第二讲

回顾：系综 $\langle A\rangle = \mathrm{Tr}(\rho A)$，$\rho = \sum_i P_i |\alpha^{(i)}\rangle\langle\alpha^{(i)}|$，平衡态 $[\rho, H]=0$ 给定 $\langle H\rangle$，$\rho = \sum_k P_k |E_k\rangle\langle E_k|$，$P_k = \frac{e^{-\beta E_k}}{Z}$

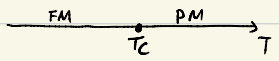
$\frac{\Delta A}{\langle A\rangle} \sim \frac{1}{\sqrt{N}}$ 宏观系统涨落 $\to 0$，$F = -k_B T \ln Z$，任意系统 $|E_k\rangle \to P$，是任意力学量

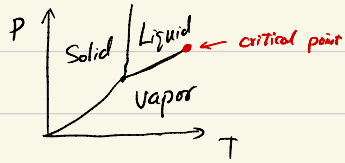
A 的"平均态"：$A(P)$，$P(P) = \frac{e^{-\beta E(P)}}{Z}$，$\langle A\rangle = \sum_P P(P) A(P)$

我们知道 物质分"相"：气、液、固，有些物质在低温下铁磁态，高温下顺磁态。

金属有超导态。Helium 在低温有超流态，甚至超固态

这些 phases 被 phase transitions 分开，通过调节压强、温度、磁场





相变又分：
- 一级，自由能的一阶导数，如熵，不连续，两相在相变点共存。
- 连续相变：自由能的一阶导数连续，二阶或以上导数发散，(通常按幂律)，相变点通常称为临界点 (critical point)，伴随大尺度的涨落

• 统计物理（我们上节发展的平衡态系综理论）能不能描述相变？

这个问题 很自然对 Ising model 的研究，$H = -J\sum_{\langle i,j\rangle} s_i s_j$，$s_i = \pm 1$.

这里 s_i 可理解为经典变量，那么 $P = (s_1, s_2, \cdots, s_N)$ 就是微观状态

按经典统计力学 $P(P) = \frac{e^{-\beta E(P)}}{Z}$，$Z = \sum_P e^{-\beta E(P)}$，$E(P)$ 由 P 根据 H 算出.

$\langle A\rangle = \sum_P A(P) P(P)$，$P$ 是微观 A 的平均态

• 也可以在 s_i 理解为泡利算符 σ_i^z，H 的平均态为 $|\sigma_1^z, \sigma_2^z, \cdots, \sigma_N^z\rangle$，这里 $\hat{\sigma}_i^z |\sigma_i^z\rangle = \sigma_i^z |\sigma_i^z\rangle$

Ising 模型 1D，No phase transition（用统计物理方法计算）；推广到高维，也没有，错误的结论！

☆李-杨定理，

☆二维 Ising model 严格解：

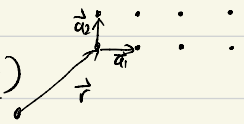
能，但是要在热力学极限才能发生.

• 理解相与相变需要新概念：

• 对称性的自发破缺.

液态水与固态冰的区别在哪里？ 冰是硬的 (rigid)，深入：冰中水分子周期排列.

这种周期排列破缺了空间的平移对称性：$H(\vec{r}_1,\vec{r}_2,\dots,\vec{r}_N)=H(\vec{r}_1+\vec{r},\ \vec{r}_2+\vec{r},\dots,\vec{r}_N+\vec{r})$



一旦第一个水分子的位置给定，其余所有水分子的位置都确定了.

但是第一个分子呆在哪里？仍然有无穷多的选择，因为所有点是等价的（平移 $\vec{r}$ 不变）

对称性的自发破缺：这个分子会在空间"选一个位置"安顿下来！

这种对称性的自发破缺是我们理解大多数相变的核心概念：大多数物质在一个相（高温）没有对称性的破缺，另一个相（低温）有对称性的破缺.

此时引入长程序 long-range-order：区分两个相距很远的分子的相对位置是否固定

利用 order parameter 用来刻画对称破缺. LRO：

冰相：质量分布的傅立叶变换中对应于晶格的倒格矢的元素

设所有原子位于晶格 $\vec{R}=\vec{a}_1n_1+\vec{a}_2n_2+\vec{a}_3n_3$

但是原点的位置 $\vec{r}_0$ 可以连续变化. ∴ 原子的位置 $\vec{r}_i=\vec{r}_0+\vec{R}_i$，$\vec{R}_i=\sum_{l=1}^{d}n_l(i)\vec{a}_l$，$\rho(\vec{r})=\sum_{i=1}^{N}\delta(\vec{r}-\vec{r}_i)$，

序参量 $\rho(\vec{G})=\langle\frac{1}{N}\int d^dr\,\rho(\vec{r})e^{i\vec{G}\cdot\vec{r}}\rangle$，　$\vec{G}=\sum_l m_l\vec{b}_l$，　$\vec{b}_i\cdot\vec{a}_j=2\pi\delta_{ij}$

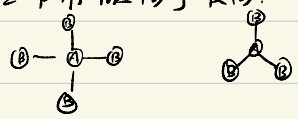
$\Rightarrow\ \rho(\vec{G})=\frac{1}{N}\sum_{i=1}^{N}\langle e^{i\vec{G}\cdot\vec{r}_i}\rangle$，　其中：$\vec{G}\cdot\vec{r}_i=2\pi\cdot k+\vec{G}\cdot\vec{r}_0$，　k 是整数.

平移对称性要求：$\langle e^{i\vec{G}\cdot\vec{r}_0}\rangle=\frac{1}{V}\int d^dr_0\,e^{i\vec{G}\cdot\vec{r}_0}=0$　当 $\vec{G}\neq0$ 时　$\Rightarrow$ 没有长程序

与物理实际不符：真实系统会选定一个 $\vec{r}_0$，使得 $\rho(\vec{G})\neq0$.

另一个例子：反铁磁绝缘体：由局域化的磁矩构成，磁矩之间相互作用倾向于反向。

但是逆转不变，比如：$\vec{S}_1\cdot\vec{S}_2$，考虑磁矩位于"二分格子"上。(bipartite)



在 Low T，磁矩自发选择一个方向 $\vec{n}$，使得 A 格点自旋指向 $\vec{n}$，B 格点自旋指向 $-\vec{n}$

自发地破缺了自旋空间的旋转不变对称性：转动所有 $\vec{S}_i' = R(\theta,\varphi)\vec{S}_i$，H 不变

导致自旋的长程序：两个 A 格点磁矩（自旋）指向同一方向，即使它们相距很远

描述：引入 order parameter $\vec{m}$

$$\boxed{\vec{m} = \frac{1}{V}\sum_{\vec{r}} \eta(\vec{r})\langle\vec{S}(\vec{r})\rangle}, \qquad \eta(\vec{r}) = \begin{cases} +1, & \vec{r}\in A \\ -1 & \vec{r}\in B \end{cases}$$

另一个写法 $\vec{m} = \frac{1}{V}\sum_{\vec{r}} e^{i\vec{q}\cdot\vec{r}}\langle\vec{S}(\vec{r})\rangle$，$\vec{q}=(\pi,\pi)$ for 2D square lattice

- 问题来了：

$$\vec{m} = \frac{\mathrm{Tr}\left[\left(\sum_{\vec{r}}\eta(\vec{r})S(\vec{r})\right)e^{-\beta H}\right]}{Z}$$

当所有 $\vec{S}(\vec{r})$ 转到 $-\vec{S}(\vec{r})$ 时，没有能量损耗，或者说等概率，但是 $\sum_{\vec{r}}\eta(\vec{r})S(\vec{r})$ 变号

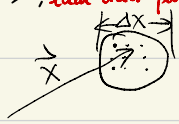
因此：$\vec{m}=0$

然而，低温时我们知道 $\vec{m}\neq 0$.

- 一旦结晶以后又是怎么变硬的？

当一个连续对称性发生破缺，产生长程序，一个"刚度"性质会伴随出现。

- $\vec{m}$ 可以定义在一个"宏观小微观大"的区域：$\vec{m}(\vec{x}) = \frac{1}{\Delta x^d}\sum_{\vec{r}\in\vec{x}}\eta(\vec{r})\langle\vec{S}(\vec{r})\rangle$，local order parameter



- 刚度：$\vec{m}$ 的梯度会消耗能量（使系统能量升高）

$$\Delta E = \rho_s\int d^d x\,(\nabla\vec{m})^2$$

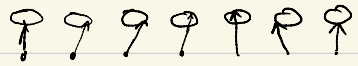
ρ_s 就是自旋刚度（spin stiffness），是一种 rigidity

连续对称性的破缺总是伴随"gapless elementary excitation"：消耗任意小的能量来产生，

对应的波长可以任意长："Goldston modes"

Goldston mode 的机制简单而著名：由于破缺的是连续对称性，因此整体旋转所有自旋不改变系统的能量

这一转动位，我们得到一个新的状态。



现在考虑一个"小而空间依赖的"转动：使得 $\vec{m}(\vec{x})$ 缓慢空间变化，但不改变大小

$\vec{m}(\vec{x})$ 的平均值为 $\vec{m}$，设为 $(0,0,m)$。转动可视为 x与y 方向的波 $\sum_{\vec{k}} m_1(\vec{k}) e^{i\vec{k}\cdot\vec{x}}$ 与 $\sum_{\vec{k}} m_2(\vec{k}) e^{i\vec{k}\cdot\vec{x}}$，$\Delta E$ 与比于 $|k|^2$.

消耗的能量会随着变化的"波长"增长而趋于零 $\longrightarrow$ 存在随着波长 $\to \infty$，激发能 $\to 0$ 的 modes

Goldston modes 的存在更表明长程序是脆弱的。

怎么解决统计物理理论与实际现象的矛盾？

我们可以这样理解：一个宏观系统如果处于 $\vec{m} \neq 0$ 的状态，需要非常长的时间"转动"到其它方向。

因此无法用概率来计算 $\vec{m}$ 的期望值。

（或者说实现概率分布需要各态历经，但有时无法在实验室时间尺度达到）

- 考虑晶体的例子：空间平移（连续）对称性破缺到离散对称。所有原子位于晶格 $\vec{R} = \vec{a}_1 n_1 + \vec{a}_2 n_2 + \vec{a}_3 n_3$

但是原点的位置 $\vec{r}_0$ 可以连续变化。$\therefore$ 原子的位置 $\vec{r}_i = \vec{r}_0 + \vec{R}_i$，$\vec{R}_i = \vec{a} \cdot \vec{n}(i)$.

序参量 $\rho(\vec{G}) = \langle \frac{1}{N} \int d^d r\, \rho(\vec{r}) e^{i\vec{G}\cdot\vec{r}} \rangle$，$\rho(\vec{r}) = \sum_{i=1}^{N} \delta(\vec{r} - \vec{r}_i)$，

$$\Rightarrow \rho(\vec{G}) = \frac{1}{N} \sum_{i=1}^{N} \langle e^{i\vec{G}\cdot\vec{r}_i} \rangle = \int d^d r_0\, \rho(\vec{r}_0) e^{i\vec{G}\cdot\vec{r}_0}$$

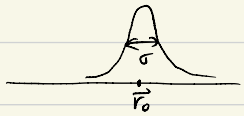
盯着系综里的某一个系统看

晶体的质心：$\vec{r}_c = \frac{\sum_i \vec{r}_i}{N} = \vec{r}_0$，总动量 $\vec{P}_{tot} = M \cdot \dot{\vec{r}}_c$，　　$M = \sum_i m_i = N \cdot m$

质心的运动：　$H_{eff} = \frac{P_{tot}^2}{2M}$　　对应 低能态 Low energy states

Ground state：　$P_{tot} = 0$.　对应 $\psi(\vec{r}_c) = \frac{1}{NV}$，等概率空间.　这是平衡态的分布

然而　破缺态 $\psi(\vec{r}_c) = \left(\frac{1}{\sqrt{2\pi}\sigma}\right)^{3/2} e^{-\frac{(\vec{r}_c - \vec{r}_0)^2}{2\sigma^2}}$



$\vec{r}_0$ 是空间某点，σ 是分布宽度 Δx

此波包对应动量分布宽度 $\Delta p \sim \frac{\hbar}{\sigma}$，　对应扩散速度 $v = \frac{\Delta p}{M} = \frac{\hbar}{M\sigma}$

对应能量不确定度 $\Delta E \sim \frac{\Delta p^2}{2M}$，　给出此状态的寿命：$\Delta t = \frac{\hbar}{\Delta E} \sim \frac{2M\sigma^2}{\hbar}$

也可看作以 v 移动 2σ 的时间：$\frac{2\sigma}{v} = \frac{2M\sigma^2}{\hbar}$.

- 这个时间内，可认为质心仍在 $\vec{r}_0$，序参量没有被"抹平"，
- 此时间正比于总质量 M，在热力学极限下发散！
- 普遍地，有限大小系统，序参量的动力学使其"遍历"，导致对称性的分布，统计平均 $\to 0$
  随着 $V \to \infty$，相应的自由度变"重"，变慢，类似于 $M \to \infty$，使得对称破缺态的寿命 $\to \infty$.
- $[M, H] = 0$ 的情况，系统总会自发对称破缺，永远平衡该状态，永远无法热平衡？也许慢到过于理想？