} \left(e^{ik\tau_u^x} \theta[x - z(t)] + e^{ik\tau_v^x} \theta[-(x - z(t))] \right) \right]; \\ \partial_t g^*(k, u^y, v^y) &= ik\theta(k) \left[\frac{1}{1 + \beta(\tau_u^y)} e^{ik\tau_u^y} + \frac{-\alpha}{2ik + \alpha} \left(\frac{1}{1 - \beta(\tau_v^y)} e^{ik\tau_v^y} \theta[-(y - z(t))] + \frac{1}{1 + \beta(\tau_u^y)} e^{ik\tau_u^y} \theta[y - z(t)] \right) \right] + \\ &\quad + i(-k)\theta(-k) \left[\frac{1}{1 - \beta(\tau_v^y)} e^{-ik\tau_v^y} + \frac{\alpha}{2ik - \alpha} \left(\frac{1}{1 + \beta(\tau_u^y)} e^{-ik\tau_u^y} \theta[y - z(t)] + \frac{1}{1 - \beta(\tau_v^y)} e^{-ik\tau_v^y} \theta[-(y - z(t))] \right) \right]; \\ -\partial_t g(k, u^y, v^y) &= ik\theta(k) \left[\frac{1}{1 + \beta(\tau_u^y)} e^{-ik\tau_u^y} + \frac{\alpha}{2ik - \alpha} \left(\frac{1}{1 - \beta(\tau_v^y)} e^{-ik\tau_v^y} \theta[-(y - z(t))] + \frac{1}{1 + \beta(\tau_u^y)} e^{-ik\tau_u^y} \theta[y - z(t)] \right) \right] + \\ &\quad + i(-k)\theta(-k) \left[\frac{1}{1 - \beta(\tau_v^y)} e^{ik\tau_v^y} + \frac{-\alpha}{2ik + \alpha} \left(\frac{1}{1 + \beta(\tau_u^y)} e^{ik\tau_u^y} \theta[y - z(t)] + \frac{1}{1 - \beta(\tau_v^y)} e^{ik\tau_v^y} \theta[-(y - z(t))] \right) \right]; \\ g^*(k, u^x, v^x) &= \theta(k) \left[e^{ik\tau_u^x} + \frac{-\alpha}{2ik + \alpha} \left(e^{ik\tau_v^x} \theta[-(x - z(t))] + e^{ik\tau_u^x} \theta[x - z(t)] \right) \right] + \\ &\quad + \theta(-k) \left[e^{-ik\tau_v^x} + \frac{\alpha}{2ik - \alpha} \left(e^{-ik\tau_u^x} \theta[x - z(t)] + e^{-ik\tau_v^x} \theta[-(x - z(t))] \right) \right];\end{aligned}$$

И, наконец, подставим перечисленные компоненты поля и производных в выражение для коммутатора. Вычисление же проведем аналогично случаю коммутатора для неподвижного зеркала (т.е. рассмотрим 4 случая положений точек (t, x) и (t, y) , $z(t)$ - фиксировано при данном t).

1. Случай $x, y > z(t)$.

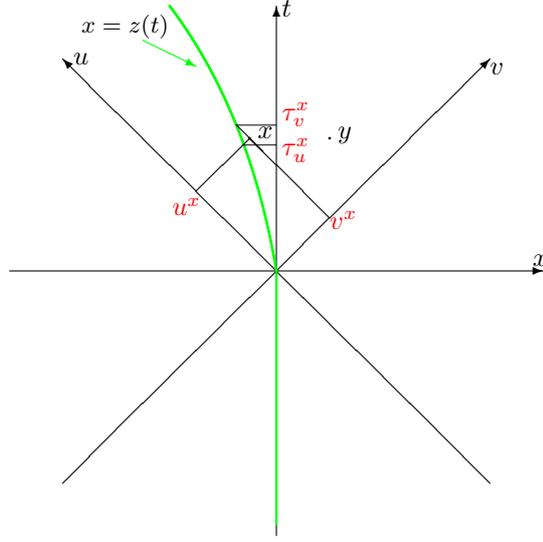


Рис. 6.1: Произвольная мировая линия зеркала, случай 1. Разница $\tau_v^x - \tau_u^x$ положительна для любых событий с равными временами t .

$$\begin{aligned}
[\varphi(t, x), \pi(t, y)] &= \int_{-\infty}^{+\infty} \frac{dk}{2\pi} \frac{i}{2} \left[\frac{4k^2}{4k^2 + \alpha^2} \frac{1}{1 + \beta(\tau_u^y)} e^{ik(\tau_u^y - \tau_u^x)} + \frac{1}{1 - \beta(\tau_v^y)} e^{ik(\tau_v^y - \tau_v^x)} + \right. \\
&+ \left. \frac{-\alpha}{2ik + \alpha} \frac{1}{1 - \beta(\tau_v^y)} e^{ik(\tau_u^x - \tau_v^y)} + \frac{\alpha}{2ik - \alpha} \frac{1}{1 + \beta(\tau_u^y)} e^{ik(\tau_v^x - \tau_u^y)} + \frac{\alpha^2}{4k^2 + \alpha^2} \frac{1}{1 + \beta(\tau_u^y)} e^{ik(\tau_u^y - \tau_u^x)} \right] = \\
&= \frac{i}{2} \left[\frac{1}{1 + \beta(\tau_u^y)} \delta[\tau_u^y - \tau_u^x] + \frac{1}{1 - \beta(\tau_v^y)} \delta[\tau_v^y - \tau_v^x] \right] + \\
&+ \int \frac{dk}{2\pi} \frac{i}{2} \frac{-\alpha}{2ik + \alpha} \frac{1}{1 - \beta(\tau_v^y)} e^{ik(\tau_u^x - \tau_v^y)} + \int \frac{dk}{2\pi} \frac{i}{2} \frac{\alpha}{2ik - \alpha} \frac{1}{1 + \beta(\tau_u^y)} e^{ik(\tau_v^x - \tau_u^y)} = i\delta(x - y).
\end{aligned}$$

Последние два интеграла в коммутаторе зануляются по следующей причине. Поскольку время t рассматриваемых событий одинаково, для τ_u и τ_v выполнены следующие неравенства (непосредственно следуют из Рис. 6.1):

$$\tau_u^x < \tau_v^y, \quad \tau_u^y < \tau_v^x; \quad \implies$$

в интеграле $\int \frac{dk}{2\pi} \frac{i}{2} \frac{-\alpha}{2ik + \alpha} \frac{1}{1 - \beta(\tau_v^y)} e^{ik(\tau_u^x - \tau_v^y)}$ замыкать контур нужно снизу, а единственный полюс подынтегрального выражения находится сверху. Аналогично в интеграле $\int \frac{dk}{2\pi} \frac{i}{2} \frac{\alpha}{2ik - \alpha} \frac{1}{1 + \beta(\tau_u^y)} e^{ik(\tau_v^x - \tau_u^y)}$ контур замыкается сверху, а полюс - снизу. Аналогично первому случаю вычисляются три других.

2. Случай $x, y < z(t)$.

$$\begin{aligned}
[\varphi(t, x), \pi(t, y)] &= \int_{-\infty}^{+\infty} \frac{dk}{2\pi} \frac{i}{2} \left[\frac{4k^2}{4k^2 + \alpha^2} \frac{1}{1 - \beta(\tau_v^y)} e^{ik(\tau_v^y - \tau_v^x)} + \frac{1}{1 + \beta(\tau_u^y)} e^{ik(\tau_u^y - \tau_u^x)} + \right. \\
&+ \left. \frac{-\alpha}{2ik + \alpha} \frac{1}{1 - \beta(\tau_v^y)} e^{-ik(\tau_u^x - \tau_v^y)} + \frac{\alpha}{2ik - \alpha} \frac{1}{1 + \beta(\tau_u^y)} e^{-ik(\tau_v^x - \tau_u^y)} + \frac{\alpha^2}{4k^2 + \alpha^2} \frac{1}{1 - \beta(\tau_v^y)} e^{ik(\tau_v^y - \tau_v^x)} \right] = \\
&= \frac{i}{2} \left[\frac{1}{1 + \beta(\tau_u^y)} \delta[\tau_u^y - \tau_u^x] + \frac{1}{1 - \beta(\tau_v^y)} \delta[\tau_v^y - \tau_v^x] \right] + \\
&+ \int \frac{dk}{2\pi} \frac{i}{2} \frac{-\alpha}{2ik + \alpha} \frac{1}{1 - \beta(\tau_v^y)} e^{-ik(\tau_u^x - \tau_v^y)} + \int \frac{dk}{2\pi} \frac{i}{2} \frac{\alpha}{2ik - \alpha} \frac{1}{1 + \beta(\tau_u^y)} e^{-ik(\tau_v^x - \tau_u^y)} = i\delta(x - y).
\end{aligned}$$

В этом случае для любых (x, y) $\tau_u^{x,y} - \tau_v^{x,y} > 0$.

3. Случай $x < z(t), \quad y > z(t)$.

$$[\varphi(t, x), \pi(t, y)] = \int_{-\infty}^{+\infty} \frac{dk}{2\pi} \frac{i}{2} \left[\left(e^{-ik\tau_u^x} + \frac{\alpha}{2ik - \alpha} e^{-ik\tau_v^x} \right) \frac{1}{1 + \beta(\tau_u^y)} \frac{2ik}{2ik + \alpha} e^{ik\tau_u^y} + \right.$$

$$\begin{aligned}
& + \frac{2ik}{2ik + \alpha} e^{-ik\tau_u^y} \left(\frac{1}{1 - \beta(\tau_v^y)} e^{-ik\tau_v^y} + \frac{\alpha}{2ik - \alpha} \frac{1}{1 + \beta(\tau_u^y)} e^{-ik\tau_u^y} \right) = \\
& = \frac{i}{2} \left[\frac{1}{1 + \beta(\tau_u^y)} \delta[\tau_u^y - \tau_u^x] + \frac{1}{1 - \beta(\tau_v^y)} \delta[\tau_v^y - \tau_v^x] \right] + \\
& + \int \frac{dk}{2\pi} \frac{i}{2} \frac{-\alpha}{2ik + \alpha} \left[\frac{1}{1 - \beta(\tau_v^y)} e^{ik(\tau_v^x - \tau_v^y)} + \frac{1}{1 + \beta(\tau_u^y)} e^{-ik(\tau_u^x - \tau_u^y)} \right] = i\delta(x - y).
\end{aligned}$$

В этом случае $\tau_v^x < \tau_v^y$ и $\tau_u^x > \tau_u^y$.

4. Случай $x > z(t)$, $y < z(t)$.

$$\begin{aligned}
[\varphi(t, x), \pi(t, y)] & = \int_{-\infty}^{+\infty} \frac{dk}{2\pi} \frac{i}{2} \left[\left(e^{ik\tau_v^x} + \frac{-\alpha}{2ik + \alpha} e^{ik\tau_u^x} \right) \frac{1}{1 - \beta(\tau_v^y)} \frac{2ik}{2ik - \alpha} e^{-ik\tau_v^y} + \right. \\
& + \frac{2ik}{2ik - \alpha} e^{-ik\tau_u^x} \left(\frac{1}{1 + \beta(\tau_u^y)} e^{ik\tau_u^y} + \frac{-\alpha}{2ik + \alpha} \frac{1}{1 - \beta(\tau_v^y)} e^{ik\tau_v^y} \right) = \\
& = \frac{i}{2} \left[\frac{1}{1 + \beta(\tau_u^y)} \delta[\tau_u^y - \tau_u^x] + \frac{1}{1 - \beta(\tau_v^y)} \delta[\tau_v^y - \tau_v^x] \right] + \\
& + \int \frac{dk}{2\pi} \frac{i}{2} \frac{\alpha}{2ik - \alpha} \left[\frac{1}{1 - \beta(\tau_v^y)} e^{ik(\tau_v^x - \tau_v^y)} + \frac{1}{1 + \beta(\tau_u^y)} e^{-ik(\tau_u^x - \tau_u^y)} \right] = i\delta(x - y).
\end{aligned}$$

В этом случае $\tau_v^x > \tau_v^y$ и $\tau_u^x < \tau_u^y$.

Таким образом, получаем, что каноническое коммутационное соотношение для поля и сопряженного момента для движущегося по произвольной траектории неидеального зеркала выполняется.

6.2 Вакуумное среднее смешанной компоненты тензора энергии-импульса

Для расчета вакуумного среднего потока энергии снова выпишем все необходимые компоненты:

$$\begin{aligned}
g(k, u^x, v^x) & = \theta(k) \left[e^{-ik\tau_u^x} + \frac{\alpha}{2ik - \alpha} \left(e^{-ik\tau_v^x} \theta[-(x - z(t))] + e^{-ik\tau_u^x} \theta[x - z(t)] \right) \right] + \\
& + \theta(-k) \left[e^{ik\tau_v^x} + \frac{-\alpha}{2ik + \alpha} \left(e^{ik\tau_u^x} \theta[x - z(t)] + e^{ik\tau_v^x} \theta[-(x - z(t))] \right) \right]; \\
g^*(k, u^x, v^x) & = \theta(k) \left[e^{ik\tau_u^x} + \frac{-\alpha}{2ik + \alpha} \left(e^{ik\tau_v^x} \theta[-(x - z(t))] + e^{ik\tau_u^x} \theta[x - z(t)] \right) \right] + \\
& + \theta(-k) \left[e^{-ik\tau_v^x} + \frac{\alpha}{2ik - \alpha} \left(e^{-ik\tau_u^x} \theta[x - z(t)] + e^{-ik\tau_v^x} \theta[-(x - z(t))] \right) \right]; \\
\partial_t g(k, u, v) & = -ik\theta(k) \left[\tau'_u e^{-ik\tau_u} + \frac{\alpha}{2ik - \alpha} \left(\tau'_v e^{-ik\tau_v} \theta[-(x - z(t))] + \tau'_u e^{-ik\tau_u} \theta[x - z(t)] \right) \right] + \\
& + ik\theta(-k) \left[\tau'_v e^{ik\tau_v} + \frac{-\alpha}{2ik + \alpha} \left(\tau'_u e^{ik\tau_u} \theta[x - z(t)] + \tau'_v e^{ik\tau_v} \theta[-(x - z(t))] \right) \right]; \\
\partial_x g^*(k, u, v) & = -ik\theta(k) \left[\tau'_u e^{ik\tau_u} + \frac{\alpha}{2ik + \alpha} \left(\tau'_v e^{ik\tau_v} \theta[-(x - z(t))] - \tau'_u e^{ik\tau_u} \theta[x - z(t)] \right) \right] + \\
& + i(-k)\theta(-k) \left[\tau'_v e^{-ik\tau_v} + \frac{-\alpha}{2ik - \alpha} \left(\tau'_u e^{-ik\tau_u} \theta[x - z(t)] - \tau'_v e^{-ik\tau_v} \theta[-(x - z(t))] \right) \right]; \\
\partial_x g(k, u, v) & = ik\theta(k) \left[\tau'_u e^{-ik\tau_u} + \frac{-\alpha}{2ik - \alpha} \left(\tau'_v e^{-ik\tau_v} \theta[-(x - z(t))] - \tau'_u e^{-ik\tau_u} \theta[x - z(t)] \right) \right] + \\
& + ik\theta(-k) \left[\tau'_v e^{ik\tau_v} + \frac{\alpha}{2ik + \alpha} \left(\tau'_u e^{ik\tau_u} \theta[x - z(t)] - \tau'_v e^{ik\tau_v} \theta[-(x - z(t))] \right) \right]; \\
\partial_t g^*(k, u, v) & = ik\theta(k) \left[\tau'_u e^{ik\tau_u} + \frac{-\alpha}{2ik + \alpha} \left(\tau'_v e^{ik\tau_v} \theta[-(x - z(t))] + \tau'_u e^{ik\tau_u} \theta[x - z(t)] \right) \right] +
\end{aligned}$$

$$+i(-k)\theta(-k) \left[\tau'_v e^{-ik\tau_v} + \frac{\alpha}{2ik - \alpha} (\tau'_u e^{-ik\tau_u} \theta[x - z(t)] + \tau'_v e^{-ik\tau_v} \theta[-(x - z(t))]) \right].$$

Запишем поле через моды и учтем, что среднее импульса, которое мы хотим посчитать, может быть расходящейся величиной. Для устранения расходимостей и расчета среднего могут быть использованы различные методы регуляризации, которые, вообще говоря, должны давать одни и те же результаты. Здесь, следуя [4], воспользуемся методом раздвижки точек ($\langle 0|a_k a_{k'}^+|0\rangle = 2\pi\delta(k - k')$):

$$\begin{aligned} \langle T_{tx} \rangle &= \lim_{\epsilon \rightarrow 0} \frac{1}{2} \langle \partial_t \varphi(t, x) \partial_x \varphi(t + i\epsilon, x) + \partial_x \varphi(t, x) \partial_t \varphi(t + i\epsilon, x) \rangle = \\ &= \lim_{\epsilon \rightarrow 0} \frac{1}{2} \int \int \frac{dk}{2\pi} \frac{dk'}{2\pi} A_k A_{k'} \langle \partial_t [g_k a_k + g_k^* a_k^+](t, x) \partial_x [g_{k'} a_{k'} + g_{k'}^* a_{k'}^+](t + i\epsilon, x) + \\ &\quad + \partial_x [g_k a_k + g_k^* a_k^+](t, x) \partial_t [g_{k'} a_{k'} + g_{k'}^* a_{k'}^+](t + i\epsilon, x) \rangle = \\ &= \lim_{\epsilon \rightarrow 0} \frac{1}{2} \int \frac{dk}{2\pi} A_k^2 [\partial_t g_k(t, x) \partial_x g_k^*(t + i\epsilon, x) + \partial_x g_k(t, x) \partial_t g_k^*(t + i\epsilon, x)] = \\ &= \lim_{\epsilon \rightarrow 0} \frac{1}{2} \int \frac{dk}{2\pi} (-k)\theta(k) \left\{ \left[\tau'_u e^{-ik\tau_u} + \frac{\alpha}{2ik - \alpha} (\tau'_v e^{-ik\tau_v} \theta[-(x - z(t))]) + \tau'_u e^{-ik\tau_u} \theta[x - z(t)] \right] \right. \\ &\quad \cdot \left[\tau'_{u+i\epsilon} e^{ik\tau_{u+i\epsilon}} + \frac{\alpha}{2ik + \alpha} (\tau'_{v+i\epsilon} e^{ik\tau_{v+i\epsilon}} \theta[-(x - z(t + i\epsilon))]) - \tau'_{u+i\epsilon} e^{ik\tau_{u+i\epsilon}} \theta[x - z(t + i\epsilon)] \right] + \\ &\quad + \left[\tau'_u e^{-ik\tau_u} + \frac{-\alpha}{2ik - \alpha} (\tau'_v e^{-ik\tau_v} \theta[-(x - z(t))]) - \tau'_u e^{-ik\tau_u} \theta[x - z(t)] \right] \left. \right\} + \\ &\quad \cdot \left[\tau'_{u+i\epsilon} e^{ik\tau_{u+i\epsilon}} + \frac{-\alpha}{2ik + \alpha} (\tau'_{v+i\epsilon} e^{ik\tau_{v+i\epsilon}} \theta[-(x - z(t + i\epsilon))]) + \tau'_{u+i\epsilon} e^{ik\tau_{u+i\epsilon}} \theta[x - z(t + i\epsilon)] \right] \left. \right\} + \\ &\quad + (-k)\theta(-k) \left\{ \left[\tau'_v e^{ik\tau_v} + \frac{-\alpha}{2ik + \alpha} (\tau'_u e^{ik\tau_u} \theta[x - z(t)] + \tau'_v e^{ik\tau_v} \theta[-(x - z(t))]) \right] \right. \\ &\quad \cdot \left[\tau'_{v+i\epsilon} e^{-ik\tau_{v+i\epsilon}} + \frac{-\alpha}{2ik - \alpha} (\tau'_{u+i\epsilon} e^{-ik\tau_{u+i\epsilon}} \theta[x - z(t + i\epsilon)] - \tau'_{v+i\epsilon} e^{-ik\tau_{v+i\epsilon}} \theta[-(x - z(t + i\epsilon))]) \right] + \\ &\quad + \left[\tau'_v e^{ik\tau_v} + \frac{\alpha}{2ik + \alpha} (\tau'_u e^{ik\tau_u} \theta[x - z(t)] - \tau'_v e^{ik\tau_v} \theta[-(x - z(t))]) \right] \left. \right\} \\ &\quad \cdot \left[\tau'_{v+i\epsilon} e^{-ik\tau_{v+i\epsilon}} + \frac{\alpha}{2ik - \alpha} (\tau'_{u+i\epsilon} e^{-ik\tau_{u+i\epsilon}} \theta[x - z(t + i\epsilon)] + \tau'_{v+i\epsilon} e^{-ik\tau_{v+i\epsilon}} \theta[-(x - z(t + i\epsilon))]) \right] \left. \right\} = \\ &= \lim_{\epsilon \rightarrow 0} \frac{1}{2} \int \frac{dk}{2\pi} (-k) \left[\theta(k) \left\{ 2\tau'_{u+i\epsilon} \tau'_u e^{ik(\tau_{u+i\epsilon} - \tau_u)} + \right. \right. \\ &\quad + \frac{2\alpha}{2ik - \alpha} \left(\tau'_{u+i\epsilon} \tau'_v e^{ik(\tau_{u+i\epsilon} - \tau_v)} \theta[-(x - z(t))] + \tau'_{u+i\epsilon} \tau'_u e^{ik(\tau_{u+i\epsilon} - \tau_u)} \theta[x - z(t)] \right) + \\ &\quad + \frac{2\alpha}{2ik + \alpha} \left(\tau'_{v+i\epsilon} \tau'_u e^{ik(\tau_{v+i\epsilon} - \tau_u)} \theta[-(x - z(t))] - \tau'_{v+i\epsilon} \tau'_v e^{ik(\tau_{v+i\epsilon} - \tau_v)} \theta[x - z(t)] \right) + \\ &\quad \left. \left. + \frac{-2\alpha^2}{4k^2 + \alpha^2} \left(\tau'_{v+i\epsilon} \tau'_v e^{ik(\tau_{v+i\epsilon} - \tau_v)} \theta[-(x - z(t))] - \tau'_{u+i\epsilon} \tau'_u e^{ik(\tau_{u+i\epsilon} - \tau_u)} \theta[x - z(t)] \right) \right\} + \right. \\ &\quad + \theta(-k) \left\{ 2\tau'_{v+i\epsilon} \tau'_v e^{-ik(\tau_{v+i\epsilon} - \tau_v)} + \frac{2\alpha}{2ik - \alpha} \left(\tau'_{u+i\epsilon} \tau'_v e^{-ik(\tau_{u+i\epsilon} - \tau_v)} \theta[x - z(t)] + \tau'_{v+i\epsilon} \tau'_v e^{-ik(\tau_{v+i\epsilon} - \tau_v)} \theta[-(x - z(t))] \right) \right. \\ &\quad + \frac{2\alpha}{2ik + \alpha} \left(\tau'_{v+i\epsilon} \tau'_u e^{-ik(\tau_{v+i\epsilon} - \tau_u)} \theta[x - z(t)] - \tau'_{v+i\epsilon} \tau'_v e^{-ik(\tau_{v+i\epsilon} - \tau_v)} \theta[-(x - z(t))] \right) + \\ &\quad \left. \left. + \frac{-2\alpha^2}{4k^2 + \alpha^2} \left(\tau'_{u+i\epsilon} \tau'_u e^{-ik(\tau_{u+i\epsilon} - \tau_u)} \theta[x - z(t)] - \tau'_{v+i\epsilon} \tau'_v e^{-ik(\tau_{v+i\epsilon} - \tau_v)} \theta[-(x - z(t))] \right) \right\} \right] = \\ &= \lim_{\epsilon \rightarrow 0} \frac{1}{2} \int \frac{dk}{2\pi} (-k) \left[\theta(k) \left\{ 2\tau'_{u+i\epsilon} \tau'_u e^{ik(\tau_{u+i\epsilon} - \tau_u)} + \right. \right. \\ &\quad + \frac{-2\alpha^2}{4k^2 + \alpha^2} \left(\tau'_{v+i\epsilon} \tau'_v e^{ik(\tau_{v+i\epsilon} - \tau_v)} \theta[-(x - z(t))] + \tau'_{u+i\epsilon} \tau'_u e^{ik(\tau_{u+i\epsilon} - \tau_u)} \theta[x - z(t)] \right) \left. \right\} + \right. \\ &\quad + \theta(-k) \left\{ 2\tau'_{v+i\epsilon} \tau'_v e^{-ik(\tau_{v+i\epsilon} - \tau_v)} + \frac{2\alpha}{2ik - \alpha} \left(\tau'_{u+i\epsilon} \tau'_v e^{-ik(\tau_{u+i\epsilon} - \tau_v)} \theta[x - z(t)] + \tau'_{v+i\epsilon} \tau'_v e^{-ik(\tau_{v+i\epsilon} - \tau_v)} \theta[-(x - z(t))] \right) \right. \\ &\quad + \frac{2\alpha}{2ik + \alpha} \left(\tau'_{v+i\epsilon} \tau'_u e^{-ik(\tau_{v+i\epsilon} - \tau_u)} \theta[x - z(t)] - \tau'_{v+i\epsilon} \tau'_v e^{-ik(\tau_{v+i\epsilon} - \tau_v)} \theta[-(x - z(t))] \right) + \\ &\quad \left. \left. + \frac{-2\alpha^2}{4k^2 + \alpha^2} \left(\tau'_{u+i\epsilon} \tau'_u e^{-ik(\tau_{u+i\epsilon} - \tau_u)} \theta[x - z(t)] - \tau'_{v+i\epsilon} \tau'_v e^{-ik(\tau_{v+i\epsilon} - \tau_v)} \theta[-(x - z(t))] \right) \right\} \right] = \end{aligned}$$

$$\begin{aligned}
& +\theta(-k) \left\{ 2\tau'_{v+i\epsilon}\tau'_v e^{-ik(\tau_{v+i\epsilon}-\tau_v)} + \frac{-2\alpha^2}{4k^2 + \alpha^2} \left(\tau'_{u+i\epsilon}\tau'_u e^{-ik(\tau_{u+i\epsilon}-\tau_u)}\theta[x-z(t)] + \tau'_{v+i\epsilon}\tau'_v e^{-ik(\tau_{v+i\epsilon}-\tau_v)}\theta[-(x-z(t))] \right) \right\} = \\
& = \lim_{\epsilon \rightarrow 0} \int_0^{+\infty} \frac{dk}{2\pi} k \left\{ \tau'_{v+i\epsilon}\tau'_v e^{ik(\tau_{v+i\epsilon}-\tau_v)} - \tau'_{u+i\epsilon}\tau'_u e^{ik(\tau_{u+i\epsilon}-\tau_u)} \right\} = I \quad (10)
\end{aligned}$$

Полученные в выражении для вакуумного среднего интегралы в точности совпадают с интегралом, возникающим в соответствующем вычислении в работах [1] - [3]. Повторим уже полученный результат ($f(w)$ - некоторая функция переменной w).

$$\begin{aligned}
& \lim_{\epsilon \rightarrow 0} \int_0^{+\infty} \frac{dk}{2\pi} k f'(w+i\epsilon) f'(w) e^{ik[f(w+i\epsilon)-f(w)]} = \frac{-f'(w+i\epsilon)f'(w)}{2\pi[f(w+i\epsilon)-f(w)]^2} = \\
& = \frac{-\left(f'(w) + f''(w)i\epsilon + \frac{f'''(w)}{2}(-\epsilon^2) + o(\epsilon^2)\right) f'(w)}{2\pi \left[f'(w)i\epsilon + \frac{f''(w)}{2}(-\epsilon^2) + \frac{f'''(w)}{6}(-i\epsilon^3) + o(\epsilon^3) + o(\epsilon^2)\right]^2} = \\
& = \frac{1}{2\pi\epsilon^2} \left(1 + \frac{f''(w)}{f'(w)}i\epsilon + \frac{f'''(w)}{2f'(w)}(-\epsilon^2) + o(\epsilon^2) \right) \left(1 - \frac{f''(w)}{f'(w)}i\epsilon + \frac{f'''(w)}{3f'(w)}\epsilon^2 + \frac{3}{4} \left(\frac{f''(w)}{f'(w)} \right)^2 (-\epsilon^2) + o(\epsilon^2) \right) = \\
& = \frac{1}{2\pi\epsilon^2} + \frac{1}{12\pi} \left[\frac{3}{2} \left(\frac{f''(w)}{f'(w)} \right)^2 - \frac{f'''(w)}{f'(w)} \right].
\end{aligned}$$

Следовательно, вакуумное среднее импульса конечно и равно:

$$I = \frac{1}{12\pi} \left[\frac{3}{2} \left\{ \left(\frac{\tau''_v}{\tau'_v} \right)^2 - \left(\frac{\tau''_u}{\tau'_u} \right)^2 \right\} - \left\{ \frac{\tau'''_v}{\tau'_v} - \frac{\tau'''_u}{\tau'_u} \right\} \right].$$

Тривиальным следствием полученной формулы является исчезновение потока энергии для неподвижного и движущегося с постоянной скоростью зеркал. Аналогично работам [1] - [3] можно переписать T_{tx} в терминах скорости зеркала и ее производных. Однако в отличие от случая идеального зеркала, при движении неидеального зеркала с постоянным ускорением поток энергии не зануляется. Также стоит отметить, что следствием данной формулы является то, что излучение от движущегося с ускорением зеркала не зависит от коэффициента пропускания α , а зависит лишь от движения зеркала.

7 Заключение

В данной работе были выполнены следующие шаги:

- найдены моды разложения скалярного поля в случае зеркала, движущегося по произвольной траектории;
- для найденных мод проверено выполнение коммутационного соотношения на поле и сопряженный импульс;
- посчитано вакуумное среднее смешанной компоненты тензора энергии-импульса

$$\langle T_{tx} \rangle = \frac{1}{12\pi} \left[\frac{3}{2} \left\{ \left(\frac{\tau_v''}{\tau_v'} \right)^2 - \left(\frac{\tau_u''}{\tau_u'} \right)^2 \right\} - \left\{ \frac{\tau_v'''}{\tau_v'} - \frac{\tau_u'''}{\tau_u'} \right\} \right]$$

и показано, что оно не равно нулю, если зеркало движется ускоренно, т.е. ускоренное зеркало излучает частицы.

Следствием расчетов является то, что в случае неидеального зеркала отсутствуют проблемы, возникающие в задаче идеального зеркала, а значит, полученные результаты имеют более осмысленную физическую интерпретацию. В дальнейшем планируется рассмотрение конкретных примеров движения неидеального зеркала, а также развитие теории с взаимодействием $\lambda\varphi^4$.

8 Приложение: замена переменных в обобщенных функциях

Поскольку в нашей задаче повсеместно возникают обобщенные функции - функционалы, действующие на пространстве пробных функций, в данном разделе мы попробуем привести корректные определения для этих функций, встречающихся и в уравнениях, и в модах. Везде ниже $f(u, v)$ - некоторая пробная функция.

Обобщенную функцию $\delta(x)$ определим в координатах u, v так:

$$\begin{aligned} \langle \delta(x), f(u, v) \rangle &= \lim_{\epsilon \rightarrow +0} \int_{-\infty}^{+\infty} du \int_{-\infty}^{+\infty} dv \frac{\epsilon}{x^2 + \epsilon^2} f(u, v) = \\ &= \lim_{2\epsilon \rightarrow +0} \int_{-\infty}^{+\infty} du \int_{-\infty}^{+\infty} dv 2 \frac{2\epsilon}{(v-u)^2 + 4\epsilon^2} f(u, v) = \langle 2\delta(v-u), f(u, v) \rangle. \end{aligned}$$

Функция $\theta[\pm x]$, возникающая в модах для неподвижного зеркала, - обобщенная функция, действующая на пробные по правилу ($\theta[0] = \frac{1}{2}$):

$$\langle \theta[\pm x], f(u, v) \rangle = \lim_{k \rightarrow +\infty} \int_{-\infty}^{+\infty} du \int_{-\infty}^{+\infty} dv \frac{1}{1 + e^{\mp 2kx}} f(u, v) = \lim_{\frac{k}{2} \rightarrow +\infty} \int \int dudv \frac{1}{1 + e^{\mp k(v-u)}} f(u, v) = \langle \theta[v-u], f(u, v) \rangle.$$

Дельта-функция в случае движущегося с постоянной скоростью зеркала определена следующим образом ($\gamma = \frac{1-\beta}{1+\beta}$):

$$\begin{aligned} \langle \delta(x + \beta t), f(u, v) \rangle &= \lim_{\epsilon \rightarrow +0} \int_{-\infty}^{+\infty} du \int_{-\infty}^{+\infty} dv \frac{\epsilon}{(x + \beta t)^2 + \epsilon^2} f(u, v) = \\ &= \lim_{2\epsilon \rightarrow +0} \int \int dudv 2 \frac{2\epsilon}{((1+\beta)v - (1-\beta)u)^2 + 4\epsilon^2} f(u, v) = \langle 2\delta((1+\beta)v - (1-\beta)u), f(u, v) \rangle = \\ &= \lim_{\frac{2\epsilon}{1+\beta} \rightarrow +0} \int \int dudv 2(1+\beta) \frac{\frac{2\epsilon}{1+\beta}}{(v-\gamma u)^2 + (\frac{4\epsilon^2}{(1+\beta)^2})} f(u, v) = \langle \frac{2}{1+\beta} \delta(v - \gamma u), f(u, v) \rangle. \end{aligned}$$

В общем случае можно показать, что замена переменных в дельта-функции совершается стандартным образом:

$$\delta[\phi(x)] = \sum_i \frac{\delta[x-x^i]}{|\phi'(x^i)|}, \text{ где } x^i \text{ - как обычно нули функции } \phi(x).$$

Функция Хевисайда преобразуется еще проще (в координаты (u, v)):

$$\langle \theta[\pm(x + \beta t)], f(u, v) \rangle = \lim_{k \rightarrow +\infty} \int_{-\infty}^{+\infty} du \int_{-\infty}^{+\infty} dv \frac{1}{1 + e^{\mp 2k(x+\beta t)}} f(u, v) =$$

$$\begin{aligned}
&= \lim_{k/2 \rightarrow \infty} \int \int du dv \frac{1}{1 + e^{\mp k((1+\beta)v - (1-\beta)u)}} f(u, v) = \langle \theta[\pm((1+\beta)v - (1-\beta)u)], f(u, v) \rangle = \\
&= \lim_{(1+\beta)k/2 \rightarrow +\infty} \int \int du dv \frac{1}{1 + e^{\mp k(1+\beta)(v-\gamma u)}} f(u, v) = \langle \theta[\pm(v - \gamma u)], f(u, v) \rangle.
\end{aligned}$$

Аналогично обобщается определение тета- и дельта-функций для произвольной траектории.

Интересно посмотреть, что дает операция дифференцирования в пространстве обобщенных функций:

$$\begin{aligned}
\langle \partial_u \partial_v \varphi(u), f(u, v) \rangle &= \int \int du dv \varphi(u) \partial_u \partial_v f(u, v) \stackrel{\text{дважды по частям}}{=} 0 = \langle \partial_u \partial_v \varphi(v), f(u, v) \rangle; \\
\langle \partial_u \partial_v (\theta[x] \varphi(u)), f(u, v) \rangle &= \int_{-\infty}^{+\infty} du \varphi(u) \int_u^{+\infty} dv \partial_v \partial_u f(u, v) = \int_{-\infty}^{+\infty} du \varphi(u) \partial_u f(u, v) \Big|_u^{+\infty} = \\
&= - \int_{-\infty}^{+\infty} du \varphi(u) \partial_u f(u, v = u) = \int_{-\infty}^{+\infty} du \varphi'(u) f(u, v = u) = \langle \delta(v - u) \varphi'(u), f(u, v) \rangle = \langle \frac{1}{2} \delta(x) \varphi'(u), f(u, v) \rangle; \\
\langle \partial_u \partial_v (\theta[-x] \varphi(v)), f(u, v) \rangle &= \int_{-\infty}^{+\infty} dv \varphi(v) \int_v^{+\infty} du \partial_u \partial_v f(u, v) = \int_{-\infty}^{+\infty} dv \varphi(v) \partial_v f(u, v) \Big|_v^{+\infty} = \\
&= - \int_{-\infty}^{+\infty} dv \varphi(v) \partial_v f(u = v, v) = \int_{-\infty}^{+\infty} dv \varphi'(v) f(u = v, v) = \langle \delta(v - u) \varphi'(v), f(u, v) \rangle = \langle \frac{1}{2} \delta(x) \varphi'(v), f(u, v) \rangle.
\end{aligned}$$

Т.е. имеем, что результат "честного" дифференцирования обобщенных функций совпадает с результатом их формального дифференцирования:

$$\begin{aligned}
\partial_u \partial_v \varphi(u) &= \partial_u \partial_v \varphi(v) = 0; \\
\partial_u \partial_v (\theta[x] \varphi(u)) &= \frac{1}{2} \delta(x) \varphi'(u); \\
\partial_u \partial_v (\theta[-x] \varphi(v)) &= \frac{1}{2} \delta(x) \varphi'(v).
\end{aligned}$$

Список литературы

- [1] E. T. Akhmedov and S. O. Alexeev, Phys. Rev. D **96** (2017) no.6, 065001 doi:10.1103/PhysRevD.96.065001 [arXiv:1707.02242 [hep-th]].
- [2] N. D. Birrell and P. C. W. Davies, doi:10.1017/CBO9780511622632
- [3] P. C. W. Davies and S. A. Fulling, Proc. Roy. Soc. Lond. A **348** (1976) 393.
P. C. W. Davies and S. A. Fulling, Proc. Roy. Soc. Lond. A **356** (1977) 237. doi:10.1098/rspa.1977.0130
- [4] B. S. DeWitt, Phys. Rept. **19** (1975) 295. doi:10.1016/0370-1573(75)90051-4
- [5] L. Astrahantsev and O. Diatlyk, arXiv:1805.00549 [hep-th].
- [6] M. E. Peskin and D. V. Schroeder, Avalon Publishing, 1995.
- [7] E. T. Akhmedov and D. Singleton, Int. J. Mod. Phys. A **22** (2007) 4797 doi:10.1142/S0217751X07037081 [hep-ph/0610391].
- [8] E. T. Akhmedov, Int. J. Mod. Phys. D **23** (2014) 1430001 doi:10.1142/S0218271814300018 [arXiv:1309.2557 [hep-th]].
- [9] E. T. Akhmedov and F. Bascone, Phys. Rev. D **97** (2018) no.4, 045013 doi:10.1103/PhysRevD.97.045013 [arXiv:1710.06118 [hep-th]].
- [10] E. T. Akhmedov, N. Astrakhantsev and F. K. Popov, JHEP **1409** (2014) 071 doi:10.1007/JHEP09(2014)071 [arXiv:1405.5285 [hep-th]].
- [11] E. T. Akhmedov, H. Godazgar and F. K. Popov, Phys. Rev. D **93** (2016) no.2, 024029 doi:10.1103/PhysRevD.93.024029 [arXiv:1508.07500 [hep-th]].