

$$= (2\pi)^4 \delta^4(p_1 + \dots + p_n) G_n(p_1, \dots, p_n)$$

tendo em mente que a dependência de p_1 entra por meio da soma dos outros momentos $p_1 = p_2 + \dots + p_n$
 nestas funções a conservação de momento já está garantida

Um resultado importante, chamado de fórmula de Dyson, pode ser obtido começando com o VEV (valor esperado no vácuo) de operadores **quaisquer** no vácuo da teoria livre:

$$\langle 0 | \hat{O}[\{\hat{\phi}\}] | 0 \rangle = \int \mathcal{D}\phi e^{-S_0[\phi]} \mathcal{O}[\{\hat{\phi}\}]$$

vácuo da teoria livre

deste lado a informação vácuo está no fato de tomarmos configurações periódicas $\phi(\vec{x}, t_E + \beta) = \phi(\vec{x}, t_E)$ com β infinito e sabemos que é o vácuo da teoria livre pois usamos S_0 na função de partição

Suponha que: $\hat{O} = e^{-S_I[\phi]}$

temos então:

$$\langle 0 | e^{-S_I[\phi]} | 0 \rangle = \int \mathcal{D}\phi e^{-S_0[\phi] - S_I[\phi]} \quad (\text{eq. 31.1})$$

e se: $\hat{O} = \hat{\phi}(x_1) \dots \hat{\phi}(x_n) e^{-S_I[\phi]}$

$$\langle 0 | \hat{\phi}(x_1) \dots \hat{\phi}(x_n) e^{-S_I[\phi]} | 0 \rangle = \int \mathcal{D}\phi e^{-S_0[\phi] - S_I[\phi]} \phi(x_1) \dots \phi(x_n) = G_n(x_1, \dots, x_n)$$

(lembre que quando rodarmos de volta para o espaço de Minkowski vamos obter o ordenamento temporal) (eq. 31.2)

finalmente, se: $\hat{O} = e^{-S_I[\phi]} e^{\int d^4x \mathcal{J}(x) \phi(x)}$

$$\langle 0 | e^{-S_I[\phi]} e^{\int d^4x \mathcal{J}(x) \phi(x)} | 0 \rangle = \int \mathcal{D}\phi e^{-S_0[\phi] - S_I[\phi] + \mathcal{J} \cdot \phi} = Z[\mathcal{J}]$$

Fórmula de Dyson (eq. 31.3)

Solução da Teoria Livre

Para $S_I[\phi] = 0$

$$\begin{aligned} Z_0[\mathcal{J}] &= \int \mathcal{D}\phi e^{-S_0[\phi] + \mathcal{J} \cdot \phi} = \int \mathcal{D}\phi \exp \left\{ -\frac{1}{2} \int d^4x [\partial_\mu \phi \partial_\mu \phi + m^2 \phi^2] + \mathcal{J} \cdot \phi \right\} \\ &= \int \mathcal{D}\phi \exp \left\{ -\frac{1}{2} \int d^4x \phi \underbrace{[-\partial_\mu \partial_\mu + m^2]}_{\Delta^{-1}} \phi + \mathcal{J} \cdot \phi \right\} \end{aligned}$$

Note que:

$$-\frac{1}{i} (\phi - J \cdot \Delta) \cdot \Delta^{-1} \cdot (\phi - \Delta \cdot J) = -\frac{1}{2} \phi \Delta^{-1} \phi + \underbrace{\frac{1}{2} \phi \cdot J + \frac{1}{2} J \cdot \phi}_{J \cdot \phi} - \underbrace{\frac{1}{2} J \cdot \Delta \cdot J}_{\text{sobrando}}$$

Logo:

$$Z_0[J] = \int \mathcal{D}\phi \exp \left\{ -\frac{1}{i} (\phi - J \cdot \Delta) \cdot \Delta^{-1} \cdot (\phi - \Delta \cdot J) + \frac{1}{2} J \cdot \Delta \cdot J \right\} =$$

$$\underbrace{\int \mathcal{D}\phi'}_{\phi' \quad (\mathcal{D}\phi' = \mathcal{D}\phi)} \exp \left\{ -\frac{1}{2} \phi' \Delta^{-1} \phi' + \frac{1}{2} J \cdot \Delta \cdot J \right\}$$

$$= e^{\frac{1}{2} J \Delta J} \int \mathcal{D}\phi' e^{-\frac{1}{2} \phi' \Delta^{-1} \phi'} \quad (\text{eq. 30.1})$$

$$\underbrace{\int \mathcal{D}\phi' e^{-\frac{1}{2} \phi' \Delta^{-1} \phi'}}_{\langle 0|0 \rangle_0}$$

$$Z_0[J] = e^{\frac{1}{2} J \Delta J} \langle 0|0 \rangle_0 \quad (\text{eq. 32.1}) \quad Z_0[0] = \langle 0|0 \rangle_0 = 1 \quad (\text{normalização})$$

O propagador é tal que: $\Delta^{-1} = -\partial_\mu \partial_\mu + m^2$

e portanto:

$$\Delta(x, y) = \int \frac{d^4 p}{(2\pi)^4} \frac{e^{i p(x-y)}}{p^2 + m^2} \quad (\text{eq. 32.2})$$

que não tem polos. A rotação de volta para Minkowski, assim como no caso do oscilador forçado (pg 28) leva a polos ($|p| = \pm i m$), então a rotação feita em p^0 deve ser de $(\pi/2 - \epsilon)$ ao invés de $(\pi/2)$:

$$p_E^0 = e^{-i(\frac{\pi}{2} - \epsilon)} p^0 = -i(p^0 + i\epsilon)$$

$$p_E^2 + m^2 = (p_E^0)^2 + (\vec{p}^2) + m^2 = -(p^0 + i\epsilon)^2 + (\vec{p}^2) + m^2 = -\underbrace{(p^0)^2}_{-p_\mu p^\mu} + (\vec{p}^2) + m^2 - i\epsilon = -p^2 + m^2 - i\epsilon$$

e obtemos (agora tudo no espaço de Minkowski):

$$E \cdot x_E = p_\mu x_\mu + \vec{p} \cdot \vec{x} = (-i p^0)(i x^0) + \vec{p} \cdot \vec{x} \rightarrow -p_\mu x^\mu$$

$$\Delta(t_E = it, \vec{x}; y=0) = \mathcal{D}_F(t, \vec{x}) = \int \frac{d^4 p}{(2\pi)^4} \frac{i e^{-i p x}}{p^2 - m^2 + i\epsilon} \quad (\text{eq. 32.3})$$

Teorema de Wick:

Vejamos que forma toma o teorema de Wick neste formalismo. Considere a função:

$$F[\psi\{\phi\}] = \phi^2(x_1) \phi(x_2) \phi^4(x_3)$$

$$\langle 0|F[\psi\{\phi\}]|0\rangle = \int \mathcal{D}\phi e^{-S_0[\phi]} \phi^2(x_1) \phi(x_2) \phi^4(x_3)$$

Note que: $\frac{\delta}{\delta J(x_1)} e^{\mathcal{J}\cdot\phi} = e^{\mathcal{J}\cdot\phi} \frac{\delta}{\delta J(x_1)} \left(\int d^4x \mathcal{J}(x) \phi(x) \right) = e^{\mathcal{J}\cdot\phi} \phi(x_1)$

$\mathcal{J}\cdot\phi = \int d^4x \mathcal{J}(x) \phi(x)$ $\frac{\delta \mathcal{J}(x)}{\delta J(x_1)} = \delta^4(x-x_1)$

Logo:

$$\langle 0|F[\psi\{\phi\}]|0\rangle = \left(\frac{\delta}{\delta J(x_1)} \right)^2 \frac{\delta}{\delta J(x_2)} \left(\frac{\delta}{\delta J(x_3)} \right)^4 \left(\int \mathcal{D}\phi e^{-S_0[\phi] + \mathcal{J}\cdot\phi} \right) \Big|_{\mathcal{J}=0}$$

$Z_0[\mathcal{J}=0]$ → teoria livre

Podemos, de fato, fazer o mesmo para uma função arbitrária (caso ela não seja um polinômio, podemos considerar que está definida por sua série de potências):

$$\langle 0|F[\psi\{\phi\}]|0\rangle_{\mathcal{J}} = F\left[\left\{\frac{\delta}{\delta \mathcal{J}}\right\}\right] Z_0[\mathcal{J}] \quad (\text{eq. 33.1})$$

Voltando então na fórmula de Dyson (eq. 31.3), temos:

$$Z[\mathcal{J}] = \int \mathcal{D}\phi e^{-S_0[\phi] - S_I[\phi] + \mathcal{J}\cdot\phi} = \langle 0| e^{-\int d^4x V(\phi(x))} |0\rangle_{\mathcal{J}}$$

$F[\phi]$

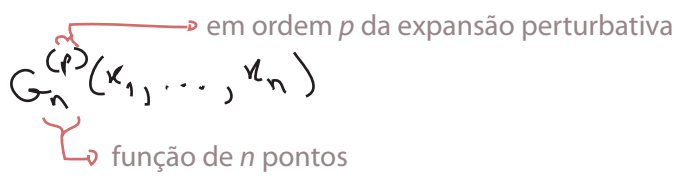
$$Z[\mathcal{J}] = e^{-\int d^4x V\left(\frac{\delta}{\delta \mathcal{J}(x)}\right)} Z_0[\mathcal{J}] = e^{-\int d^4x V\left(\frac{\delta}{\delta \mathcal{J}(x)}\right)} e^{\frac{1}{2} \mathcal{J} \cdot \Delta \cdot \mathcal{J}} \quad (\text{eq. 33.2})$$

interação parte livre (Δ é o propagador da teoria livre)

Não é muito óbvio, mas este é o teorema de Wick no formalismo de integrais de trajetória. De novo temos uma solução exata da teoria interagente (neste caso a função de partição), mas esta só é útil se pudermos expandir a exponencial da interação e truncar a expansão, ou seja, em teoria de perturbação.

Regras de Feynman

Para perceber que a equação 33.2 é de fato equivalente ao teorema de Wick, vamos calcular algumas funções de green usando-a. Definindo a notação:



Podemos obter estas funções a partir do funcional gerador, também calculado até alguma ordem em teoria de perturbação:

$$\begin{aligned}
 \mathbb{Z}[J] &= e^{-\int d^4x \mathcal{V}\left(\frac{\delta}{\delta J(x)}\right)} e^{\frac{1}{2} J \cdot \Delta \cdot J} = \\
 &= \left[1 - \int d^4x \mathcal{V}\left(\frac{\delta}{\delta J(x)}\right) + \frac{1}{2!} \int d^4x \mathcal{V}\left(\frac{\delta}{\delta J(x)}\right) \int d^4y \mathcal{V}\left(\frac{\delta}{\delta J(y)}\right) + \dots \right] e^{\frac{1}{2} J \cdot \Delta \cdot J} = \\
 &\equiv \mathbb{Z}_0[J] + \mathbb{Z}_1[J] + \mathbb{Z}_2[J] + \dots \quad (\text{eq. 34.1})
 \end{aligned}$$

$$G_n^{(p)}(x_1, \dots, x_n) = \frac{\delta}{\delta J(x_1)} \dots \frac{\delta}{\delta J(x_n)} \mathbb{Z}_p[J] \Big|_{J=0} \quad (\text{eq. 34.2})$$

O objeto mais simples que podemos calcular é:

$$\begin{aligned}
 G_1^{(0)}(x_1)_J &= \frac{\delta}{\delta J(x_1)} e^{\frac{1}{2} J \cdot \Delta \cdot J} = e^{\frac{1}{2} J \cdot \Delta \cdot J} \frac{\delta}{\delta J(x_1)} \left\{ \frac{1}{2} \int d^4x d^4x' J(x) \Delta(x, x') J(x') \right\} = \\
 &= e^{\frac{1}{2} J \cdot \Delta \cdot J} \frac{1}{2} \int d^4x d^4x' \left\{ \underbrace{\delta^4(x-x_1) \Delta(x, x')}_{\vdots} J(x') + J(x) \underbrace{\Delta(x, x')}_{\vdots} \delta^4(x'-x_1) \right\} = \\
 &= e^{\frac{1}{2} J \cdot \Delta \cdot J} \int d^4x \underbrace{\Delta(x_1, x)}_{(\Delta \cdot J)(x_1)} J(x) = \\
 &= (\Delta \cdot J)(x_1) e^{\frac{1}{2} J \cdot \Delta \cdot J}
 \end{aligned}$$

$\frac{\delta}{\delta J(x)} e^{\int d^4x' \dots} = \int d^4x' \dots e^{\int d^4x' \dots}$

que, para $J=0$, é nula: $G_1^{(0)}(x_1) = 0$ (eq. 34.3)

É fácil ver que todas as funções com um número ímpar de pontos são nulas, pois temos dois J 's em Z e fazendo um número ímpar de derivadas vai sobrar sempre um J multiplicando tudo, o que anula a função quando fazemos $J = 0$.

$$k = 0, 1, 2, \dots \Rightarrow G_{2k+1}^{(0)}(x_1, \dots, x_{2k+1}) = 0 \quad (\text{eq. 35.1})$$

A função de 2 pontos fica:

$$G_2^{(0)}(x_1, x_2)_J = \frac{\delta}{\delta J(x_1)} \underbrace{\frac{\delta}{\delta J(x_2)} e^{\frac{1}{2} J \cdot \Delta \cdot J}}_{G_1^{(0)}(x_2)_J} = \frac{\delta}{\delta J(x_1)} \left[(\Delta \cdot J)(x_2) e^{\frac{1}{2} J \cdot \Delta \cdot J} \right] =$$

$$\frac{\delta}{\delta J(x_1)} (\Delta \cdot J)(x_2) = \frac{\delta}{\delta J(x_1)} \int d^4 x \Delta(x, x_2) J(x) = \int d^4 x \Delta(x, x_2) \delta(x - x_1) = \Delta(x_1, x_2)$$

$$= \Delta(x_1, x_2) e^{\frac{1}{2} J \cdot \Delta \cdot J} + (\Delta \cdot J)(x_2) (\Delta \cdot J)(x_1) e^{\frac{1}{2} J \cdot \Delta \cdot J}$$

$\frac{\delta}{\delta J(x_1)} \left(\overset{\circ}{x_2} \text{---} \overset{\circ}{x_1} \right) = \overset{\circ}{x_2} \text{---} \overset{\circ}{x_1}$

$\frac{\delta}{\delta J(x_1)} \frac{\delta}{\delta J(x_2)} e^{\overset{\circ}{x_1} \text{---} \overset{\circ}{x_2}} = \left(\overset{\circ}{x_2} \text{---} \overset{\circ}{x_1} + \overset{\circ}{x_1} \text{---} \overset{\circ}{x_2} \right) e^{\overset{\circ}{x_1} \text{---} \overset{\circ}{x_2}}$

$J = 0 \Rightarrow G_2^{(0)}(x_1, x_2) = \Delta(x_1, x_2) \leftrightarrow \overset{\circ}{x_1} \text{---} \overset{\circ}{x_2}$

A função de 3 pontos é zero, como já adiantamos, pois:

$$G_3^{(0)}(x_1, x_2, x_3)_J = \frac{\delta}{\delta J(x_3)} G_2^{(0)}(x_1, x_2)_J = \left[\Delta(x_1, x_2) (\Delta \cdot J)(x_3) + \Delta(x_2, x_3) (\Delta \cdot J)(x_1) + \Delta(x_1, x_3) (\Delta \cdot J)(x_2) + (\Delta \cdot J)(x_2) (\Delta \cdot J)(x_1) (\Delta \cdot J)(x_3) \right] e^{\frac{1}{2} J \cdot \Delta \cdot J}$$

(J = 0)

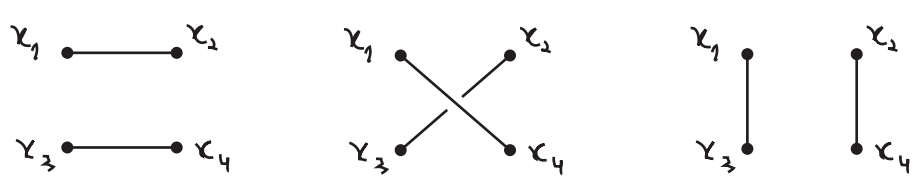
A próxima função não trivial é (exercício): $\frac{\delta}{\delta J(x_1)} \left[\overset{\circ}{x_1} \text{---} \overset{\circ}{x_2} \text{---} \overset{\circ}{x_3} \text{---} \overset{\circ}{x_4} \right] = \overset{\circ}{x_1} \text{---} \overset{\circ}{x_2} \text{---} \overset{\circ}{x_3} \text{---} \overset{\circ}{x_4}$

$$G_4^{(0)}(x_1, x_2, x_3, x_4) = \frac{\delta}{\delta J(x_1)} \dots \frac{\delta}{\delta J(x_4)} e^{\frac{1}{2} J \cdot \Delta \cdot J} =$$

$$= \Delta(x_1, x_2) \Delta(x_3, x_4) + \Delta(x_1, x_3) \Delta(x_2, x_4) + \Delta(x_1, x_4) \Delta(x_2, x_3)$$

(eq. 35.2)

Que, em diagramas, é exatamente o mesmo que obtivemos na caso canônico:



de onde fica claro que a lógica por trás do Teorema de Wick (conectar os pontos externos de todas as formas possíveis) aqui é implementada pela regra do produto da derivada.

Passemos para o caso com interação, considerando agora a teoria $\lambda\phi^3$:

$$V(\phi) = \frac{\lambda}{3!} \phi^3 \quad (\text{note que só queremos ver como saem as regras de Feynman, esta teoria é problemática pois o potencial não tem mínimo global, e energias infinitamente negativas são permitidas})$$

Em ordem λ , temos:

$$\begin{aligned} \mathbb{Z}_1[J] &= - \int d^4x V\left(\frac{\delta}{\delta J(x)}\right) e^{\frac{1}{2} J \cdot \Delta \cdot J} = - \int d^4x \frac{\lambda}{3!} \left(\frac{\delta}{\delta J(x)}\right)^3 e^{\frac{1}{2} J \cdot \Delta \cdot J} = \\ &= -\frac{\lambda}{3!} \int d^4x \left(\frac{\delta}{\delta J(x)}\right)^2 \left[(\Delta \cdot J)(x) e^{\frac{1}{2} J \cdot \Delta \cdot J} \right] = -\frac{\lambda}{3!} \int d^4x \left(\frac{\delta}{\delta J(x)}\right) \left[\Delta(x, x) + (\Delta \cdot J)^2(x) \right] e^{\frac{1}{2} J \cdot \Delta \cdot J} = \\ &= -\frac{\lambda}{3!} \int d^4x \left[\Delta(x, x) (\Delta \cdot J)(x) + \Delta(x, x) (\Delta \cdot J)(x) + (\Delta \cdot J)(x) \Delta(x, x) + (\Delta \cdot J)^3(x) \right] e^{\frac{1}{2} J \cdot \Delta \cdot J} = \\ &= -\frac{\lambda}{3!} \int d^4x \left[3 \Delta(x, x) (\Delta \cdot J)(x) + (\Delta \cdot J)^3(x) \right] e^{\frac{1}{2} J \cdot \Delta \cdot J} \quad (\text{eq. 36.1}) \end{aligned}$$

Note que este funcional gerador agora tem sempre potências ímpares de J , de forma que as funções de n pontos serão nulas para n par:

$$G_{2k}^{(1)}(x_1, \dots, x_{2k}) = 0 \quad (\text{eq. 36.2})$$

A função de 1 ponto é dada por:

$$\begin{aligned} G_1^{(1)}(x_1) &= \frac{\delta}{\delta J(x_1)} \mathbb{Z}_1[J] \Big|_{J=0} = -\frac{\lambda}{3!} \int d^4x \left[3 \Delta(x, x) \Delta(x, x_1) + 3 \Delta(x, x) (\Delta \cdot J)(x) (\Delta \cdot J)(x_1) + \right. \\ &\quad \left. + 3 \Delta(x, x_1) (\Delta \cdot J)(x) + (\Delta \cdot J)^3(x) (\Delta \cdot J)(x_1) \right] e^{\frac{1}{2} J \cdot \Delta \cdot J} \Big|_{J=0} = \\ &= -\frac{\lambda}{2} \int d^4x \Delta(x, x) \Delta(x, x_1) \end{aligned}$$

cujo diagrama é:

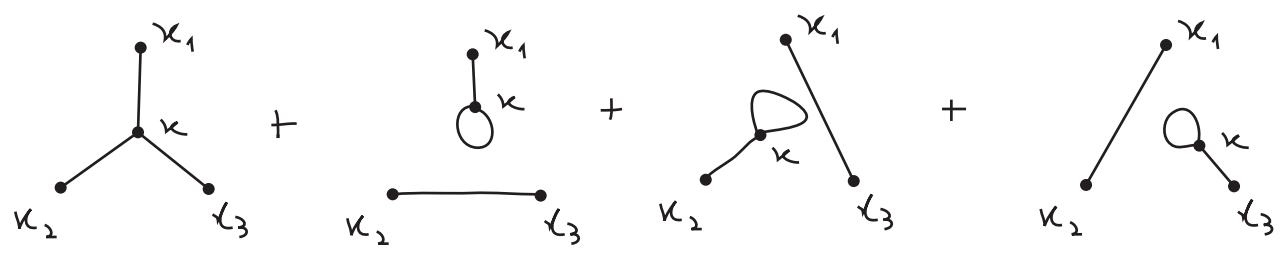


A função de 2 pontos dá zero (cheque!) e a função de 3 pontos é:

$$G_3^{(1)}(x_1, x_2, x_3) = \frac{\delta}{\delta J(x_1)} \frac{\delta}{\delta J(x_2)} \frac{\delta}{\delta J(x_3)} Z_1[J] \Big|_{J=0} =$$

$$= -\lambda \int d^d x \left\{ \Delta(x, x_1) \Delta(x, x_2) \Delta(x, x_3) + \frac{1}{2} \Delta(x, x) [\Delta(x, x_1) \Delta(x, x_3) + \Delta(x, x_2) \Delta(x, x_3) + \Delta(x, x_3) \Delta(x, x_2)] \right\}$$

que em diagramas fica:



Podemos obter as bolhas no vácuo calculando diretamente a função de 0 pontos, dada pelo próprio funcional gerador (pois fazemos zero derivadas), que em segunda ordem de perturbação é:

$$Z_2[J] = + \frac{1}{2!} \int d^d x \frac{\lambda}{3!} \left(\frac{\delta}{\delta J(x)} \right)^3 \int d^d y \frac{\lambda}{3!} \left(\frac{\delta}{\delta J(y)} \right)^3 e^{\frac{1}{2} J \cdot \Delta \cdot J}$$

ao invés de fazer a regra da cadeia, posso pensar esta exponencial em termos de sua expansão. Como temos 6 derivadas em J e no fim faremos J=0, somente o termo com 6 J's vai sobreviver

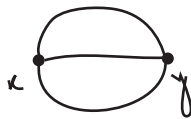
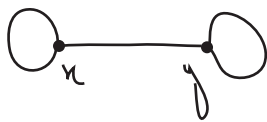
$$Z_2[J=0] = \frac{1}{2!} \int d^d x \frac{\lambda}{3!} \left(\frac{\delta}{\delta J(x)} \right)^3 \int d^d y \frac{\lambda}{3!} \left(\frac{\delta}{\delta J(y)} \right)^3 \left\{ \frac{1}{3!} \left(\frac{1}{2} \right)^3 \int d^3 z_1 d^3 z_2 d^3 z_3 d^3 z'_1 d^3 z'_2 d^3 z'_3 \times \right.$$

$$\left. \frac{1}{2} \left(\frac{1}{2} \right)^3 \int d^3 z_1 d^3 z_2 d^3 z_3 d^3 z'_1 d^3 z'_2 d^3 z'_3 \times \right\} \Big|_{J=0}$$

exercício

$$Z_2[J=0] = \frac{\lambda^2}{2^3} \int d^d x d^d y \Delta(x, x) \Delta(x, y) \Delta(y, y) + \frac{\lambda^2}{2 \cdot 3!} \int d^d x d^d y \Delta^3(x, y)$$

em termos de diagramas (note que os fatores de simetria também já saíram certos):



Regras de Feynman no espaço das posições

Primeiramente vamos re-escrever o teorema de Wick em um formato mais útil para obter as regras de Feynman:

$$Z[J] = e^{\frac{1}{2} \frac{\delta}{\delta \phi_a} \cdot \Delta \cdot \frac{\delta}{\delta \phi_a}} \left\{ e^{-\int d^4x V(\phi_a) + J \cdot \phi_a} \right\} \Big|_{\phi_a=0} =$$

$$= \text{EXP} \left[\frac{1}{2} \int d^4x d^4y \Delta(x-y) \frac{\delta}{\delta \phi_a(x)} \frac{\delta}{\delta \phi_a(y)} \right] \left\{ e^{-\int d^4x V(\phi_a) + J \cdot \phi_a} \right\} \Big|_{\phi_a=0} \quad (\text{eq. 38.1})$$

... ..

$$\text{eq. 33.2} \rightarrow Z[J] = e^{-\int d^4x V\left(\frac{\delta}{\delta J(x)}\right)} \left\{ e^{\frac{1}{2} J \cdot \Delta \cdot J} \right\}$$

não ficaremos carregando esta notação, mas perceba que este campo que fazemos ir a zero é o campo clássico, e:

$$J \rightarrow 0 \Leftrightarrow \phi_a = 0$$

\\ Demonstração //

Essencialmente queremos provar que, dadas duas funções de múltiplas variáveis (mesmo número para ambas):

$$F(x) = F(x_1, \dots, x_n) \quad G(y) = G(y_1, \dots, y_n)$$

$$\Rightarrow F\left(\frac{\partial}{\partial x}\right) G(x) = G\left(\frac{\partial}{\partial y}\right) \left[F(y) e^{x \cdot y} \right]_{y=0} \quad (\text{Lemma de Coleman})$$

(eq. 38.2)

PROVA: podemos considerar a série de Fourier de F e G e aí basta provar o Lemma acima para

$$F(x) = e^{a \cdot x} \quad G(y) = e^{b \cdot y}$$

$$\left(a_1 \frac{\partial}{\partial x_1} + a_2 \frac{\partial}{\partial x_2} + \dots \right)^m e^{b_1 x_1 + b_2 x_2 + b_3 x_3 + \dots} \quad \left\{ \begin{aligned} \frac{\partial}{\partial x_i} e^{b \cdot x} &= b_i e^{b \cdot x} \\ \left(\frac{\partial}{\partial x_i} \right)^n e^{b \cdot x} &= (b_i)^n e^{b \cdot x} \end{aligned} \right.$$

$$F\left(\frac{\partial}{\partial x}\right) G(x) = e^{a \cdot \frac{\partial}{\partial x}} e^{b \cdot x} = \sum_m \frac{1}{m!} \left(a \cdot \frac{\partial}{\partial x} \right)^m e^{b \cdot x} = \sum_m \frac{1}{m!} (a \cdot b)^m e^{b \cdot x} = e^{b \cdot (a+x)}$$

OK!

$$G\left(\frac{\partial}{\partial y}\right) \left[F(y) e^{x \cdot y} \right]_{y=0} = e^{b \cdot \frac{\partial}{\partial y}} \left[e^{a \cdot y} e^{x \cdot y} \right]_{y=0} = e^{b \cdot (a+x)} \left[e^{a \cdot y} e^{x \cdot y} \right]_{y=0} = e^{b \cdot (a+x)}$$

$$\underbrace{x = \{x_1, \dots, x_n\}}_{\text{vetor}} \rightarrow \underbrace{J(x)}_{\text{vetor}}$$

$$y = \{y_1, \dots, y_n\} \rightarrow \phi(x)$$

estamos generalizando de um conjunto discreto de variáveis para um contínuo

$$\hookrightarrow \boxed{F\left[\frac{\delta}{\delta J}\right] G[J] = G\left[\frac{\delta}{\delta \phi}\right] \left[F[\phi] e^{J \cdot \phi} \right]_{\phi=0}} \quad (\text{eq. 39.1})$$

Logo, partindo do teorema de Wick na forma anterior:

$$Z[J] = \underbrace{e^{-\int d^4x V\left(\frac{\delta}{\delta J(x)}\right)}}_{F\left[\frac{\delta}{\delta J}\right]} \underbrace{\left\{ e^{\frac{1}{2} J \cdot \Delta \cdot J} \right\}}_{G[J]} = \underbrace{e^{\frac{1}{2} \frac{\delta}{\delta \phi} \cdot \Delta \cdot \frac{\delta}{\delta \phi}}}_{G\left[\frac{\delta}{\delta \phi}\right]} \underbrace{\left\{ e^{-\int d^4x V(\phi)} e^{J \cdot \phi} \right\}}_{\left[F[\phi] e^{J \cdot \phi} \right]_{\phi=0}}_{\phi=0}$$

que é a eq. 38.1

Podemos então obter as regras de Feynman para um potencial mais geral:

$$V(\phi) = \lambda \phi^p$$

$$G_n(x_1, \dots, x_n) = \left. \frac{\delta^n Z[J]}{\delta J(x_1) \dots \delta J(x_n)} \right|_{J=0} = \frac{\delta^n}{\delta J(x_1) \dots \delta J(x_n)} \left\{ e^{\frac{1}{2} \frac{\delta}{\delta \phi} \cdot \Delta \cdot \frac{\delta}{\delta \phi}} \left[e^{-\int d^4x V(\phi) + J \cdot \phi} \right]_{\phi=0} \right\}_{J=0}$$

$$= e^{\frac{1}{2} \frac{\delta}{\delta \phi} \cdot \Delta \cdot \frac{\delta}{\delta \phi}} \left\{ \phi(x_1) \dots \phi(x_n) e^{-\int d^4x V(\phi) + J \cdot \phi} \right\}_{\phi=0, J=0}$$

este termo já se tornou obsoleto, pois depois das derivadas em ϕ , qualquer termo que sobrar com J multiplicado vai ser nulo (quando $J=0$)