

התארת Bose-Einstein

התארת זו קרויה על שם הוסיף את איינשטיין בשנת 1925 ונחשבת ל- Bose-Einstein. זהו תיאור של חלקיקים בלתי-מייצגים (bosons) המצויים במצב של איזוטרופיה.

$$n_B(\epsilon_k) = \frac{1}{e^{\beta(\epsilon_k - \mu)} - 1}$$

כאשר $\mu > 0$ ישנה בעיה של אינסוף חלקיקים במצב $\epsilon_k = 0$. לכן, עבור $\mu > 0$ יש להגדיר $\mu = 0$ (הנקודה BE) ו- T_c (טמפרטורת BE) היא הטמפרטורה בה $\mu = 0$. עבור $T < T_c$ יש חלקיקים במצב $\epsilon_k = 0$ (הנקודה BE) ו- N_0 חלקיקים במצב $\epsilon_k = 0$. עבור $T > T_c$ יש חלקיקים במצב $\epsilon_k = 0$ (הנקודה BE) ו- $N_0 = 0$.



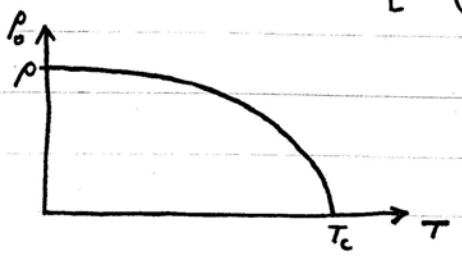
$$N = N_0 + N_{exc} = N_0 + \sum_{k \neq 0} \frac{1}{e^{\beta \epsilon_k} - 1}$$

$$= N_0 + \frac{V}{(2\pi)^3} \int d^3k \frac{1}{e^{\frac{\hbar^2 k^2}{2m} / k_B T} - 1} = N_0 + \frac{V}{(2\pi)^3} \cdot 4\pi \cdot \sqrt{2} \left(\frac{m k_B T}{\hbar^2} \right)^{3/2} \int_0^\infty dx \frac{x^{1/2}}{e^x - 1}$$

$$P_{exc} \equiv \frac{N_{exc}}{V} = 2.612 \left(\frac{m k_B T}{2\pi \hbar^2} \right)^{3/2}$$

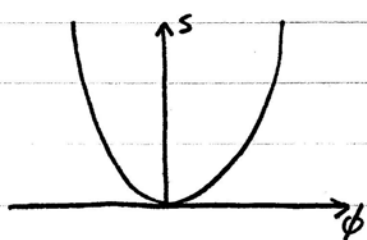
$$k_B T_c = \frac{2\pi \hbar^2}{(2.612)^{2/3} m} \rho^{2/3} \quad ; \quad \rho = \frac{N}{V} \quad ; \quad N_0 = 0 \quad T = T_c$$

$$\rho_0 = \rho - \rho_{exc} = \rho \left[1 - \left(\frac{T}{T_c} \right)^{3/2} \right]$$

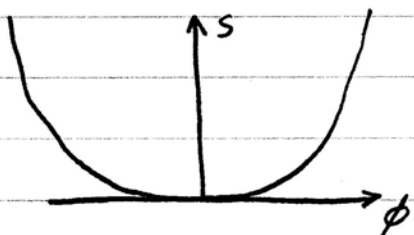


$$S(\phi_0) = \beta V \left[-\mu |\phi_0|^2 + \frac{g}{2} |\phi_0|^4 \right]$$

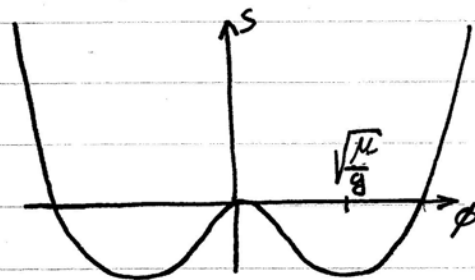
ניתן להקין תוצאה זו אם נניחון בעזרת קירוב ϕ_0 :
 בעזרת מניחה ϕ_0 של $\mu > 0$:
 בעזרת מניחה ϕ_0 של $\mu < 0$:



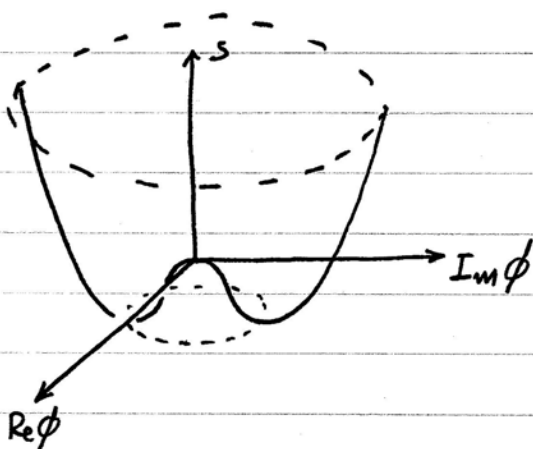
$\mu < 0$



$\mu = 0$



$\mu > 0$



"גובה סומה" $S(\phi_0)$ של $\mu > 0$:
 של מניחה $\phi_0 = \sqrt{\frac{\mu}{g}} e^{i\theta}$:
 בעזרת מניחה $\phi_0 = \sqrt{\frac{\mu}{g}} e^{i\theta}$:
 בעזרת מניחה $\phi_0 = \sqrt{\frac{\mu}{g}} e^{i\theta}$:

? $\phi_0 = \sqrt{\frac{\mu}{g}} e^{i\theta}$:
 בעזרת מניחה $\phi_0 = \sqrt{\frac{\mu}{g}} e^{i\theta}$:

הן מניחה $\phi_0 = \sqrt{\frac{\mu}{g}} e^{i\theta}$:
 בעזרת מניחה $\phi_0 = \sqrt{\frac{\mu}{g}} e^{i\theta}$:

$$a_0 |\phi_0\rangle = \sqrt{\frac{\mu V}{g}} |\phi_0\rangle$$

בעזרת מניחה $\phi_0 = \sqrt{\frac{\mu}{g}} e^{i\theta}$:
 בעזרת מניחה $\phi_0 = \sqrt{\frac{\mu}{g}} e^{i\theta}$:

$$\langle n | \phi_0 \rangle^2 = \left| \langle n | e^{-\frac{|\phi_0|^2}{2}} \sum_{m=0}^{\infty} \frac{\phi_0^m}{m!} (a_0^\dagger)^m | 0 \rangle \right|^2$$

$$= \left| \langle n | e^{-\frac{|\phi_0|^2}{2}} \sum_{m=0}^{\infty} \frac{\phi_0^m}{\sqrt{m!}} | m \rangle \right|^2 = e^{-|\phi_0|^2} \frac{|\phi_0|^{2n}}{n!}$$

$\Delta N_0 = \sqrt{N_0}$:
 בעזרת מניחה $\phi_0 = \sqrt{\frac{\mu}{g}}$:
 בעזרת מניחה $\phi_0 = \sqrt{\frac{\mu}{g}}$:

מזכיר את המצב שבו $\vec{k}=0$ והוא מתקבל מהתנאי $\langle \phi_0 | \hat{H} | \phi_0 \rangle < \langle \phi | \hat{H} | \phi \rangle$ וזה נובע מהתנאי $\frac{\Delta N_0}{N_0} \sim \frac{1}{\sqrt{N_0}}$.
 עבור $\mu < 0$ המצב $\phi_0=0$ הוא המצב הנמוך ביותר. עבור $\mu > 0$ המצב הנמוך ביותר הוא $\phi_0=0$ וזה נובע מהתנאי $\frac{\Delta N_0}{N_0} \sim \frac{1}{\sqrt{N_0}}$.
 עבור $\mu = 0$ המצב הנמוך ביותר הוא $\phi_0=0$ וזה נובע מהתנאי $\frac{\Delta N_0}{N_0} \sim \frac{1}{\sqrt{N_0}}$.

המצב הנמוך ביותר הוא $\phi_0=0$ וזה נובע מהתנאי $\frac{\Delta N_0}{N_0} \sim \frac{1}{\sqrt{N_0}}$.
 המצב הנמוך ביותר הוא $\phi_0=0$ וזה נובע מהתנאי $\frac{\Delta N_0}{N_0} \sim \frac{1}{\sqrt{N_0}}$.

$$\hat{H} - \mu \hat{N} = \int d^3r \left[\phi^\dagger \left(-\frac{\hbar^2 \nabla^2}{2m} - \mu \right) \phi + \frac{g}{2} \phi^\dagger \phi^\dagger \phi \phi \right]$$

$$= \sum_k \sum_k a_k^\dagger a_k + \frac{g}{2V} \sum_{k, k', q} a_{k+q}^\dagger a_k^\dagger a_k a_{k'+q}$$

$$- \mu a_0^\dagger a_0 + \frac{g}{2V} a_0^\dagger a_0^\dagger a_0 a_0$$

המצב הנמוך ביותר הוא $a_0=0$ וזה נובע מהתנאי $\frac{\Delta N_0}{N_0} \sim \frac{1}{\sqrt{N_0}}$.

$$= - \left(\mu + \frac{g}{2V} \right) N_0 + \frac{g}{2V} N_0^2$$

המצב הנמוך ביותר הוא $N_0 = a_0^\dagger a_0 = a_0 a_0^\dagger - 1$ וזה נובע מהתנאי $\frac{\Delta N_0}{N_0} \sim \frac{1}{\sqrt{N_0}}$.

המצב הנמוך ביותר הוא $N_0 = a_0^\dagger a_0 = a_0 a_0^\dagger - 1$ וזה נובע מהתנאי $\frac{\Delta N_0}{N_0} \sim \frac{1}{\sqrt{N_0}}$.
 המצב הנמוך ביותר הוא $N_0 = a_0^\dagger a_0 = a_0 a_0^\dagger - 1$ וזה נובע מהתנאי $\frac{\Delta N_0}{N_0} \sim \frac{1}{\sqrt{N_0}}$.
 המצב הנמוך ביותר הוא $N_0 = a_0^\dagger a_0 = a_0 a_0^\dagger - 1$ וזה נובע מהתנאי $\frac{\Delta N_0}{N_0} \sim \frac{1}{\sqrt{N_0}}$.

המצב הנמוך ביותר הוא $N_0 = a_0^\dagger a_0 = a_0 a_0^\dagger - 1$ וזה נובע מהתנאי $\frac{\Delta N_0}{N_0} \sim \frac{1}{\sqrt{N_0}}$.
 המצב הנמוך ביותר הוא $N_0 = a_0^\dagger a_0 = a_0 a_0^\dagger - 1$ וזה נובע מהתנאי $\frac{\Delta N_0}{N_0} \sim \frac{1}{\sqrt{N_0}}$.

כל היתרון של "המרחב" הזה : כל שני וקטורים שונים הם אורתוגונליים $[\hat{\theta}(r), \hat{\rho}(r)]$ ביחס לשדה המרחבי
 כל היתרון של $\hat{\rho}(r) | \rho \rangle = \rho(r) | \rho \rangle$: $\hat{\rho}(r)$ הפעולה על $\hat{\rho}$ (שני וקטורים שונים) היא כפל

$$\langle \rho | [\hat{\theta}(r), \hat{\rho}(r)] | \rho \rangle = \langle \rho | \hat{\theta}(r) \hat{\rho}(r) - \hat{\rho}(r) \hat{\theta}(r) | \rho \rangle = \rho(r) \langle \rho | \hat{\theta}(r) - \hat{\theta}(r) | \rho \rangle = 0$$

$$\langle \rho | -i \delta(r-r') | \rho \rangle = -i \delta(r-r')$$

המשוואה $[\hat{X}, \hat{Y}] = i$ היא כזו שבה \hat{X} ו- \hat{Y} הם אופרטורים קומוטציה. $L = -i \frac{\partial}{\partial \theta}$ היא הפעולה של \hat{Y} על \hat{X} (כמו \hat{X} על \hat{Y}). L היא אופרטור קומוטציה $[\hat{\theta}, \hat{L}] = i$.
 הפונקציות $\langle n | \hat{\theta} | m \rangle = \frac{1}{\sqrt{2\pi}} e^{im\theta}$ הן אורתוגונליות. $\langle m | \hat{L} \hat{\theta} | n \rangle \neq m \langle m | \hat{\theta} | n \rangle$ כי הפונקציה $\hat{\theta}$ היא פונקציה של θ והיא לא קומוטת עם L .

$$\langle m | \hat{L} \hat{\theta} | n \rangle = \frac{1}{2\pi} \int_0^{2\pi} e^{-im\theta} (-i \frac{\partial}{\partial \theta}) e^{in\theta} d\theta$$

$$= \frac{1}{2\pi} \int_0^{2\pi} -i \theta e^{i(n-m)\theta} + m \frac{1}{2\pi} \int_0^{2\pi} e^{-im\theta} \theta e^{in\theta} d\theta = -i + m \langle m | \hat{\theta} | n \rangle$$

$$\langle m | [\hat{\theta}, \hat{L}] | n \rangle = \langle m | \hat{\theta} \hat{L} - \hat{L} \hat{\theta} | n \rangle = (n-m) \langle m | \hat{\theta} | n \rangle + i = i$$

כל
השדה

המשוואה $[\hat{\theta}, \hat{N}] = -i$ היא כזו שבה \hat{N} הוא אופרטור קומוטציה. \hat{N} הוא אופרטור קומוטציה על $\hat{\theta}$.
 הפונקציות $e^{i\theta}$ הן אורתוגונליות. \hat{N} הוא אופרטור קומוטציה על $\hat{\theta}$.

כל הפונקציות \vec{S}_i הן אורתוגונליות. כל הפונקציות \vec{B}_i הן אורתוגונליות. כל הפונקציות \vec{S}_i הן אורתוגונליות.

$$H = -J \sum_{\langle i, j \rangle} \vec{S}_i \cdot \vec{S}_j - \sum_i \vec{B}_i \cdot \vec{S}_i$$

כל הפונקציות \vec{S}_i הן אורתוגונליות, כל הפונקציות \vec{B}_i הן אורתוגונליות.

נבחר את הפונקציה θ ו- ρ כך ש- δP יתאזר.

$$S = S_0 + \int_0^\beta dt \int d^3r \left\{ i \delta P \frac{\partial \theta}{\partial \tau} - \frac{\hbar^2}{2M} \left[\frac{(\nabla \delta P)^2}{4\rho_0} + \rho_0 (\nabla \theta)^2 \right] + \frac{g}{2} \delta P^2 \right\}$$

כאשר S_0 היא קבוע המילוי ρ_0 ו- β זמן.

$$\theta(\vec{r}, \tau) = \frac{1}{\sqrt{V}} \sum_{\vec{k}, \omega_n} e^{i(\vec{k} \cdot \vec{r} - \omega_n \tau)} \theta(\vec{k}, \omega_n)$$

נבחר קבועי נורמליזציה:

ואיננו צריכים את ρ_0 .

מכאן $\theta(\vec{k}, \omega_n) = \theta^*(-\vec{k}, \omega_n)$ ו- $\delta P(\vec{k}, \omega_n) = \delta P^*(-\vec{k}, -\omega_n)$.
 נבחר את המערכת הנורמלית ל- $\theta(\vec{k}, \omega_n)$ ו- $\delta P(\vec{k}, \omega_n)$ כך ש- δP יתאזר.

$$S = S_0 + 2\beta \sum_{\substack{\vec{k}, \omega_n \\ k_x > 0}} \begin{pmatrix} \delta P^*(\vec{k}, \omega_n), \theta^*(\vec{k}, \omega_n) \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \frac{\hbar^2 k^2}{8M\rho_0} + \frac{g}{2} & \frac{\omega_n}{2} \\ -\frac{\omega_n}{2} & \frac{\rho_0 \hbar^2 k^2}{2M} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \delta P(\vec{k}, \omega_n) \\ \theta(\vec{k}, \omega_n) \end{pmatrix}$$

המטריצה H היא מטריצה הרמיטית k_i, j_i ו- Z_i הן המשתנים הנורמליים.

$$\int \prod_{j=1}^n \frac{dz_j^* dz_j}{2\pi i} e^{-\sum_{ij} Z_i^* H_{ij} Z_j + \sum_i (k_i^* Z_i + j_i Z_i^*)} = (\det H)^{-1} e^{\sum_{ij} k_i^* (H^{-1})_{ij} j_j} \quad (1)$$

$$Z \propto \prod_{\substack{\vec{k}, \omega_n \\ k_x > 0}} \det^{-1} \begin{bmatrix} \frac{\hbar^2 k^2}{8M\rho_0} + \frac{g}{2} & \frac{\omega_n}{2} \\ -\frac{\omega_n}{2} & \frac{\rho_0 \hbar^2 k^2}{2M} \end{bmatrix} = \prod_{\substack{\vec{k}, \omega_n \\ k_x > 0}} \frac{1}{\beta^2 (\omega_n^2 + E^2(k))} = \prod_{\substack{\vec{k}, \omega_n \\ k_x > 0}} \frac{1}{\beta (-i\omega_n + E(k))} \leftarrow$$

$$E(k) = \sqrt{\frac{\hbar^2 k^2}{2M} \left(\frac{\hbar^2 k^2}{2M} + 2g\rho_0 \right)}$$

גורם

מכאן $\sum_{\vec{k}} E(k)$ הוא המרחב Z של המשתנים הנורמליים Z_i ו- $\epsilon(k)$ הוא המרחב $\epsilon(k)$ של המשתנים הנורמליים $\epsilon(k)$.
 נבחר את המערכת הנורמלית ל- $\theta(\vec{k}, \omega_n)$ ו- $\delta P(\vec{k}, \omega_n)$ כך ש- δP יתאזר.
 נבחר קבועי נורמליזציה: ו- β זמן.
 איננו צריכים את ρ_0 .
 נבחר את המערכת הנורמלית ל- $\theta(\vec{k}, \omega_n)$ ו- $\delta P(\vec{k}, \omega_n)$ כך ש- δP יתאזר.

ספקטרום הצרכים הליניארי חשוב מכיון שהוא הסיבה לתופעה היז-טלפיה, קבוצתם להסדיר היא טעם
 לנבוא. נתחנן קבוצה שלם האקונומיקה קדם מסה M הולקן קביעה קמהנה \vec{V} קיזום אכסטר הניעה
 קמהנה המהקרה אטעם תעם $\vec{P}_i = MV$ ואכיא $E_i = \frac{P_i^2}{2M} + E_0$ כאש E_0 היה האכיה
 במשה מאיטלסקיה בין תוקקו הולעם. נעקרי כח אכיון אה המכח קמהנה היזום הנה עס
 הולעם קה תעם אלו אכאנס והאכיה אלו E_0 . קמהנה א קפנה הניעה קו אלק הולעם עס
 איה אלו קמהנה $-\vec{V}$. עמ כח כי כעשה מכלח תוקק קון הכסטר הולעם, נוצר קמהנה
 עכיר קדם תעם \vec{P} ואכיה $E(\vec{P})$. כח קמהנה הנה קמהנה הולעם הוקרה יש אלו תעם \vec{P}
 ואכיה $E_0 + E(\vec{P})$ ולקן קמהנה המהקרה תעם $\vec{P}_f = \vec{P}_i + \vec{P}$ ואכיה $E_f = \frac{P_f^2}{2M} + E_0 + E(\vec{P})$
 אלו אכיא כי אכיה אלו עכיר קדם קון הולעם אכסטר הניעה ולקן $E_i = E_f$

$$2 \frac{\vec{P}_i \cdot \vec{P} + P^2}{2M} + E(\vec{P}) = 0$$



תעם הניעה והאכיה אלו אכיא אכסטר הניעה אלו הולעם ולקן נעשה אה האכיה $\frac{P^2}{2M}$ ולקנה אה
 הולעם

$$E(\vec{P}) = -\vec{V} \cdot \vec{P} \quad (1)$$

אך $E(\vec{P}) = CP$ ומכיון ע $|\vec{V} \cdot \vec{P}| \leq VP$ נקנה אה הולעם הולעם
 אכן עכיר מהכיה עשעט עול אמהנה:

$$V \geq C$$

מהנה הולעם הניעה קבוצת קבוצת אה מהנה קיטור שיק מהנה אכיה קיטור אה הולעם וכלה אה
 ממהנה אכיה אה עכיר אכאנס אכאנס אלו אכאנס קה הולעם אה. מכיון עשעט ע $C_s = \sqrt{\frac{\mu}{m}}$
 עס אכאנס כי קב הולעם הולעם קו מהנה א $T_c = 0$ אכאנס ולקן $C_s = 0$ והמהנה אה אלו הולעם
 אמהנה עמהנה הולעם BE. הסיבה אכאנס הולעם אה ספקטרום הניעה קב הולעם הולעם ולקן
 הולעם (1) תעם תוקק עכיר P קיין אלו. אלו כולק אה שיהאטלסקיה מממה תוקק אכיר קיזיה
 הולעם היז-טלפיה

כעת נשתמש בהתאמה החדשה והמקור החדש יהיו a_0, a_0^+ ולא כפי שהיה. ש"מ זה כי האקספרסיה של a_0 היא $(\frac{g}{V})^2$! $(\frac{g}{V})$ (ראו אקספרסיה $3! 4! a_k$ בהמשך) ואם נניח $g \rightarrow 0$ יהיו סדרות האקספרסיה של a_0 (האקספרסיה $\frac{1}{V}!$ $\frac{1}{V}$ מובנת) וזו מסתדרת האקספרסיה החדשה יותר קטנות (של a_0). ש"מ זה כי ההתאמה שקבענו היא משתנה את מספר החלקיקים: קיבול אנרגיה שלמה סדרה פשוטה ולא של $U(1)$ הפשוטה.

Bogoliubov BN ביקר עליון של ההתאמה הזו ביקר טרנספורמציה הקרויה $U(1)$. מכיון שיש $a_{\vec{k}}$ של $a_{-\vec{k}}^+$ משתנה של $U(1)$ והמספר $-\vec{k}$ ומכיון שמספר החלקיקים אינו נשמר הן זהו מספר אלקטרונים שלם אלא מספר חצי שלם והמשפט של טרנספורמציה זהו קובץ של $a_{\vec{k}}$ ושל $a_{-\vec{k}}^+$ והמשפט של $-\vec{k}$. נניח שהטרנספורמציה היא $b_{\vec{k}} = \cosh \eta_{\vec{k}} a_{\vec{k}} + \sinh \eta_{\vec{k}} a_{-\vec{k}}^+$ ו- $b_{-\vec{k}}^+ = \sinh \eta_{\vec{k}} a_{\vec{k}} + \cosh \eta_{\vec{k}} a_{-\vec{k}}^+$ כמו $a - a$. כי $U(1)$ אינו חסר.

$$b_{\vec{k}} = \cosh \eta_{\vec{k}} a_{\vec{k}} + \sinh \eta_{\vec{k}} a_{-\vec{k}}^+$$

$$b_{-\vec{k}}^+ = \sinh \eta_{\vec{k}} a_{\vec{k}} + \cosh \eta_{\vec{k}} a_{-\vec{k}}^+$$

כעת $\eta_{\vec{k}} = \eta_{-\vec{k}}$. כי $\eta_{\vec{k}}$ הוא מספר טרנספורמציה קבוע.

$$\begin{aligned}
 [b_{\vec{k}}, b_{\vec{k}'}] &= \cosh \eta_{\vec{k}} \cosh \eta_{\vec{k}'} [a_{\vec{k}}, a_{\vec{k}'}] + \cosh \eta_{\vec{k}} \sinh \eta_{\vec{k}'} [a_{\vec{k}}, a_{-\vec{k}'}^+] \\
 &\quad + \sinh \eta_{\vec{k}} \cosh \eta_{\vec{k}'} [a_{-\vec{k}}^+, a_{\vec{k}'}] + \sinh \eta_{\vec{k}} \sinh \eta_{\vec{k}'} [a_{-\vec{k}}^+, a_{-\vec{k}'}^+] \\
 &= \cosh \eta_{\vec{k}} \sinh \eta_{\vec{k}'} \delta_{\vec{k}, -\vec{k}'} - \sinh \eta_{\vec{k}} \cosh \eta_{\vec{k}'} \delta_{\vec{k}, \vec{k}'} = 0
 \end{aligned}$$

$$\begin{aligned}
[b_{\vec{k}}, b_{\vec{k}'}^+] &= \cosh \eta_{\vec{k}} \sinh \eta_{-\vec{k}'} [a_{\vec{k}}, a_{-\vec{k}'}] + \cosh \eta_{\vec{k}} \cosh \eta_{-\vec{k}'} [a_{\vec{k}}, a_{-\vec{k}'}^+] \\
&\quad + \sinh \eta_{\vec{k}} \sinh \eta_{-\vec{k}'} [a_{-\vec{k}}, a_{-\vec{k}'}] + \cosh \eta_{\vec{k}} \cosh \eta_{-\vec{k}'} [a_{-\vec{k}}, a_{-\vec{k}'}^+] \\
&= \cosh \eta_{\vec{k}} \cosh \eta_{-\vec{k}'} \delta_{\vec{k}, \vec{k}'} - \sinh \eta_{\vec{k}} \sinh \eta_{-\vec{k}'} \delta_{\vec{k}, \vec{k}'} \\
&= [\cosh^2 \eta_{\vec{k}} - \sinh^2 \eta_{\vec{k}}] \delta_{\vec{k}, \vec{k}'} = \delta_{\vec{k}, \vec{k}'}
\end{aligned}$$

$$a_{\vec{k}} = \cosh \eta_{\vec{k}} b_{\vec{k}} - \sinh \eta_{\vec{k}} b_{-\vec{k}}^+ \quad \text{התאמה ההפוכה היא}$$

$$a_{-\vec{k}}^+ = -\sinh \eta_{\vec{k}} b_{\vec{k}} + \cosh \eta_{\vec{k}} b_{-\vec{k}}^+$$

התאמה ההפוכה היא $p' = -b$ וכן $p = b'$ וכן $p' = -b$ וכן $p = b'$

$$a_{\vec{k}}^+ a_{\vec{k}} = \cosh^2 \eta_{\vec{k}} b_{\vec{k}}^+ b_{\vec{k}} + \sinh^2 \eta_{\vec{k}} b_{-\vec{k}} b_{-\vec{k}}^+ - \sinh \eta_{\vec{k}} \cosh \eta_{\vec{k}} (b_{\vec{k}}^+ b_{-\vec{k}} + b_{-\vec{k}} b_{\vec{k}})$$

$$a_{\vec{k}}^+ a_{-\vec{k}}^+ = -\sinh \eta_{\vec{k}} \cosh \eta_{\vec{k}} (b_{\vec{k}}^+ b_{\vec{k}} + b_{-\vec{k}} b_{-\vec{k}}^+) + \cosh^2 \eta_{\vec{k}} b_{\vec{k}}^+ b_{-\vec{k}}^+ + \sinh^2 \eta_{\vec{k}} b_{-\vec{k}} b_{\vec{k}}$$

$$\begin{aligned}
H = \sum_{\vec{k} \neq 0} &\left\{ \left[\left(\frac{\hbar^2 k^2}{2m} + \mu \right) \cosh^2 \eta_{\vec{k}} - \frac{\mu}{2} \sinh 2\eta_{\vec{k}} \right] b_{\vec{k}}^+ b_{\vec{k}} + \left[\left(\frac{\hbar^2 k^2}{2m} + \mu \right) \sinh^2 \eta_{\vec{k}} - \frac{\mu}{2} \sinh 2\eta_{\vec{k}} \right] b_{\vec{k}} b_{\vec{k}}^+ \right. \\
&\quad \left. - \left[\frac{1}{2} \left(\frac{\hbar^2 k^2}{2m} + \mu \right) \sinh 2\eta_{\vec{k}} - \frac{\mu}{2} \cosh 2\eta_{\vec{k}} \right] (b_{\vec{k}}^+ b_{-\vec{k}} + b_{-\vec{k}} b_{\vec{k}}) \right\} \quad \Leftarrow
\end{aligned}$$

$$\tanh 2\eta_{\vec{k}} = \frac{\mu}{\frac{\hbar^2 k^2}{2m} + \mu}$$

התאמה ההפוכה היא $p' = -b$ וכן $p = b'$

$$\sinh 2\eta_k = \frac{\mu}{E(k)}, \quad \cosh 2\eta_k = \frac{\frac{\hbar^2 k^2}{2m} + \mu}{E(k)} \quad \leftarrow$$

$$E(k) = \sqrt{\frac{\hbar^2 k^2}{2m} \left(\frac{\hbar^2 k^2}{2m} + 2\mu \right)}$$

saddle-point analysis זהו יחס היסטוריה של קפלר מן

$$H = \sum_{\vec{k} \neq 0} \left[\left(\frac{\hbar^2 k^2}{2m} + \mu \right) \cosh 2\eta_k - \mu \sinh 2\eta_k \right] b_k^\dagger b_k + \frac{1}{2} \sum_{\vec{k} \neq 0} \left[\left(\frac{\hbar^2 k^2}{2m} + \mu \right) (\cosh 2\eta_k - 1) - \mu \sinh 2\eta_k \right] \leftarrow$$

$$= \sum_{\vec{k} \neq 0} E(k) b_k^\dagger b_k + \frac{1}{2} \sum_{\vec{k} \neq 0} \left[E(k) - \left(\frac{\hbar^2 k^2}{2m} + \mu \right) \right]$$

b_k^\dagger זהו יחס היסטוריה של קפלר מן. b_k זהו יחס היסטוריה של קפלר מן. $E(k) < \frac{\hbar^2 k^2}{2m} + \mu$ זהו יחס היסטוריה של קפלר מן. zero-point fluctuations זהו יחס היסטוריה של קפלר מן.

$$b_k = U_k a_k U_k^\dagger \quad ? \text{ מהו } U_k \text{ ?}$$

$$U_k = e^{[a_k a_{-k} - a_k^\dagger a_{-k}^\dagger] \eta_k} \equiv e^{A_k}$$

$$U_k a_k U_k^\dagger = a_k + [A_k, a_k] + \frac{1}{2!} [A_k, [A_k, a_k]] + \dots$$

$$= a_k + \eta_k a_k^\dagger + \frac{1}{2!} \eta_k^2 a_k + \frac{1}{3!} \eta_k^3 a_k^\dagger + \dots = \cosh \eta_k a_k + \sinh \eta_k a_k^\dagger = b_k$$

$(-\frac{1}{2} \frac{\mu^2}{g})$ זהו יחס היסטוריה של קפלר מן. a_0 זהו יחס היסטוריה של קפלר מן. $|\phi_0\rangle$ זהו יחס היסטוריה של קפלר מן. $\rho = \prod_{\vec{k} \neq 0} U_k |\phi_0\rangle$ זהו יחס היסטוריה של קפלר מן.

זכור (אם לא נכתב אחרת) $a_k |\phi_0\rangle = 0 \quad k \neq 0$ וכן N

$$0 = a_k |\phi_0\rangle = U_k^\dagger U_k a_k U_k^\dagger U_k |\phi_0\rangle = U_k^\dagger b_k U_k |\phi_0\rangle \Rightarrow b_k U_k |\phi_0\rangle = 0$$

לכן, מכיוון שיש לנו את המצב $|\phi_0\rangle$ של המערכת, נקבל את המשוואה $b_k U_k |\phi_0\rangle = 0$.

$$\frac{N - N_0}{N} = \frac{1}{N} \sum_{\vec{k} \neq 0} \langle \psi | a_{\vec{k}}^\dagger a_{\vec{k}} | \psi \rangle$$

$$= \frac{1}{N} \sum_{\vec{k} \neq 0} \langle \psi | \left[\cosh \eta_{\vec{k}} b_{\vec{k}}^\dagger - \sinh \eta_{\vec{k}} b_{-\vec{k}} \right] \left[\cosh \eta_{\vec{k}} b_{\vec{k}} - \sinh \eta_{\vec{k}} b_{-\vec{k}}^\dagger \right] | \psi \rangle$$

$$= \frac{1}{N} \sum_{\vec{k} \neq 0} \sinh^2 \eta_{\vec{k}}$$

$$= \frac{1}{\rho} \int \frac{d^3k}{(2\pi)^3} \sinh^2 \eta_{\vec{k}} \quad \rho = \frac{N}{V}$$

$$= \frac{1}{\rho} \frac{1}{(2\pi)^3} 4\pi \int_0^\infty dk k^2 \frac{\cosh 2\eta_k - 1}{2}$$

$$= \frac{1}{\rho} \frac{1}{4\pi^2} \int_0^\infty dk k^2 \left[\frac{\frac{\hbar^2}{2m} (k^2 + \frac{k_0^2}{2})}{\frac{\hbar^2}{2m} k \sqrt{k^2 + k_0^2}} - 1 \right] \quad k_0 = \frac{2\sqrt{m\mu}}{\hbar}$$

$$= \frac{1}{\rho} \frac{1}{4\pi^2} \int_0^\infty dk \frac{k^2}{2} \left[\frac{k}{\sqrt{k^2 + k_0^2}} + \frac{\sqrt{k^2 + k_0^2}}{k} - 2 \right]$$

$$= \frac{1}{8\pi^2 \rho} \int_0^\infty \left[k^2 \sqrt{k^2 + k_0^2} - \frac{2}{3} (k^2 + k_0^2)^{3/2} + \frac{1}{3} (k^2 + k_0^2)^{3/2} - \frac{2}{3} k^3 \right]$$

$$= \frac{k_0^3}{24\pi^2 \rho}$$

המשוואה $\xi^3 \approx \left(\frac{2\pi}{k_0}\right)^3$ נובעת מכך שיש לנו את המצב $|\phi_0\rangle$ של המערכת, וכן N .
המושג "coherence length" הוא ξ ! כאשר $k_0 \rightarrow 0$ T_c מתאחד ל $\mu=0$ (כפי שכתבתי) ויש לנו את המצב $|\phi_0\rangle$.