

بِسْمِ اللّٰهِ الرَّحْمٰنِ الرَّحِيْمِ

کلیه امتیازهای این پایاننامه به دانشگاه بوعلی سینا تعلق دارد. در صورت استفاده از تمام یا بخشی از مطالب این پایاننامه در مجلات، کنفرانسها و یا سخنرانی‌ها، باید نام دانشگاه بوعلی سینا یا استاد راهنمای پایاننامه و نام دانشجو با ذکر مأخذ و ضمن کسب مجوز کتبی از دفتر تحمیلات تکمیلی دانشگاه ثبت شود. در غیر این صورت مورد پیگرد قانونی قرار خواهد گرفت. درج آدرس‌های ذیل در کلیه مقالات خارجی و داخلی مستخرج از تمام یا بخشی از مطالب این مجلات، پایاننامه در کنفرانسها و یا سخنرانی‌ها الزامی می‌باشد.

....., Bu-Ali Sina University, Hamedan, Iran.

مقالات خارجی

.....، گروه،، دانشگاه بوعلی سینا، همدان.

مقالات داخلی



دانشکده بیوکمی

دانشکده علوم پایه

گروه فیزیک

پایان نامه: برای دریافت درجه کارشناسی ارشد در رشته فیزیک حالت جامد

عنوان:

شکست تقارن در دستگاه‌های پخش و اداشت

استاد راهنمای:

دکتر فرهاد جعفر پور

استاد مشاور:

دکتر حسین توکلی

پژوهشگر:

رضوان ترکاشوند

مهر ماه ۱۳۹۲



دانشگاه بوعلی سینا

مشخصات رساله/پایان نامه تحصیلی

عنوان:

شکست تقارن در دستگاه های پخش و اداشته

نام نویسنده: رضوان ترکاشوند

نام استاد/اساتید راهنما: دکتر فرهاد جعفر پور

نام استاد/اساتید مشاور: دکتر محمد حسین توکلی

گروه آموزشی: فیزیک

دانشکده : علوم پایه

گرایش تحصیلی: کارشناسی ارشد

رشته تحصیلی: فیزیک

تعداد صفحات : ۱۴۵

تاریخ دفاع: ۱۳۹۲/۷/۲۸

تاریخ تصویب:

چکیده:

مکانیک آماری تعادلی، حالت های تعادلی ماقروسکوپی دستگاه های متشكل از تعداد زیادی ذره را با استفاده از حالت های میکروسکوپی آنها توضیح و پیش بینی می کند. ویژگی اصلی حالات تعادلی این است که آنها در طول زمان و نیز در برابر آشفتگی های کوچک پایدارند. حالت پایای غیرتعادلی، که در آن جریان های احتمال وجود دارند و اندازه گیری های ناوردا به طور کلی به شکل گیبس-بولتزمن نیستند، برخی از پدیده های بسیار جالبی را ارائه می کنند که در دستگاه های تعادلی دیده نمی شوند. مثالهایی از آن عبارتند از گذار فاز ناشی از تحریک مرز و شکست تقارن خودبخودی در دستگاه یک بعدی.

در این پایان نامه به بررسی مدل های یک بعدی دور از تعادل ترمودینامیکی خواهیم پرداخت که در آنها حالت شکست تقارن و همچنین همزیستی دو فاز متقاضی رخ می دهد.

واژه های کلیدی: شبکه گازی تصادفی؛ دفع حجم؛ حالت پایا؛ گذار فاز؛ شکست خودبخودی تقارن

فهرست شکل ها

فصل اول

شکل (۱): بیشترین کار روی دستگاه	۱۱
شکل (۲): حرکت براونی	۱۳
شکل (۳): شبکه نشان دهنده آهنگ های گذار	۱۵
شکل (۴): پیاده روی تصادفی در یک بعد	۱۷
شکل (۵): ذره لانژون در یک دیواره پتانسیل تحت یک اختلال گرمایی تصادفی	۱۸
شکل (۶) جریان کلی بین دو پیکربندی در دستگاه مارکوفی	۲۱
شکل (۷): مسیر با پرش های گسسته در دینامیک مارکوفی	۲۳
شکل (۸): مسیر برگشت زمان شکل (۷)	۲۴
شکل (۹): انحراف بزرگ چگالی نهایی در ظرفی که از یک گاز پر شده	۲۶
شکل (۱۰): فرایند خروج نامتقارن روی یک حلقه	۲۷
شکل (۱۱): فرایند خروج نامتقارن روی یک زنجیره	۲۸
شکل (۱۲): طرحی از یک موتور مولکولی با هیدرولیز ATP	۳۰
شکل (۱۳): ذره براونی ضامن دار	۳۱

فصل دوم

شکل (۱): فرایند خروج نامتقارن با دو نوع ذره در یک بعد	۴۰
---	----

فصل سوم

شکل (۱): نمودار فاز $1 = \beta$ (دقیق). گذار پیوسته بین فاز نمایی و توانی..... ۵۶

شکل (۲): نمودار میدان متوسط و مونت کارلو برای فاز متقارن توانی..... ۶۲

شکل (۳): نمودار میدان متوسط و مونت کارلو برای فاز متقارن چگالی پایین..... ۶۳

شکل (۴): نمودار میدان متوسط و مونت کارلو برای فاز نا متقارن چگالی پایین-چگالی پایین..... ۶۴

شکل (۵): نمودار میدان متوسط و مونت کارلو برای فاز نا متقارن چگالی بالا-چگالی بالا پایین..... ۶۴

شکل (۶): نمودار فاز برای $q=1$ ۶۶

شکل (۷): جریان های $|j^+ - j^-|/2$ و $|j^+ + j^-|/2$ ۶۸

شکل (۸): چگالی و جریان در میدان متوسط برای $q = 0.5, \beta = 1, N = 32$ ۶۸

فصل چهارم

شکل (۱): مدل پل با دو اتصال..... ۷۵

شکل (۲): نمودار فاز میدان متوسط مدل پل برای $K = 1$ ۷۶

شکل (۳): نمودار های میانگین چگالی برای مثبت ها و منفی ها ، در شبیه سازی مونت کارلو..... ۷۸

شکل (۴): مسیر پسماند برای گونه‌ی اکثریت در قسمت پل در ناحیه‌ی همزیستی..... ۷۹

شکل (۵): میانگین چگالی مثبت ها در مرکز بخش بر حسب زمان درو فازهای SSB ۸۳

شکل (۶): دیواره حوزه بازتاب از مرز سمت چپ ، با شبیه سازی مونت کارلو ۹۲

شکل (۷): دیواره حوزه بازتاب از مرز سمت راست..... ۹۳

شکل (۸): نگاشت بازتابی سمت چپ برای چگالی های مرزی سمت چپ..... ۹۵

شکل (۹): نگاشت بازتاب سمت راست برای چگالی های مرزی سمت راست ۹۵

شکل (۱۰): منحنی های بازتابهای سمت چپ و راست که با هم ترکیب شده اند..... ۹۶

شکل (۱۱): نزدیک شدن به نقطه پایای S از طریق دنباله محدودی از بازتابها..... ۹۶

شکل (۱۲): منحنی های بازتاب مرزی سمت راست و سمت چپ ۹۸

شکل(۱۳) : چهار فرایند پرش اولیه در اینجا برای اولین زنجیر

شکل(۱۴) : جریان \dot{J}

شکل(۱۵) : تحول زمانی چگالی میانگین در دو زنجیره برای سه مورد معمولی

شکل(۱۶) : نمودار چگالی در تقریب میدان متوسط بری یک دستگاه با $N = 200$ و $v = 2$

شکل(۱۷) : نمودار چگالی میانگین به صورتی که از یک ذرهی گروه دوم

شکل(۱۸) : دو مثال از حالات بی ثبات.

شکل(۱۹) : توزیع احتمال پایایی (ρ) برای دستگاه های کوچک در ناحیه‌ی بالا-پایین

شکل(۲۰) : توزیع احتمال پایایی (ρ) برای یک دستگاه بزرگ در ناحیه‌ی بالا-پایین

شکل(۲۱) : توزیع پایایی $\omega(\rho_1, \rho_2)$

شکل(۲۲) : نمودار فاز

فهرست مطالب

۱۴	فصل اول
۵	۱.۱ مکانیک آماری.....
۵	۱.۱.۱ مکانیک آماری تعادلی
۶	۱.۱.۲ برخی از رویداد های اخیر در فیزیک آماری غیر تعادلی.....
۸	۱.۲ ترمودینامیک.....
۸	۱.۲.۱ دو اصل ترمودینامیک
۱۱	۱.۲.۲ نزدیک تعادل : حرکت براونی و پاسخ خطی
۱۴	۱.۲.۳ چرخ ضامن دار فایمن
۱۴	۱.۳ توصیف ریاضی دینامیک های غیر تعادلی
۱۴	۱.۳.۱ دینامیک های مارکوفی
۱۷	۱.۳.۲ دو مثال
۱۹	۱.۳.۳ ارتباط با ترمودینامیک
۲۰	۱.۳.۴ تغییر ناپذیری برگشت زمانی و تعادل جزئی
۲۲	۱.۳.۵ تعبیر فیزیکی تعادل جزئی
۲۴	۱.۴ قضیه های افت و خیز.....
۲۴	۱.۴.۱ احتمال وقایع نادر و انحراف بزرگ
۲۶	۱.۴.۲ مثالی از فیزیک غیر تعادلی : فرایند طرد نامتقارن
۲۷	۱.۴.۳ ویژگی های اساسی ASEP
۲۹	۱.۴.۴ تعادل جزئی تعمیم یافته
۳۰	۱.۴.۵ کاربرد موتورهای مولکولی
۳۳	فصل دوم
۳۴	۲.۱ اصول ریاضی در مکانیک آماری
۳۴	۲.۱.۱ فرایند های مارکوف

۳۵	معادله چاپمن – کولموگروف $C - K$	۲.۱.۲
۳۶	معادله اصلی	۲.۱.۳
۳۸	حالات ضرب ماتریسی	۲.۱.۴
۴۳	فصل سوم	
۴۴	۳.۱ تعریف مدل	
۴۶	۳.۲ حل ماتریسی	
۴۷	۳.۲.۱ جواب برای $\alpha = \infty$	
۴۸	۳.۲.۲ جواب برای $\beta = \mathbf{1}$	
۵۰	۳.۲.۳ نمودار های چگالی و جریان برای $\beta = \mathbf{1}$	
۵۵	۳.۳ تئوری میدان متوسط	
۵۷	۳.۳.۱ حل میدان متوسط برای $\mathbf{q} = \mathbf{1}$	
۶۶	۳.۳.۲ مورد $\mathbf{q} \neq \mathbf{1}$	
۶۹	۳.۴ شبیه سازی مونت کارلو	
۷۰	۳.۵ نتیجه گیری	
۶۹	فصل چهارم	
۷۳	۴.۱ شکست خودبخودی تقارن در مدل پل تغذیه شده با پیوندگاه ها	
۷۳	۴.۱.۱ تعریف مدل	
۷۶	۴.۱.۲ نمودار فاز و خط گذار فاز	
۷۹	۴.۱.۳ جواب میدان متوسط	
۸۳	۴.۱.۴ مکانیسم های پرش بین حالات شکست تقارن در فاز SSB	
۸۴	۴.۱.۵ نتیجه	
۸۴	۴.۲ چگونه شکست تقارن خوبخودی در دستگاه پل با مرزهای $PDE - friendly$ ناپدید	
۸۵	۴.۲.۱ تعریف مدل	
۸۶	۴.۲.۲ معادلات حد هیدرودینامیکی	

۸۷	منابع مرزی و بردار های تصویر	۴.۲.۳
	بازتاب نامحدود جبهه های موج از مرزها عدم وجود شکست خودبخودی تقارن	۴.۲.۴
	۹۰	
۹۷	علت رد شدن حد هیدرودینامیکی برای مدل پل	۴.۲.۵
۱۰۰	نتیجه گیری	۴.۲.۶
۱۰۰	شکست تقارن و همیستی فازی در یک دستگاه پخش و اداشته دو مجرایی	۴.۳
۱۰۱	مقدمه	۴.۳.۱
۱۰۲	مدل	۴.۳.۲
۱۰۵	حل عددی	۴.۳.۳
۱۰۸	حد برهمنکنش قوی	۴.۳.۴
۱۱۳	نمودار فاز	۴.۳.۵
۱۱۶	نتیجه گیری	۴.۳.۶
۱۱۸	فصل پنجم	
۱۱۹	۵.۱ شبیه سازی مونت کارلو	
۱۴۳	فهرست منابع	

مُعْدَمٌ

مقدمه

دستگاه های تعادلی به دستگاه هایی گفته می شود که در آنها حالت ماکروسکوپیک دستگاه با تعدادی از پارامتر های میکروسکوپی مشخص می شود. در این دستگاه ها هیچ شار خالصی از کمیت های فیزیکی مانند گرما یا ذرات عبور نمی کند.تابع توزیع احتمال چنین دستگاه هایی به وسیله تابع توزیع گیبس- بولتزمن^۱ داده می شود. با اینکه پدیده شکست تقارن در دستگاه های تعادلی بسیاری مورد بررسی قرار گرفته، اما این مفهوم برای دستگاه های غیر تعادلی کمتر مورد توجه قرار گرفته است.

در اینجا به مطالعه دستگاه های پخش و ادشته می پردازیم. در دستگاه های دور از تعادل شرط تعادل جزئی برقرار نمی شود به این علت که در دستگاهی که در یک حالت پایای غیر تعادلی قرار دارد، یک جریان ماکروسکوپیک وجود دارد. در چنین دستگاه هایی برگشت زمان هم شکسته می شود. معادله توصیف کننده تحول زمانی تابع توزیع در چنین دستگاهی با تابع گیبس- بولتزمن داده نمی شود. در دستگاه های دور از تعادل تحول تابع توزیع احتمال با معادله اصلی داده می شود.

یک روش مناسب برای پیدا کردن ویژگی های یک نظریه کلی برای دستگاه دور از تعادل ، مطالعه مدل های ریاضی است. این مدل ها باید به اندازه کافی ساده باشند تا به صورت دقیق تحلیل شوند. سنگ بنای قضیه ای گذار فاز توسط آیزینگ بنا نهاده شد. طبیعی است که انتظار داشته باشیم که یک نسخه دینامیکی از مدل آیزینگ، یک نقش کلیدی در مکانیک آماری غیر تعادلی ایفا کند. شبکه گازی و ادشته، چنین مدل هایی را فراهم می کند. این مدل ها پرش ذرات روی یک شبکه را بیان می کنند. این ذرات در معرض یک نیروی خارجی قرار می گیرند که آنها را وادار به حرکت در یک جهت می کنند که منجر به یک جریان پایای ماکروسکوپی در دستگاه می شود. به خاطر وجود این جریان، شرط تعادل جزئی برقرار نمی شود و دستگاه در یک حالت پایای غیر تعادلی قرار می گیرد.

فرایند ساده‌ی طرد نامتقارن در یک بعد (*ASEP*)؛ یک مدل خاص از شبکه گازی و ادشته است. این دستگاه ذره‌ی تصادفی به عنوان یک مدل بیوفیزیکی برای سنتر پروتئین روی *RNA* و نیز به عنوان یک ابزار کاملاً ریاضی برای مطالعه برهمنکش فرایند مارکوف به کار می رود. متعاقباً، *ASEP* برای مطالعه پدیده های فیزیکی زیادی به کار می رود. مانند: حرکت بزرگ مولکول ها درون

^۱. Boltzmann - Gibbs

لولهای باریک، رشد رویه، دنباله صف و موتورهای مولکولی. متغیرهای ASEP همچنین به عنوان مدل‌هایی برای ترافیک روان استفاده می‌شود.

مدل طرد کاملاً نامتقارن به موردی که ذرات مجبورند تنها به جلو حرکت کنند مربوط است. این مدل در یک بعد و با شرایط مرزی باز، به صورت دقیق حل شده است. یک روش ساده برای بدست آوردن جواب این است که، حالت پایایی دستگاه توسط ماتریس‌های غیر جابجا شونده نشان داده شود. این روش به مورد دستگاهی شامل دو گونه از ذرات متحرک روی یک حلقه تعییم داده شده است.

در این فصل، مدل طرد کاملاً نامتقارن یک بعدی شامل دو گونه از ذرات را با شرایط مرزی باز بررسی کرده‌ایم. این دو گونه ذره در جهت مخالف هم حرکت می‌کنند. برای راحتی، آنها را ذرات مثبت و منفی نامگذاری می‌کنیم. این مدل دربردارنده یک نمودار فاز غنی است و پدیده غیربدیهی شکست خود بخود تقارن را در یک بعد نشان می‌دهد. در این مدل دستگاه طبق یک قانون دینامیکی تصادفی متحول می‌شود. با تحریک مرزها و تغییر آهنگ‌های ورود و خروج ذرات، برای مقادیر مشخصی از این آهنگ‌ها گذرا فاز اتفاق می‌افتد و دستگاه وارد فاز متفاوتی می‌شود.

با استفاده از تئوری میدان متوسط وجود فازهای شکست تقارن پیش‌بینی شده است. به منظور بررسی وجود فازهای شکست تقارن در مدل تصادفی و برای تأیید ویژگی‌های کلی نمودار فاز بدست آمده توسط تقریب میدان متوسط، شبیه سازی مونت کارلو را انجام داده ایم. در مدل یک بعدی روی یک زنجیره با دو نوع ذره، دو فاز متقارن و دو فاز نامتقارن شناخته شده است. در فازهای متقارن دستگاه با جابجایی ذرات و مرزهای چپ و راست متقارن باقی می‌ماند، اما در فازهای نامتقارن با این جابجایی‌ها دستگاه تغییر می‌کند. مدل‌های دیگری از طرد کاملاً نامتقارن مانند مدل پل تغذیه شده با پیوندگاه‌ها و مدل دو مجرایی وغیره وجود دارد که در اینجا به بررسی این مدل‌ها پرداخته ایم.

،

اصول مکانیک

آماری

۱.۱ مکانیک آماری تعادلی

۱.۱.۱ مکانیک آماری تعادلی

هدف از مکانیک آماری تعادلی، توضیح و پیش بینی حالت های تعادلی ماکروسکوپی دستگاه های متشکل از تعداد زیادی ذره، با استفاده از حالت های میکروسکوپی آنها است. ویژگی اصلی حالات تعادلی این است که آنها در طول زمان و نیز در برابر آشفتگی های کوچک پایدارند و تنها با تعداد کمی از متغیر ها شرح داده می شوند. حالت های تعادلی با توجه به ماکرو حالت های داده شده تعریف می شوند.

حال اجازه دهدید یادآوری کنیم که حالات تعادلی چگونه در مکانیک آماری مدلسازی شده اند:

یک دستگاه متشکل از N ذره در نظر بگیرید، که برای سادگی آن را یک دستگاه کلاسیکی می گیریم. رشتہ $\{\mathcal{C}_1 \mathcal{C}_2 \dots \mathcal{C}_N\} = \omega$ نشان دهنده پیکربندی میکروسکوپی یا میکروحالتهای دستگاه است، که در اینجا \mathcal{C}_i حالت ذره i است. برای بررسی ویژگی های آماری این دستگاه، یک توزیع احتمال $p(\omega)$ در نظر می گیریم که بیان کننده توزیع پایایی دینامیک های میکروسکوپی است. سپس یک ماکروحالت M_N که تابع میکروحالات (ω) است در نظر می گیریم.

چیزی که مشاهده می شود این است که $P(M_N)$ اطراف مقادیر محتمل تر مرکز است. زمانی که تعداد ذرات زیاد باشد این مرکز واضح تر می شود. این مرکز $P(M_N)$ از قانون اعداد بزرگ تبعیت می کند؛ به این صورت که مجموعه ای از مقادیر M_N وجود دارد که :

$$\lim_{N \rightarrow \infty} P(M_N \in B) = 1 \quad , \quad \lim_{N \rightarrow \infty} P(M_N \notin B) = 0$$

مجموعه ای کوچکتر B به دسته ای از مقادیر تعادلی یا حالات تعادلی دستگاه مربوط است. خواهیم دید که احتمال انحراف M_N از یکی از مقادیر تعادلی اش به صورت نمایی با اندازه دستگاه کوچک می شود. این انحرافات، افت و خیز دستگاه نامیده می شود.

این مرکز تابع توزیع احتمال، بیان می کند که چرا نظریه ای انحراف بزرگ، وارد مکانیک آماری شده است. حالت های تعادل با مقادیر نوعی M_N مطابقت دارد و نه با مقادیر متوسط آن. در مکانیک آماری از مقادیر متوسط آن استفاده می شود، زیرا آنها ساده تر از مقادیر نوعی هستند و اگر دستگاهی دارای یک مقدار نوعی منحصر به فرد باشد با مقدار متوسط آن برابر است. حالات تعادل در درجه اول

حالات نوعی هستند که از یک حد پیوسته به نام حد ترمودینامیکی ناشی می‌شوند و این منجر به مفهوم فزونور در مقابل نافزونور می‌شود.

انرژی H_N مربوط به یک دستگاه N ذره ای با برهمنکنش کوتاه برد، در حد ترمودینامیکی متتمرکز نیست زیرا انرژی چنین دستگاهی فزونور است و واگرا می‌شود. بنابراین نمی‌توان گفت که چنین دستگاهی انرژی تعادلی دارد. اما چیزی که در حد ترمودینامیکی متتمرکز است انرژی واحد ذره است که نافزونور است.

$$h_N = \frac{H_N}{N}$$

حالات تعادل در سطح ماکروسکوپی پایدارند زیرا افت و خیز اطراف این حالات نامحتمل است و هرچه دستگاه بزرگتر می‌شود بعیدتر می‌شود.

انرژی نهایی H_N یک ماکروحالت در حد ترمودینامیکی متتمرکز نیست. همچنین برای ماکروحالت $\frac{H_N}{\sqrt{N}}$ توزیع احتمال پهن می‌شود و یا برای $\frac{H_N}{N^2}$ توزیع احتمال به سمت صفر متتمرکز می‌شود و تنها برای $\frac{H_N}{N}$ توزیع متتمرکز می‌شود. این برای دستگاه‌های با برهمنکنش کوتاه برد درست است و برای دستگاه‌های با برهمنکنش‌های بلند برد ماکروحالت‌های انرژی می‌تواند به صورت $\frac{H_N}{N^2}$ یا به طور کلی به صورت $\frac{H_N}{N^\alpha}$ که $2 \geq \alpha$ باشد.

۱.۱.۲. برخی از رویداد‌های اخیر در فیزیک آماری غیر تعادلی

در این فصل ابتدا قوانین ترمودینامیک کلاسیک و اصول مکانیک آماری را یادآوری می‌کنیم و به این حقیقت تاکید می‌کنیم که افت و خیزهای دستگاهی که در تعادل ماکروسکوپی است، مانند حرکت براونی، با مکانیک آماری و نه با ترمودینامیک توضیح داده می‌شود. در نزدیکی تعادل، پذیرفتاری دستگاه برای یک اختلال بسیار کوچک به دامنه افت و خیزهای حالت تعادل مربوط است (رابطه انسنتین). در اینجا روی توصیف دستگاه دور از تعادل با استفاده از دینامیک مارکوفی مرکز می‌کنیم.

در مکانیک آماری تعادلی، احتمال وقوع یک ماکروحالت برای دستگاهی که با یک منبع در تعادل گرمایی است با قانون گیبس-بولتزمن داده می‌شود. به این صورت که اگر \mathcal{H} هامیلتونی دستگاه باشد، آنگاه توزیع احتمال در فضای پیکر بندی با $e^{-\beta \mathcal{H}}$ متناسب است. در این رابطه β عکس دما است. این دستورالعمل کانونیکی نقطه شروعی برای بررسی دستگاه در تعادل ترمودینامیکی است.

برای یک دستگاه دور از تعادل احتمال وقوع یک ماقرور حالت معین به طور پیوسته با زمان تغییر می‌کند. چنین دستگاهی در حد زمان‌های طولانی ممکن است به یک حالت مانا برسد، که در آن احتمال اندازه گیری شده به یک توزیع مانا و خوش تعریف در فضای پیکربندی، همگرا می‌شود.

اگر دستگاه حامل جریان‌های ماقرور سکوپیک (که نشان دهنده برهمکنش و تبادل انرژی یا ماده بین اجزای داخلی دستگاه و یا دستگاه با محیط اطرافش است) باشد، این توزیع مانا با قانون گیبس-بولتزمن داده نمی‌شود. در حال حاضر نظریه‌ای وجود ندارد که بتواند حالت‌های مانا دستگاه دور از تعادل را، با استفاده از قوانین دینامیکی حاکم بر تحول آن و شناخت بر همکنش‌های میکروسکوپی بین اجزای دستگاه و یا با محیط اطرافش، پیش‌بینی کند.

موضوع بحث پیش رو، بررسی ویژگی‌های کلی و قوانین مکانیک آماری غیرتعادلی است. در دستگاه‌های نزدیک به تعادل ترمودینامیکی، نظریه پاسخ خطی منجر به روابط افت و خیز اتلافی می‌شود، اما این روابط برای دور از تعادل برقرار نیستند.

در بخش ۲ به صورت خلاصه اصول ترمودینامیک را یادآوری می‌کنیم و بر روی اصول آماری آن بحث می‌کنیم. در این بخش تاکید می‌کنیم که ترمودینامیک مقادیر متوسط را اندازه گیری می‌کند و افت و خیز‌ها فقط با مکانیک آماری می‌تواند محاسبه شود. در نزدیکی تعادل، مثالی از رابطه افت و خیز را با بررسی فرمول انتیشتن برای حرکت براونی ارائه می‌دهیم.

در بخش ۳ رویکرد احتمالاتی را برای دینامیک‌های غیر تعادلی، با بررسی دستگاه‌های مارکوفی شرح می‌دهیم. در این بخش استخراج فرمول انتیشتن توسط لانژون^۱ (اولین کسی که یک نیروی تصادفی را در معادله نیوتون وارد کرد) را به طور مختصر توضیح می‌دهیم. همچنین توضیح می‌دهیم که رابطه اصلی برقرار شده توسط دستگاه‌های در تعادل ترمودینامیکی، تعادل جزئی است و برخی از ویژگی‌های آن را مرور می‌کنیم.

در بخش ۴ ابتدا توابع انحراف بزرگ را معرفی می‌کنیم و این مفهوم را برای فرایند خروج نامتقارن ASEP (یک شبکه گازی واداشته که نمونه‌ای از فیزیک آماری غیرتعادلی است) به کار می‌بریم. سپس تعمیمی از تعادل جزئی را بیان می‌کنیم که برای دسته بزرگی از دستگاه‌های دور از

^۱. Langevin

تعادل برقرار است. در سایه‌ی تعادل جزئی تعمیم یافته بیانی از قضیه‌ی افت و خیز کوهن – گلاووتی^۱ را بدست می‌آوریم. این بخش را با بررسی موتورهای مولکولی به پایان می‌بریم.

۱.۲ ترمودینامیک

ترمودینامیک ویژگی‌های ماکروسکوپی ماده (جامد، مایع و ...) را بر حسب تعداد کمی از مشاهده پذیرهای ماکروسکوپی (مانند فشار، حجم، جرم، دما) توصیف می‌کند؛ البته با فرض اینکه این ویژگی‌ها با زمان تغییر نکنند. قوانین ترمودینامیک به ما این امکان را می‌دهند که برخی از روابط کلی را از میان این ویژگی‌ها و صرف نظر از ساختار ماده در مقیاس اتمی استخراج کنیم. ترمودینامیک را می‌توان به عنوان علم تبدیلات انرژی دانست. به منظور برقراری یک تعادل صحیح دو اصل زیر را باید مورد توجه قرار دهیم.

- (i) تمام شکل‌های انرژی درگیر باید به درستی شناسایی شده و به حساب آورده شوند.
 - (ii) شکل‌های متفاوت انرژی هم ارز نیستند. بعضی از تبدیلات انرژی بدون هزینه هستند در حالی که برخی دیگر با هزینه و نیازمند جبرانند.
- ترمودینامیک یکی از زیباترین شاخه‌های فیزیک است اما دشوار نیز هست.

۱.۲.۱ دو اصل ترمودینامیک

با مرور مسائل ساده‌ی تبدیل انرژی شروع می‌کنیم. ساده ترین مثال، تبدیل انرژی مکانیکی به شکل‌های مختلف (جنبشی و پتانسیل) است. یک توپ که از ارتفاع h سقوط می‌کند با سرعت $v^2 = 2gh$ به زمین می‌رسد. در اینجا $g \cong 9.8 \frac{m}{s^2}$ شتاب گرانش است. این مضمون آزمایشی است که گالیله از روی برج پیزا انجام داد. در محاسبات اولیه اصطکاک هوا نادیده گرفته شد. این تبدیل انرژی پتانسیل به جنبشی، بدون هزینه (پایستگی انرژی مکانیکی کل) رخ می‌دهد. سقوط آزاد یک جسم می‌تواند برای انجام کار \mathcal{W} (مثلاً اتصال آن به قرقه) مورد استفاده قرار گیرد.

$$\mathcal{W} = \varepsilon_{initial} - \varepsilon_{final} = -\Delta\varepsilon = mgh \quad [2.1]$$

فرایند‌های بالا بدون اتلاف فرض شده‌اند و در شرایط کاملاً مکانیکی شرح داده شده‌اند. به طور خلاصه آنها کاملاً با زمان برگشت‌پذیر هستند. برای مثال حرکت آونگ ساعت به ما این امکان را می‌دهد تا زمان را به وسیله تقسیم آن به دوره‌های زمانی ثابت اندازه بگیریم. اما برای ما جهت زمان را مشخص نمی‌کند، یعنی می‌توانیم فیلم نوسان کم اتلاف را به عقب برگردانیم بدون اینکه کسی

^۱. Gallavotti-Cohen

متوجه این کار شود. اما در عمل اندکی اتلاف وجود دارد. توپی که هر بار به زمین برخورد می‌کند و تا ارتفاعی بالا می‌رود را در نظر بگیرید، توپ در هر برخورد بخشی از انرژی خود را از دست می‌دهد و بعد از چند پرش می‌ایستد. البته انرژی کل محفوظ است زیرا آن قسمت از دست رفته به گرما تبدیل شده است.

مضمون اصل اول ترمودینامیک این است که، هنگامی که انرژی محاسبه می‌شود گرما نیز باید به حساب آید. جیمز ژول با کار خود اثبات کرد که کار و گرما، دو راه انتقال انرژی بین محیط و دستگاه هستند که منجر به اصل اول ترمودینامیک می‌شود :

$$\Delta E = \mathcal{W} + Q \quad [2.2]$$

انرژی E در معادله بالا انرژی درونی کل دستگاه است. معادله بالا بیان می‌کند که انرژی کل جهان ثابت است.

هنگامی که اتلاف انرژی وجود داشته باشد، برگشت زمانی در مقیاس ماکروسکوپی از بین می‌رود. فیلم حرکت توپی که به زمین برخورد می‌کند را، اگر به عقب برگردانیم یک فرایند غیرممکن را نمایش می‌دهد. بدین ترتیب که توپ خود به خود با جذب گرما از زمین بالا و بالاتر می‌رود. چنین فرایندی قانون اول ترمودینامیک را نقض نمی‌کند اما در واقعیت هیچ گاه اتفاق نمی‌افتد. به طور خلاصه بعضی از فرایند ها امکان پذیرند و بعضی دیگر نه.

اما چگونه می‌توان فرایندهای ممکن و ناممکن را متمایز کرد؟ حل این مشکل با قانون دوم ترمودینامیک امکان پذیر شده که توسط کارنو^۱ (۱۸۲۴)، کلاوسیوس^۲ (۱۸۵۰) و کلوین^۳ (۱۸۵۱) به طور مفصل شرح داده شده است.

دو بیان کلاسیکی از قانون دوم به صورت زیر هستند :

بیان کلاوسیوس : هیچ فرایندی که تنها نتیجه‌ی آن انتقال گرما از جسم سردتر به جسم گرم‌تر باشد، امکان پذیر نیست (نمی‌توان یخچالی ساخت که بدون کار ورودی عمل کند).

^۱. Carnot

^۲. Clausius

^۳. Kelvin

بیان کلوین - پلانک : هیچ فرایندی که تنها نتیجه‌ی آن جذب گرما از یک منبع و تبدیل تمام آن گرما به کار باشد، امکان پذیر نیست (غیر ممکن است یک موتور حرارتی بدون از دست دادن گرما در منبع سرد به کار خود ادامه دهد).

بیان‌های کلوین - پلانک و کلاوسیوس دو نمونه اصلی از فرایندهای غیر ممکن ساده و کلی را نشان می‌دهند. می‌توان نشان داد که این دو گذاره همارز و معادلند و تمام موارد ممکن را پوشش می‌دهند. این دو بیان به این سؤال که آیا فرایند امکان پذیر است یا نه، پاسخ می‌دهند. با روابط و نگاشت‌های مناسب یک فرایند غیرممکن همواره می‌تواند به ماشینی تبدیل شود که بیان کلوین-پلانک یا کلاوسیوس را نقض می‌کند. تابع حالت آنتروپی که میزان برگشت پذیری و برگشت ناپذیری یک فرایند را مشخص می‌کند، برای اولین بار با نامعادله کلاوسیوس در سال ۱۸۵۱ بیان شد. اگر وتنها اگر فرایند برگشت پذیر باشد تساوی برقرار می‌شود.

$$S_2 - S_1 \geq \int_{1 \rightarrow 2} \frac{\partial Q}{T} \quad [2.3]$$

یک نتیجه این نامعادله این است که: هنگامی که جهان به صورت کامل در نظر گرفته می‌شود، آنتروپی جهان افزایش می‌یابد. بیان‌های کلاوسیوس و کلوین - پلانک از قانون دوم را می‌توان به طور رسمی تر فرمول بندی کرد. به این ترتیب که :

هر فرایند که نتیجه آن کاهش آنتروپی یک دستگاه ایزوله باشد، ناممکن است. گرچه انرژی یک مفهوم آشناست که در بسیاری از فرایندها نقش برجسته‌ای ایفا می‌کند، اما نباید فراموش کرد که آنتروپی، بسیاری از پدیده‌های روزمره را به طور پنهانی تحریک می‌کند. مانند ذوب یخ. نهایتاً اثرات ترمودینامیکی به علت برهمکنش‌های انرژی و آنتروپی هستند. یک دستگاه حرارتی تمایل به کمینه کردن انرژی و در عین حال بیشینه کردن آنتروپی خود دارد.

انرژی درونی و آنتروپی تابع حالت هستند. تعادل نامحسوس بین این دو تابع حالت در انرژی آزاد F کدگذاری شده است. این انرژی آزاد یک نقش اساسی در فیزیک آماری دارد. تعبیر انرژی آزاد به عنوان حداکثر کار در دسترس یک تعبیر کلاسیکی است.

$$F = E - TS \quad [2.4]$$

دستگاهی را در نظر بگیرید که از حالت A به حالت B متحول می‌شود. هردو این حالات با محیط هم‌دما هستند (شکل ۱). با فرض اینکه دستگاه تنها با محیط خود تبادل گرما دارد، کاهش انرژی آزاد، حداکثر کار در دسترس را در دمای معین T می‌دهد.