

right moving fermions | left .T-L סוגים פשוטות של תנודות
 מובנות של הפונקציות של המערכת. \downarrow, \uparrow : סוגי תנודות
 המובנות של המערכת

$$\Psi_{\eta\sigma}(x) = \frac{1}{\sqrt{2\pi\alpha}} F_{\eta\sigma} e^{i\eta(k_F + \frac{2\pi}{L} N_{\eta\sigma})x} e^{-i\sqrt{v}\pi [\eta\phi_\sigma(x) - \theta_\sigma(x)]} \quad \sigma = \begin{cases} \uparrow & 1 \\ \downarrow & -1 \end{cases}$$

הפונקציות החד-כיוונית הן פשוטות, פשוטות של תנודות, θ_σ ! ϕ_σ זהו
 הפונקציה של המערכת המובנת של המערכת. \downarrow, \uparrow : סוגי תנודות
 המובנות של המערכת.

$$\phi_c(x) = \frac{1}{\sqrt{2}} [\phi_\uparrow(x) + \phi_\downarrow(x)] \quad \theta_c(x) = \frac{1}{\sqrt{2}} [\theta_\uparrow(x) + \theta_\downarrow(x)]$$

$$\phi_s(x) = \frac{1}{\sqrt{2}} [\phi_\uparrow(x) - \phi_\downarrow(x)] \quad \theta_s(x) = \frac{1}{\sqrt{2}} [\theta_\uparrow(x) - \theta_\downarrow(x)]$$

$$[\phi_c(x), \partial_x \theta_c(x)] = [\phi_s(x), \partial_x \theta_s(x)] = i\delta(x-x') \text{ e פשוטות של } \theta_c, \phi_c \text{ ל } \theta_s, \phi_s \text{ זהו תנודות של המערכת}$$

$$[\phi_c(x), \partial_x \theta_s(x)] = [\phi_s(x), \partial_x \phi_c(x)] = 0$$

$$\Psi_{\eta\sigma}(x) = \frac{1}{\sqrt{2\pi\alpha}} F_{\eta\sigma} e^{i\eta(k_F + \frac{2\pi}{L} N_{\eta\sigma})x} e^{i\frac{\sqrt{v}}{2} [\theta_c - \eta\phi_c + \sigma(\theta_s - \eta\phi_s)](x)} \text{ פונקציה של המערכת}$$

זהו הפונקציה של המערכת z זהו הפונקציה של המערכת

$$P(x) = P_\uparrow(x) + P_\downarrow(x) = -\frac{1}{\sqrt{\pi}} (\partial_x \phi_\uparrow + \partial_x \phi_\downarrow) = -\sqrt{\frac{2}{\pi}} \partial_x \phi_c(x)$$

$$S(x) = \frac{1}{2}(P_\uparrow(x) - P_\downarrow(x)) = \frac{-1}{2\sqrt{\pi}} (\partial_x \phi_\uparrow - \partial_x \phi_\downarrow) = -\sqrt{\frac{1}{2\pi}} \partial_x \phi_s(x)$$

זהו הפונקציה של המערכת z זהו הפונקציה של המערכת

$$H = \int dx \sum_{\sigma=\uparrow,\downarrow} \frac{v_F}{2} [(\partial_x \theta_\sigma)^2 + (\partial_x \phi_\sigma)^2] = \int dx \sum_{\alpha=c,s} \frac{v_F}{2} [(\partial_x \theta_\alpha)^2 + (\partial_x \phi_\alpha)^2]$$

הפונקציה של המערכת z זהו הפונקציה של המערכת

$$\frac{\partial P}{\partial \mu} = \frac{2K_c}{\pi U_0}$$

הקשר בין μ ל- P נגזר מהקשר בין K_c ל- U_0

הקשר בין μ ל- P נגזר מהקשר בין K_c ל- U_0 (הקשר בין μ ל- P נגזר מהקשר בין K_c ל- U_0)

$$\langle S(q, \omega) S(-q, -\omega) \rangle \xrightarrow{\omega \rightarrow 0} \frac{K_s}{2\pi U_0}$$

הקשר בין μ ל- P נגזר מהקשר בין K_c ל- U_0 . הקשר בין μ ל- P נגזר מהקשר בין K_c ל- U_0 . הקשר בין μ ל- P נגזר מהקשר בין K_c ל- U_0 .

הקשר בין μ ל- P נגזר מהקשר בין K_c ל- U_0 . הקשר בין μ ל- P נגזר מהקשר בין K_c ל- U_0 . הקשר בין μ ל- P נגזר מהקשר בין K_c ל- U_0 .

CDW order parameter ϕ הוא

$$O_{CDW}(x) = \Psi_{R\uparrow}^+ \Psi_{L\uparrow} + \Psi_{R\downarrow}^+ \Psi_{L\downarrow} = \frac{e^{-2ik_F x}}{2\pi\alpha} e^{i\sqrt{2\pi}\phi_2(x)} \left[F_{R\uparrow}^+ F_{L\uparrow} e^{i\sqrt{2\pi}\phi_3(x)} + F_{R\downarrow}^+ F_{L\downarrow} e^{-i\sqrt{2\pi}\phi_3(x)} \right]$$

canonical ensemble N_{eR} $\langle O_{CDW}(x, \tau) O_{CDW}(0, 0) \rangle$ $\langle F_{L\uparrow}^+ F_{L\uparrow} F_{L\downarrow}^+ F_{R\downarrow} \rangle$

$$\langle O_{CDW}^+(x, \tau) O_{CDW}(0, 0) \rangle = \frac{e^{2ik_F x}}{(2\pi\alpha)^2} \left\langle e^{-i\sqrt{2\pi}[\phi_2(x, \tau) - \phi_2(0, 0)]} \times \left\langle e^{-i\sqrt{2\pi}[\phi_3(x, \tau) - \phi_3(0, 0)]} + e^{i\sqrt{2\pi}[\phi_3(x, \tau) - \phi_3(0, 0)]} \right\rangle \right\rangle$$

$$= \frac{e^{2ik_F x}}{2(\pi\alpha)^2} e^{-\pi F_{1c}(x, \tau)} e^{-\pi F_{1s}(x, \tau)}$$

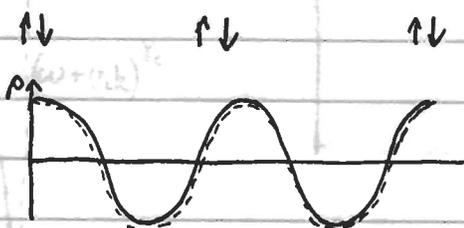
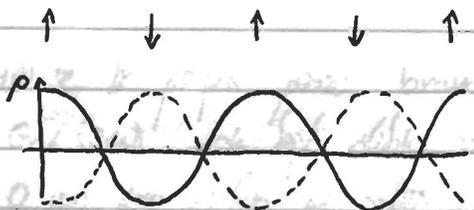
$$= \frac{e^{2ik_F x}}{2(\pi\alpha)^2} \left(\frac{\alpha}{r_c} \right)^{K_c} \left(\frac{\alpha}{r_s} \right)^{K_s} \quad r_x = \sqrt{x^2 + (v_a |z| + \alpha)^2}$$

הקשר בין μ ל- P נגזר מהקשר בין K_c ל- U_0 .

תורת המעטת (g < 0) היא SDW (K < 1) והיא מתאפיינת בשני מצביי זימן (↑ ↓ ↑ ↓ ↑) ופונקציה סינוסואלית.

 תורת המעטת (g > 0) היא CDW (K > 1) והיא מתאפיינת בשני מצביי זימן (↑ ↓ ↑ ↓ ↑) ופונקציה קוסנוסואלית.

 triplet pairing ו-singlet pairing



CDW היא מודול של המרחב

תורת המעטת CDW היא SDW היא מתאפיינת בשני מצביי זימן (↑ ↓ ↑ ↓ ↑) ופונקציה סינוסואלית.

 תורת המעטת SDW היא מתאפיינת בשני מצביי זימן (↑ ↓ ↑ ↓ ↑) ופונקציה קוסנוסואלית.

 triplet pairing ו-singlet pairing

single-particle Green function

$$\begin{aligned}
 G_{\alpha\beta}(x, \tau) &= - \langle T_{\tau} \Psi_{\alpha\beta}(x, \tau) \Psi_{\alpha\beta}^{\dagger}(0, 0) \rangle \\
 &= - \frac{e^{ik_F x}}{2\pi\alpha} \langle T_{\tau} e^{i\frac{v}{2}(\theta_0 - \phi_0 + \theta_1 - \phi_1)(x, \tau)} e^{-i\frac{v}{2}(\theta_0 - \phi_0 + \theta_1 - \phi_1)(0, 0)} \rangle \\
 &= - \frac{e^{ik_F x}}{2\pi\alpha} \prod_{\nu=c,s} e^{-\frac{\pi}{4}(K_{\nu} + K_{\nu}^{-1}) F_{\nu}(x, \tau) - \frac{\pi}{2}[F_{2\nu}(x, \tau) - F_{2\nu}(0, 0)]}
 \end{aligned}$$

אנו רוצים להבין את התהליך של Λ cut-off. $\phi(k)$ הוא הפונקציה של המומנטום, ו- Λ הוא גודל הקטע.

 כאשר $k < \Lambda$, הפונקציה $\phi(k)$ היא הפונקציה המקורית.

 כאשר $k > \Lambda$, הפונקציה $\phi(k)$ היא הפונקציה של המומנטום החדש, ϕ_c .

$$\langle \mathcal{O}(\phi_c) \rangle = \frac{\int D\phi_c D\phi \mathcal{O}(\phi_c) e^{-S(\phi_c, \phi)}}{\int D\phi_c D\phi e^{-S(\phi_c, \phi)}} \equiv \frac{\int D\phi_c \mathcal{O}(\phi_c) e^{-S_{\text{eff}}(\phi_c)}}{\int D\phi_c e^{-S_{\text{eff}}(\phi_c)}}$$

הפונקציה ϕ_c היא הפונקציה של המומנטום החדש, ו- ϕ היא הפונקציה של המומנטום הישן.

 הפונקציה ϕ_c היא הפונקציה של המומנטום החדש, ו- ϕ היא הפונקציה של המומנטום הישן.

 הפונקציה ϕ_c היא הפונקציה של המומנטום החדש, ו- ϕ היא הפונקציה של המומנטום הישן.

 הפונקציה ϕ_c היא הפונקציה של המומנטום החדש, ו- ϕ היא הפונקציה של המומנטום הישן.

הפונקציה $R(x-x', \tau-\tau')$ היא הפונקציה של המומנטום החדש, ו- α הוא גודל הקטע.

 הפונקציה $R(x-x', \tau-\tau')$ היא הפונקציה של המומנטום החדש, ו- α הוא גודל הקטע.

$$R(x-x', \tau-\tau') = \langle T_\tau \underbrace{e^{i\phi(x, \tau)} e^{-i\phi(x', \tau')}}_{\text{real space}} \rangle \quad c: \text{step}$$

הפונקציה $R(x-x', \tau-\tau')$ היא הפונקציה של המומנטום החדש, ו- α הוא גודל הקטע.

 הפונקציה $R(x-x', \tau-\tau')$ היא הפונקציה של המומנטום החדש, ו- α הוא גודל הקטע.

$$S = S_0 + S_1$$

UFSK

$$S_0 = \int d\tau dx \left[-i \partial_x \theta \partial_\tau \phi + \frac{v}{2} K (\partial_x \theta)^2 + \frac{1}{K} (\partial_x \phi)^2 \right]$$

reko

$$S_1 = \int d\tau dx \frac{g_{11}}{2(\pi\alpha)^2} \cos(\sqrt{8\pi}\phi)$$

$$\langle \theta \rangle_{S_0+S_1} = \frac{\int \mathcal{D}\phi \mathcal{D}\theta \theta e^{-(S_0+S_1)}}{\int \mathcal{D}\phi \mathcal{D}\theta e^{-(S_0+S_1)}}$$

perlu di

$$Z_0 = \int \mathcal{D}\phi \mathcal{D}\theta e^{-S_0}$$

$$\approx \langle \theta \rangle - \langle \theta S_1 \rangle + \frac{1}{2} \langle \theta S_1^2 \rangle \approx \langle \theta \rangle - \langle \theta S_1 \rangle + \langle \theta \rangle \langle S_1 \rangle$$

$$1 - \langle S_1 \rangle + \frac{1}{2} \langle S_1^2 \rangle$$

$$+ \frac{1}{2} \langle \theta S_1^2 \rangle - \langle \theta S_1 \rangle \langle S_1 \rangle - \frac{1}{2} \langle \theta \rangle \langle S_1^2 \rangle$$

$$+ \langle \theta \rangle \langle S_1 \rangle^2$$

$$S_1 \sim e^{i\sqrt{8\pi}\phi} + e^{-i\sqrt{8\pi}\phi}$$

S_0 dan S_1 adalah skalar $\langle \theta \rangle$ adalah

perlu $\langle \theta S_1 \rangle = 0$ $\langle \theta S_1^2 \rangle = 0$ $\langle S_1 \rangle = 0$ $\langle S_1^2 \rangle = 0$

$$R(r-r') = \langle \theta \rangle + \frac{1}{2} [\langle \theta S_1^2 \rangle - \langle \theta \rangle \langle S_1^2 \rangle]$$

$$r = (x, \tau)$$

$$\langle \theta \rangle = e^{-\frac{c^2}{2} K F(r-r')}$$

e per energi

$$\langle \cos[\sqrt{8\pi}\phi(x,\tau)] \cos[\sqrt{8\pi}\phi(x',\tau')] \rangle = \frac{1}{2} e^{-4\pi K F(r-r')}$$

$$\langle e^{ic\phi(x,t)} e^{-ic\phi(x',t')} \cos[\sqrt{8\pi}\phi(x_1, \tau_1)] \cos[\sqrt{8\pi}\phi(x_2, \tau_2)] \rangle$$

$$= \frac{1}{4} \sum_{\epsilon_1, \epsilon_2 = \pm 1} \langle e^{i[c\phi(x,t) - c\phi(x',t') + \epsilon_1 \sqrt{8\pi}\phi(x_1, \tau_1) + \epsilon_2 \sqrt{8\pi}\phi(x_2, \tau_2)]} \rangle$$

$\sum \epsilon_i = 0$ for p_1, p_2, z_1, z_2 $\langle e^{\sum \epsilon_i \phi(x_i, t_i)} \rangle = 0$ for p_1, p_2, z_1, z_2

$$= \frac{1}{4} \sum_{\epsilon = \pm 1} \langle e^{i[c\phi(x,t) - c\phi(x',t') + \epsilon \sqrt{8\pi}(\phi(x_1, \tau_1) - \phi(x_2, \tau_2))]} \rangle$$

$$= \frac{1}{4} e^{-\frac{c^2}{2} K_F(r-r')} - 4\pi K_F(r_1-r_2) \sum_{\epsilon} e^{\epsilon c \sqrt{2\pi} K [F_1(r-r_1) - F_1(r-r_2) - F_1(r'-r_1) + F_1(r'-r_2)]}$$

$$R(r-r') = e^{-\frac{c^2}{2} K_F(r-r')} \left\{ 1 + \frac{1}{2} \frac{g_{ij}^2}{(2\pi\alpha)^4} \sum_{\epsilon = \pm 1} \int dx_1 dx_2 dx_3 dx_4 e^{-4\pi K F_1(r_1-r_2)} \right. \\ \left. \times \left[e^{\epsilon c \sqrt{2\pi} K [F_1(r-r_1) - F_1(r-r_2) - F_1(r'-r_1) + F_1(r'-r_2)]} - 1 \right] \right\}$$

we can see from c that $e^{-4\pi K F_1(r_1-r_2)} \sim \left(\frac{\alpha}{r_1-r_2}\right)^{2K}$ which is the behavior for p near r_1-r_2 is power law like $\frac{1}{r}$

$$\vec{R} = (X, Y) = \left(\frac{x_1+x_2}{2}, \frac{v(\tau_1+\tau_2)}{2} \right)$$

$$\vec{r} = (\tilde{x}, \tilde{y}) = (x_1-x_2, v(\tau_1-\tau_2))$$

$$dx_1 dx_2 dx_3 dx_4 = \frac{1}{v^2} d^2 R d^2 \tilde{r}$$

$$e^{\epsilon c \sqrt{2\pi} K [F_1(r-r_1) - F_1(r-r_2) - F_1(r'-r_1) + F_1(r'-r_2)]} - 1$$

we can

$$\approx e^{\epsilon c \sqrt{2\pi} K \vec{r} \cdot \vec{\nabla}_R [F_1(\vec{r}-\vec{R}) - F_1(\vec{r}'-\vec{R})]} - 1$$

$$\approx \epsilon c \sqrt{2\pi} K \vec{r} \cdot \vec{\nabla}_R [F_1(\vec{r}-\vec{R}) - F_1(\vec{r}'-\vec{R})] + \pi c^2 K^2 \sum_{ij=x,y} \tilde{r}_i \tilde{r}_j \nabla_{R_i} [F_1(\vec{r}-\vec{R}) - F_1(\vec{r}'-\vec{R})] \nabla_{R_j} [F_1(\vec{r}-\vec{R}) - F_1(\vec{r}'-\vec{R})]$$

$i=j$ part is like $\frac{1}{r}$ and \tilde{r} is $\frac{1}{r}$ so $\frac{1}{r^2}$ is the part we are interested in

$$R(r-r') = e^{-\frac{c^2}{2} K F_1(r-r')} \left\{ 1 - \frac{g_{14}^2}{(2\pi\alpha)^4} \frac{\pi (cK)^2}{U^2} \int d^4R d^2\vec{r} e^{-4\pi K F_1(\vec{r})} [F_1(r-R) - F_1(r'-R)] (\vec{x}^2 \nabla_x^2 + \vec{y}^2 \nabla_y^2) [F_1(r-R) - F_1(r'-R)] \right\}$$

$$= e^{-\frac{c^2}{2} K F_1(r-r')} \left\{ 1 - \frac{g_{14}^2}{(2\pi\alpha)^4} \left(\frac{\pi cK}{U} \right)^2 \int d^4R \int_{\alpha}^{\infty} d\vec{r} \vec{r}^3 \left(\frac{\vec{r}}{\alpha} \right)^{-4K} [F_1(r-R) - F_1(r'-R)] (\nabla_x^2 + \nabla_y^2) [F_1(r-R) - F_1(r'-R)] \right\}$$

α cutoff, α is the UV cutoff, α is the IR cutoff, α is the UV cutoff, α is the IR cutoff

$$(\nabla_x^2 + \nabla_y^2) \ln R = 2\pi \delta(R)$$

$$\int d^2R [F_1(r-R) - F_1(r'-R)] (\nabla_x^2 + \nabla_y^2) [F_1(r-R) - F_1(r'-R)]$$

$$= \int d^2R \frac{1}{\pi^2} \left[\ln \left(\frac{\sqrt{(x-x')^2 + (y-y+\alpha)^2}}{\alpha} \right) - \ln \left(\frac{\sqrt{(x'-x')^2 + (y'-y+\alpha)^2}}{\alpha} \right) \right] 2\pi [\delta(\vec{R}-\vec{r}) - \delta(\vec{R}-\vec{r}')]]$$

$$= -\frac{4}{\pi} \ln \left(\frac{\sqrt{(x-x')^2 + (y-y+\alpha)^2}}{\alpha} \right) = -4 F_1(r-r')$$

using α cutoff, α is the UV cutoff, α is the IR cutoff, α is the UV cutoff, α is the IR cutoff

$$y = \frac{g_{14}}{\pi U}$$

$$R(r-r') = e^{-\frac{c^2}{2} K_{\text{eff}} F_1(r-r')}$$

$$K_{\text{eff}}(k) = K - \frac{1}{2} y^2 K^2 \int_{\alpha}^{\infty} \frac{dr}{\alpha} \left(\frac{r}{\alpha} \right)^{3-4K}$$

using α cutoff, α is the UV cutoff, α is the IR cutoff, α is the UV cutoff, α is the IR cutoff

$$K_{\text{eff}}(\alpha) = K(\alpha) - \frac{1}{2} y^2(\alpha) K^2(\alpha) \cdot \frac{d\alpha}{\alpha} - \frac{1}{2} y^2(\alpha) K^2(\alpha) \left(\frac{\alpha+d\alpha}{\alpha} \right)^{4-4K(\alpha)} \int_{\alpha+d\alpha}^{\infty} \frac{dr}{\alpha+d\alpha} \left(\frac{r}{\alpha+d\alpha} \right)^{3-4K(\alpha)}$$

$$K_{\text{eff}}(\alpha+d\alpha) = K(\alpha+d\alpha) - \frac{1}{2} y^2(\alpha+d\alpha) K^2(\alpha+d\alpha) \int_{\alpha+d\alpha}^{\infty} \frac{dr}{\alpha+d\alpha} \left(\frac{r}{\alpha+d\alpha} \right)^{3-4K(\alpha+d\alpha)}$$

$$K(\alpha+d\alpha) = K(\alpha) - \frac{1}{2} y^2(\alpha) K^2(\alpha) \frac{d\alpha}{\alpha}$$

$$y^2(\alpha+d\alpha) = y^2(\alpha) \left[1 + (4-4K(\alpha)) \frac{d\alpha}{\alpha} \right]$$

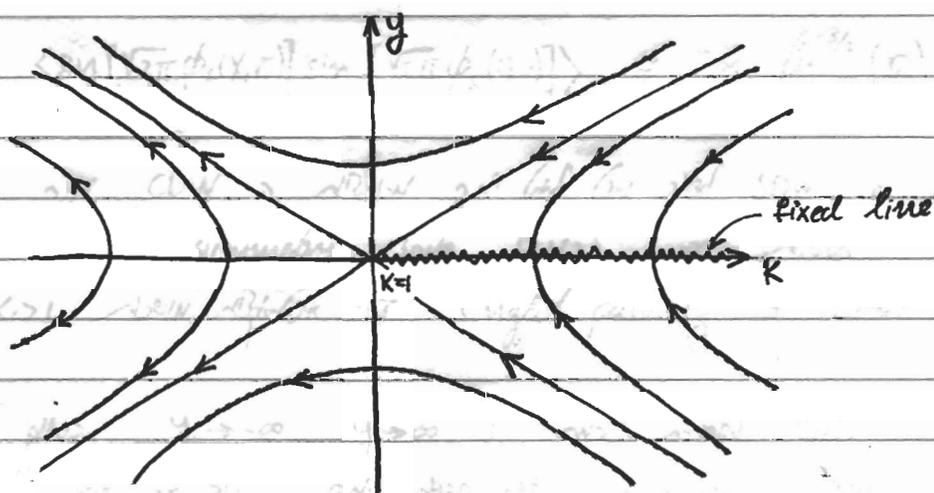
מכאן נובע כי $dl = \frac{d\alpha}{\alpha} \Leftrightarrow \alpha = \alpha_0 e^l$

$$\frac{dK}{dl} = -\frac{1}{2} y^2 K^2$$

$$\frac{dy}{dl} = 2(1-K)y$$

כאשר $K < 1$ נקראת התופעה "backward scattering" וזה מתרחש כאשר $K < 1$ ויש

קוסטליץ תהליך תרמלי: XY הולך ל-LS ו-RG הולך ל-WS



כאשר $K=1$ זה

ובמקרה $y_{II} = \frac{g_{II}}{\pi v_2}$ נובע $K_0 \approx 1 + \frac{y_{II}}{2}$ ומכאן $K=1$ זה

$$\frac{dy_{II}}{dl} = -y_{II}^2$$

$$\Rightarrow A^2 = y_{II}^2 - y^2 = \text{constant of motion}$$

$$\frac{dy}{dl} = -y_{II} y$$

אם $y > 0$ נובע

אם $y > 0$ נובע $y_{II} > y$! (כאשר $y_{II} > 0$ זה

כאשר $K > 1$, $y < 0$ fixed line נובע $K^* = 1 + \frac{y_{II}^*}{2}$! $y^* = 0$ זה

$$\frac{dy_{II}}{dl} = 0$$

אם $y < 0$ נובע $y_{II} < y$! (כאשר $y_{II} < 0$ זה

$$\frac{dy}{dl} = 2(1-K^*)y$$

$$[\phi_2(x), \phi_2(x')] = -\pi i \operatorname{sign}(x'-x)$$

with ϕ_1

$$[\phi_1(x), \phi_2(x')] = \pi \left(-[\theta(x), \phi(x')] + [\phi(x), \theta(x')] \right)$$

$$= \pi \left(\frac{i}{2} \operatorname{sign}(x-x') + \frac{i}{2} \operatorname{sign}(x'-x) \right) = 0$$

spinless fermions (spinless fermions) right & left
 spinless fermions (spinless fermions) right & left

$$\Psi_L(x) = \frac{1}{\sqrt{2\pi\alpha}} F_L e^{-i\phi_1(x)}$$

$$\Psi_R(x) = \frac{1}{\sqrt{2\pi\alpha}} F_R e^{-i\phi_2(x)}$$

: re-fermionization

$$\int dx \left[\Psi_L^\dagger(x) i\partial_x \Psi_L(x) + \Psi_R^\dagger(x) (-i\partial_x) \Psi_R(x) \right]:$$

$$= \frac{1}{4\pi} \int dx \left[(\partial_x \phi_1(x))^2 + (\partial_x \phi_2(x))^2 \right] + o\left(\frac{1}{L}\right)$$

$$= \frac{1}{8} \int dx \left[(\partial_x \theta + 2\partial_x \phi)^2 + (\partial_x \theta - 2\partial_x \phi)^2 \right] + o\left(\frac{1}{L}\right)$$

$$= \int dx \left[\frac{1}{4} (\partial_x \theta)^2 + (\partial_x \phi)^2 \right] + o\left(\frac{1}{L}\right)$$

$$:\Psi_L^\dagger(x) \Psi_L(x): = \frac{1}{2\pi} \partial_x \phi_1 = \frac{1}{2\sqrt{2\pi}} \partial_x \theta + \frac{1}{\sqrt{2\pi}} \partial_x \phi$$

$$:\Psi_R^\dagger(x) \Psi_R(x): = -\frac{1}{2\pi} \partial_x \phi_2 = -\frac{1}{2\sqrt{2\pi}} \partial_x \theta + \frac{1}{\sqrt{2\pi}} \partial_x \phi$$

$$\Psi_L^\dagger(x) \Psi_R^\dagger(x) \Psi_R(x) \Psi_L(x) = -\frac{1}{8\pi} (\partial_x \theta)^2 + \frac{1}{2\pi} (\partial_x \phi)^2$$

c. μ

$$\begin{aligned}
 & \nu \left(\frac{k+1}{4k} \right) \left[\psi_L^\dagger(x) i \partial_x \psi_L(x) + \psi_R^\dagger(x) (-i \partial_x) \psi_R(x) \right] + 2\pi \nu \left(\frac{1-k}{4k} \right) \psi_L^\dagger(x) \psi_R^\dagger(x) \psi_R(x) \psi_L(x) \quad \rho \delta t \\
 &= \nu \left(\frac{k+1}{4k} \right) \left[\frac{1}{4} (\partial_x \theta)^2 + (\partial_x \phi)^2 \right] + 2\pi \nu \left(\frac{1-k}{4k} \right) \left[-\frac{1}{8\pi} (\partial_x \theta)^2 + \frac{1}{2\pi} (\partial_x \phi)^2 \right] \\
 &= \frac{\nu}{2} \left[k (\partial_x \theta)^2 + \frac{1}{k} (\partial_x \phi)^2 \right]
 \end{aligned}$$

$$\begin{aligned}
 \psi_L^\dagger(x) \psi_R(x) &= \frac{1}{2\pi\alpha} F_L^\dagger F_R e^{i[\phi_L(x) - \phi_R(x)]} \\
 &= \frac{1}{2\pi\alpha} F_L^\dagger F_R e^{i\sqrt{8\pi} \phi(x)}
 \end{aligned}$$

4out

for spin $F_L^\dagger F_R = 1$ is required

$$\frac{g_{1L}}{2\pi\alpha} \left[\psi_L^\dagger(x) \psi_R(x) + \psi_R^\dagger(x) \psi_L(x) \right] = \frac{g_{1L}}{2(\pi\alpha)^2} \cos[\sqrt{8\pi} \phi(x)]$$

→ possible interaction with mass m is possible for spinless fermions

$$\begin{aligned}
 H = \int dx \left\{ \nu \left(\frac{1}{4k} + k \right) \left[\psi_L^\dagger i \partial_x \psi_L + \psi_R^\dagger (-i \partial_x) \psi_R \right] + \frac{g_{1L}}{2\pi\alpha} \left[\psi_L^\dagger \psi_R + \psi_R^\dagger \psi_L \right] \right. \\
 \left. + 2\pi \nu \left(\frac{1-k}{4k} \right) \psi_L^\dagger \psi_R^\dagger \psi_R \psi_L \right\}
 \end{aligned}$$

to reach massless limit $k = \frac{1}{2}$ which gives us Dirac fermions

$$H = \int dx \left[\nu \left(\psi_L^\dagger i \partial_x \psi_L + \psi_R^\dagger (-i \partial_x) \psi_R \right) + \frac{g_{1L}}{2\alpha} \left(\psi_L^\dagger \psi_R + \psi_R^\dagger \psi_L \right) \right]$$

$$= \sum_k \left[\nu k \left(c_{Rk}^\dagger c_{Rk} - c_{Lk}^\dagger c_{Lk} \right) + \frac{g_{1L}}{2\alpha} \left(c_{Lk}^\dagger c_{Rk} + c_{Rk}^\dagger c_{Lk} \right) \right] \quad ; \quad \psi(x) = \frac{1}{\sqrt{L}} \sum_k c_k e^{ikx}$$

Bogoliubov transformation with fields

$$C_{1k}^+ = \alpha_k C_{Rk}^+ + \beta_k C_{Lk}^+$$

$$C_{2k}^+ = -\beta_k C_{Rk}^+ + \alpha_k C_{Lk}^+$$

$$\alpha_k = \left[\frac{1}{2} \left(1 + \frac{U(k)}{E(k)} \right) \right]^{1/2}, \quad \beta_k = \left[\frac{1}{2} \left(1 - \frac{U(k)}{E(k)} \right) \right]^{1/2}$$

$$E(k) = \sqrt{(U(k))^2 + \Delta^2}, \quad \Delta = \frac{yU}{2\alpha}$$

$$H = \sum_k E(k) [C_{1k}^+ C_{1k} - C_{2k}^+ C_{2k}]$$

$k = \frac{1}{2}$ זהו רגז א סימטריה של המערכת. זהו המצב של המערכת.

המערכת היא סימטרית. זהו המצב של המערכת. זהו המצב של המערכת.

$$\sim e^{i\sqrt{E}(x+\phi_2)/\hbar} = \psi_{Lk}^+ e^{-i\sqrt{E}\phi_2(x)}$$

$$= \psi_{Lk}^+(x) e^{-i\frac{\pi}{2} \int_{-\infty}^x dx [\psi_{Lk}^+(x)\psi_{Lk}(x) + \psi_{Rk}^+(x)\psi_{Rk}(x)]}$$

זהו המצב של המערכת. זהו המצב של המערכת.

$$y(l) = \frac{y_0}{1+y_0 l}$$

$y'' = y$ זהו המצב של המערכת. זהו המצב של המערכת.

$$l^* = 1 - \frac{1}{y_0} \approx -\frac{1}{y_0}$$

$$\Delta_s \sim \frac{U_s}{\alpha_0} e^{-\frac{1}{\alpha_0}}$$

זהו המצב של המערכת. זהו המצב של המערכת.

