

הגורם $g = \frac{\Psi}{|\Psi_0|}$ הוא פונקציית גל של הסינלרית $g = g(x)$ ויש לה מקור גל

$$\hbar^2 \frac{d^2 g}{dx^2} + g - |g|^2 g = 0$$

הגורם $g = 1$ הוא פונקציית גל של הסינלרית $g = g(x)$ ויש לה מקור גל. זהו פתרון של המשוואה עבור $x < 0$ ו- $x > L$. עבור $0 < x < L$ הפתרון הוא $g = e^{i\Delta\varphi}$.

המשוואה $\Delta^2 g = 0$ היא משוואה ליניארית. הפתרון הכללי הוא $g = A + Bx$. עבור $x < 0$ ו- $x > L$ הפתרון הוא $g = 1$.

$$g(x) = 1 - \frac{x}{L} + \frac{x}{L} e^{i\Delta\varphi}$$

עבור $0 < x < L$

$$\vec{j}_s = \frac{e^* \hbar}{2m^* i} (\psi^* \vec{\nabla} \psi - \psi \vec{\nabla} \psi^*) \quad (\vec{A} = 0 \text{ עבר})$$

$$I = I_c \sin \Delta\varphi$$

הקשר בין הזרם לפרז $\Delta\varphi$

$$I_c = \frac{2e\hbar \Psi_0^2}{m^* L} A$$

עבר

הפונקציית $g(x)$ היא פונקציית גל של הסינלרית $g = g(x)$ ויש לה מקור גל. זהו פתרון של המשוואה עבור $x < 0$ ו- $x > L$. עבור $0 < x < L$ הפתרון הוא $g = e^{i\Delta\varphi}$. המשוואה $\Delta^2 g = 0$ היא משוואה ליניארית. הפתרון הכללי הוא $g = A + Bx$. עבור $x < 0$ ו- $x > L$ הפתרון הוא $g = 1$. הקשר בין הזרם לפרז $\Delta\varphi$ הוא $I = I_c \sin \Delta\varphi$. $I_c = \frac{2e\hbar \Psi_0^2}{m^* L} A$.

$$H = J \sum_{\langle ij \rangle} [1 - \cos(\theta_i - \theta_j)]$$

phase stiffness $J \equiv \beta J$
מקדם המאגף של המודל הינו J

$$Z = \int \prod_i d\theta_i e^{-S} \equiv \int \mathcal{D}\theta_i e^{-S}$$

$$S = \beta J \sum_{\langle ij \rangle} [1 - \cos(\theta_i - \theta_j)]$$

נרצה להעריך את המכפלה הזו באמצעות פיתוח טיורינג

$$\langle e^{i\theta_x} e^{-i\theta_y} \rangle = \frac{1}{Z} \int \mathcal{D}\theta_i e^{i(\theta_x - \theta_y)} e^{-S}$$

נבצע פיתוח טיורינג של הקוסינוס. נשתמש בזה כדי להפוך את המכפלה לזרימה של אינטגרל גאוס.

$$S \approx \beta J \sum_{\langle ij \rangle} \left[1 - \left(1 - \frac{1}{2} (\theta_i - \theta_j)^2 \right) \right]$$

$$= \frac{\beta J a^2}{2} \sum_{\langle ij \rangle} \frac{(\theta_i - \theta_j)^2}{a^2} \rightarrow \int d^d r \frac{\beta J}{2} (\vec{\nabla} \theta)^2$$

אם a הוא גודל הקוסינוס, נרצה להפוך את המכפלה לזרימה של אינטגרל גאוס. נשתמש בזה כדי להפוך את המכפלה לזרימה של אינטגרל גאוס.

$$Z = \int \mathcal{D}\theta(r) e^{-\beta J \int d^d r \frac{1}{2} (\vec{\nabla} \theta)^2}$$

$$\theta(\vec{r}) = \frac{1}{\sqrt{A}} \sum_{\vec{k}} \theta(\vec{k}) e^{i\vec{k} \cdot \vec{r}}$$

(נניח A הוא גודל המערכת)
($\theta(\vec{k}) = \theta^*(-\vec{k})$)

$$S = \frac{\beta J}{2} \sum_{\vec{k}} k^2 \theta(\vec{k}) \theta(-\vec{k})$$

$$\langle e^{i\theta_x} e^{-i\theta_y} \rangle = \frac{1}{Z} \int \mathcal{D}\theta(\vec{k}) e^{\frac{i}{\sqrt{A}} \sum_{\vec{k}} (e^{i\vec{k} \cdot \vec{r}_x} - e^{i\vec{k} \cdot \vec{r}_y}) \theta(\vec{k})} e^{-\frac{\beta J}{2} \sum_{\vec{k}} k^2 \theta(\vec{k}) \theta(-\vec{k})}$$

$$= \frac{1}{Z} \int \mathcal{D}\theta(\vec{k}) e^{-\frac{\beta J}{2} \sum_{\vec{k}} k^2 \left[\theta(\vec{k}) - \frac{i}{\beta J k^2} f(\vec{k}) \right] \left[\theta(-\vec{k}) - \frac{i}{\beta J k^2} f(-\vec{k}) \right]} e^{-\frac{1}{2\beta J} \sum_{\vec{k}} \frac{1}{k^2} f(\vec{k}) f(-\vec{k})}$$

$$f(\vec{k}) = \frac{1}{\sqrt{A}} (e^{-i\vec{k} \cdot \vec{r}_x} - e^{-i\vec{k} \cdot \vec{r}_y})$$

$$= e^{-\sum_k \frac{1}{2\beta J A} \frac{(2 - 2 \cos \vec{k} \cdot \vec{r}_{i,j})}{k^2}} \quad : \vec{r}_{i,j} = \vec{r}_i - \vec{r}_j$$

$$= e^{-\frac{1}{\beta J} \int \frac{d^d k}{(2\pi)^d} \frac{1 - \cos \vec{k} \cdot \vec{r}_{i,j}}{k^2}}$$

$$\int \frac{d^d k}{(2\pi)^d} \frac{1 - \cos \vec{k} \cdot \vec{r}}{k^2} = \int_0^{2\pi} \frac{d\varphi}{2\pi} \int_0^{2\pi} \frac{dk}{2\pi} \frac{1 - e^{i k r \cos \varphi}}{k} = \int_0^{2\pi} \frac{dk}{2\pi} \frac{1 - J_0(kr)}{k}$$

$$\sim \frac{1}{2\pi} \ln\left(\frac{r}{a}\right) + \text{const} \quad r \gg a \quad \text{אז}$$

$$\left[\int_0^\infty \frac{dk}{2\pi} e^{-ak} \frac{1 - J_0(kr)}{k} = \frac{1}{2\pi} \ln\left(\frac{a + \sqrt{a^2 + r^2}}{2a}\right) \right] \text{הערות: } r \gg a \text{ אז}$$

$$\langle e^{i\theta_i} e^{-i\theta_j} \rangle = \left(\frac{a}{r_{ij}}\right)^{\eta(T)} \quad \text{אז } r_{ij} \gg a \text{ אז}$$

$$\eta(T) = \frac{1}{2\pi\beta J} = \frac{k_B T}{2\pi J} \quad \text{אז } \eta(T) \text{ הוא פונקציה של } T$$

המשוואה שקיבלנו היא $\langle e^{i\theta_i} e^{-i\theta_j} \rangle \xrightarrow{r_{ij} \rightarrow \infty} 0$ כלומר אין סדר ארוך בטורוס $T > 0$ (זהו Goldstone mode) והוא מתאבלן.

Mermin-Wagner theorem

ב-1967 הוכח על ידי Mermin ו-Wagner כי בטורוס $d=2$ אין סדר ארוך בטורוס $T > 0$ בגלל קיומן של גולדסטון מודים.

ב-1972 הוכח על ידי Mermin ו-Wagner כי בטורוס $d=2$ אין סדר ארוך בטורוס $T > 0$ בגלל קיומן של גולדסטון מודים. זהו תוצאה חשובה במכניקת הקוונטים של חלקיקים חסרי מסה.

$$\langle e^{i\theta_I} e^{-i\theta_J} \rangle = \frac{1}{Z} \int \prod_i d\theta_i e^{i(\theta_I - \theta_J)} e^{-\beta J \sum_{\langle ij \rangle} \cos(\theta_i - \theta_j)}$$

$$= \frac{1}{Z} \int \prod_i d\theta_i e^{i(\theta_I - \theta_J)} \sum_{n=0}^{\infty} \frac{-(\beta J)^n}{n!} \left[\sum_{\langle ij \rangle} (e^{i(\theta_i - \theta_j)} + e^{-i(\theta_i - \theta_j)}) \right]^n$$

(הערות: βJ (הפרמטר) וקטור \vec{r}_{ij} (הפרמטר) \vec{r}_I ו- \vec{r}_J הם וקטורי המיקום של הקוויבטים I ו- J בהתאמה. $\int d\theta e^{in\theta} = 2\pi \delta_{n,0}$ (הקוויבט θ הוא זווית). Z (הפונקציה של החלוקה) היא סכום על כל המצבים האפשריים. \vec{r}_I ו- \vec{r}_J הם וקטורי המיקום של הקוויבטים I ו- J בהתאמה. $m = \frac{|\vec{r}_I - \vec{r}_J|}{a}$ (הפרמטר) הוא המרחק בין הקוויבטים I ו- J (באורך a). βJ (הפרמטר) הוא המרחק בין הקוויבטים I ו- J (באורך a). m (הפרמטר) הוא המרחק בין הקוויבטים I ו- J (באורך a).

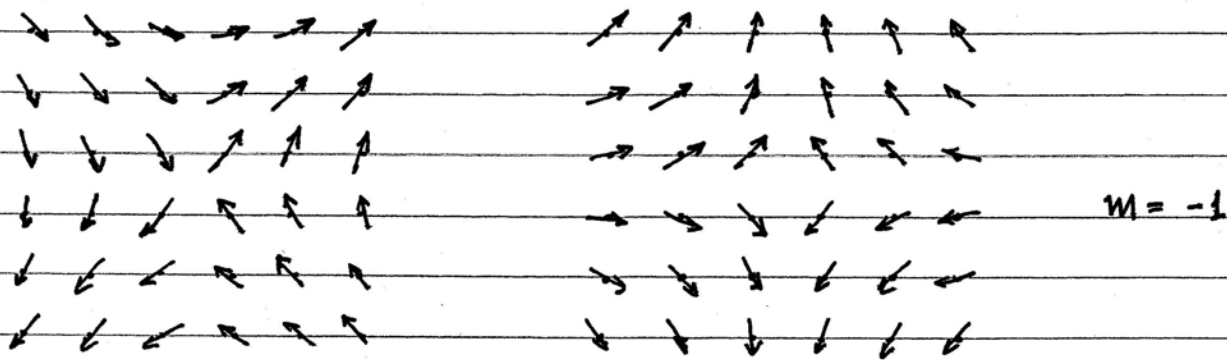
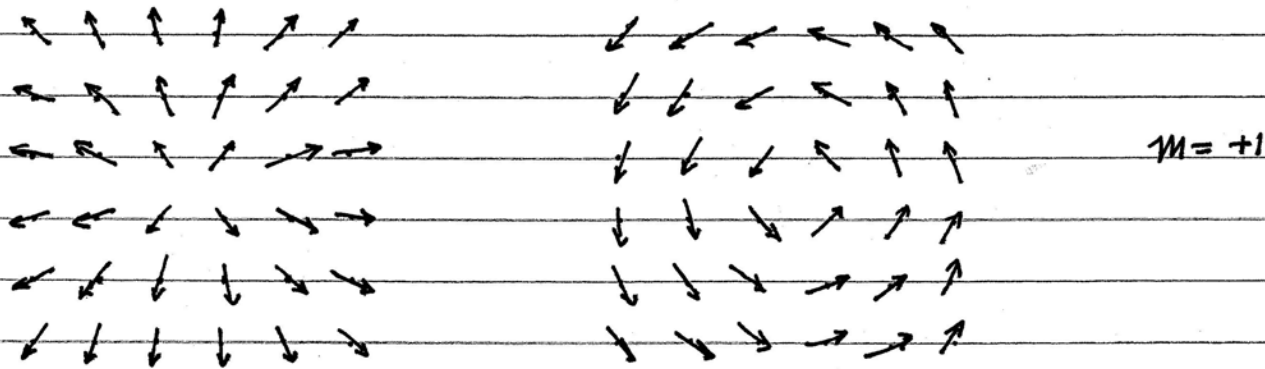
$$\langle e^{i\theta_I} e^{-i\theta_J} \rangle \sim \left(\frac{\beta J}{2}\right)^{\frac{r_{IJ}}{a}} = e^{-\frac{r_{IJ}}{\xi}}$$

$$\xi(T) = \frac{a}{\ln\left(\frac{2}{\beta J}\right)} \quad (T \gg J) \quad \text{כאשר ξ הוא הקוויבט המאפיין של המערכת}$$

מהו הקוויבט המאפיין של המערכת? XY (הפרמטר) הוא המרחק בין הקוויבטים X ו- Y (באורך a). $\theta_i \rightarrow \theta_i + \theta_0$ (הפרמטר) הוא המרחק בין הקוויבטים i ו- $i+1$ (באורך a). $\theta_i \rightarrow \theta_i \pm 2\pi$ (הפרמטר) הוא המרחק בין הקוויבטים i ו- $i+1$ (באורך a). vortex (הפרמטר) הוא המרחק בין הקוויבטים i ו- $i+1$ (באורך a). $\text{topological defect}$ (הפרמטר) הוא המרחק בין הקוויבטים i ו- $i+1$ (באורך a). defect (הפרמטר) הוא המרחק בין הקוויבטים i ו- $i+1$ (באורך a).

$$\oint d\vec{l} \cdot \vec{\nabla} \theta = 2\pi m \quad m = \pm 1$$

m (הפרמטר) הוא המרחק בין הקוויבטים i ו- $i+1$ (באורך a). $winding\ number$ (הפרמטר) הוא המרחק בין הקוויבטים i ו- $i+1$ (באורך a). $vortices$ (הפרמטר) הוא המרחק בין הקוויבטים i ו- $i+1$ (באורך a).



מכאן vortex אחד זה 2π קולקט קל המרחב הכולל ה-vortex החדש
 המרחב הכולל המרחב החדש זה המרחב הכולל החדש - המרחב החדש קולקט θ ו
 המרחב החדש המרחב החדש המרחב החדש המרחב החדש המרחב החדש
 המרחב החדש המרחב החדש המרחב החדש המרחב החדש המרחב החדש

מה המרחב החדש המרחב החדש vortex אחד זה 2π קולקט קל המרחב הכולל החדש
 המרחב החדש המרחב החדש המרחב החדש המרחב החדש המרחב החדש

$$\theta(\vec{r}) = \varphi(\vec{r}) + \theta_0$$

זהו המרחב החדש המרחב החדש $\varphi = \arctan \frac{y}{x}$ המרחב החדש
 המרחב החדש המרחב החדש המרחב החדש המרחב החדש

$$\vec{\nabla}\theta = \vec{\nabla}\varphi = \frac{\hat{\varphi}}{r}$$

$$E = \int d^2r \frac{\epsilon_0}{2} (\vec{\nabla}\theta)^2 = \int_a^L dr \cdot 2\pi r \frac{\epsilon_0}{2} \frac{1}{r^2} + E_c = \pi \epsilon_0 \ln\left(\frac{L}{a}\right) + E_c$$

זהו המרחב החדש

השדה המגנטי של הוורטקס הוא $\vec{B} = \frac{\Phi_0}{2\pi r} \hat{\phi}$ ויש לו אנרגיה E_c (core energy) הנובעת מנטייה ה-vortex ה-XY. אנרגיית ה-XY של הוורטקס היא $E_c \sim \frac{1}{2} \int \nabla \phi \cdot \nabla \phi$ ויש לה קוטר ξ .

אנרגיית ה-XY של הוורטקס היא $E_c \sim \frac{1}{2} \int \nabla \phi \cdot \nabla \phi$ ויש לה קוטר ξ . אנרגיית ה-XY של הוורטקס היא $E_c \sim \frac{1}{2} \int \nabla \phi \cdot \nabla \phi$ ויש לה קוטר ξ .

$$S = k_B \ln \left(\frac{L}{a} \right)^2$$

אנרגיית ה-XY של הוורטקס היא $E_c \sim \frac{1}{2} \int \nabla \phi \cdot \nabla \phi$ ויש לה קוטר ξ .

$$F = \pi \rho_s \ln \left(\frac{L}{a} \right) + E_c - 2k_B T \ln \left(\frac{L}{a} \right)$$

הקריטריון לניידות הוורטקס הוא $T < T_{KT}$ (Kosterlitz-Thouless transition temperature).

$$T_{KT} = \frac{\pi \rho_s}{2}$$

אנרגיית ה-XY של הוורטקס היא $E_c \sim \frac{1}{2} \int \nabla \phi \cdot \nabla \phi$ ויש לה קוטר ξ .

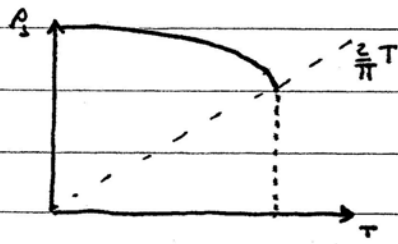
$$\xi(T) \sim e^{\frac{b}{\sqrt{T-T_{KT}}}}$$

הקריטריון לניידות הוורטקס הוא $T < T_{KT}$ (Kosterlitz-Thouless transition temperature).

כאשר יש מרחב \$R^2\$ עם סיבובים, זהו סיבוב של \$2\pi\$ סביב נקודה. זהו סיבוב של \$2\pi\$ סביב נקודה. זהו סיבוב של \$2\pi\$ סביב נקודה. זהו סיבוב של \$2\pi\$ סביב נקודה.

$$T_{KT} = \frac{\pi}{2} P_2(T_{KT})$$

\$P_2\$ של פונקציה היא פונקציה של \$T_{KT}\$, וזהו סיבוב של \$2\pi\$ סביב נקודה. זהו סיבוב של \$2\pi\$ סביב נקודה. זהו סיבוב של \$2\pi\$ סביב נקודה. זהו סיבוב של \$2\pi\$ סביב נקודה.

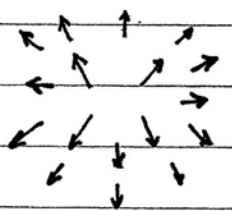


הסיבוב של \$T_{KT}\$ הוא \$2\pi\$ סביב נקודה. זהו סיבוב של \$2\pi\$ סביב נקודה. זהו סיבוב של \$2\pi\$ סביב נקודה. זהו סיבוב של \$2\pi\$ סביב נקודה.

$$\eta(T_{KT}) = \frac{T_{KT}}{2\pi P_2} = \frac{1}{4}$$

Renormalization Group היא תורת שדות קוונטית. זהו סיבוב של \$2\pi\$ סביב נקודה. זהו סיבוב של \$2\pi\$ סביב נקודה. זהו סיבוב של \$2\pi\$ סביב נקודה. זהו סיבוב של \$2\pi\$ סביב נקודה.

$$\vec{D} = \vec{\nabla} \theta \times \hat{z}$$



\$m=1\$ vortex: vortex with \$1/r\$ singularity.

$$\vec{D} = \frac{\hat{r}}{r}$$

$$\vec{\nabla} \cdot \vec{D} = \hat{z} \cdot (\vec{\nabla} \times \vec{\nabla} \theta) = 2\pi m \delta(r)$$

Stokes' theorem: \$\oint \vec{D} \cdot d\vec{r} = \int \vec{\nabla} \cdot \vec{D} \cdot \hat{z} \, dA\$

$$E = \frac{1}{2\pi P_2}$$

$$\vec{E} = \frac{\vec{D}}{E}$$

הסיבוב של \$E\$ הוא \$2\pi\$ סביב נקודה.

קרינה היא המצב הקובע של vortex XY ומה שנקרא קרינה המצב הקובע

$$U = \frac{1}{4\pi} \int d^3r \vec{E} \cdot \vec{D}$$

המטענים הקובעים המצב הקובע הוא $\vec{E} = \frac{m}{\epsilon r}$ כי זהו המצב הקובע

$$V(r) = -\frac{m}{\epsilon} \ln\left(\frac{r}{a}\right)$$

המטענים הקובעים המצב הקובע הוא $\epsilon < \infty$ כי זהו המצב הקובע

$$U = -\frac{1}{\epsilon} \sum_{ij} m_i m_j \ln\left|\frac{\vec{r}_i - \vec{r}_j}{a}\right|$$

אם המצב הקובע הוא $\epsilon < \infty$ (כמו $P_s > 0$) המצב הקובע הוא $\epsilon = \infty$ כי זהו המצב הקובע

המצב הקובע הוא $\epsilon = \infty$ כי זהו המצב הקובע

$$\vec{J}_s = \frac{2e P_s}{\hbar} \vec{\nabla} \theta$$

המצב הקובע הוא $\epsilon = \infty$ כי זהו המצב הקובע

$$\vec{E} = \frac{\hbar}{2e \epsilon \beta} \vec{J}_s \times \hat{z} = \frac{\hbar}{2e} \vec{J}_s \times \hat{z}$$

$$\vec{F} = m \frac{\hbar}{2e} \vec{J}_s \times \hat{z}$$

המצב הקובע הוא $\epsilon = \infty$ כי זהו המצב הקובע
Magnus force
(Lorentz force היא המצב הקובע)

$$\hbar \frac{d\theta}{dt} = 2eV$$

Josephson current

$$V = L \left(\frac{\hbar}{2e}\right)^2 n \nu \mu \cdot J_s$$

in the above formula \$V\$ is the voltage

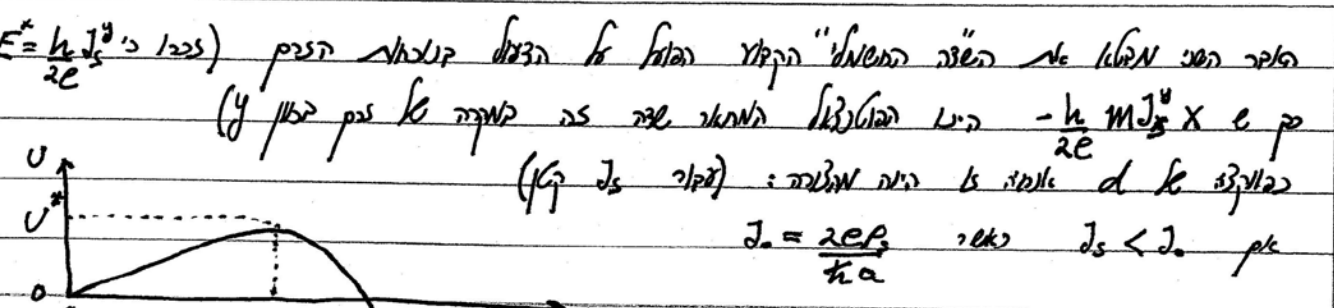
$$\rho = \left(\frac{\hbar}{2e}\right)^2 n \nu \mu$$

\$\rho\$ is the resistivity of the material

\$J_s\$ is the supercurrent density, \$L\$ is the inductance per unit area, \$n\$ is the number of electrons, \$\nu\$ is the filling factor, \$\mu\$ is the chemical potential. The current is limited by the Josephson critical current \$J_c\$. The voltage across the junction is \$V = J_s R\$. The resistance \$R\$ is given by \$R \sim e^{-\frac{2b}{\sqrt{T-T_c}}}\$ where \$b\$ is a constant and \$T_c\$ is the critical temperature. This is the case for a tunnel junction. For a junction with a finite thickness \$d\$, the current is limited by the junction resistance \$R_j = \frac{4e^2}{h} \frac{d}{2a}\$.

Magnus's vortex-antivortex pair. The energy \$U\$ of a vortex-antivortex pair is \$U = 2\pi \rho_s \ln\left(\frac{d}{a}\right) - \frac{\hbar}{2e} J_s d\$. The energy is a function of the separation \$d\$. The critical current \$J_c\$ is \$J_c = \frac{2e\rho_s}{\hbar a}\$. For \$J_s < J_c\$, the current is \$J_s\$. For \$J_s > J_c\$, the current is \$J_c\$.

$$U = 2\pi\rho_s \ln\left(\frac{d}{a}\right) - \frac{\hbar}{2e} J_s d$$



כל $U = -\infty$ זהו המקרה של $d = d^*$ ו- U^* קטן מאוד יחסית, ולכן ניתן לכתוב U
 כ- $U \approx -\frac{h^2 J_s^2}{2e} \ln\left(\frac{J_0}{J_s}\right)$ כאשר J_0 הוא הזרם הקריטי. במקרה זה, d^* הוא המרחק
 בין הוורטקסים. (כ- $d \rightarrow \infty$)

$$\frac{dU}{dd} \Big|_{d=d^*} = 0 \Rightarrow \frac{2\pi P_s}{d^*} - \frac{h^2 J_s^2}{2e} = 0 \Rightarrow d^* = \frac{J_0 a}{J_s}$$

$$U^* = 2\pi P_s \ln\left(\frac{J_0}{J_s}\right) - \frac{h^2 J_0 a^2}{2e} = 2\pi P_s \left[\ln\left(\frac{J_0}{J_s}\right) - 1 \right] \approx 2\pi P_s \ln\left(\frac{J_0}{J_s}\right) \leftarrow$$

: המרחק בין הוורטקסים נמצא על ידי שוויון $d = d^*$

$$R_{ionization} \sim e^{-\beta U^*}$$

זהו המרחק בין הוורטקסים המיוצרים

$$R_{recombination} \sim n_+ n_- \propto n_v^2$$

זהו המרחק בין הוורטקסים המיוצרים

$$n_v \propto \sqrt{R_{ionization}} \propto e^{-\frac{\beta U^*}{2}} \propto \left(\frac{J_0}{J_s}\right)^{\frac{1}{2\eta(T)}}$$

$$V \propto n_v J_s \quad \text{וכאן } \eta(T) = \frac{1}{2\pi\beta P_s} = \frac{k_B T}{2\pi P_s}$$

$V \sim J_s^a$ (כאשר a הוא המעריך) : המרחק בין הוורטקסים המיוצרים

$$a = 1 + \frac{\pi P_s}{T} = 1 + 2 \frac{T_{KT}}{T}$$

עבור $T > T_{KT}$ המרחק בין הוורטקסים המיוצרים הוא $a=1$

נניח שהמטרה היא כיצד נקבעת תרומת המאקרו-קאנוניקה של המודל XY
 ב-3 ממד. המודל XY הוא מודל של שדה סקלרי עם סימטריה U(1) ו-T=0
 המודל XY הוא מודל של שדה סקלרי עם סימטריה U(1) ו-T=0

$$Z = \int \prod_i d\theta_i e^{\beta J \sum_{\langle ij \rangle} \cos(\theta_i - \theta_j)}$$

המטרה היא כיצד נקבעת תרומת המאקרו-קאנוניקה של המודל XY
 ב-3 ממד. המודל XY הוא מודל של שדה סקלרי עם סימטריה U(1) ו-T=0
 המודל XY הוא מודל של שדה סקלרי עם סימטריה U(1) ו-T=0

$$e^{\beta J \cos(\theta_i - \theta_j)} \rightarrow \sum_{m=-\infty}^{\infty} e^{\beta J} e^{-\frac{\beta J}{2} (\theta_i - \theta_j - 2\pi m)^2}$$

המטרה היא כיצד נקבעת תרומת המאקרו-קאנוניקה של המודל XY
 ב-3 ממד. המודל XY הוא מודל של שדה סקלרי עם סימטריה U(1) ו-T=0
 המודל XY הוא מודל של שדה סקלרי עם סימטריה U(1) ו-T=0

$$\sum_{m=-\infty}^{\infty} h(m) = \sum_{\ell=-\infty}^{\infty} \int_{-\infty}^{\infty} d\phi h(\phi) e^{2\pi i \ell \phi}$$

$$e^{\beta J \cos(\theta_i - \theta_j)} \rightarrow \sum_{\ell_i} \int_{-\infty}^{\infty} d\phi e^{\beta J} e^{-\frac{\beta J}{2} (\theta_i - \theta_j - 2\pi \phi)^2 + 2\pi i \ell_i \phi}$$

$$= \frac{1}{\sqrt{2\pi\beta J}} \sum_{\ell_i=-\infty}^{\infty} e^{\beta J} e^{i\ell_i(\theta_i - \theta_j)} e^{-\frac{\ell_i^2}{2\beta J}}$$

המטרה היא כיצד נקבעת תרומת המאקרו-קאנוניקה של המודל XY
 ב-3 ממד. המודל XY הוא מודל של שדה סקלרי עם סימטריה U(1) ו-T=0
 המודל XY הוא מודל של שדה סקלרי עם סימטריה U(1) ו-T=0

$$Z = \int \prod_i d\theta_i \sum_{\{\ell_i\}} e^{-\sum_{\langle ij \rangle} \frac{\ell_i^2}{2\beta J} - i\ell_i(\theta_i - \theta_j)}$$

\vec{r} קו המרחק בין הקשרים $(\mu=x,y)$ $l_\mu(r)$ הוא המרחק בין הקשרים μ בקשר r לנקודה r בה נתון $\theta(r)$

$$e^{-\sum_{\mu} \left\{ \frac{l_\mu^2(r)}{2\beta J} - i l_\mu(r) [\theta(r) - \theta(r+\mu)] \right\}} = e^{-\sum_{\mu} \left\{ \frac{l_\mu^2(r)}{2\beta J} - i [l_\mu(r) - l_\mu(r-\mu)] \theta(r) \right\}}$$

הקשרים $\theta(r)$ הם משתנים 2π (כלומר $\theta(r) \sim \theta(r) + 2\pi$)

$$Z = \sum_{\{l_\mu(r)\}} e^{-\sum_{\mu} \frac{l_\mu^2(r)}{2\beta J}} \prod_r \int \delta \left[\sum_{\mu} [l_\mu(r) - l_\mu(r-\mu)], 0 \right]$$

כדי לפתור $\vec{\nabla} \cdot \vec{l} = 0$ נשתמש במרחק $l_\mu(r)$ של הקשרים r ונשתמש במרחק N של הקשרים r .
 נשתמש במרחק $2N$ של הקשרים r ונשתמש במרחק N של הקשרים r .
 נשתמש במרחק $2N$ של הקשרים r ונשתמש במרחק N של הקשרים r .

$\vec{l}(r) = \vec{\nabla} \times \vec{n}(r)$ כאשר $\vec{n}(r)$ הוא וקטור יחידה. $\vec{\nabla} \cdot \vec{l} = 0$ מכיוון שזהו רוטור.
 $n_z(r) \equiv n(r)$ וקשרים אחרים $n_x(r) = -\partial_y n(r)$ ו- $n_y(r) = \partial_x n(r)$.

$$l_x(r) = n(r) - n(r-y), \quad l_y(r) = -n(r) + n(r-x)$$

$l_x(r) - l_x(r-x) + l_y(r) - l_y(r-y) = 0$ זהו תנאי של קשרים.

$$Z = \sum_{\{n(r)\}} e^{-\sum_{\mu} \frac{1}{2\beta J} [n(r) - n(r-\mu)]^2}$$

הקשרים $n(r)$ הם משתנים 2π (כלומר $n(r) \sim n(r) + 2\pi$).
 נשתמש במרחק 2π של הקשרים r ונשתמש במרחק 2π של הקשרים r .
 נשתמש במרחק 2π של הקשרים r ונשתמש במרחק 2π של הקשרים r .

(duality) פאזי אס דינ
 וואס קומט ליין אפון אפילו אס קומט צו Poisson וואס ענדט ליין

$$Z = \prod_r \int d\phi(r) \sum_{m(r)=-\infty}^{\infty} e^{-\frac{1}{2\beta J} \sum_{\mu} (\nabla_{\mu} \phi(r))^2 + 2\pi i \sum_r m(r) \phi(r)}$$

$\nabla_{\mu} \phi(r) = \phi(r) - \phi(r-\mu)$ זעט
 אביסל פאר פריער אביסל פול פול וועט און $\phi(r)$ אר שליסן

$$Z = Z'_{sw} \sum_{m(r)=-\infty}^{\infty} e^{-2\pi i \beta J \sum_{r,r'} m(r) G(r-r') m(r')}$$

ליינט ליין ווען ליין אר אפון אפילו און $Z'_{sw} = \prod_r \int d\phi(r) e^{-\frac{1}{2\beta J} \sum_{\mu} (\nabla_{\mu} \phi(r))^2}$ זעט
 ! $\beta J \rightarrow \frac{1}{\beta J}$ זעט

$$G(r-r') = \frac{1}{N} \sum_{k \neq 0} e^{ik(r-r')} \frac{1}{4 - 2\cos k_x a - 2\cos k_y a}$$

$$= \int_{-\frac{\pi}{2}}^{\frac{\pi}{2}} \int_{-\frac{\pi}{2}}^{\frac{\pi}{2}} \frac{dk_x dk_y}{2\pi a \cdot 2\pi/a} e^{ik(r-r')} \frac{1}{4 - 2\cos k_x a - 2\cos k_y a}$$

$$= \int_{-\frac{\pi}{2}}^{\frac{\pi}{2}} \int_{-\frac{\pi}{2}}^{\frac{\pi}{2}} \frac{dk_x dk_y}{2\pi \cdot 2\pi} e^{ik \frac{(r-r')}{a}} \frac{1}{4 - 2\cos k_x - 2\cos k_y}$$

- $\sum_r m(r) = 0$ אס פול ϕ אר שליסן $\nabla_{\mu} \phi = 0$ וואס פון פאר אס אד $k=0$ אס
 Z אר גלייכעס זעט פאר פון פון פון אס, ווען אס, ווען אס אס אס אס אס
 $|r-r'| \geq a$ אס אס אס אס אס $(r \ll L \ll a)$ $G(r)$ אר אס אס אס אס

$$\approx G(0) - \frac{1}{2\pi} \ln\left(\frac{|r-r'|}{a}\right) - \frac{1}{4}$$

$L \rightarrow \infty$ ווען אס אס אס אס אס $G(0) = \frac{1}{2\pi} \ln\left(\frac{L}{a}\right) - 0.22$ זעט

$$Z = \int_{\mathcal{r}} d\phi(\mathcal{r}) e^{-\frac{1}{2\beta J} \sum_{\langle r, \mu \rangle} (\nabla_{\mu} \phi(\mathcal{r}))^2 + 2e^{-\pi^2 \beta J} \sum_{\mathcal{r}} \cos 2\pi \phi(\mathcal{r})}$$

$$= \int_{\mathcal{r}} d\phi(\mathcal{r}) \sum_{M=0}^{\infty} \frac{e^{-\pi^2 \beta J M}}{M!} \left[\sum_{\mathcal{r}} (e^{2\pi i \phi(\mathcal{r})} + e^{-2\pi i \phi(\mathcal{r})}) \right]^M e^{-\frac{1}{2\beta J} \sum_{\langle r, \mu \rangle} (\nabla_{\mu} \phi(\mathcal{r}))^2}$$

$$= \int_{\mathcal{r}} d\phi(\mathcal{r}) \sum_{M=0}^{\infty} \frac{e^{-\pi^2 \beta J M}}{M!} \sum_{m=0}^M \binom{M}{m} \sum'_{\{r_i=1 \dots M\}} e^{2\pi i [\sum_{i=1}^m \phi(r_i) - \sum_{i=m+1}^M \phi(r_i)]} e^{-\frac{1}{2\beta J} \sum_{\langle r, \mu \rangle} (\nabla_{\mu} \phi(\mathcal{r}))^2}$$

$i=1 \dots M$ וְ $r_i \neq r_j$ ע"כ (אם $r_i = r_j$ לא נכלל בסיכום) משום כי כשהם זהים הם

$f(\phi)$ נכלל בסיכום וכל קבוע ניתן $\phi(\mathcal{r})$ כי מילתה בלתי תלויה ב- \mathcal{r} וכל \mathcal{r} הוא

$$\langle f \rangle = \frac{1}{Z_{SW}} \int_{\mathcal{r}} d\phi(\mathcal{r}) f(\phi(\mathcal{r})) e^{-\frac{1}{2\beta J} \sum_{\langle r, \mu \rangle} (\nabla_{\mu} \phi(\mathcal{r}))^2}$$

כאן $\langle e^f \rangle = e^{\langle f^2 \rangle}$ מילתה

$$= Z'_{SW} \sum_{M=0}^{\infty} \frac{e^{-\pi^2 \beta J M}}{M!} \sum_{m=0}^M \binom{M}{m} \sum'_{\{r_i=1 \dots M\}} e^{-2\pi^2 \left[\sum_{i,j=1}^m \langle \phi(r_i) \phi(r_j) \rangle + \sum_{i,j=m+1}^M \langle \phi(r_i) \phi(r_j) \rangle - 2 \sum_{i=1}^m \sum_{j=m+1}^M \langle \phi(r_i) \phi(r_j) \rangle \right]}$$

$\langle \phi^2(r_i) \rangle = \beta J G(0)$ ע"כ זהו

$\langle \phi(r_i) \phi(r_j) \rangle = \beta J \left[G(0) - \frac{1}{2\pi} \ln \frac{|r_i - r_j|}{a} - \frac{1}{4} \right]$ $r_i \neq r_j$ וְכך

$-2\pi^2 \beta J G(0) [m^2 + (M-m)^2 - 2m(M-m)]$ וְכך זהו Z כי בלתי תלוי ב- \mathcal{r}

$= -2\pi^2 \beta J G(0) (M - 2m)^2$

$M = \frac{M}{2}$ כאשר זהו $G(0) \rightarrow \infty$ כי $M \rightarrow \infty$ וְכך

$$= Z'_{SW} \sum_{M=0}^{\infty} \sum'_{\{r_i=1 \dots M\}} \left(\frac{1}{2} \right)^M e^{-\frac{\pi^2}{2} \beta J M - \pi \beta J \left[\sum_{i,j=1}^{M/2} \ln \frac{|r_i - r_j|}{a} + \sum_{i,j=M/2+1}^M \ln \frac{|r_i - r_j|}{a} - 2 \sum_{i=1}^{M/2} \sum_{j=M/2+1}^M \ln \frac{|r_i - r_j|}{a} \right]}$$

כך $i=1 \dots M/2$ וְ $r_i = -1$! $i=M/2+1 \dots M$ וְ $r_i = 1$ וְכך זהו Villain model וְכך זהו

השדה הקולור שקבלנו בקודם ה־Sine-Gordon model ניתן לפרש אותו כשדה קולור
 מודפדף תוך שימוש במשפט השני הינו שיש מנגנון מינימום שניתן למקובל י' א'
 המפרט האוסף כק ב־Sine-Gordon שיש ב' המנסן המנוחה הוא אוסרופי - כגון
 המוסר י' ב $T=0$ אך הינו מנגנון א' ה־XY-model ה' כגון קריאה סוגי W
 כדור הכפופה היה מנגנון א' ה'מאחר ש' ההדור $\beta=W$ ה־Sine-Gordon model ה'

מעט א' כי השה ϕ במודולו מנגנון ה־Sine-Gordon model א' השה θ המנגנון
 ה־XY-model השנים קולומס שהם קשור לנסוציאציה א' לינאר מאברה פנורס
 יש המודל קולומס שהם א' מנגנון המנגנון המנוחה ה' ה־XY-model א'
 א' ב' ה' ה' sine-Gordon model האם מורה האם א' מנגנון הקולומס המנוחה
 א' הינו $\frac{1}{\beta\epsilon}$ קולור XY המקובל א' מנגנון הקולומס כגולובלי א'
 vortex fugacity $e^{-\beta\epsilon}$ רשה שהחכה במאחר (מנוחה א' ק' הקולומס
 ה' ה' ה' XY ה' ה' ה' S-G ה' ה' ה' ה' ה' ה' ה' ה' ה' ה' ה' ה' ה' ה' ה' ה' ה' ה'
 ה' ה' ה' ה' hedges) ה' ה' ה' ה' ה' ה' ה' ה' ה' ה' ה' ה' ה' ה' ה' ה' ה' ה' ה'
 ה'
 ה'
 ה'
 ה'

א' לה קיים מנגנון ה' ה' ה' ה' ה' ה' ה' ה' ה' ה' ה' ה' ה' ה' ה' ה' ה' ה' ה'
 ה'
 ה'
 ה'
 ה'
 ה'
 ה'
 ה'
 ה'
 ה'
 ה'
 ה'

$$\langle O(\phi_2) \rangle = \frac{\int D\phi_2 D\phi_3 O(\phi_2) e^{-S(\phi_2, \phi_3)}}{\int D\phi_2 D\phi_3 e^{-S(\phi_2, \phi_3)}} \equiv \frac{\int D\phi_2 O(\phi_2) e^{-S_{eff}(\phi_2)}}{\int D\phi_2 e^{-S_{eff}(\phi_2)}}$$

הנהגות לגבי "integration out" של המשתנים של cut-off לפי
 Sett שניתן לקבל מהיחסים בין המשתנים והקשרים המרחביים
 המצויים בהם. (הנהגות אלו) הן אלו של RG. המשתנים של RG הם
 אלו של המשתנים המרחביים. המשתנים של RG הם אלו של
 המשתנים המרחביים. המשתנים של RG הם אלו של
 marginal operators or relevant. (marginal) המשתנים של RG הם אלו של
 המשתנים המרחביים. המשתנים של RG הם אלו של
 המשתנים המרחביים. המשתנים של RG הם אלו של
 המשתנים המרחביים. המשתנים של RG הם אלו של

$$S = \frac{1}{2\beta J} \sum_{\langle ij \rangle} (\nabla_{\mu} \phi(r))^{2} - 2e^{-\pi^2 \beta J} \sum_r \cos 2\pi \phi(r)$$

$$\rightarrow \int d^2r \left[\frac{1}{2\beta J} (\vec{\nabla} \phi)^2 - \frac{2e^{-\pi^2 \beta J}}{a^2} \cos 2\pi \phi \right]$$

$$= \int d^2r \left[\frac{1}{2} \frac{1}{4\pi^2 \beta J} (\vec{\nabla} \phi)^2 - \frac{2e^{-\pi^2 \beta J}}{a^2} \cos \phi \right]$$

cut off $\Lambda \sim \frac{1}{a}$ per

$$S_{SG} = \int d^2r \left[\frac{K}{2} (\vec{\nabla} \phi)^2 - \frac{g}{a^2} \cos \phi \right]$$

הנהגות XY model הן אלו של "bare" couplings הן אלו של
 $K = \frac{1}{4\pi^2 \beta J}$, $g = 2e^{-\pi^2 \beta J}$

$$\phi_{<}(\vec{r}) = \sum_{k < \frac{\Lambda}{2}} e^{i\vec{k} \cdot \vec{r}} \phi(\vec{k})$$

$$\phi_{>}(\vec{r}) = \sum_{\frac{\Lambda}{2} < k < \Lambda} e^{i\vec{k} \cdot \vec{r}} \phi(\vec{k})$$

הנהגות אלו הן אלו של המשתנים המרחביים

$$S(\phi_1, \phi_2) = \int d^2r \left[\frac{K}{2} (\vec{\nabla} \phi_1)^2 + \frac{K}{2} (\vec{\nabla} \phi_2)^2 - g \Lambda^2 \cos(\phi_1 + \phi_2) \right]$$

$$= S_0(\phi_1) + S_0(\phi_2) + S_I(\phi_1, \phi_2)$$

: g o interaction ϕ_1 for interaction no. 222

$$\int D\phi_1 e^{-S} = e^{-S_0(\phi_1)} \int D\phi_2 e^{-[S_0(\phi_2) + S_I(\phi_1, \phi_2)]}$$

$$= e^{-S_0(\phi_1)} \langle e^{-S_I(\phi_1, \phi_2)} \rangle_{Z_0}$$

$$Z_0 = \int D\phi_2 e^{-S_0(\phi_2)}, \quad \langle O \rangle = \frac{1}{Z_0} \int D\phi_2 O e^{-S_0(\phi_2)}$$

$$\int D\phi_1 e^{-S} = e^{-S_0(\phi_1)} \langle 1 - S_I + \frac{1}{2} S_I^2 - \dots \rangle_{Z_0} \leftarrow$$

via cumulant expansion \rightarrow one for interaction no.

$$= e^{\ln Z_0} e^{-[S_0(\phi_1) + \langle S_I \rangle - \frac{1}{2} (\langle S_I^2 \rangle - \langle S_I \rangle^2) + \dots]}$$

Self (ϕ_1)

$$\langle \phi_1(\vec{r}) \phi_1(\vec{r}') \rangle = \frac{1}{Z_0} \int D\phi_1 \phi_1(\vec{r}) \phi_1(\vec{r}') e^{-S_0(\phi_1)}$$

is pppp like

$$= \frac{1}{Z_0} \int D\phi \sum_{\frac{\Lambda}{2} < k, k' < \Lambda} e^{i(\vec{k}\vec{r} + \vec{k}'\vec{r}')} \phi(\vec{k}) \phi(\vec{k}') e^{-\frac{AKZ}{2} \sum_{\frac{\Lambda}{2} < k < \Lambda} k^2 \phi(\vec{k}) \phi(-\vec{k})}$$

$$= \sum_{\frac{\Lambda}{2} < k < \Lambda} \frac{1}{AK} \frac{1}{k^2} e^{i\vec{k}(\vec{r}-\vec{r}')} e^{-\frac{AKZ}{2} k^2 \phi(\vec{k}) \phi(-\vec{k})}$$

$$= \frac{1}{K} \int_{\frac{\Lambda}{2}}^{\Lambda} dk \int_{-\pi}^{\pi} d\varphi \frac{k}{k^2} e^{i k |\vec{r}-\vec{r}'| \cos \varphi}$$

$$= \frac{1}{2\pi k} \int_0^{\Lambda} dk \frac{1}{k} J_0(k|\vec{r}-\vec{r}'|)$$

$|\vec{r}-\vec{r}'| \rightarrow 0 \Rightarrow \frac{1}{2\pi k} \frac{d\Lambda}{\Lambda} J_0(\Lambda|\vec{r}-\vec{r}'|) \quad ; \quad \frac{\Lambda}{\Lambda} = \Lambda - d\Lambda \quad (\Lambda > 0)$

$$\begin{aligned} \langle S_x \rangle &= -g\Lambda^2 \int d^3r \left[\cos\phi_c(\vec{r}) \langle \cos\phi_s(\vec{r}) \rangle - \sin\phi_c(\vec{r}) \langle \sin\phi_s(\vec{r}) \rangle \right] \\ &= -\frac{g\Lambda^2}{2} \int d^3r \left[\cos\phi_c(\vec{r}) \langle e^{i\phi_s(\vec{r})} + e^{-i\phi_s(\vec{r})} \rangle + i \sin\phi_c(\vec{r}) \langle e^{i\phi_s(\vec{r})} - e^{-i\phi_s(\vec{r})} \rangle \right] \\ &= -g\Lambda^2 \int d^3r e^{-\frac{1}{2} \langle \phi_s^2(\vec{r}) \rangle} \cos\phi_c(\vec{r}) \\ &= -g\Lambda^2 \left(1 - \frac{1}{4\pi k} \frac{d\Lambda}{\Lambda} \right) \int d^3r \cos\phi_c(\vec{r}) \end{aligned}$$

alle paarw für die "spinn" doppelte werte aus was was für die Seite 2 es war 3/4/5 etc

$$\begin{aligned} \langle S_x^2 \rangle &= \frac{g^2\Lambda^4}{4} \int d^3r d^3r' \left[e^{i[\phi_c(\vec{r})+\phi_c(\vec{r}')] } \langle e^{i[\phi_s(\vec{r})+\phi_s(\vec{r}')] } \rangle + e^{i[\phi_c(\vec{r})-\phi_c(\vec{r}')] } \langle e^{i[\phi_s(\vec{r})-\phi_s(\vec{r}')] } \rangle \right. \\ &\quad \left. + e^{-i[\phi_c(\vec{r})-\phi_c(\vec{r}')] } \langle e^{-i[\phi_s(\vec{r})-\phi_s(\vec{r}')] } \rangle + e^{-i[\phi_c(\vec{r})+\phi_c(\vec{r}')] } \langle e^{-i[\phi_s(\vec{r})+\phi_s(\vec{r}')] } \rangle \right] \\ &= \frac{g^2\Lambda^4}{2} \int d^3r d^3r' \left\{ e^{-\frac{1}{2} \langle \phi_s(\vec{r})\phi_s(\vec{r}')+\phi_s^2(\vec{r}) \rangle} \cos[\phi_c(\vec{r})+\phi_c(\vec{r}')] + e^{\frac{1}{2} \langle \phi_s(\vec{r})\phi_s(\vec{r}')-\phi_s^2(\vec{r}) \rangle} \cos[\phi_c(\vec{r})-\phi_c(\vec{r}')] \right\} \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} \langle S_x^2 \rangle - \langle S_x \rangle^2 &= \frac{g^2\Lambda^4}{2} \int d^3r d^3r' \left\{ \left[e^{-\frac{1}{2} \langle \phi_s(\vec{r})\phi_s(\vec{r}') \rangle} - 1 \right] e^{-\frac{1}{2} \langle \phi_s^2(\vec{r}) \rangle} \cos[\phi_c(\vec{r})+\phi_c(\vec{r}')] \right. \\ &\quad \left. + \left[e^{\frac{1}{2} \langle \phi_s(\vec{r})\phi_s(\vec{r}') \rangle} - 1 \right] e^{-\frac{1}{2} \langle \phi_s^2(\vec{r}') \rangle} \cos[\phi_c(\vec{r}')-\phi_c(\vec{r})] \right\} \end{aligned} \quad \Leftarrow$$

$$e^{\pm \frac{1}{2} \langle \phi_2(\vec{r}) \phi_2(\vec{r}') \rangle} - 1 \approx \pm \frac{1}{2} \langle \phi_2(\vec{r}) \phi_2(\vec{r}') \rangle$$

מקור

אם $\Delta |\vec{r} - \vec{r}'| \gg 1$ אז $\cos(\frac{\pi - \Delta |\vec{r} - \vec{r}'|}{4}) [\Delta |\vec{r} - \vec{r}'|]^{-1/2}$ הוא
 cutoff \approx עומד \approx $\frac{1}{\sqrt{|\vec{r} - \vec{r}'|}}$ (אם $|\vec{r} - \vec{r}'| < \Lambda^{-1}$ אז $\cos(\frac{\pi - \Delta |\vec{r} - \vec{r}'|}{4}) [\Delta |\vec{r} - \vec{r}'|]^{-1/2} \approx 1$)
 (אם $|\vec{r} - \vec{r}'| > \Lambda^{-1}$ אז $\cos(\frac{\pi - \Delta |\vec{r} - \vec{r}'|}{4}) [\Delta |\vec{r} - \vec{r}'|]^{-1/2} \approx \frac{1}{\sqrt{|\vec{r} - \vec{r}'|}}$)
 אם $|\vec{r} - \vec{r}'| < \Lambda^{-1}$ אז $\cos(\frac{\pi - \Delta |\vec{r} - \vec{r}'|}{4}) [\Delta |\vec{r} - \vec{r}'|]^{-1/2} \approx 1$ (אם $|\vec{r} - \vec{r}'| > \Lambda^{-1}$ אז $\cos(\frac{\pi - \Delta |\vec{r} - \vec{r}'|}{4}) [\Delta |\vec{r} - \vec{r}'|]^{-1/2} \approx \frac{1}{\sqrt{|\vec{r} - \vec{r}'|}}$)

$$\vec{u} = \frac{\vec{r} + \vec{r}'}{2}, \quad \vec{v} = \vec{r} - \vec{r}' \Rightarrow \frac{\partial(\vec{r}, \vec{r}')}{\partial(\vec{u}, \vec{v})} = 1$$

$$\cos[\phi_2(\vec{r}) + \phi_2(\vec{r}')] \approx \cos[2\phi_2(\vec{u})]$$

לפי

$$\cos[\phi_2(\vec{r}) - \phi_2(\vec{r}')] \approx \cos[\vec{v} \cdot \vec{\nabla}_u \phi_2(\vec{u})] \approx 1 - \frac{1}{2} (\vec{v} \cdot \vec{\nabla} \phi_2(\vec{r}))^2$$

$$I_1 = e^{-\frac{1}{2} \langle \phi_2^2(0) \rangle} \int d^3v [e^{-\frac{1}{2} \langle \phi_2(\vec{v}) \phi_2(0) \rangle} - 1]$$

אז

$$\approx -\frac{1}{2} \int d^3v \langle \phi_2(\vec{v}) \phi_2(0) \rangle = -\frac{1}{4\pi K \Lambda} \int d^3v J_0(v\Lambda) = -\frac{1}{2K \Lambda^3} \int_0^\infty dx x J_0(x)$$

$$\approx -\frac{\alpha_1}{K} \frac{d\Lambda}{\Lambda^3}$$

(אם x הוא $v\Lambda$ אז $\int_0^\infty dx x J_0(x) = \int_0^\infty dx x^2 J_0(x)$)

$$I_2 = e^{-\frac{1}{2} \langle \phi_2^2(0) \rangle} \int d^3v [e^{\frac{1}{2} \langle \phi_2(\vec{v}) \phi_2(0) \rangle} - 1] \cdot v_x^2$$

$$\approx \frac{1}{2} \int d^3v v_x^2 \langle \phi_2(\vec{v}) \phi_2(0) \rangle = \frac{1}{4\pi K \Lambda} \int d^3v v_x^2 J_0(v\Lambda) = \frac{1}{4K \Lambda^5} \int_0^\infty dx x^3 J_0(x)$$

$$\approx \frac{\alpha_2}{K} \frac{d\Lambda}{\Lambda^5}$$

פיתרון של $\Lambda \rightarrow \Lambda - d\Lambda$ שיהיה זהו

$$l + dl = \frac{1}{\Lambda - d\Lambda} = \frac{1}{\Lambda} + \frac{d\Lambda}{\Lambda^2} \Rightarrow \frac{dl}{l} = \frac{d\Lambda}{\Lambda}$$

: מציאת נקודות קיצון, כתיבת פתרון (x) של משוואות הזרימה (flow equations)

$$\frac{dx}{d(lul)} = \frac{\alpha_2}{4K} g^2$$

$$\frac{dy}{d(lul)} = \left(2 - \frac{1}{4\pi K}\right) g$$

$$x = 2 - \frac{1}{4\pi K}$$

נקודת קיצון של הפונקציה

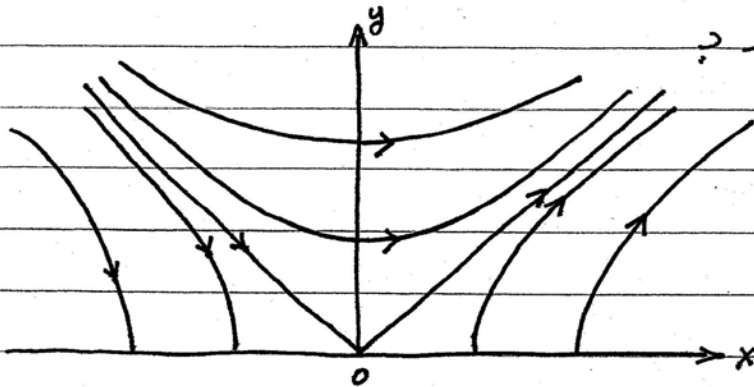
$$y = 2\pi \sqrt{8\alpha_2} g$$

$$\frac{dx}{d(lul)} = \frac{1}{8} y^2 (2-x)^3$$

נקודות קיצון של הפונקציה

$$\frac{dy}{d(lul)} = xy$$

נקודות קיצון של הפונקציה



$$\frac{dx}{d(lul)} = y^2$$

נקודות קיצון של הפונקציה

$$\Rightarrow x dx = y dy = xy^2 d(lul)$$

$$\frac{dy}{d(lul)} = xy$$

משוואת קווי זרימה $x^2 - y^2 = \text{const}$

אנחנו רוצים למצוא את המצב היציב של המערכת. נניח $x < 0$, $y = -x$ (separatrix) ונראה שהיא נפרדת בין שני מצבים יציבים. המצב היציב הראשון הוא $x < 0, y = 0$ והשני הוא $x > 0, y = 0$. נקרא למצב הראשון "stable fixed line".

המערכת היא $\dot{x} = -x + \beta y$, $\dot{y} = x - \beta y$. נמצא את המצב היציב K^* (vortex) ונראה שהיא נפרדת בין שני מצבים יציבים. המצב היציב הראשון הוא $x < 0, y = 0$ והשני הוא $x > 0, y = 0$. נקרא למצב הראשון "stable fixed line".

$$x_0 = 2 - \pi\beta J$$

המצב היציב הראשון הוא $x < 0, y = 0$ והשני הוא $x > 0, y = 0$.

$$y_0 = 2\pi\sqrt{\alpha_2} e^{-\beta E_c}$$

המצב היציב הראשון הוא $x < 0, y = 0$ והשני הוא $x > 0, y = 0$.

$$2 - \pi\beta J = -2\pi\sqrt{\alpha_2} e^{-\beta E_c}$$

$$T_{KT} = \frac{\pi J}{2} \left(1 + \pi\sqrt{\alpha_2} e^{-\frac{E_c}{T_{KT}}} \right)^{-1}$$

T_{KT} של המערכת \Leftarrow

$$\approx \frac{\pi J}{2} \left(1 - \pi\sqrt{\alpha_2} e^{-\frac{E_c}{T_{KT}}} \right)$$

המערכת היא $\dot{x} = -x + \beta y$, $\dot{y} = x - \beta y$. נמצא את המצב היציב K^* (vortex) ונראה שהיא נפרדת בין שני מצבים יציבים. המצב היציב הראשון הוא $x < 0, y = 0$ והשני הוא $x > 0, y = 0$. נקרא למצב הראשון "stable fixed line".

$K \rightarrow \infty$ פר נכנסת מודל נפרדת separatrix של פונקציה סימטרית וזו היא
 נקודת יציב $E_c \rightarrow \text{const}$ | $P_3 \rightarrow 0$ XY model ה. נקודת יציב ג' |

מבט מנקודת מבט אנליטית נקודת יציב ג' היא נקודת יציב
 $P_3(l \rightarrow \infty) = J(l \rightarrow \infty) = \frac{2T}{\pi} \text{ נקודת יציב } X=0$ של מודל $T = T_{KT} - \epsilon$ נקודת יציב ג' נקודת יציב ג' היא
 נקודת יציב ג' $P_3(l \rightarrow \infty) = 0$ נקודת יציב $X \rightarrow \infty$ של מודל $T = T_{KT} + \epsilon$ נקודת יציב ג' היא
 $T = T_{KT} > \frac{2}{\pi} T_{KT}$ ה. נקודת יציב ג' היא long wavelength phase stiffness

יש בלעד פונקציה סימטרית נקודת יציב ג' $T > T_{KT}$ נקודת יציב ג' היא נקודת יציב ג' היא נקודת יציב ג' היא
 נקודת יציב ג' היא נקודת יציב ג' היא נקודת יציב ג' היא נקודת יציב ג' היא נקודת יציב ג' היא

לפי עקרון $y^2 - x^2 = c^2$ נקודת יציב ג' היא נקודת יציב ג' היא נקודת יציב ג' היא
 $\Leftrightarrow y_0 = -x_0 + \Delta x_0$ היא נקודת יציב ג' היא

$$c = \sqrt{y_0^2 - x_0^2} = \sqrt{(-x_0 + \Delta x_0)^2 - x_0^2} \approx \sqrt{-2x_0 \Delta x_0}$$

$$= \sqrt{-2x_0 \pi J \frac{T - T_{KT}}{T_{KT}^2}} \approx \sqrt{-4x_0 \frac{T - T_{KT}}{T_{KT}}} = \frac{\pi}{b} \sqrt{\frac{T - T_{KT}}{T_{KT}}}$$

$dx = y^2 \frac{dl}{c}$ לפי X של מודל נקודת יציב ג' היא

$$= (x^2 + c^2) \frac{dl}{c}$$

$$\frac{dx}{x^2 + c^2} = \frac{dl}{c} \quad \Leftarrow$$

$$\frac{1}{c} [\arctan \frac{x(l)}{c} - \arctan \frac{x_0}{c}] = \ln \frac{l}{l_0} \quad \Leftarrow$$

$$l = l_0 e^{\frac{1}{c} (\arctan \frac{x(l)}{c} - \arctan \frac{x_0}{c})}$$

לפי נקודת יציב ג' היא $0 < c \ll 1$ נקודת יציב ג' היא $x_0 < 0$ נקודת יציב ג' היא $x(l) = \infty$ נקודת יציב ג' היא

$$\xi(T) = l(x \rightarrow \infty) = l_0 e^{\frac{1}{c} (\arctan \infty - \arctan -\infty)} = l_0 e^{\frac{\pi}{c}} = l_0 e^{b \sqrt{\frac{T_{KT}}{T - T_{KT}}}}$$