

# Tensor Network Renormalization

PhysRevLett115,180405(2014), G.Evenbly,G.Vidal

## Algorithms for tensor network renormalization

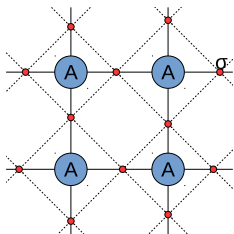
PhysRevB95,045117(2015), G.Evenbly

April 28, 2017

- Ising model

$$Z = \sum_{\{\sigma\}} e^{-H[\sigma]/T},$$

$$H[\sigma] = - \sum_{\langle i,j \rangle} \sigma_i \sigma_j, \quad \sigma_i \in \{+1, -1\}$$



- Tensor network representation

$$Z = \sum_{ijk\dots} A_{ijkl} A_{mnoj} A_{krst} A_{opqr} \dots$$

$$A_{ijkl} = e^{(\sigma_i \sigma_j + \sigma_j \sigma_k + \sigma_k \sigma_l + \sigma_l \sigma_i)/T}$$

- テンソルの一つの足の自由度を  $\chi$  で表す。

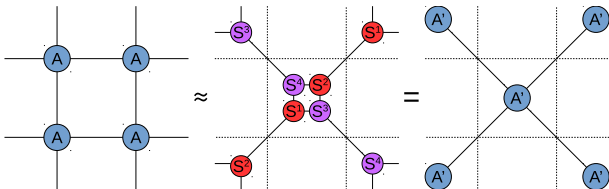
# Tensor Renormalization Group(TRG)

- Singular Value Decomposition(SVD)

$$\begin{aligned}
 A_{ijkl} &= \sum_m^{\chi^2} U_{ijm} \sigma_m V_{mkl}, \quad U, V : \text{unitary matrix}, \sigma_m \geq 0 \\
 &\approx \sum_m^{\chi} S_{ijm}^1 S_{mkl}^2, \quad S_{ijm}^1 = U_{ijm} \sqrt{\sigma_m}, S_{mkl}^2 = \sqrt{\sigma_m} V_{mkl} \\
 &\approx \sum_m^{\chi} S_{kjm}^3 S_{mil}^4
 \end{aligned}$$

- contraction

$$A'_{i'j'k'l'} = \sum_{ijkl} S_{ijm}^1 S_{ilj'}^3 S_{k'kl}^2 S_{l'kj}^4$$



# Higher Order TRG(HOTRG)

- contraction

$$M_{X_1 y_1 X_2 y_2} = \sum_y A_{x_1 y_1 x_2 y} A_{x_3 y x_4 y_2}, \quad X_1 = (x_1, x_3), X_2 = (x_2, x_4)$$

- higher order svd

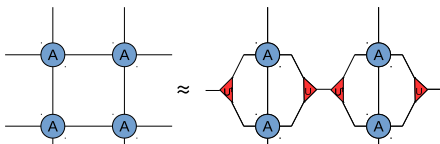
$$M_{X_1 y_1 X_2 y_2} = \sum_{i,j,k,l}^{x^2, x, x^2, x} S_{ijkl} U_{X_1 i}^1 U_{y_1 j}^2 U_{X_2 k}^3 U_{y_2 l}^4, \quad U^{1,2,3,4} : \text{unitary matrix,}$$

$$S : \text{core tensor,} \quad \sum_{jkl} S_{ijkl} S_{i'jkl} \propto \delta_{i,i'}$$

$$\sum_{y_1 X_2 y_2} M_{X_1' y_1 X_2 y_2} M_{X_1 y_1 X_2 y_2}^* = \sum_m^{x^2} U_{X_1 m}^1 \lambda_m U_{X_1' m}^{1*} \approx \sum_m^x U_{X_1 m}^1 \lambda_m U_{X_1' m}^{1*}$$

- truncation

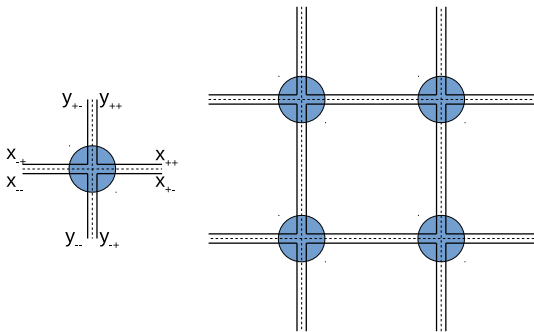
$$A'_{x_1' y_1 x_2' y_2} = \sum_{X_1, X_2} M_{X_1 y_1 X_2 y_2} U_{X_1 x_1'}^{1*} U_{X_2 x_2'}^1$$



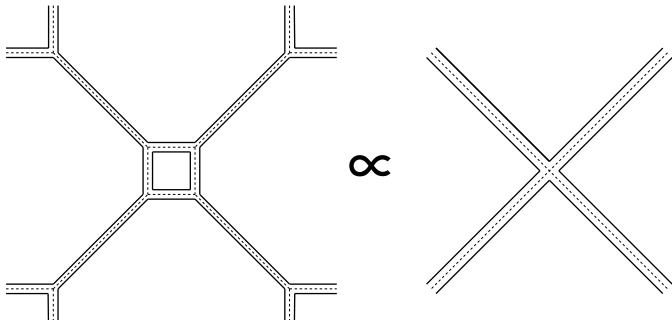
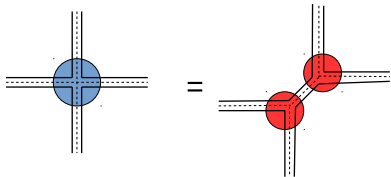
# Corner Double Line Tensor (CDLT)

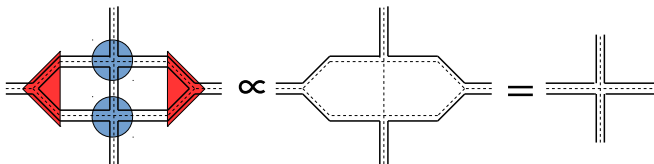
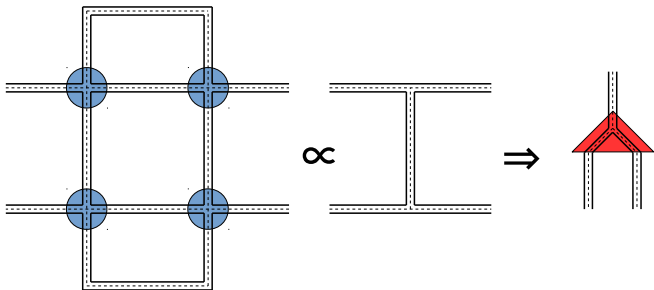
- Corner Double Line Tensor(CDLT) は短距離の相関だけを持つようなテンソル

$$A_{x_{++}x_{+-}y_{++}y_{+-}x_{-+}x_{--}y_{-+}y_{--}}^{\text{CDL}} = \delta_{x_{++}y_{++}}\delta_{x_{+-}y_{+-}}\delta_{x_{-+}y_{-+}}\delta_{x_{--}y_{--}} \quad (1)$$



- TRG, HOTRG の固定点になっており、これらのくりこみ変換で短距離相関が取り除き切れていないことを意味する。





## TNR: projective truncation

- あるネットワーク  $\mathcal{F}$  に射影  $P = ww^\dagger (w^\dagger w = I)$  をかけて近似された  $\tilde{\mathcal{F}}$  をつくる。

$$\tilde{\mathcal{F}} = \mathcal{F}P, PP^\dagger = P^2 = P$$

(d)

$$\left\| \begin{array}{c} \text{---} \\ \text{---} \\ \text{---} \\ \text{---} \\ \text{---} \\ \text{---} \\ \text{---} \\ \text{---} \end{array} \right\|^2 = \left\{ \begin{array}{c} \text{---} \\ \text{---} \\ \text{---} \\ \text{---} \\ \text{---} \\ \text{---} \\ \text{---} \\ \text{---} \end{array} \right\} + \left\{ \begin{array}{c} \text{---} \\ \text{---} \\ \text{---} \\ \text{---} \\ \text{---} \\ \text{---} \\ \text{---} \\ \text{---} \end{array} \right\} - \left\{ \begin{array}{c} \text{---} \\ \text{---} \\ \text{---} \\ \text{---} \\ \text{---} \\ \text{---} \\ \text{---} \\ \text{---} \end{array} \right\} - \left\{ \begin{array}{c} \text{---} \\ \text{---} \\ \text{---} \\ \text{---} \\ \text{---} \\ \text{---} \\ \text{---} \\ \text{---} \end{array} \right\}$$

$$= \left\| \begin{array}{c} \text{---} \\ \text{---} \\ \text{---} \\ \text{---} \\ \text{---} \\ \text{---} \\ \text{---} \\ \text{---} \end{array} \right\|^2 - \left\| \begin{array}{c} \text{---} \\ \text{---} \\ \text{---} \\ \text{---} \\ \text{---} \\ \text{---} \\ \text{---} \\ \text{---} \end{array} \right\|^2$$

- $\mathcal{F}$  と  $\tilde{\mathcal{F}}$  の誤差  $\epsilon$

$$\begin{aligned} \epsilon^2 &= \|\mathcal{F} - \tilde{\mathcal{F}}\|^2 = \|\mathcal{F}\|^2 + \|\tilde{\mathcal{F}}\|^2 - \text{tTr}[\mathcal{F} \otimes \tilde{\mathcal{F}}^*] - \text{tTr}[\mathcal{F}^* \otimes \tilde{\mathcal{F}}] \\ &= \|\mathcal{F}\|^2 - \|\tilde{\mathcal{F}}\|^2, \quad (\|\tilde{\mathcal{F}}\|^2 = \text{tTr}[\mathcal{F} \otimes \tilde{\mathcal{F}}^*] = \text{tTr}[\mathcal{F}^* \otimes \tilde{\mathcal{F}}]) \end{aligned}$$

- $\epsilon$  の最小化は  $\|\tilde{\mathcal{F}}\|^2$  の最大化になる。

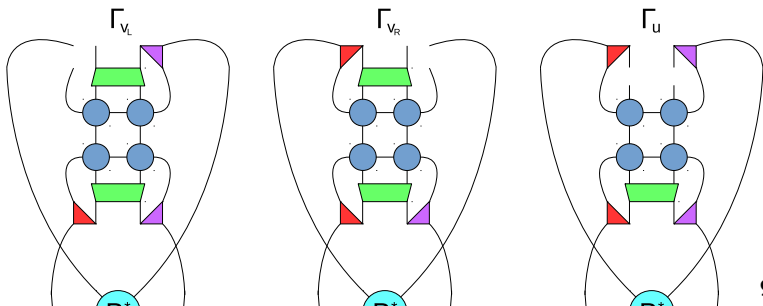
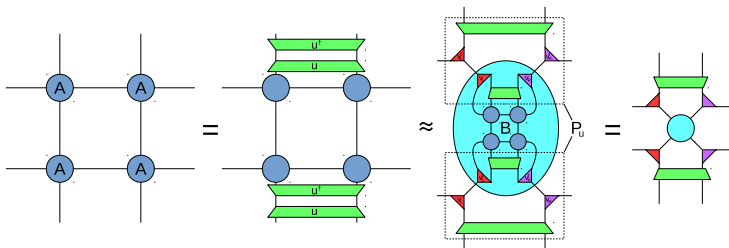
$$\|\tilde{\mathcal{F}}\| = \|\mathcal{F}w\|^2 = \text{tTr}[\Gamma_w w], \quad \Gamma_w = w^\dagger \mathcal{F}^* \otimes \mathcal{F}$$

$\Gamma_w$  を SVD した結果を  $\Gamma_w = usv^\dagger$  とすると、 $w = vu^\dagger$  とすると最大化できる。

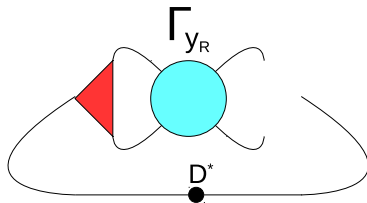
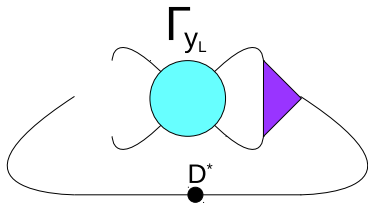
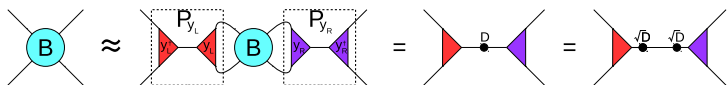


# TNR: 1st truncation

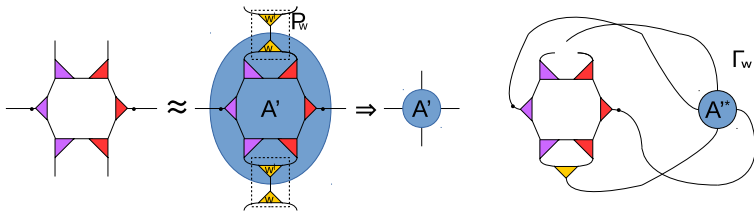
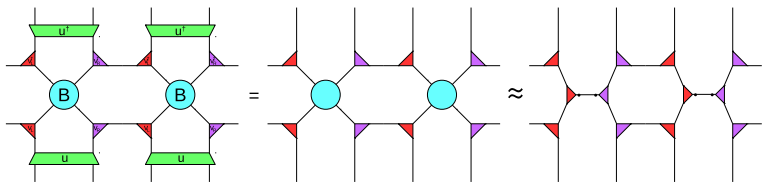
- $u$ : disentangler,  $\chi^2 \times \chi^2$  のユニタリ一行列
- $v_L, v_R$ : isometry,  $\chi^2 \times \chi$  の行列,  $v_L^\dagger v_L = I^{\chi \otimes \chi}$



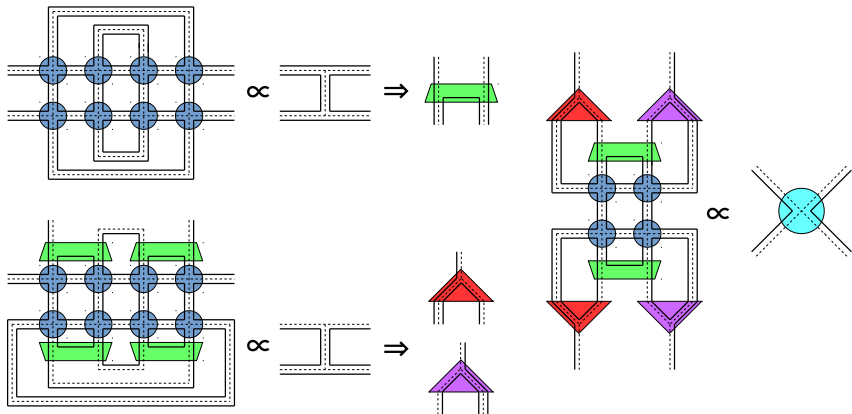
# TNR: 2nd truncation



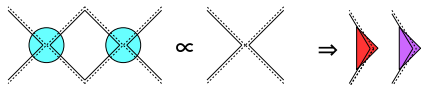
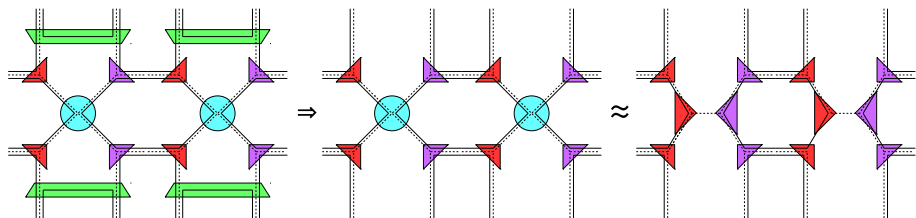
# TNR: 3rd truncation



初期テンソルは HOSVD で与える。



# CDLT: 2nd truncation



# CDLT: 3rd truncation

