

$$\xi \sim |t_1(T)|^{-1/y_1} \quad \text{hatványfü. viselkedés}$$

$$\bullet \text{ def: } \xi \sim |t|^{-\nu} \rightarrow \boxed{\nu = \frac{1}{y_1}}$$

- Ezt viselkedés függ t_2 -től! \rightarrow univzalitás
(pontosan melyik vsz.-t vizsgáljuk...)

$$f(t_1(T), t_2(T)) = b^{-d} f(b^{y_1} t_1(T), b^{y_2} t_2(T))$$

$$f(t_1(T), t_2(T)) = \left| \frac{t_{10}}{t_1(T)} \right|^{-\frac{d}{y_1}} f(\pm t_{10}, 0) \quad \text{hatványfü.}$$

$t_1(T) \rightarrow 0$

$$f \sim |t_1(T)|^{\frac{d}{y_1}} = |t_1(T)|^{d\nu}$$

$$\text{def: } f \sim |t|^{2-\alpha} \rightarrow \boxed{2-\alpha = d\nu}$$

RG biztosítja a hiperskalár-t.

- \forall vsz. anit a fixpont vsz., ugyanaz a krit. viselkedést mutatja.

- sorfejtéssel lehet skálázáshoz konvergiencia szabályt

\hookrightarrow konvergiencia anélkül $t_2(T)$ -vel \rightarrow már nem univerzális

- RG elég flexibilis \rightarrow sd vsz.-hez igazítani lehet.

[2019.12.04.]

Skálázás

- paraméterek: K, H

- kritikus felületen $H=0 \rightarrow$ releváns változó, mint t .

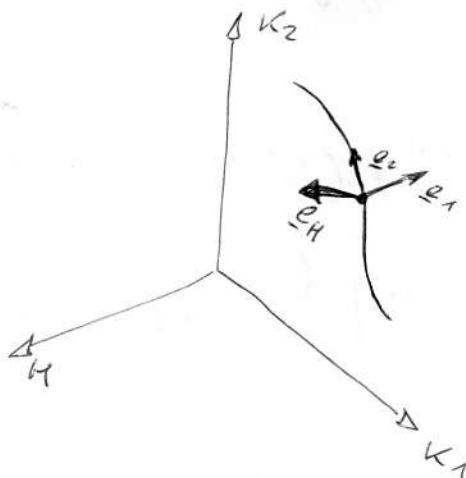
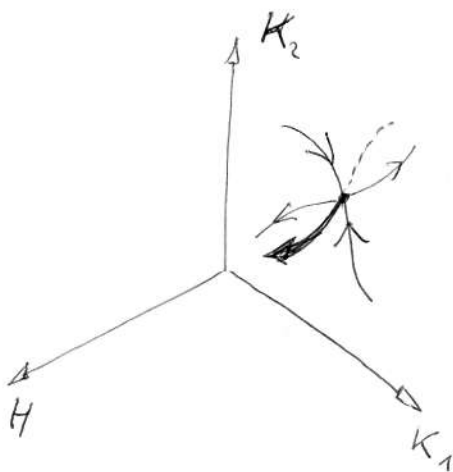
- szimmetria: $H \leftrightarrow -H$

\hookrightarrow nem jelenik meg lineáris rendben H .

• új transzformáció:

$$\left(\begin{array}{c|c} L & 0 \\ \hline 0 & b^{y_H} \end{array} \right)$$

$y_H > 0$, H relatív változó



$$f(t_1, t_0, H) = b^{-d} f(b^{y_1} t_1, b^{y_2} t_2, b^{y_H} H)$$

$$y_1 > 0, y_H > 0, y_2 < 0$$

$$b^{y_1} |t_1| = t_{10}$$

$$b = \left| \frac{t_0}{t_1} \right|^{1/y_1}$$

$$f(t_1, t_2, H) = \left| \frac{t_1}{t_0} \right|^{\frac{d}{y_1}} f\left(\pm t_{10}, \underbrace{\left| \frac{t_1}{t_0} \right|^{-\frac{y_2}{y_1}} t_2}_{\rightarrow 0}, \underbrace{\left| \frac{t_1}{t_0} \right|^{\frac{y_H}{y_1}} H}_{\text{diagonal szelvény ha } H=0}\right)$$

$$t_1(T) \rightarrow 0 \text{ eset} \\ (T \rightarrow T_c)$$

skálarzás: $f(t, H) = |t|^{2-\alpha} \tilde{F}\left(\frac{H}{|t|^\Delta}\right)$

~> exponenseket összeigazíthatjuk.

$$2 - \alpha = \frac{d}{J_1} = dv$$

$$\Delta = \frac{\mu v}{2\mu} = \frac{y_H}{y_1}$$

$$\Rightarrow \mu = \frac{1}{y_H}$$

$\leadsto t_2$ létezése \leadsto univerzalitás

Ezt viselkedés függ attól, hogy a sz.
hol metszi a görbét.

• Ezen sz.-re egyéb relációt is lehet vezetni.

nemlineáris skálázással

• Elterjesztés a fixpont és lin. öngy. síkjára.

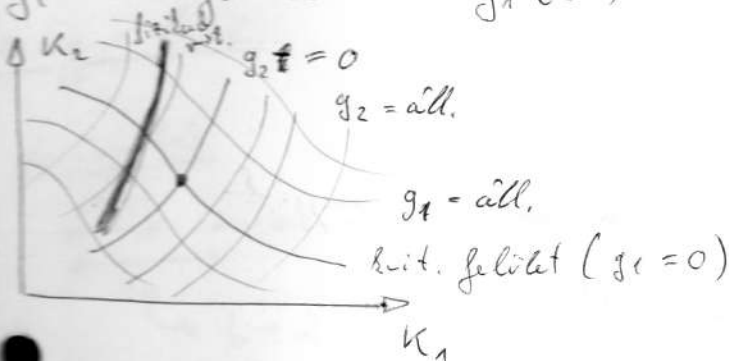
• t.f.h. $b^y_1 g_1(\underline{k}) = g_1(\underline{k}')$
 $b^y_2 g_2(\underline{k}) = g_2(\underline{k}')$ } egy transzformációval mint t_1, t_2 a
fixpont lin. öngy.
 $y_1 > 0, y_2 < 0$

• fixpont: $b^y_1 g_1(\underline{k}^*) = g_1(\underline{k}^*) \Rightarrow g_1(\underline{k}^*) - g_2(\underline{k}^*) = 0$
 $b^y_2 g_2(\underline{k}^*) = g_2(\underline{k}^*)$

• lin. tartomány: $g_1(\underline{k}) \approx t_1(\underline{k})$
 $g_2(\underline{k}) \approx t_2(\underline{k})$

• g_2 értéke iterációval 0-hoz tart. (bekerül a fixpontra)

• g_1 divergál $\leadsto g_1(\underline{k}) = 0$ definiálja a kritikus felületet.



• g_1, g_2 új koordinátarendsz.-t határoznak meg

$$\xi(g_1, g_2) = b \xi(b^{y_1} g_1, b^{y_2} g_2) \quad \text{az egész tatorányban!}$$

fixidai rendszer: $g_1(T), g_2(T)$

\leadsto bit felületen $g_1(T)$ előjelet vált.

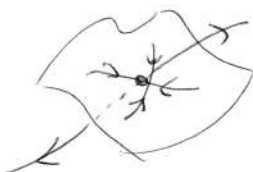
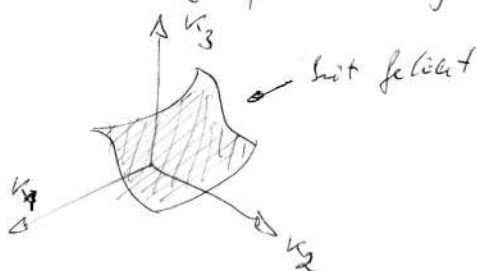
$$\hookrightarrow g_1(T) \sim \frac{T - T_c}{T_c}$$

• egész elenést t_1, t_2 -re regisztrálható g_1, g_2 -re.

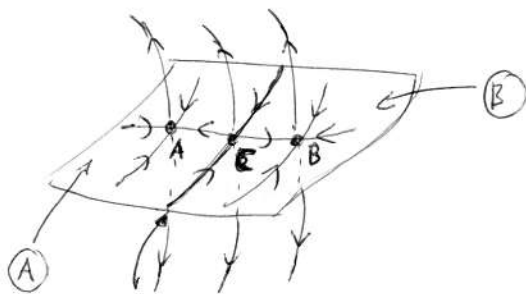
$$\xi(g_1(T), g_2(T)) = \left| \frac{g_{10}}{g_1(t)} \right|^{1/y_1} \xi\left(\frac{+g_{10}}{g_1(t)}, 0\right)$$

stb.

\Rightarrow a fixpont teljes vonzás körzetében ugyanaz a viselkedés.



• miért ne lehetne több fixpont a bit. felületen?



reparatúra: szétválasztja a fixpontok vonzás körzetét.

• lehet ezen is fixpont.

\downarrow
instabil, ha a rep.-ról kinyúlnak.

• univerzalitási osztályok a kaotikusak és.

A fixpont vonzás körzete \sim A univerzalitás stb.

1.) flexibilitás
 \rightarrow általános definíció \rightarrow transzformáció igazítható a modellhez.

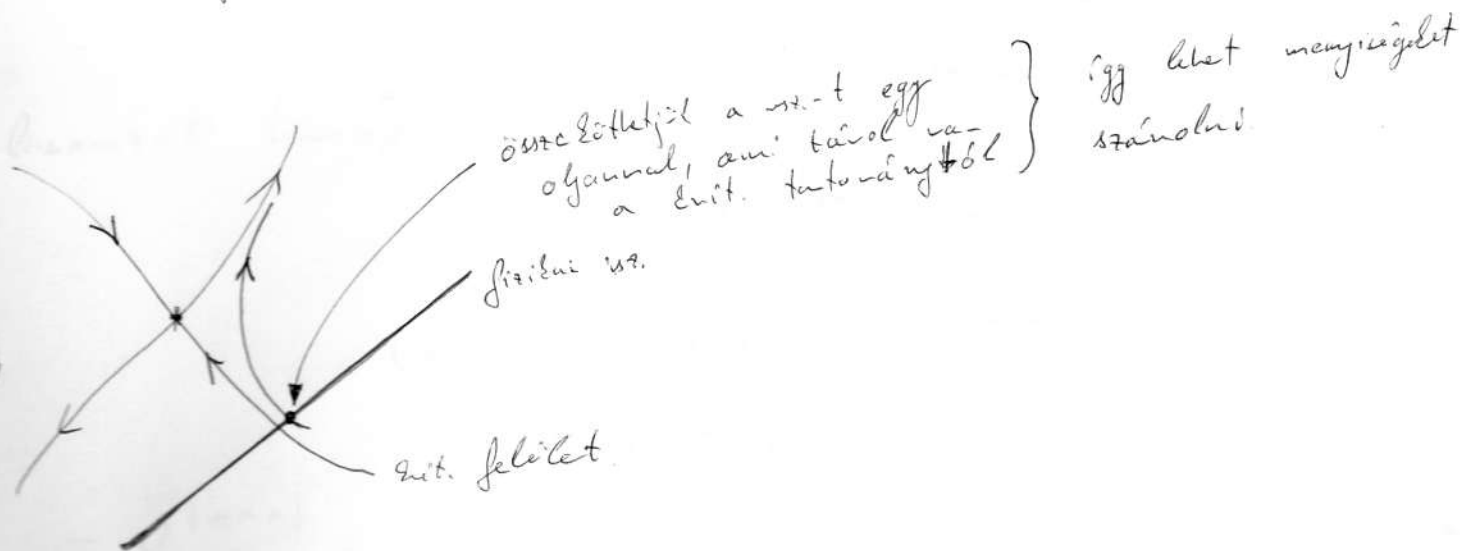
2.) 1 lépésben véges sok szabadsági fok lezárása
 \rightarrow síma transzformációból lépjet a fiz. sz.
 singuláris tulajdonságait.
 \rightarrow sok esetben lehet infinitézimális transzformációt definiálni

3.) bizonyítja: skaláriszt invarianciát

(vagyó fixpont létezése)

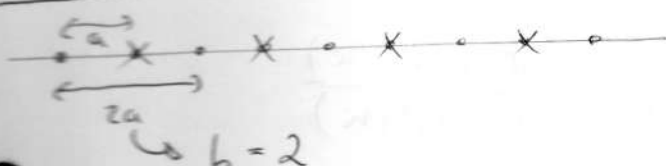
4.) konstrukció eljárás

\rightarrow recept a $v, \mu \dots$ exponensekre



Ising - lánc

• diszkrét



$$H = - \sum_i J_{i,i+1} S_i S_{i+1} \quad (\text{un. sz.})$$

$$e^{-\frac{H}{k_B T}} = e^{K \sum_i s_i s_{i+1}} = \prod_i e^{K s_i s_{i+1}}$$

$$K = \frac{J}{k_B T}$$

- mi lh. miatt a látlejtás van ezért a többi spint, csak a két szomszédot.

$$\sum_{s_1} e^{K(s_0 s_1 + s_1 s_2)} = \int_2 2 \cosh(2K)$$

$$s_0 s_2 = 1 \quad (\uparrow \uparrow \vee \downarrow \downarrow)$$

$$s_0 s_2 = -1 \quad (\uparrow \downarrow \vee \downarrow \uparrow)$$

$$\sum_{s_1} e^{2K s_1} = e^{2K} + e^{-2K} = 2 \cosh(2K)$$

$$e^{K(s_1 - s_1)} = 1$$

$$\sum_{s_1} e^{K(s_0 s_1 + s_1 s_2)} = e^{\ln 2 + \ln \cosh(2K) \frac{1 + s_0 s_2}{2}} =$$

$$= e^{A + K' s_0 s_2}$$

$$\text{ahol } A = \ln 2 + \frac{1}{2} \ln \cosh(2K)$$

$$K' = \frac{1}{2} \ln \cosh(2K)$$

- konstans + ugyan olyan mi lh. mint, ami volt.

↓
behoasztható a normálásba

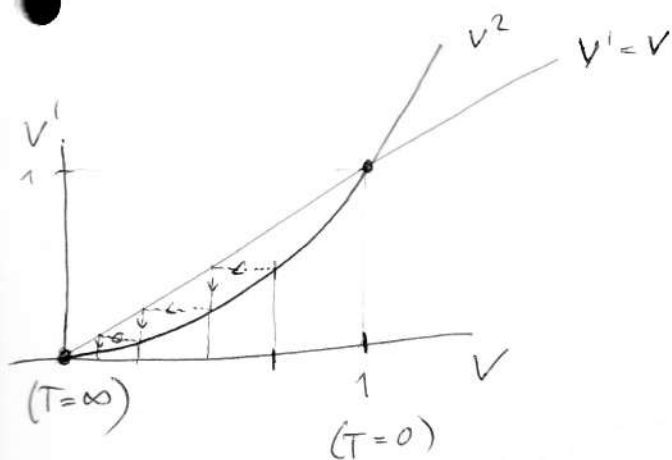
$$e^{2K'} = \cosh(2K) = \frac{\cosh^2(K) + \sinh^2(K)}{\cosh^2(K) - \sinh^2(K)} = \frac{1 + \tanh^2(K)}{1 - \tanh^2(K)}$$

$v = \tanh(K)$ paraméter.

$$e^{2\kappa'} = \frac{1-v^2}{1-v'^2} \leadsto v^2 = \tanh \kappa' = v'$$

rekursives aufgelöst:

$$\boxed{v' = v^2}$$



• transzformiert eindeutig besitzt 0-ba: $v^* = v^{*2}$

$v^* = 0$ (stabil)
 "nagars hinders fix point"
 $v^* = 1$ (unstable fix point)
 "always hinders fix point"

• linearisiert transzformiert ($v^* = 1$): $v = 1 - x$

$$v' = 1 - x' = (1 - x)^2 = 1 - 2x + x^2$$

$$\downarrow$$

$$x' = 2x$$

$$2 = b^{y_1} = 2^{y_1} \Rightarrow \boxed{y_1 = 1}$$

$$v = 1$$

$$C_{\text{lin}} = v^{|n-u|} = e^{\frac{1}{a} \ln v \cdot |n-u| a}$$



$$\frac{1}{\epsilon} = -\frac{a}{\ln v} = \frac{a}{|\ln v|} \approx \frac{a}{x}$$

$$v = 1 - x \leadsto \ln(1 - x) = -x$$



$$\frac{1}{\epsilon} \approx \frac{1}{x}$$

unlängen negativ in
 lang. mess. verkleinert.

Gauss - modell

- Kontinuum - modell

$$\phi(x) = \frac{1}{V} \sum_q e^{iqx} \phi_q$$

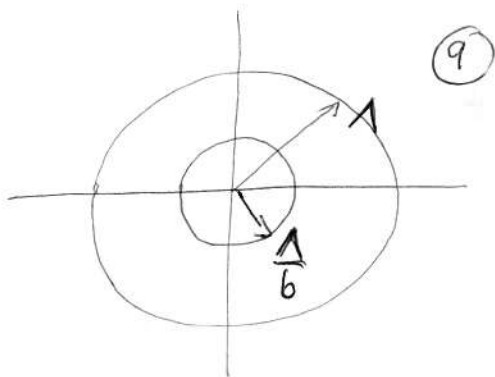
$$x = (x_1, \dots, x_d) \quad |q| < \Lambda$$
$$q = (q_1, \dots, q_d)$$

Quadratisches - modell.

$$H = \int d^d x \left(\frac{v}{2} \phi^2 + \frac{c}{2} (\nabla \phi)^2 \right) = \sum_q \frac{v + cq^2}{2} \phi_q \phi_{-q}$$

$$\int d^d x \phi^2 = \frac{1}{V} \sum_{q_1, q_2} \phi_{q_1} \phi_{q_2} \underbrace{\int d^d x e^{i(q_1 + q_2)x}}_{V \delta_{q_1, -q_2}} = \sum_q \phi_q \phi_{-q}$$

$$e^{-H} = \prod_q e^{-\frac{v + cq^2}{2} \phi_q \phi_{-q}}$$



- Zähltagelás: $\prod_{|q| < \frac{\Lambda}{b}} e^{-\frac{v + cq^2}{2} \phi_q \phi_{-q}}$

- átskálázás:

legyen $c = 1$ ("beolvastlj, v2 ϕ -be...")

$q^2 \phi_q \phi_{-q}$ dimenziótlós

$$[\phi_q] = \text{hosszúság}$$

$$\bullet \quad q' = bq$$

$$\phi_q = b \phi_{q'}$$

$$\frac{r + q^2}{2} \phi_q \phi_{-q} = \frac{r + \left(\frac{q'}{b}\right)^2}{2} b^2 \phi_{q'} \phi_{-q'} = \frac{b^2 r + q'^2}{2} \phi_{q'} \phi_{-q'}$$

$\leadsto c = 1$ nem változott

$\leadsto \boxed{r' = b^2 r}$ egy paraméter változott

\bullet fixpont $r^* = 0$, tasztó!

$$b^2 = b^{y_1} \leadsto y_1 = 2 \leadsto \nu = \frac{1}{2}$$

\leadsto Landau-élet. pont. feletti viselkedést láptól vissza.

$$H = \int d^4x \left\{ \frac{\nu}{2} \phi^2 + \frac{(\nabla \phi)^2}{2} + \frac{\nu}{4} \phi^4 \right\}$$

$$\bullet \quad e^{-H}$$

\leadsto Landau-elm.: legvalószínűbb $\phi(x) \leadsto H = \min.$

átskálzás: $\phi_q = b^{1-\gamma/2} \phi_{q'}$ γ : anomális dimenzió

\bullet RG: fixmértékű perturbációs számításokkal kezelhető veg.

$\leadsto d = 4 - \varepsilon$ dimenzióban dolgozunk.

$\bullet \leadsto$ sorfejtés: ν, ε szerint.