

(1) مقدمه

(1-1) حالت هم تارک چیست؟

(2-1) ویژگی هم تارک.

(3-1) نوزادی از حالت هم تارک.

(2) مرور بر سیگنال واکنش-انتشار

(1.2) فرآیند ASEP

(1-1-2) شرط اولیه برای ASEP

(2-1-2) شرط اولیه برای ASEP

(2.2) روش میدان متوسط

(1-2.2) روش لایه-حل و دیتیم و ابرج ضعیف برای تعیین یک تارک از ASEP

(2-2.2) تعیین بردنیل کجالی.

(3-2) حل دقیق ASEP با شرط اولیه برای [مدت زمانی نامتناهی و نتایج]

(1-3-2) حالت جنب برای هم تارک

(2-3-2) تابع پخش هم تارک در گذر زمان

(3-3-2) مقایسه بین حالت جنب برای هم تارک و هم تارک

(4-3-2) مقایسه بین حالت جنب برای هم تارک و هم تارک

(4-2) حرکت در جهت نفع دوم.

۱-۴-۲ ذلت داخلی

۳ حل فصلی در متن ASEP به ارتباطی بازی

۱-۳ جبر ربط به ASEP

۲-۳ حالت تابع پیرس

۳-۱-۴ حالت تابع پیرس بسته است

۳-۱-۲ حالت تابع پیرس بسته به تابع داخلی

۳-۱-۳ روش تابع مولد

۳-۳ حالت تابع کجالی به روش بسته است

۳-۴ تجزیه تکرار جابجایی حرکت و همجالی

۳-۵ شکل متن یا نرم افزار

۳-۶ ارتباط با کدهای بازی.

(1) مقدمہ

(1-1) حالت میں تبادلہ کیسے؟

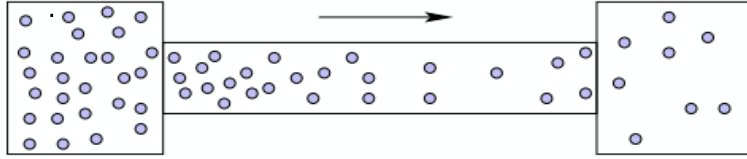


Figure 1. A channel held out of equilibrium through the application of a chemical potential gradient. It is anticipated that a nonequilibrium steady state will be reached in which particles flow from one reservoir to another at a constant rate.

حالت تبادلہ : Gibbs-Boltzman.

عمل تبادلی آسانی۔
بہر حالت، یہ عمل تبادلہ بھی عمل ریاضی طور پر نہ لے۔
کارہنگری
میکرونگری

(2-1) تبادلہ میں تبادلہ۔

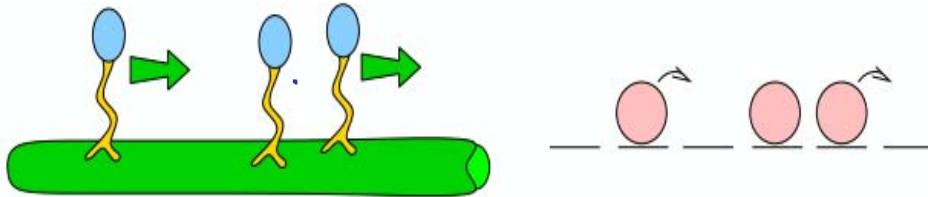


Figure 2. Kinesins attached to a microtubule that move in a preferred direction by extracting chemical energy from the environment. At a mesoscopic level, this can be modelled as a stochastic process in which particles hop along a one-dimensional lattice as shown.

Traffic Flow c

Surface Growth d

Hopping of classical particles a

Any queuing process b

$$\frac{\partial P(c,t)}{\partial t} = \sum_{c'} W(c \leftarrow c') P(c',t) - P(c,t) \sum_{c'} W(c' \leftarrow c)$$

(۳-۱) نمونه‌ای از حالت در یک

$$P(c) \propto e^{-\beta E(c)} \quad \text{Gibbs-Boltzmann (a)}$$

اصل اول ترمودینامیک

$$P(c) W(c' \leftarrow c) = P(c') W(c \leftarrow c')$$

← نه جوی و برگشت پذیر

$$P(c) = P_1(n_1) P_2(n_2) \dots P_n(n_n) \quad \text{(b) حالت در فضای مجری}$$

این نوع حالت تحت شرایط خاص بر وجه می آید. مثل در دینامیک برده صفر:

Zero Range Processes.

(c) حالت در حالت مجری.

$$P(c) = \langle W | A_1 A_2 \dots A_n \rangle$$

(۲) مدل بر روی سطح یکپارچه شدن



Single species processes: short Range (Nearest neighbor interactions)

there are 12 possible elementary moves:

00 → 00 Diagonal

01 → 00

00 → 01

01 → 01

Diag.

00 → 10

01 → 10

hopping to the left

00 → 11 pair Creation

01 → 11

10 → 00

11 → 00

pair annihilation

10 → 01

hopping to the right

11 → 01

Coalescence to the right

10 → 10

11 → 10

" to the left

10 → 11

11 → 11

Diagonal.

$$P(n_1, n_2, \dots, n_N, t) \equiv P(c, l)$$

* هر کدام که فرآیند را با هم ترکیب کنیم به هم می‌زنند.

AB → BB

** فرآیند های با هم ترکیب می‌شوند.

AB → φφ

Aφ → φA etc. etc.

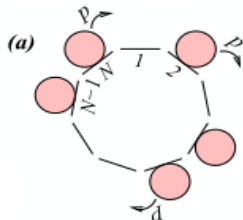
Boundary Induced phase Transitions. ***

هم چنین در ترکیب فرآیند های با هم ترکیب می‌شوند و به هم می‌زنند. ****

آنها هم فرآیند را در ابعاد بالاتر ترکیب می‌شوند. *****

Asymmetric Simple Exclusion Process

(1-2) فرآیند ASEP



(1-1-2) ASEP: شرایط منجر به فرآیند

برای اینکه بعد از شروع فرآیند در حالت پایداری باشد.

تمام حالت در مجاز هم اتفاق می‌افتد.

اگر تعداد N سایت درزگیر وجود داشته باشد، تعداد M ذره در حلقه وجود داشته باشد. این ذرات می‌توانند

به $\binom{N}{M} = \frac{N!}{M!(N-M)!}$ طریق دور سایت را منتقل کرده بگیرند. خروجی بین هر جابجایی در این حالت

باید حتماً برابر باشد؟ دقت کنید هر کجا که لازم است $\frac{1}{M}$ اضافه شوند.

$$\frac{\partial}{\partial t} \langle n_k \rangle = J_{k-1} - J_k$$

$$\langle n_k \rangle = \sum_{n_1, n_2, \dots, n_{k-1}, n_{k+1}, \dots, n_N} P(n_1, n_2, \dots, n_{k-1}, 1, n_{k+1}, \dots, n_N) = P(n_k=1).$$

$$J_{k-1} = \lambda P(n_{k-1}=1, n_k=0) = \lambda \langle n_{k-1} (1 - n_k) \rangle$$

$$J_k = \lambda P(n_k=1, n_{k+1}=0) = \lambda \langle n_k (1 - n_{k+1}) \rangle$$

$$\rightarrow \frac{\partial}{\partial t} \langle n_k \rangle = \lambda \langle n_{k-1} (1 - n_k) \rangle - \lambda \langle n_k (1 - n_{k+1}) \rangle$$

Now we can calculate $\langle n_k (1 - n_{k+1}) \rangle$ from our uniform probability distribution:

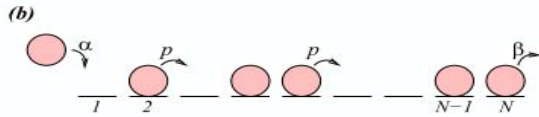
$$\langle n_k (1 - n_{k+1}) \rangle = \text{احتمال این است که } n_k \text{ پر شده و } n_{k+1} \text{ خالی باشد} =$$

$$= \text{تعداد این نوع حالت} \times \text{احتمال هر حالت} = \binom{N-2}{M-1} \times \frac{1}{\binom{N}{M}}$$

$$= \frac{(N-2)!}{(M-1)!(N-M-1)!} \times \frac{M!(N-M)!}{N!} = \frac{M(N-M)}{N(N-1)} \Rightarrow J = \lambda \frac{M}{N} \frac{N-M}{N-1}$$

for large $N \rightarrow$

$$J = \lambda \rho (1 - \rho)$$



اساتذہ عزیز کی بار: ASEP (۲-۱-۲)

The Basic questions :

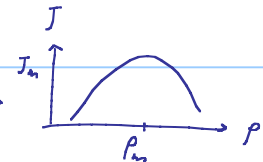
- 1) What is the phase diagram?
- 2) How each phase is characterized?
- 3) Current, density profile, correlations...

اساتذہ عزیز کی بار (۲-۲)

(۱-۲-۲) اساتذہ عزیز کی بار - عملی و دستاویز و جامع دستی

$$\frac{\partial \rho}{\partial t} + \frac{\partial J}{\partial x} = 0 \quad \text{①}$$

Basic Assumptions: $\begin{cases} J = J(\rho) \\ J \text{ has a maximum} \end{cases}$



$$\text{①} \rightarrow \frac{\partial \rho}{\partial t} + \frac{dJ}{d\rho} \frac{\partial \rho}{\partial x} = 0 \quad \frac{dJ}{d\rho} = v_g(\rho) \quad v_g = \text{group velocity.}$$

$$\rightarrow \frac{\partial \rho}{\partial t} + v_g(\rho) \frac{\partial \rho}{\partial x} = 0 \rightarrow \text{Solution (Implicit)} \Rightarrow \rho(x, t) = f(x - v_g(\rho)t)$$

$$\rho(x, 0) = f(x).$$

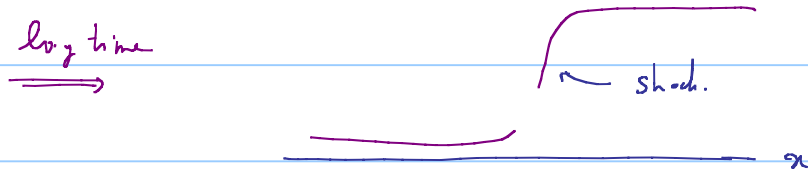
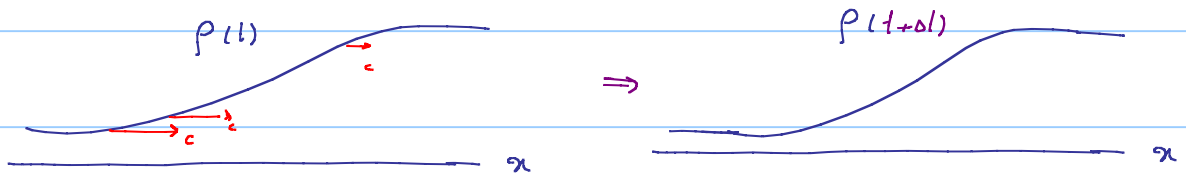
$$\text{Velocity of particles} = \frac{J}{\rho} =: c$$

So we have two velocities: $\begin{cases} c = \frac{J}{\rho} = \text{velocity of particles.} \\ v_g = \frac{dJ}{d\rho} = \text{velocity of wave.} \end{cases}$

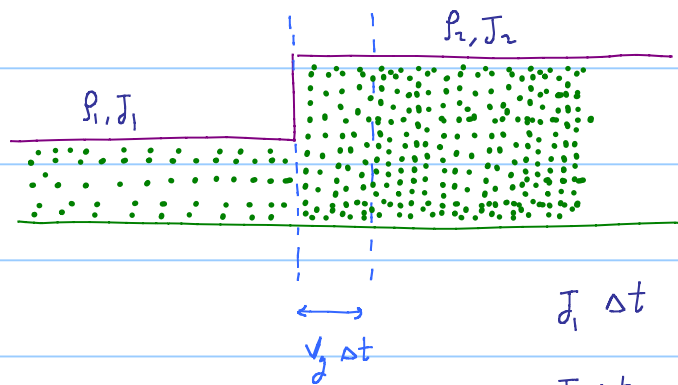
$$v_g(\rho) = \frac{dJ}{d\rho} = \frac{d}{d\rho} (c\rho) = \frac{dc}{d\rho} \rho + c$$

So if $\frac{dc}{d\rho} < 0$ (as we expect intuitively) $\Rightarrow v_g(\rho) < c$.

this leads to the formation of shocks: How?



what is the velocity of the shock wave?



$\rho_1 \Delta t$ = جرم ذرات به چپ از خط

$\rho_2 \Delta t$ = جرم ذرات به راست از خط

$(\rho_2 - \rho_1) v_s \Delta t$ = تغییر جرمی ذرات

$$\rightarrow (\rho_1 - \rho_2) \Delta t = -(\rho_2 - \rho_1) v_s \Delta t$$

$$v_s = \frac{\rho_1 - \rho_2}{\rho_2 - \rho_1}$$

Shock velocity

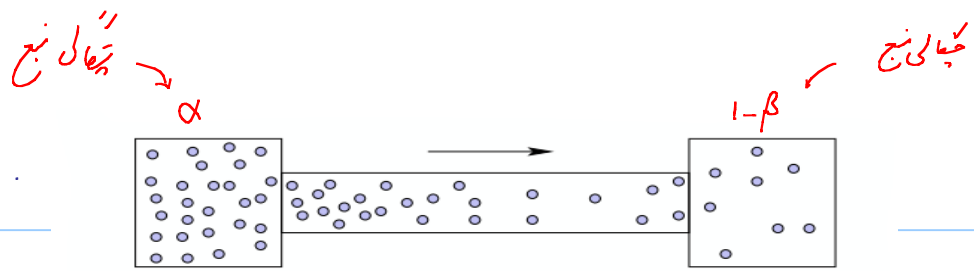
for $\rho = \rho_0(1-p)$ →

$$\begin{cases} v_g = 1 - 2p \\ v_s = 1 - p_1 - p_2 \end{cases}$$

از این رابطه می توانیم استفاده کنیم و می توانیم از ASGP و به دستگیری بگیریم.

شماره زیر را بنویسید:

۲-۲-۲ تعیین می کردیم



Note: $J_0 = \langle n_0 (1-n_1) \rangle = \langle \alpha (1-\alpha) \rangle = \alpha$.

also: $J_N = \langle n_N (1-n_{N+1}) \rangle = \langle 1 (1-(1-\beta)) \rangle = \beta$ } ← Juhl. Plication

→ we have: $V_0 = 1 - 2\alpha$ $V_N = 1 - 2(1-\beta) = 2\beta - 1$

سرست مرجع از دایره پنج طرف صید را می‌توانند. سرست مرجع بر دایره پنج طرف را می‌توانند.

دکته لین جهت از دایره هر دو سرست به طرف است و نظر بر تکرار است.

Case 1) $\alpha < 1/2, \beta < 1/2 \rightarrow \vec{V}_0, \vec{V}_N$

در موج در وسط حجم می‌رسند و تشکیل یک دایره متحرک می‌دهند. سرست بین دایره برابر است.

$$V_s = 1 - \alpha - (1 - \beta) = \beta - \alpha$$

→ if $\beta > \alpha \Rightarrow \vec{V}_s \Rightarrow$ LD. می‌تواند کجایی α برسد.

if $\beta < \alpha \Rightarrow \overleftarrow{V}_s \Rightarrow$ HD. می‌تواند کجایی $1-\beta$ برسد.

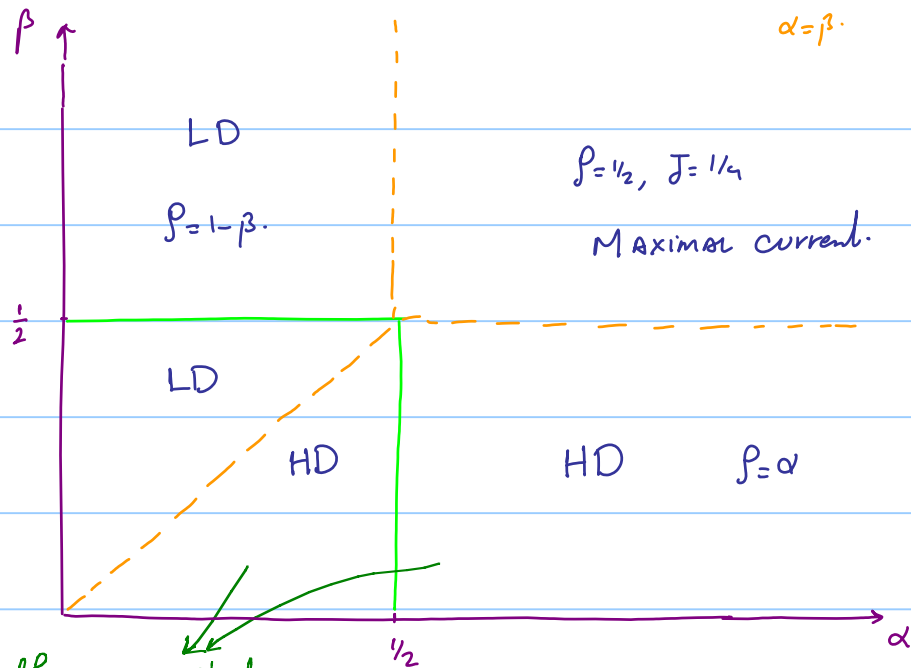
LD = low density $\equiv (p < 1/2)$.

HD = High density $\equiv (p > 1/2)$

Case 2) $\alpha < 1/2, \beta > 1/2 \Rightarrow \vec{V}_0, \vec{V}_N \Rightarrow$ (LD) می‌تواند کجایی α برسد.

$\alpha > 1/2, \beta < 1/2 \Rightarrow \overleftarrow{V}_0, \overleftarrow{V}_N \Rightarrow$ (HD) می‌تواند کجایی $1-\beta$ برسد.

Case 3) $\alpha > 1/2, \beta > 1/2 \Rightarrow \overleftarrow{V}_0, \overleftarrow{V}_N \Rightarrow$ (exact solution $\Rightarrow \rho = 1/2, J = 1/4$)



The difference is that there is a shock in the left HD phase.

تین پرزید جالی (۳-۲-۲)

$$\text{eq: } \frac{\partial \langle \tau_i \rangle}{\partial t} = \langle \tau_{i+1} (\tau_i - 1) \rangle - \langle \tau_i (\tau_{i+1} - 1) \rangle \equiv J_{i+1} - J_i$$

in the mean field approximation we have: $\langle \tau_i \tau_{i+1} \rangle = \langle \tau_i \rangle \langle \tau_{i+1} \rangle$

$$\rightarrow \frac{\partial p_i}{\partial t} = p_{i+1} (1 - p_i) - p_i (1 - p_{i+1})$$

In the steady state we have: $J_i \equiv J = p_i (1 - p_{i+1}) \quad \forall i$

So \rightarrow

$$p_i (1 - p_{i+1}) = J$$

So from this equation if we have J , and say p_0 , we can obtain all the other p_i 's one by one:

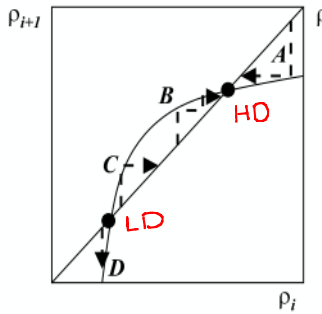
$$p_{i+1} = 1 - \frac{J}{p_i}$$

to analyse this, consider the equation $f(x) = 1 - \frac{J}{x}$

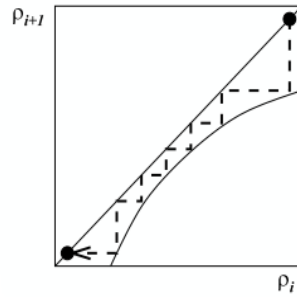
we have $f(0) = -\infty$, $f(1) = 1$, $f(\infty) = 1$ also $\frac{df}{dx} = 1 + \frac{J}{x^2} > 0$
 for $J > 0$. let's ask if $f(x) = x$ has a solution.

$$f(x) = x \rightarrow x = 1 - \frac{J}{x} \rightarrow x^2 - x + J = 0 \rightarrow x = \frac{1 \pm \sqrt{1-4J}}{2}$$

$$\rightarrow \begin{cases} x_1 = \frac{1 - \sqrt{1-4J}}{2}, x_2 = \frac{1 + \sqrt{1-4J}}{2} & J < 1/4 \\ \text{no real solutions.} & J > 1/4 \end{cases} \rightarrow$$



$J < 1/4$.

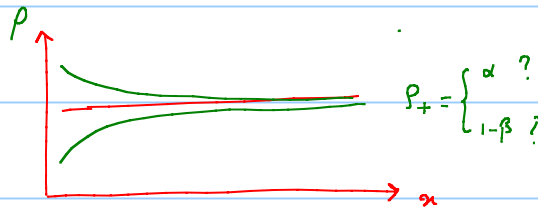


$J > 1/4$.

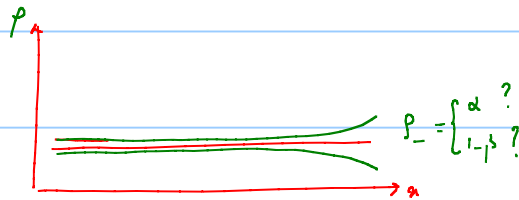
Also note that at the boundaries, we have:

$$\begin{cases} J = \alpha \\ J = 1 - \beta \end{cases}$$

In HD we have:



In LD we have



In MC, we have

