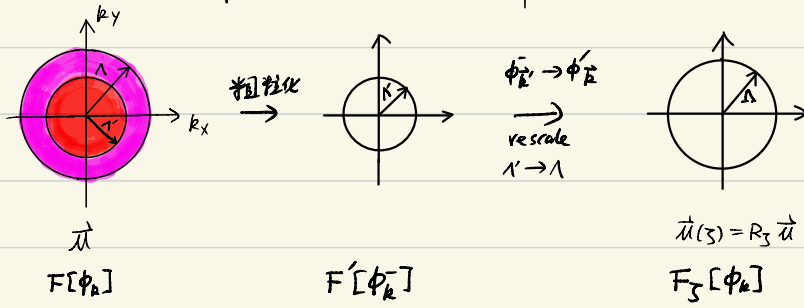


第十五讲

§ 不动点 (fixed point) 及其近邻



设系统处于理论空间 \mathcal{U} 中一点, 分辨率大. 我们不关心细节, 因此 积掉短波,

再 rescale 保持 Λ 不变, 这样就定义了重正化变换 $\mathcal{U}(\Lambda) = R_\zeta \mathcal{U} \rightarrow$ **beta functions** 给出 RG 流 (flow)

反映在保持 Λ 不变的条件下, 关联长度 ξ 的系统与 关联长度为 ξ/ζ 的系统 的参数 ϕ 关系

如此下去, 结果会怎样? 两种可能:

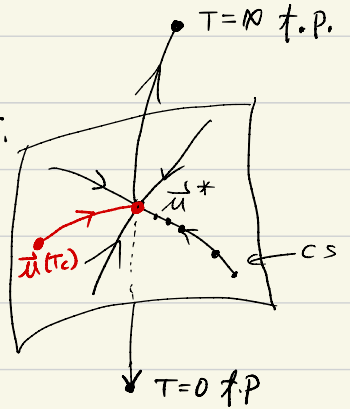
1. 流向无穷远处.
2. 流到一个不动点 (fixed point): 在 RG 变换下不变的点.

$$\boxed{R_\zeta \mathcal{U}^* = \mathcal{U}^*}, \quad \text{则 } \mathcal{U}^* \text{ 称为 fixed point, 不动点}$$

这意味着, 变换前后系统用同样参数描述, 然而

$$\xi \xrightarrow{RG} \xi' = \xi/\zeta$$

由于 \mathcal{U} 决定了 ξ , 因此 $\xi^* = \xi^*/\zeta \Rightarrow$ 在不动点, $\xi=0$ 或 $\xi=\infty$.



• 当 $T > T_c$, ξ 有限, 每步 RG, $\xi \rightarrow \xi/\zeta$, 最终 $\xi=0$, 不变. 流向 $T=\infty$ 不动点

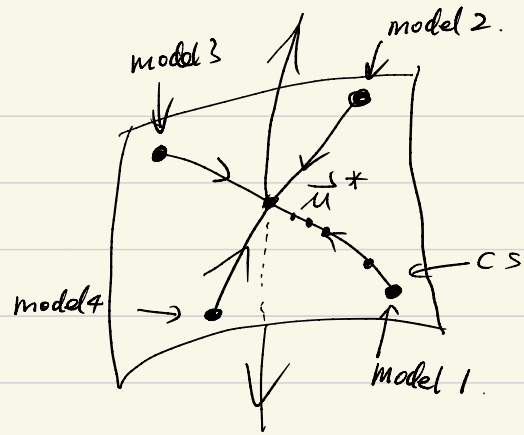
• 当 $T < T_c$, ξ 仍是有限, 每步 RG $\xi \rightarrow \xi/\zeta$ 同样 $\rightarrow \xi=0$. 对应 $T=0$ 不动点.

• 我们知道 在 T_c , ξ 无穷大, $\xi' = \xi/\zeta = \xi$. Zoom in & Zoom out 一样 自相似. 或 **scale invariant**. 标度不变.

因此临界点一定与 \mathcal{U}^* 有关, 然而还有一点要注意

• 存在一个“子空间”，其中所有点 \vec{u} ：
$$\lim_{\zeta \rightarrow \infty} R_{\zeta} \vec{u} = \vec{u}^*$$

称为： \vec{u}^* 的 **临界面**：(critical surface)



例如：给定 T, B ，也就知道 $\vec{u} = (r_0, g, h, \dots)$ ，记作 $\vec{u}(T, B)$ 。 (h 来自 $\int dx h \phi$)

RG 与临界现象的基本假定： $\vec{u}(T_c, 0)$ 在不动点 \vec{u}^* 的临界面上，因此

$$\lim_{\zeta \rightarrow \infty} R_{\zeta} \vec{u}(T_c, 0) = \vec{u}^* \quad \rightarrow \quad \text{临界系统经足够多次 RG 后到达不动点 } \vec{u}^* \\ \vec{u}^* \text{ 决定 } \text{FL} \text{ 给出大尺度的行为}$$

• 临界点或不动点 \vec{u}^* ($\zeta = \infty$) 的代名词，不准确。

• 当 $T \neq T_c$ 或 $h \neq 0$ 时， $\vec{u}(T, h)$ 不在 critical surface 上

• \vec{u} 空间里任意点(区域)最终流向同一个不动点：这是普适性的起源。

即：不同的微观模型的临界点有同样的大尺度行为，因为受同一个不动点控制。

• 讨论不动点的性质：相关 (relevant)，非相关 (irrelevant) 与边缘的 (marginal) 方向

设 \vec{u} 在 \vec{u}^* 附近：
$$\vec{u} = \vec{u}^* + \delta \vec{u}$$

$$\left. \begin{aligned} \vec{u}' &= R_{\zeta} \vec{u} = R_{\zeta} \vec{u}^* + R_{\zeta} \delta \vec{u} \\ \vec{u}' &= \vec{u}^* + \delta \vec{u}' \end{aligned} \right\} \Rightarrow \delta \vec{u}' = R_{\zeta} \delta \vec{u} = R_{\zeta}^L \delta \vec{u} + O((\delta \vec{u})^2)$$

其中： $(R_{\zeta}^L)_{\alpha\beta} = \left(\frac{\partial \mu'_{\alpha}}{\partial \mu_{\beta}} \right)_{\vec{u} = \vec{u}^*}$ 是线性化变换算符

$$\text{有：} \quad \delta \mu'_{\alpha} = \sum_{\beta} \left(\frac{\partial \mu'_{\alpha}}{\partial \mu_{\beta}} \right)_{\vec{u} = \vec{u}^*} \delta \mu_{\beta}$$

求解 R_3^L 的本征方程:

$$R_3^L \vec{e}_j = \rho_j(\beta) \vec{e}_j$$

\vec{e}_j : 本征矢, $\rho_j(\beta)$: 本征值

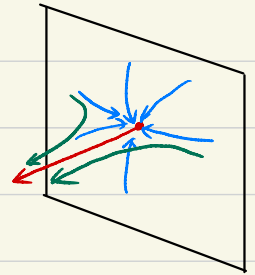
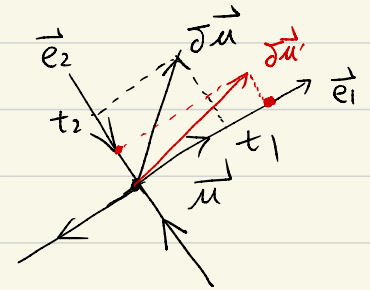
$$\text{由 } R_3 R_3 \vec{e}_j = R_3^2 \vec{e}_j$$

$$\therefore \rho_j(\beta) \rho_j(\beta) = \rho_j(\beta^2) \Rightarrow \text{本征值必须满足: } \rho_j(\beta) = \beta^{\gamma_j}, \gamma_j \text{ 为整数}$$

• 展开 $\delta \vec{u} = \sum_j t_j \vec{e}_j$

$$\begin{aligned} \delta \vec{u}' &= R_3^L \delta \vec{u} = R_3^L (t_1 \vec{e}_1 + t_2 \vec{e}_2 + \dots) \\ &= \rho_1(\beta) t_1 \vec{e}_1 + \rho_2(\beta) t_2 \vec{e}_2 + \dots \\ &= \sum_j t_j' \vec{e}_j \end{aligned}$$

其中 $t_j' = \beta^{\gamma_j} t_j$

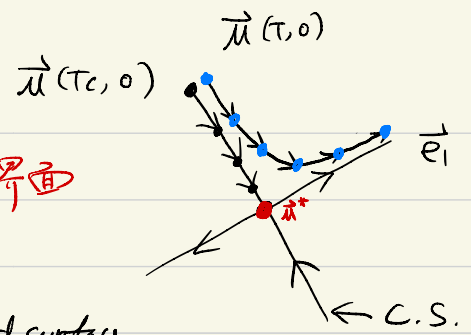


- 当 $\gamma_j > 0$, t_j' 随 β 增大而增大, relevant (相关)
- 当 $\gamma_j < 0$, t_j' 随 β 增大而缩小 irrelevant (非相关)
- $\gamma_j = 0$, t_j' 不变 \rightarrow 不动点, 普适集 ~~margin~~ marginal

沿着这些线流动, 不会流到别处, 而是来到另一个不动点. 这个变化称为 marginal.

总结一下: irrelevant 方向归零, relevant 方向归非零 \Rightarrow 大的吸引域

• 由 $\gamma_j < 0$ 的 \vec{e}_j 张成的子空间就是 critical surface



• 考虑 $B=0$. 对于足够小 $T-T_c$, $\vec{u}(T)$ 非常接近临界面

• $R_\zeta \vec{u}(T)$ 随 ζ 的增加靠近 \vec{u}^* .

• 但当 $\zeta \rightarrow \infty$, $R_\zeta \vec{u}(T, 0)$ 会远离 \vec{u}^* , $\therefore \vec{u}(T)$ 不在 critical surface

• 展开时依赖于 γ_j , 假设只有一个 $\gamma_j > 0$, 记为 γ_1

定义:
$$\delta \vec{u}(T) = \vec{u}(T) - \vec{u}^* = \sum_j t_j(T) \vec{e}_j$$

对于 ζ 足够大:
$$R_\zeta \vec{u}(T) \approx \vec{u}^* + R_\zeta^\perp \delta \vec{u}(T) = \vec{u}^* + t_1 \zeta^{\gamma_1} \vec{e}_1 + O(\zeta^{\gamma_2}) \quad (1)$$

设 $t_1(T)$ 是 T 的光滑函数, 当 $T=T_c$, $t_1(T)=0$, 故展开为

$$t_1(T) = A(T-T_c) + B(T-T_c)^2 + \dots \quad A \neq 0 \text{ 常数}, B \text{ 常数.}$$

$$R_\zeta \vec{u}(T) \approx \vec{u}^* + A(T-T_c) \zeta^{\gamma_1} \vec{e}_1 + O(\zeta^{\gamma_2}) \quad (2)$$

我们知道 $T-T_c$ 的 scaling dimension: $\Delta_t = \frac{1}{\nu}$ (根据 $\zeta \sim (T-T_c)^{-\nu}$)

(2) 告诉我们: $T-T_c = (T-T_c) \zeta^{\gamma_1} \Rightarrow \boxed{\gamma_1 = \frac{1}{\nu}}$

另一个角度: 设 $\xi = |A(T-T_c)|^{-\nu}$, 即 $A(T-T_c) = (\frac{1}{\xi})^{\frac{1}{\nu}}$, 如果 $\frac{1}{\nu} = \gamma_1$, 那么

$$R_\zeta \vec{u}(T) = \vec{u}^* \pm (\frac{\zeta}{\xi})^{\frac{1}{\nu}} \vec{e}_1 + O(\zeta^{\gamma_2})$$

附合: RG 变换将 $\xi \rightarrow \xi' = \xi/\zeta$. 即 R_ζ 将 $T \rightarrow T'$, $A(T-T_c)^{-\nu} = \xi'$

• 现在考虑 $B \neq 0$, 也会导致 \vec{u} 离开临界面.

我们知道标度变换使得:

$$h' = \int \Delta_h h,$$

$$\because \phi' = \int \Delta_\phi \phi, [\int d^d x h \phi] = L^0$$

$$\Rightarrow \Delta_h + \Delta_\phi - d = 0 \Rightarrow \Delta_h = d - \Delta_\phi \text{ 也写作 } \gamma_h$$

因此:

$$R_3 \vec{u}(T, h) = \vec{u}^* \pm \left(\frac{\int}{\int}\right)^{\frac{1}{2}} \vec{e}_1 + \int \gamma_h h \vec{e}_h + O(b^{1/2})$$

$\int \gamma_h$ 是 R_3 在 \vec{e}_h 方向的本征值.

假设(一般是) γ 小, 则 $\gamma_h = \frac{1}{2}(d+2-\gamma) > 0$, h' 随 \int 增大而增大, 无关方向.

• 一般地: FE 中

$$\int d^d x g_0 O(\vec{x})$$

O 可以是 ϕ^n 或 $\phi^n (\nabla \phi)^2$, 或... 场论语言, $O(\vec{x})$ 称 operator

$$RG \text{ rescale: } O(\vec{x}) \rightarrow O'(\vec{x}') = \int \Delta_0 O(\vec{x})$$

$$\text{由于 FE 中无量纲, } \Delta g_0 = d - \Delta_0$$

$$g_0 \rightarrow g_0' = \int d^{-\Delta_0} g_0$$

- 完备:
- $\Delta_0 < d$, g_0 relevant. (方向)
 - $\Delta_0 > d$, g_0 irrelevant. (方向)
 - $\Delta_0 = d$, g_0 marginal. (方向)

例: 高斯不动点.

$B=0$ 时, 在 $g=0$ 子空间, 即高斯近似下, 我们已经推导出 RG 变换:

$$r_0(\zeta) = \zeta^2 r_0$$

$$\text{不动点为 } \vec{u}_G^* = (r_0=0, g=0) \quad \text{对应 } \zeta = \infty, \quad T = T_c$$

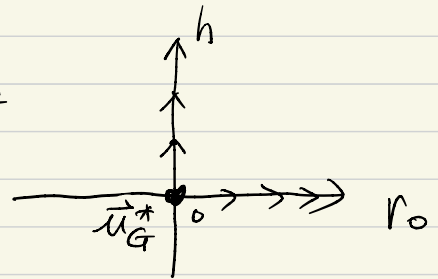
$$\text{与 } \vec{u}_0^* = (r_0=0, g=0), \quad \text{对应 } \zeta = 0, \quad T = \infty.$$

$$\text{对于 } \vec{u}_G^*, \quad \left. \begin{aligned} \rho_1 = \zeta^2, \Rightarrow \gamma_1 = 2, \Rightarrow \nu = \frac{1}{2} \end{aligned} \right\} \text{平均场}$$

$$\text{此外, rescale } \phi: \quad \phi'_k = \zeta^{-\omega} \phi_k, \quad \omega = 1 + \frac{d}{2} \Rightarrow \gamma = 0.$$

$$\text{若 } B \neq 0, \quad \int d^d x h \phi \xrightarrow{\text{RG}} \int d^d x h \zeta^{\gamma_h} \phi'$$

$$\vec{e}_h \text{ 方向标度值 } \rho_h = \zeta^{\gamma_h}, \quad \gamma_h = \frac{1}{2}(d+2-\eta) = \frac{d+2}{2}$$



$T \neq T_c, B \neq 0$ 写成向量形式:

$$\vec{u}(t, B) = \vec{u}^* + t_1 \vec{e}_1 + h \vec{e}_h, \quad R_\zeta \vec{u}(t, B) = \vec{u}^* + t_1 \zeta^2 \vec{e}_1 + h \zeta^{\gamma_h} \vec{e}_h$$

$$t_1 = r_0 = A(T - T_c)$$

$$t_1' = r_0' = \zeta^2 r_0 = \zeta^2 t_1 \Rightarrow T' - T_c = \zeta^2 (T - T_c)$$