

8. Neuronierung Gruppenklausur

8.1 Einleitung

Bis her: Gutteil d. der Skalen gesetzt und der Unvollständigkeit Hypothesen für das ethnische Verhalten in der Nähe von Plazens überlassen? Ordnung der ethnischen

Aben:

- Erklärung für Konzeptsstruktur, aber kein praktischer Beweis

- keine Bestätigung der universellen Größen (ethische Exponenten, Konzeptsstruktur, Skalenfunktionen, ...)

Neuronierung \rightarrow Gruppenklausur (EG) **gelung** **Ausdruck:**

- **Ergebnis** d. der Ordnung der ethnischen Exponenten
- Gültigkeit der Skalen gesetzt und der Unvollständigkeit

Umsätze aus 2G (Fikler)

- (i) Erklärung der Gültigkeit der Potenzreihe
- (ii) Abschätzung der kritischen Exponenten
- (iii) Erklärung, warum klassische Exponenten falsch sind
- (iv) ...

8.2 Kadenaufftransformation für 1Hing - Juddell (1d)

$$K = -\gamma \sum_{i=1}^N s_i s_{i+1} - H \sum_{i=1}^N s_i$$

$$\downarrow \bar{K} = -K \frac{1}{k_B T} = -\beta K + \text{pos. Constant}$$

$$\bar{K} = k \sum_i s_i s_{i+1} + h \sum_i s_i + c \sum_i 1$$

mit: $k = \frac{J}{k_B T}$
 $h = \frac{H}{k_B T}$

\bar{x} entspricht Tipfel (τ, h, c)

entspricht einem Punkt im 3dim Raum $\mathbb{H} = \{(\tau, h, c)\}$

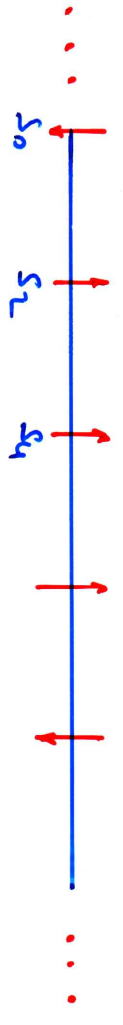
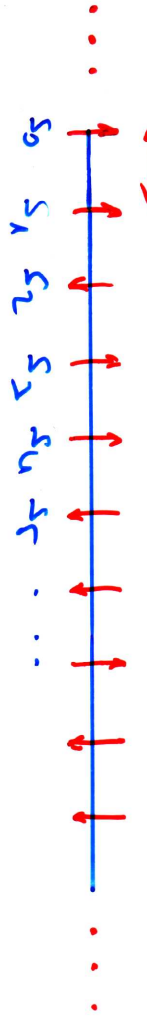
\Rightarrow bei Variation der physikalischen Variablen (z.B. T, H)

\Rightarrow Bewegung im Raum \mathbb{H}

Welt-Achse

$$z_N[\bar{x}] = \frac{1}{2N} \sum_{s_0=i-1} \dots \sum_{s_N=i+1} \bar{x}$$

$$q[\bar{x}] = \frac{G[\bar{x}]}{N} = -\frac{k_B T}{N} \ln z_N[\bar{x}]$$



1. Zeile \rightarrow 2. Zeile: Parallele Spur über ungerade Spis gerade Spis nicht konstruktiv

\Rightarrow rekurrierte Kette, wobei so viele Spis ('decoration', 'decoration')

$$z_N [\bar{x}] = \frac{1}{2N} \sum_{s_1=\pm 1} \dots \sum_{s_N=\pm 1} e^{\bar{x}}$$

$$\frac{1}{2N} \sum_{s_1=\pm 1} \dots \sum_{s_N=\pm 1} \prod_{i=0}^N e^{k s_i s_{i+1}} \left(e^{h s_i} e^{c N} \right)$$

... (su. Zeilentratt)

$$z_{N/2} [\bar{x}] = \frac{1}{2N} \sum_{s_1=\pm 1} \dots \sum_{s_N=\pm 1} e^{\bar{x}}$$

Nur gerade Indices

$$\bar{x}' = (k', u', c')$$

- mit Zeilentratt definieren k', u', c'
- wobei so viele Spis

Lässt sich \bar{x}' darstellen als

$$\bar{x}' = t' \sum_i s_i' s_{i+1}' + u' \sum_1^b \epsilon_i' + c' \sum_1^a 1$$

mit geeigneten Größen t', u', c'

\Rightarrow ein Schritt einer Dimensionsreduktion für mehr an geordnet

formal:

$$\bar{x}' = Q_b [\bar{x}'] \quad b=2 \quad (\text{räumliche Skalierungsfaktor})$$

$$\Rightarrow N \rightarrow N' = \frac{N}{b} \quad (= \frac{N}{2})$$

bzw. $N' = \frac{N}{b} \cdot a$

d... Raumdimension

Für den Wert von \tilde{x}' für die (in. Subjekt) w

$$e^{u\tilde{x}'} = \frac{1}{\cosh^2 u} \left[\cosh(2t+u) \cosh(2t-u) \right] \quad (A)$$

$$e^{2u\tilde{x}'} = \frac{1}{\cosh(2t-u) \cosh(2t+u)}$$

$$e^{uc'} = e^{8c} \cosh(2t+u) \cosh(2t-u) \cosh^2 u$$

\uparrow $e^{2 \cdot uc}$ \uparrow

Rekursionsrelationen

$$(t, u, c) \rightarrow (t', u', c') \rightarrow (t'', u'', c'') \rightarrow \dots$$

(a) räumliches Skalieren und Korrelationsfunktion

Abt. ände im Ursprungsplan restkalieren
 Gitter Gitter

$$a \rightarrow a' = 2a \rightarrow a' \rightarrow a$$

Abt. ände: $R \rightarrow R' = \frac{R}{2} \quad (= \frac{R}{2})$

Spins: Urspr. diskret $s_2 \rightarrow s_1'$

$$s_n \rightarrow s_{2n}'$$

$$s_6 \rightarrow s_3'$$

$$\vdots$$

$$s_{2n'} = s_{n'}'$$

Korrelationsfunktion:

$$\langle s_0 s_{2n'} \rangle = \langle s_0' s_{n'}' \rangle$$

Spins im Urspr. System Spins im diskretisierten System

Korrelationslänge:

$$\begin{aligned} \xi' &= \xi [\bar{r}'] \\ \xi &= \xi [\bar{r}] \end{aligned} \quad \searrow \quad \begin{aligned} \xi [\bar{r}] &= 2 \\ & \text{(b)} \end{aligned} \xi [\bar{r}']$$

\Rightarrow Bestimmung der Korrelationslänge

(b) Unitarität

$$Z_N' [\bar{r}'] = Z_N [\bar{r}]$$

Ist das Auftreten eines Wertes unter Beschränkung T aus gegebenem
 erhaltener

$$\begin{aligned} \Rightarrow \tilde{g} [\bar{r}] &= \frac{1}{N} \sum Z_N [\bar{r}] & \tilde{g} &\Leftrightarrow g \\ &= \frac{1}{N} \sum \frac{1}{N} \sum Z_N' [\bar{r}'] & & \text{(bin es T)} \\ &= b^{-d} \tilde{g} [\bar{r}'] \end{aligned}$$

$$\underline{\tilde{g} [\bar{r}] = b^{-d} \tilde{g} [\bar{r}']}$$

8.2 Parameterfluss, Rekursionsrelation, Fixpunkte

allgemein (weg von Ring \mathbb{R}^d)Gleichungen (A) beschreiben Fluss eines Punktes durch den Raum \mathbb{H} (p. 8.6)

$$\tilde{g}[\bar{x}] = \tilde{g}(t, h, c) = b^{-d} \tilde{g}(t', h', c') = b^{-d} \tilde{g}[\bar{x}']$$

mit: $t' = Q_t(t, h, c)$ "Flussgleichungen"

$$h' = Q_h(t, h, c)$$

$$c' = Q_c(t, h, c) = b^d c + Q_0(t, h)$$

$Q_i \dots$ Halbguppen (Invarianz durch nicht versch. \mathbb{R}^d)

Widers: da diese Gleichungen auch T enthalten, sind sie auch Flussgleichungen für $T \Rightarrow T' = Q_T(T)$

→ es kann passieren, das Fixpunkte existieren: T^*

$$T^* = Q_T(T^*)$$

Bedeutung der Fixpunkte:

Korrelationslänge $\{$

$$\{ [R] = b \{ [R']$$

(p. 8.8)

$$T_1 (k=0)$$

$$T_1' (k=0)$$

$$\{ [T] = b \{ [T']$$

$$T = T^* : \{ [T^*] = b \{ [T^*]$$

$$\{ [T^*] = \infty$$

$$\{ [T^*] = 0$$

kritischer Punkt

keine Korrelation

$$T^* = T_{cr}$$

$$T^* = 0$$

$$T^* = \infty$$

(ohne Av.)

'kritische Fixpunkte'

Frage: Welche Bedeutung hat die Nähe des kritischen Punktes?

=> **Linearisierung** in der Nähe des kritischen Punktes

- Bestimmungsgleichung T aus Formel i. a. nicht linear (vgl. (K))

- nahe Fixpunkt: Höfung auf Linearisierung

$$T = \frac{T - T_c}{T_c} = \frac{T - T^*}{T^*}$$

N. A.: $T' = \frac{T' - T^*}{T^*}$

$$T = \frac{T - T^*}{T^*}$$

$$T' = T' T^* + T^*$$

$$T = T T^* + T^*$$

(*)

(**)

$$T' = Q_T(T)$$

(*) ↓ **(**)**

$$T' T^* + T^* = Q_T(T^* + T T^*)$$

$$\approx T^* + T T^* Q'_T(b)$$

↓ lin. Näherung

=> $T' \approx T Q'_T(b)$

$$\tau' \sim \tau \rho'(b)$$

(a) $\tau'' \sim \tau \rho'(b) \rho'(b) + \dots$ 2 x iteriert

(b) $\tau'' \sim \tau \rho'(b')$

$$\rightarrow \rho'(b) \rho'(b) = \rho'(b^2) \quad \rightarrow \quad \underline{\rho'(b) = b^A}$$

A ... const (von b unabh.)

Relationen: $\underline{\tau^{(2)}} = \tau [\rho'(b)]^2 = (b^A)^2 \tau$

$$= \underline{b^{2A} \tau}$$

Korrelationslänge:

$$\xi[\tau] = b \xi[\tau]$$

$$\downarrow \tau \sim \tau^*$$

$$\xi[\tau] = b \xi[\tau'] = b \xi[\tau \rho'(b)] = b \xi[\tau b^A]$$

$$\xi[\tau] = b \xi[\tau] b^{2A} = b^{2A} \xi[\tau] b^{2A}$$

Wahl & Skal.

$$\text{also: } \{ [\tau] = b^{\epsilon} \{ [\tau] b^{\epsilon \lambda} \}$$

$$\lambda \text{ beliebig: } \lambda \text{ so, da } \Delta \quad b^{\epsilon} = \tau^{-1/\lambda} \quad (*)$$

$$\Rightarrow \underline{\{ [\tau] \}} = \tau^{-1/\lambda} \{ [\tau (\tau^{-1/\lambda \cdot \lambda})] \} = \tau^{-1/\lambda} \{ [\lambda] \} \sim \underline{\tau^{-1/\lambda}}$$

Poleur geht }

$$\text{aus: } \{ [\tau] \sim \tau^{-1/\lambda} \Rightarrow \nu = \frac{\lambda}{\lambda} \quad (\text{ent. Exponent})$$

Analog: (ohne Beweis)

$$g[\tau] = b^{-d} g[\tau^{-1}]$$

$$\downarrow \tau \sim \tau^*$$

$$g[\tau] = b^{-d\epsilon} g[b^{\lambda \epsilon} \tau]$$

$$\text{mit: } b^{\lambda \epsilon} = \tau^{-1/\lambda} \quad (*)$$

$$\left. \begin{array}{l} \text{folgt: } \dots g^2[\tau] \sim \tau^{d\nu} g^2[\lambda] \\ \text{mit: } g^2 \sim \tau^{2-\alpha} \end{array} \right\} \Rightarrow 2-\alpha = d\nu$$

2 Variable ($H \neq 0$)

$$\left. \begin{aligned} T' &= Q_T (T, H) \\ H' &= Q_H (T, H) \end{aligned} \right\} \left(\begin{array}{c} T \\ H \end{array} \right)' = Q_B \left(\begin{array}{c} T \\ H \end{array} \right) \leftarrow \text{Vergleich}$$

es können aber noch andere Variable auftreten

Agenda: Fixpunkt $\left(\begin{array}{c} T^* \\ H^* \end{array} \right)$

$$\left[\begin{array}{c} T^* \\ H^* \end{array} \right] = \xi^* = \eta \xi^* = \infty$$

Linearisierung

$$\left(\begin{array}{c} \Delta T \\ \Delta H \end{array} \right)' = R \left(\begin{array}{c} \Delta T \\ \Delta H \end{array} \right)$$

↑
Matrix

$$= \left[\begin{array}{cc} \frac{\partial Q_T}{\partial T} & \frac{\partial Q_T}{\partial H} \\ \frac{\partial Q_H}{\partial T} & \frac{\partial Q_H}{\partial H} \end{array} \right]$$

$$\Delta T = T - T^* ; \quad \Delta H = H - H^*$$

*

↑
an Fixpunkt berechnen

Eigenwerte von Z : $Z_1 = b^{A_1}$
 $Z_2 = b^{A_2}$

Eigenvektoren von Z : \vec{q}_1, \vec{q}_2

Eutwicklung von

$$\begin{pmatrix} \Delta \bar{T} \\ \Delta H \end{pmatrix} = \underset{q}{h_1} \vec{q}_1 + \underset{r}{h_2} \vec{q}_2$$

kritische Felder

(lineare) Störungen

bzw: h_i sind Linearkombinationen von $\Delta \bar{T}, \Delta H$ (Magnet)

$\Delta \bar{T}, \Delta P$ (Temperatur)

...

es gilt wieder:

$$\begin{aligned} h_1^{(1)} &= (b^{A_1})^e h_1 = b^{A_1 e} h_1 \\ h_2^{(1)} &= (b^{A_2})^e h_2 = b^{A_2 e} h_2 \end{aligned}$$

> [entspricht τ, p . 8.12]

Das was lag numerik!

$$g(h_1, h_2, \dots) = b^{-d} g(b^{A_1} h_1, b^{A_2} h_2, \dots)$$

hier wird in Matrix:

da Problem symmetrisch \rightarrow Matrix R symmetrisch

$$\Rightarrow h_1 = \tau$$

$$h_2 = H$$

also:

$$g(\tau, H) = b^{-d} g(b^{A_1} \tau, b^{A_2} H)$$

Sei:

$$b^{A_1} = \frac{1}{|\tau|}$$

$$\text{also } b = \left(\frac{1}{|\tau|} \right)^{1/(A_1)}$$

$$\begin{aligned} \tilde{g}(z, \#) &= \frac{\left(|z|^{-\frac{1}{\alpha}} \right)^{-d\alpha}}{|z|^{d/\alpha}} \tilde{g}(\pm 1, |z|^{\alpha/(1-\alpha)} \#) \\ &= |z|^{d/\alpha} \tilde{g}(\pm 1, |z|^{-\alpha/\alpha} \#) = \tilde{g}_{\pm}(|z|^{-\alpha/\alpha} \#) |z|^{d/\alpha} \end{aligned}$$

198. Skalengesetz (Lidom) und äquivalente Relation

$$\Rightarrow \beta \delta = \frac{A_2}{A_1}$$

$$(2-\alpha) = \frac{d}{A_1}$$

$$A = \frac{d - A_2}{A_1}$$

$$\gamma = \frac{d - 2A_2}{A_1}$$

8.12. Skalengesetz verifiziert

analog für Korrelationsfunktion

$$\tilde{r} \rightarrow \tilde{r}^{-1} = \frac{\tilde{r}}{b}$$

$$\tilde{S}_r \rightarrow \tilde{S}_{r^{-1}} = \frac{1}{c} \tilde{S}_r^2 \quad c \dots \text{wird verschluckt}$$

$$\Rightarrow c^2 \Gamma(b^{-1} \tilde{r}; \tau^{-1}, \mu^1) = \Gamma(\tilde{r}; \tau, \mu) \quad c^2 = c^2(b)$$

Direktions:

$$\rightarrow \Gamma(\tilde{r}; \tau, \mu) \sim c^2(b) \Gamma(b^{-1} \tilde{r}; b^{\mu_1} \tau, b^{\mu_2} \mu)$$

sei: $b^{\mu_1} = \frac{1}{|\tau|}, \quad \mu \rightarrow 0$

$$\Gamma(\tilde{r}; \tau, 0) \sim c^2(|\tau|^{-1/\mu_1}) \Gamma(|\tau|^{-1/\mu_1} \tilde{r}; \pm 1, 0)$$

mit $\int \sim |\tau|^{-\nu}$ und $\Gamma(r) \sim r^{-(d-2+\nu)}$ bei $T \sim \tilde{r}^c$

for $d \dots \nu = 1/\mu_1 \Rightarrow$

$$\frac{2-d = d \nu}{\nu = (d-\nu)\nu}$$

(Hyper) Skalierung

8.3 Zeuot ningsung>ca ppe all ppen ein

(a) Grundlagen

(i) Raum der Hquivalenzklassen \mathbb{H}

bsp: $1 \text{ King} - 2D$

$$\bar{x} = + \sum_{<i;j>} s_i s_j$$

\downarrow $b = \sqrt{2}$

$$\bar{x}' = A' + k' \sum_{<i;j>} s_i s_j + L' \sum_{<i;j>} s_i s_j + M' \sum s_i s_j s_k$$

\downarrow $b = \sqrt{2}$

$$\bar{x}'' = \dots$$

\Rightarrow \mathbb{H} ∞ -dimensional

beobachtet: $M' < L' \leq k'$

\Rightarrow (kl. Skalar)

nicht trivialer Fixpunkt

\uparrow
Vermutung

Wert: $t_{\alpha} = 0.3921$

Outager: 0.4406

k_{α}^2 : 0.25

$y = 0.638$

Outager: 1

H_{α} : 0.5

(ii) Bestimmen der Parametergruppe Q_b

$\bar{x} \rightarrow \bar{x}' = Q_b [\bar{x}]$

Trasformationen im q - oder s -Raum möglich

(iii) 'deformation'

$N \rightarrow N' = \frac{N}{b}$

(iv) Skalierung

2 Gebiete, die ursprünglich einen Abstand r hatten, werden nach der Trasformation um einen Faktor b weiter gebracht

$$\vec{r} \rightarrow \vec{r}' = \frac{r}{b}$$

$$\xi \rightarrow \xi' = \frac{\xi}{b}$$

$$\vec{q} \rightarrow \vec{q}' = q \cdot b$$

(v) Unitarität

$$Z_N [\bar{x}\bar{x}] = Z_{N/2} [\bar{x}\bar{x}']$$

$$g [\bar{x}\bar{x}] = b^{-d} g [\bar{x}\bar{x}']$$

(vi) Uniformität,

$$\bar{x}\bar{x} \rightarrow \bar{x}\bar{x}'$$

$$\bar{x}\bar{x} + \delta\bar{x}\bar{x} \rightarrow \bar{x}\bar{x}' + \delta\bar{x}\bar{x}'$$

$$\left. \begin{array}{l} \Rightarrow \delta\bar{x}\bar{x} \rightarrow \delta\bar{x}\bar{x}' = 0 \end{array} \right\}$$

aus *klein* Ableitungen

(vii) Eindeutigkeit

\bar{x} gegeben \rightarrow es existieren weitere Realisierungen $\delta\bar{x}$ (paustraus).

$$(r-, a-Raw, \dots)$$

b , Parameterklaus, Universalität, Skalierung

(i) Klassischer Fisher

(ii) Fixpunkte Spektral

Fixpunkt Hamilton Funktion \bar{x}^*

$$\bar{x}^* = Q_b [\bar{x}^*]$$

$$Q_b [\bar{x}^* + \delta \bar{x}] \approx \bar{x}^* + \delta \bar{x}$$

\uparrow lineare Relation

$$\Rightarrow \delta \bar{x}' = \delta \bar{x}$$

$$\Rightarrow \text{Eigenoperatoren } \delta \bar{x}_i \text{ nur } \delta \bar{x}_i = \lambda_i \delta \bar{x}_i$$

$$\lambda_i = b^{a_i}$$

$\rightarrow \bar{x} = \bar{x}^* + \sum \lambda_i \delta \bar{x}_i$
 $\delta \bar{x}_i$... Skalenspektren ($\tau, H, \Delta p, \dots$)
 $\delta \bar{x}_i$... Skalenspektren

TC ans for mation

$$\bar{\psi} \psi' = Q_B [\bar{\psi} \psi] \approx \bar{\psi} \psi^* + \sum_i h_i \Delta_i \delta \bar{\psi}_i$$

$$\bar{\psi} \psi^{(e)} = Q_B [\bar{\psi} \psi] \approx \bar{\psi} \psi^* + \sum_i h_i \Delta_i^{(e)} \delta \bar{\psi}_i = \bar{\psi} \psi^* + \sum_i h_i^{(e)} \delta \bar{\psi}_i$$

also:

$$h_i^{(e)} = h_i \Delta_i^{(e)} = b^{e A_i} h_i$$

3 mögliche Fälle

(α) $A_i > 0 \Rightarrow b^{A_i} > 1 \quad h_i^{(e)}$ steigt mit e

$h_i \dots$ relevant fields
 $\delta \bar{\psi}_i \dots$ relevant operators

(β) $A_i < 0 \Rightarrow b^{A_i} < 1$

$h_i \dots$ irrelevant fields
 $\delta \bar{\psi}_i \dots$ irrelevant operators

$$(x) \quad \kappa_i = 0 \quad b^{\kappa_i} = 1 \quad \text{'Wassfalle'}$$

c) Skalierungskette der Energie (Knochen dynamischen Potentiale)

$$g^{\alpha}(h_1, h_2, h_3, \dots) = b^{-d\alpha} g^{\alpha}(b^{\kappa_1} h_1, b^{\kappa_2} h_2, b^{\kappa_3} h_3, \dots)$$

\uparrow \uparrow
 τ μ

Sei $b^{d\kappa_1} = \frac{1}{|\tau|}$

dann ist

$$g^{\alpha}(h_1, h_2, h_3, \dots) = |\tau|^{d/\kappa_1} g^{\alpha}(\pm \tau, h_2 |\tau|^{-\kappa_2/\kappa_1}, h_3 |\tau|^{-\kappa_3/\kappa_1}, \dots)$$

$$\Rightarrow 2-d = \frac{d}{\kappa_1}$$

$$\kappa_2/\kappa_1 = \Delta = \mu \delta$$

Veritas: Exponenten für h_k , $k \geq 3$: $\frac{A_k}{A_1}$

(α) $\frac{A_k}{A_1} > 0 \Rightarrow h_k$ relevante Variable

\rightarrow 'Grosses' n einen anderen kritischen Wert
(anderes Universalitätskriterium)

(β) $\frac{A_k}{A_1} < 0 \Rightarrow h_k$ irrelevante Variable

\Rightarrow Korrekturfaktor im Potenzgesetz

$$\left[1 + \alpha_k T \frac{A_k}{A_1} + \dots \right]$$

'corrections to scaling'