

خلاصه مطالب قبلی

۱) فرآیندهای متنومی در طبیعت هستند که دارای تغییر فاز (تغییر در پایداری نظم) هستند و این نوع گذارها را

که نقطه بحرانی نامیده می شود در آن نقطه، مشاهده می شود که خاصیت مفهومی را بنده (بیان ریاضی) قرار خود متسلسل می کند

۲) انقضی مفهومی نبوی Wisdom رابطه بین نهادها است آوردیم.

$$f([K]) \rightarrow f(R_\theta[K]) = l f([K])$$

۳) خاصیت مفهومی در بیان ریاضی $RG = ROROI$ متغیر خاص مفهومی می شود

۴) به صورت گرافیکی در $1+1D$ ، $1+2D$ نشان داریم که RG چگونه کار می کند

۵) نقطه بحرانی به دلیل بازبینی کردن چیزی عوض نمی شود

$$R_\theta[K' = K^*] = K^*$$

۶) تابع β تولید کردیم \leftarrow ریشه تابع β نقطه بحرانی است
ریشه مشتق تابع β \leftarrow نقاط بحرانی را می دهد

۷) برای بررسی این مدل های عملی نیاز داریم از حالت کریم و f به f آوردیم \leftarrow سازه گیت

۸) بدنه H و RG بدون احتمال \leftarrow نماهای مفهومی است

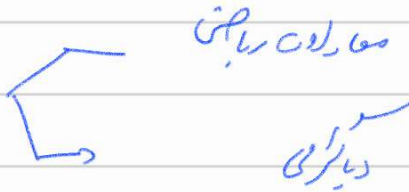
$$\int d^d x F \phi \quad d - x_\phi = x_F$$

$\uparrow \quad \nwarrow$
 $x_F \quad x_\phi$

اعلم H که در نظر داریم کوسر ببرد (9)

$$H = H_0 + U$$

لیدریش کردیم، همفریلا نیج، ضربیه مختلف شدی چون بعضی می شوند



$\mathcal{O}(u^2)$ در $d < 4$ اقلیل خراب می شود. (10)

$$\epsilon = 4 - d \begin{cases} d > 4 & \epsilon < 0 \\ d < 4 & \epsilon > 0 \end{cases}$$

Wilson-Fisher fixed point ← $\mathcal{O}(u^3)$ در نظر داریم محدود شدیم

$$u \rightarrow u_\ell = \ell^{x_u} u$$

$$x_u < 0$$

Irrelevant

در ادامه می خواهیم ← $\mathcal{O}(u^3)$ ← WF-fixed Point

← طریقی انتظاره از چه اقلیل در ابعاد (d) می شود؟

Chapter 12 Goldenfeld

$$Z = \int \mathcal{D}\eta \, e^{-\beta L(\bar{\eta})} = \int \mathcal{D}\eta \, e^{-\mathcal{H}}$$

$\beta\mathcal{H} \equiv \mathcal{H} = \text{Dimensionless quantity}$

$$L \equiv \int d^d r \left\{ \frac{1}{2} \gamma (\nabla \eta)^2 + a t \eta^2 + \frac{1}{2} b \eta^4 - h \eta \right\}$$

$\underline{b \neq 0} \leftarrow t < 0 \leftarrow \text{نقطة الانتقال}$

$$\Phi \equiv (\beta \gamma)^{1/2} \eta$$

$$\frac{r_0}{2} \equiv \frac{a t}{\gamma} = \frac{1}{2} \bar{a} t \rightarrow r_0 \equiv \bar{a} t$$

$$\frac{u_0}{4} \equiv \frac{1}{2} \frac{b}{\beta \gamma^2}$$

$h=0$ فرض کنیم

بدون تعديلات

$$\mathcal{H}_{\text{eff}}(\{\phi\}, [K]) = \beta L = \int d^d r \left[\frac{1}{2} (\nabla \phi)^2 + \frac{1}{2} r_0 \phi^2 + \frac{1}{4} u_0 \phi^4 \right]$$

$$Z([K]) = \int \mathcal{D}\phi \, e^{-\mathcal{H}_{\text{eff}}(\{\phi\}, [K])}$$

بدون تعديلات

$$\left[\int d^d r \frac{(\nabla \phi)^2}{2} \right] = 1 \rightarrow L^d L^{-2} [K]^2 = 1$$

$$\boxed{[K] = L^{1-d/2}}$$

$$\left[\int d^d r \frac{1}{2} r_0 \phi^2 \right] = 1 \rightarrow L^d [r_0] [\phi]^2 = 1$$

$$[r_0] = L^{-2} \rightarrow \xi^{-2} \sim L^{-2}$$

$$\left[\int d^d r \frac{u_0}{4} \phi^4 \right] = 1 \rightarrow L^d [u_0] [\phi]^4 = 1$$

$[u_0] = L^{d-4}$

$d > 4$
 $d < 4$

انتظاریم این معادله را

به اختصار در زیر می بینیم

$$H_{\text{eff}} = H_0 + U$$

$$= \underbrace{\int d^d r \left(\frac{1}{2} (\nabla \phi)^2 + r_0 \phi^2 \right)}_{\text{Gaussian}} + \underbrace{\int d^d r \frac{u_0}{4} \phi^4}_{\text{Perturbative}}$$

$\sim \lambda \phi^4$

$$\left\{ \begin{array}{l} \varphi \equiv \frac{\phi}{L^{1-d/2}} \\ \bar{u}_0 \equiv \frac{u_0}{L^{d-4}} \end{array} \right. \Rightarrow \left\{ \begin{array}{l} r_0 = \bar{a} t \\ r_0 = L^{-2} \\ \bar{u}_0 = u_0 L^{4-d} \end{array} \right.$$

به اختصار

$$\bar{u}_0 = L^{4-d} u_0 = r_0^{\frac{d-4}{2}} u_0 = (\bar{a})^{\frac{d-4}{2}} t^{\frac{d-4}{2}} u_0$$

رنگه نقطه ثابت کور $t=0$ در \bar{u}_0 و \bar{u}_0 را

$\bar{u}_0 \sim t^{\frac{d-4}{2}}$ u_0 $d > 4, t=0 \quad \mu > 0 \rightarrow \bar{u}_0 \rightarrow 0$
 این به ترتیب $d > 4$ و $\mu > 0$ است و در صورت $d < 4$ و $\mu < 0$ $\bar{u}_0 \rightarrow \infty$ می شود.

$\mathcal{O}(\bar{u}_0^3)$ ← هم احتمالاً نقطه جانی کور در \bar{u}_0 است

Ex: RG for Gaussian model

$t > 0$ \bar{u}_0 کی

$$H_0 = \int d^d x \left[\frac{1}{2} (\nabla s)^2 + \frac{1}{2} r_0 s^2 \right]$$

↓

F.T.

$$\bar{H}_0 = \int d^d q \frac{1}{2} (r_0 + q^2) |S(q)|^2$$

↓

$$RG = R \circ R \circ I$$

$$q \rightarrow q' = lq$$

$$S(q) \rightarrow S'(q) = \frac{S(q)}{z}$$

$$z = l^{1+d/2}$$

$$(t) \leftarrow r_0 \rightarrow r_0(l) = l^{-2} r_0$$

$$\begin{cases} x_s = 1 + d/2 \\ x_t = x_{r_0} = -d + 2x_s \\ x_h = 1 + d/2 \end{cases}$$

از طرفی در استفاده از فرض مقیاسی Widom

$$M \sim |h|^{1/\delta}$$

$$M \sim |t|^\beta$$

$$X \sim |t|^{-\gamma}$$

$$C \sim |t|^{-\alpha}$$

$$d = 2 - \alpha$$

$$\beta = \frac{d-2}{4}$$

$$\gamma = 1$$

$$\delta = \frac{d+2}{d-2}$$

$$\underbrace{\quad}_{\text{Widom}} \quad \underbrace{\quad}_{\text{RG}}$$

برای RG

$$\beta = \frac{1-b}{a} = \frac{1-x_h}{x_t}$$

$$\delta = \frac{x_h}{1-x_h} = \frac{d+2}{d-2}$$

$$\beta = \frac{d-2}{4} = \frac{1-x_h}{x_t} = \frac{1-(1+\frac{d}{2})}{2} = -\frac{d}{4}$$

$$\delta = \frac{d+2}{d-2} = \frac{x_h}{1-x_h} = -\frac{d+2}{4}$$

در β از δ از RG و $Widom$ متناقض می‌باشد.

مدت زمان $t < 0$ به t می‌گردد

$$f(t, h, u_0) = l^{-d} f(l^{-x_t} t, l^{-x_h} h, l^{-x_{u_0}} u_0)$$

$$M = -\frac{1}{k_B T} \left. \frac{\partial f}{\partial h} \right|_{h=0} = l^{-d} M(l^{-x_t} t, l^{-x_h} h, l^{-x_{u_0}} u_0) \Big|_{h=0}$$

$$M(t, 0, u_0) = l^{-d} M(l^{-x_t} t, 0, l^{-x_{u_0}} u_0) \sim |t|^\beta$$

$$l^{-x_t} t = 1$$

$$M(t, 0, u_0) = t^{\frac{d-x_h}{x_t}} M(1, 0, t^{-\frac{x_{u_0}}{x_t}} u_0) \sim |t|^\beta$$

در صورتی که β را می‌خواهیم

$$\sim t^{\frac{d-x_h}{x_t}}$$

$$\beta = \frac{d-x_h}{x_t}$$

$$M = \sqrt{-\frac{a_2}{a_4}}, t < 0$$

در صورتی که $t < 0$ $u_0 \neq 0$

$$M \sim a_4^{-1/2} \sim u_0^{-1/2}$$

$$M(t, 0, u_0) \sim u_0^{-1/2}$$

استقلال از اینکه در معادله کار می کنیم یعنی حتی $d > 4$ ($x_u < 0$)

u_0 یک متغیر خطرناک است (مطمئن)

u_0 is a dangerous irrelevant variable.

یک سازوکار در این تئوری داریم β ، δ

$$M(t, 0, u_0) = t^{-\frac{(x_h - d)}{x_t}} M(1, 0, u_0 t^{-\frac{x_{u_0}}{x_t}})$$

$$M(t, 0, u_0) \sim u_0^{-1/2}$$

$$M(t, 0, u_0) = t^{-\frac{(x_h - d)}{x_t}} \left(t^{-\frac{x_{u_0}}{x_t}} \right)^{-1/2}$$

$$M(t) \sim t^{-\frac{(x_h - d)}{x_t} + \frac{x_{u_0}}{2x_t}}$$

$$\beta = -\frac{(x_h - d)}{x_t} + \frac{x_{u_0}}{2x_t}$$

for $d=4 \rightarrow \beta = 1/2$

بزرگ δ هم به صورت زیر می آید

$$M(0, h, u_0) = h^{-\frac{(x_h - d)}{x_h}} M(0, 1, u_0 h^{-\frac{x_{u_0}}{x_h}})$$

$$M \sim u_0^{-1/3} \quad (h \neq 0)$$

$d=4$ $M(0, h, u_0) \sim h^{-\frac{(x_h - d)}{x_h}} h^{-\frac{x_{u_0}}{3x_h}}$

$$\frac{1}{\delta} = -\frac{(x_h - d)}{x_h} + \frac{1}{3} \frac{x_u}{x_h} = \frac{1}{3}$$

کے بارے میں خواہد بود۔

ہیں تاہم سب سے پہلے u کے "d" دانیے

$$\epsilon = 4 - d \begin{cases} \epsilon < 0 \rightarrow u_0 = \text{اختلاف} \\ \epsilon > 0 \rightarrow u_0 = \text{تقریباً اختلاف} \end{cases}$$

$$\mathcal{O}(u_0^3)$$

← RG کے ساتھ ساتھ

Wilson-Fisher fixed point

$$\underline{\underline{\alpha_u < 0}}$$

$$\mathcal{O}(u^3)$$

$$H = H_0 + u$$

← کی طرف

$$\mathcal{O}(u^2)$$

$$t \rightarrow \bar{t} = t + \dots$$

