ÉQUILIBRE ET STABILITÉ

Définitions

- Equilibre stable : lorsqu'on éloigne le système de sa position d'équilibre, il ne s'écarte pas d'avantage après que la cause de l'éloignement a disparu.
- Deux types de comportements possibles dans le mouvement qui suit la perturbation :
 - oscillation persistant indéfiniment : stabilité simple
 - système retournant à sa position d'équilibre au bout d'un temps fini ou infini ; stabilité asymptotique (liée à la dissipation).

Stabilité de l'équilibre thermodynamique

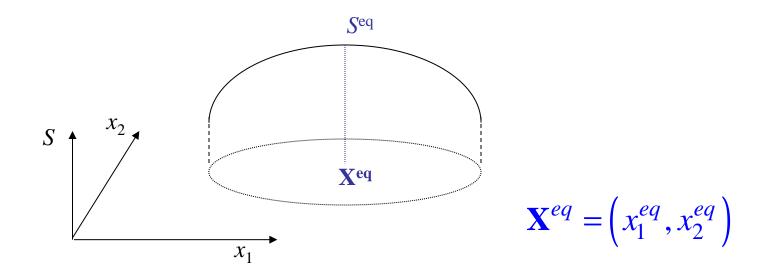
- Déplacements aléatoires des molécules,
- b toutes les quantités thermodynamiques fluctuent, même pour un système isolé.
- Pour un système qui interagit avec l'extérieur, il faut y ajouter des perturbations continuelles qui tendent à modifier l'état du système.
- L'état d'équilibre doit rester stable relativement à ces perturbations et fluctuations.

Stabilité de l'équilibre d'un système isolé

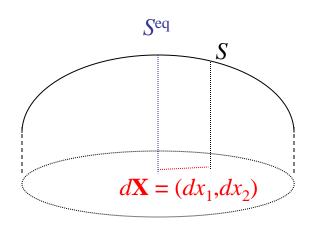
- l'énergie *E*, le volume *V* et le nombre de moles *N* sont constants.
- Pour toute transformation :

$$DS = D_e S + D_i S = D_i S^3 0,$$

l'entropie augmente du fait des irréversibilités jusqu'à atteindre un maximum à l'équilibre.



- Fluctuation ® S diminue,
- S se remet spontanément à croître pour ramener le système à l'équilibre.
- Développement de Taylor au second ordre de *S* au voisinage de l'équilibre :



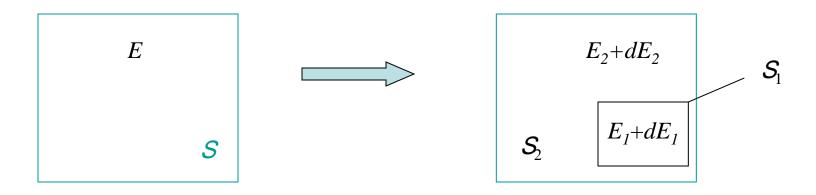
$$S = Seq + \sum_{i=1}^{p} \frac{\P S}{\P x_i} \left(x_1^{eq}, x_2^{eq}, \mathsf{K} \right) dx_i + \frac{1}{2} \sum_{i,j=1}^{p} \frac{\P^2 S}{\P x_i \P x_j} \left(x_1^{eq}, x_2^{eq}, \mathsf{K} \right) dx_i dx_j + o\left(\|d\mathbf{X}\|^2 \right)$$

terme linéaire = 0 : entropie maximale à l'équilibre

® variation d'entropie due à la fluctuation ($DS = S - S^{eq}$) est du second ordre par rapport aux variations des variables d'état.

stabilité de l'équilibre relativement à une fluctuation d'une seule variable

• Exemple : système isolé S initialement à l'équilibre soumis à une fluctuation d'énergie interne



 S_1 : petite partie de Sdont l'énergie varie de dE_1

 $S = S_1 + S_2$ donc:

$$S - S^{eq} \quad \text{**} \underbrace{\underbrace{\underbrace{\mathbf{e}^{\P S_{1}} \overset{eq}{\circ}}_{\mathbf{e}^{-}}^{eq} dE_{1} + \frac{1}{2} \underbrace{\underbrace{\mathbf{e}^{\P S_{1}} \overset{eq}{\circ}}_{\mathbf{e}^{-}}^{eq} dE_{1}^{2} + \underbrace{\underbrace{\mathbf{e}^{\P S_{2}} \overset{eq}{\circ}}_{\mathbf{e}^{-}}^{eq} dE_{2} + \frac{1}{2} \underbrace{\underbrace{\mathbf{e}^{\P S_{2}} \overset{eq}{\circ}}_{\mathbf{e}^{-}}^{eq} dE_{2}^{2}}_{dS_{2}} \overset{eq}{\overset{eq}{\circ}} dE_{2}^{2}} \underbrace{\underbrace{\mathbf{e}^{\P S_{2}} \overset{eq}{\circ}}_{\mathbf{e}^{-}}^{eq} dE_{2}^{2} + \underbrace{\mathbf{e}^{\P S_{2}} \overset{eq}{\circ}}_{\mathbf{e}^{-}}^{eq} dE_{2}^{2} + \underbrace{\mathbf{e}^{\P$$

avec :
$$dE_1 = dE = -dE_2$$
 et : $e^{\frac{2}{3}S_1} = \frac{1}{T_1}, e^{\frac{2}{3}S_2} = \frac{1}{T_2}$

Condition d'équilibre : $T_1 = T_2 = T$

$$S - S^{eq} = \frac{1}{2} \stackrel{\text{\'e}}{\text{e}} \frac{\mathbb{I}^2 S_1}{\mathbb{I}^2} \stackrel{\text{\'e}}{\overset{\text{\'e}}{\text{o}}} + \mathbb{I}^2 \frac{\mathbb{I}^2 S_2}{\mathbb{I}^2} \stackrel{\text{\'e}}{\overset{\text{\'e}}{\text{o}}} \stackrel{\text{\'e}}{\text{o}} \stackrel{\text{\'e}}{\text{o}}$$

Avec:
$$\underbrace{\mathbf{E}^{\mathbf{q}_{S_i}}_{\mathbf{q}_{S_i}} \ddot{\mathbf{o}}^{eq}}_{\mathbf{q}_{S_i}} = \underbrace{\mathbf{q}_{\mathbf{q}_{S_i}} \ddot{\mathbf{o}}}_{\mathbf{q}_{S_i}} \ddot{\mathbf{o}}^{eq} = \underbrace{\mathbf{q}_{\mathbf{q}_{S_i}} \ddot{\mathbf{o}}^{eq}}_{\mathbf{q}_{S_i}} \ddot{\mathbf{o}}^{eq} = \underbrace{\mathbf{q}_{\mathbf{q}_{S_i}} \ddot{\mathbf{o}}^{eq}}_{\mathbf{q}_{S_i}} \ddot{\mathbf{o}}^{eq}}_{\mathbf{q}_{S_i}} \ddot{\mathbf{o}}^{eq} = \underbrace{\mathbf{q}_{\mathbf{q}_{S_i}} \ddot{\mathbf{o}}^{eq}}_{\mathbf{q}_{S_i}} \ddot{\mathbf{o}}^{eq} = \underbrace{\mathbf{q}_{\mathbf{q}_{S_i}} \ddot{\mathbf{o}}^{eq}}_{\mathbf{q}_{S_i}} \ddot{\mathbf{o}}^{eq$$

 S_1 est très petite devant S_2 , donc $C_{V1} << C_{V2}$,

$$S - S^{eq} = -\frac{1}{2T^2} \stackrel{\text{\'e}}{=} \frac{1}{C_{V1}} + \frac{1}{C_{V2}} \stackrel{\text{\'u}}{u} dE^2 \gg -\frac{1}{2T^2 C_{V1}} dE^2$$

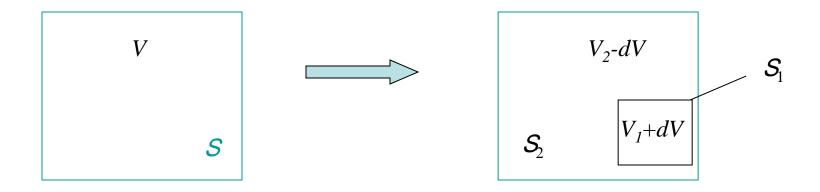
l'entropie doit diminuer du fait de la fluctuation ($S - S^{eq} < 0$)

 \triangleright condition de stabilité : $C_{V1} > 0$.

Remarque:
$$dE = C_{V1} dT$$
 ® $S - S^{eq} = -\frac{C_{V1}}{2T^2} dT^2$

Autre exemple : Stabilité mécanique

• fluctuation du volume.



 S_1 : petite partie fermée de S, voit son volume varier de dV

 \triangleright S_2 subit une variation - dV (volume total constant).

On suppose que *T*, uniforme dans le système, n'est pas affectée par la fluctuation de volume.

$$\mathbf{c}_{\mathbf{c}}^{\mathbf{m}} \mathbf{S}_{i} \overset{\ddot{\mathbf{o}}}{=} \frac{p_{i}}{T} \qquad \Longrightarrow \quad \text{condition d'équilibre} : \quad p_{1} = p_{2} = p$$

$$S - Seq = \frac{1}{2} \stackrel{\text{\'e}}{=} \frac{4 \text{\'e}}{100} \frac{1}{2} \stackrel{\text{\'e}}{=} \frac{1}{2} \frac{1}{2} \stackrel{\text{\'e}}{=} \frac{1}{2} \frac{1}{2} \frac{1}{2} \stackrel{\text{\'e}}{=} \frac{1}{2} \frac{1}{2} \stackrel{\text{\'e}}{=} \frac{1}{2} \frac{1}{2} \frac{1}{2} \stackrel{\text{\'e}}{=} \frac{1}{2} \frac{1}{2} \stackrel{$$

$$\frac{\mathbb{E}^{q}^{2}S_{i}}{\mathbb{E}^{q}} \overset{\ddot{o}^{eq}}{\overset{\dot{c}}{\otimes}} = \frac{\mathbb{I}}{\mathbb{I}V_{i}} \underbrace{\mathbb{E}^{p_{i}}}_{\tilde{o}^{eq}} \overset{\ddot{o}^{eq}}{\overset{\dot{c}}{\otimes}} = \frac{1}{T} \underbrace{\mathbb{E}^{q}p_{i}}_{\tilde{o}^{eq}} \overset{\ddot{o}^{eq}}{\overset{\dot{c}}{\otimes}} = -\frac{1}{T} \underbrace{\mathbb{E}^{q}p_{i}}_{\tilde{o}^{eq}} \overset{\ddot{c}^{eq}}{\overset{\dot{c}^{eq}}}{\overset{\dot{c}^{eq}}{\overset{\dot{c}^{eq}}}{\overset{\dot{c}^{eq}}{\overset{\dot{c}^{eq}}}{\overset{\dot{c}^{eq}}{\overset{\dot{c}^{eq}}{\overset{\dot{c}^{eq}}{\overset{\dot{c}^{eq}}{\overset{\dot{c}^{eq}}}{\overset{\dot{c}^{eq}}}{\overset{\dot{c}^{eq}}{\overset{\dot{c}^{eq}}}{\overset{\dot{c}^{eq}}{\overset{\dot{c}^{eq}}}{\overset{\dot{c}^{eq}}}{\overset{\dot{c}^{eq}}}{\overset{\dot{c}^{eq}}{\overset{\dot{c}^{eq}}}{\overset{\dot{c}^{eq}}}{\overset{\dot{c}^{eq}}{\overset{\dot{c}^{eq}}}{\overset{\dot{c}^{eq}}}{\overset{\dot{c}^{eq}}}{\overset{\dot{c}^{eq}}}{\overset{\dot{c}^{eq}}}{\overset{\dot{c}^{eq}}}{\overset{\dot{c}^{eq}}{\overset{\dot{c}^{eq}}}{\overset{\dot{c}^{eq}}}{\overset{\dot{c}^{eq}}}{\overset{\dot{c}^{eq}}}{\overset{\dot{c}^{eq}}}{\overset{\dot{c}^{eq}}}{\overset{\dot{c}^{eq}}}{\overset{\dot{c}^{eq}}}{\overset{\dot{c}^{eq}}}{\overset{\dot{c}^{eq}}}{\overset{\dot{c}^{eq}}}{\overset{\dot{c}^{eq}}}}{\overset{\dot{c}^{eq}}}{\overset{\dot{c}^{eq}}}{\overset{\dot{c}^{eq}}}{\overset{\dot{c}^{eq}}}}{\overset{\dot{c}$$

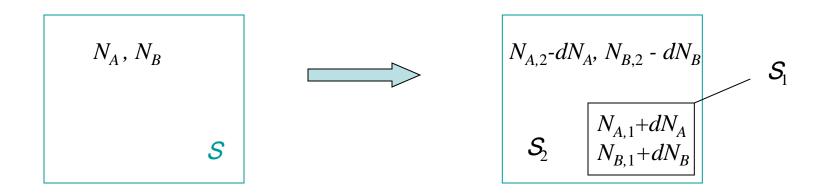
$$S - S^{eq} = -\frac{1}{2T c_T} \frac{\acute{\mathbf{e}} 1}{\mathring{\mathbf{e}} V_1} + \frac{1}{V_2} \mathring{\mathbf{u}} dV_1^2 \quad \Rightarrow -\frac{1}{2T c_T V_1} dV_1^2 \quad \Longrightarrow \quad \text{condition de stabilit\'e}:$$

$$c_T > 0.$$

Remarque : cf. isothermes de Van der Waals.

stabilité de l'équilibre relativement à une fluctuation de plusieurs variables

• Exemple : fluctuations dues à la diffusion



• Système à 2 constituants A et B de composition globale fixée $(N_A \text{ et } N_B \text{ constants})$ subit une fluctuation de composition sous forme d'un échange de matière entre S_1 et S_2

$$S_{1} = S_{1}^{eq} + \frac{\P S_{1}}{\P N_{A,1}} dN_{A} + \frac{\P S_{1}}{\P N_{B,1}} dN_{B} + \frac{1}{2} \frac{\acute{\mathbf{e}}}{\mathring{\mathbf{e}}} \frac{\P^{2} S_{1}}{\P N_{A,1}^{2}} dN_{A}^{2} + 2 \frac{\P^{2} S_{1}}{\P N_{A,1} \P N_{B,1}} dN_{A} dN_{B} + \frac{\P^{2} S_{1}}{\P N_{B,1}^{2}} dN_{B}^{2} \mathring{\mathbf{u}} + \bot \mathring{\mathbf{u}} \mathring{\mathbf{u}} \mathring{\mathbf{u}} \mathring{\mathbf{u}} + \bot \mathring{\mathbf{u}} \mathring{\mathbf{u}} \mathring{\mathbf{u}} \mathring{\mathbf{u}} + \bot \mathring{\mathbf{u}} \mathring{\mathbf$$

Idem pour S_2 avec – dN_A et - dN_B

$$S - S^{eq} = \hat{\mathbf{e}} \frac{\P S_1}{\P N_{A,1}} - \frac{\P S_2}{\P N_{A,2}} \dot{\mathbf{u}} dN_A + \hat{\mathbf{e}} \frac{\P S_1}{\P N_{B,1}} - \frac{\P S_2}{\P N_{B,2}} \dot{\mathbf{u}} dN_B$$

$$+ \frac{1}{2} \hat{\mathbf{a}} \hat{\mathbf{e}} \frac{\hat{\mathbf{e}} \P^2 S_i}{\hat{\mathbf{e}} \P N_{A,i}^2} dN_A^2 + 2 \frac{\P^2 S_i}{\P N_{A,i} \P N_{B,i}} dN_A dN_B + \frac{\P^2 S_i}{\P N_{B,i}^2} dN_B^2 \dot{\mathbf{u}} \dot{\mathbf{u$$

$$\frac{\P S_i}{\P N_{A,i}} = -\frac{m_{A,i}}{T} \implies \text{Condition d'équilibre}: m_{A,1} = m_{A,2} \text{ et } m_{B,1} = m_{B,2}$$

$$S - S^{eq} = -\frac{1}{2} \overset{\circ}{\overset{\circ}{\mathbf{a}}} \overset{\circ}{\overset{\circ}{\mathbf{e}}} \overset{\bullet}{\overset{\bullet}{\mathbf{q}}} \overset{\bullet}{\overset{\bullet}{\mathbf{e}}} \overset{\bullet}{\mathbf{q}} \overset{\bullet}{N_{A,i}} \overset{\bullet}{\overset{\bullet}{\mathbf{o}}} dN_A^2 + 2 \frac{\P}{\P N_B} \overset{\bullet}{\overset{\bullet}{\mathbf{e}}} \overset{\bullet}{T} \overset{\bullet}{\overset{\bullet}{\mathbf{o}}} dN_A dN_B + \frac{\P}{\P N_B} \overset{\bullet}{\overset{\bullet}{\mathbf{e}}} \overset{\bullet}{T} \overset{\bullet}{\overset{\bullet}{\mathbf{o}}} dN_B^2 \overset{\bullet}{\overset{\bullet}{\mathbf{u}}} \overset{\bullet}{\mathbf{u}} \overset{\bullet}{\mathbf{u$$

 S_2 est très grande devant S_1

- \triangleright potentiel chimique dans S_2 varie donc peu lors du transfert,
- ▶ on peut négliger les termes d'indice 2 devant ceux d'indice 1 :

$$S - S^{eq} = -\frac{1}{2} \stackrel{\text{\'e}}{\overset{\text{e}}{\text{e}}} \P N_a \stackrel{\text{\'e}}{\overset{\text{\'e}}{\text{e}}} \frac{\partial \mathcal{M}_{l,1}}{\partial \mathcal{M}_a} \stackrel{\text{\'e}}{\overset{\text{\'e}}{\text{o}}} \frac{\partial \mathcal{M}_{l,2}}{\partial \mathcal{M}_a} + 2 \frac{\P}{\P N_b} \stackrel{\text{\'e}}{\overset{\text{\'e}}{\text{e}}} \frac{\partial \mathcal{M}_{l,1}}{\partial \mathcal{M}_a} \stackrel{\text{\'e}}{\overset{\text{\'e}}{\text{o}}} \frac{\partial \mathcal{M}_{l,1}}{\partial \mathcal{M}_a} \stackrel{\text{\'e}}{\overset{\text{\'e}}} \frac{\partial \mathcal{M}_{$$

- Condition de stabilité : membre de droite négatif quelque soient dN_A et dN_B (relation de Duhem-Jougeut),
- la forme quadratique entre crochets doit être définie positive, ce qui est équivalent à :

$$\frac{\P}{\P N_a} \underbrace{\overset{\text{def}}{\in}}_{T} \overset{\text{def}}{\overset{\text{def}}{\otimes}} > 0, \ \underbrace{\overset{\text{def}}{\hat{\mathbf{e}}}}_{\overset{\text{def}}{\bullet}} \underbrace{\overset{\text{def}}{\in}}_{T} \overset{\text{def}}{\overset{\text{def}}{\otimes}} \underbrace{\overset{\text{def}}{\in}}_{T} \overset{\text{def}}{\overset{\text{def}}{\otimes}} \underbrace{\overset{\text{def}}{\in}}_{\overset{\text{def}}{\bullet}} \underbrace{\overset{\text{def}}{\otimes}}_{\overset{\text{def}}{\bullet}} \underbrace{\overset{\text{def}}{\otimes}}_{\overset{\text{def}}{\bullet}} \overset{\text{def}}{\overset{\text{def}}{\otimes}} \overset{\text{def}}{\overset{\text{def}}{\otimes}} \underbrace{\overset{\text{def}}{\otimes}}_{\overset{\text{def}}{\bullet}} \overset{\text{def}}{\overset{\text{def}}{\otimes}} \underbrace{\overset{\text{def}}{\otimes}}_{\overset{\text{def}}{\bullet}} \underbrace{\overset{\text{def}}{\otimes}} \underbrace{\overset{\text{def}}{\otimes}}_{\overset{\text{def}}{\bullet}} \underbrace{\overset{\text{def}}{\otimes}}_{\overset{\text{def}}{\bullet}} \underbrace$$

• Remarque : système multi-constituants

$$S - Seq = -\frac{1}{2} \mathring{\mathbf{a}} \frac{\P}{\P N_j} \mathring{\mathbf{c}} \frac{\eta \eta_1}{T} \mathring{\mathbf{d}} N_i dN_j < 0$$

Forme quadratique définie positive

Démonstration

- considérons la forme quadratique : $Q(u, v) = ru^2 + 2suv + tv^2$
- $\sin r = 0$, la forme devient : $2suv + tv^2$ elle n'est pas définie positive (il suffit de prendre u = 1 v et de faire varier 1 en gardant v fixé pour le voir).
- Si r est non nul, on écrit :

$$Q(u,v) = r \mathop{\mathbf{e}}_{\mathbf{C}}^{\mathbf{z}} u^{2} + 2 \frac{s}{r} u v + \frac{t}{r} v^{2} \mathop{\dot{\mathbf{o}}}_{\dot{\mathbf{o}}}^{\mathbf{z}} = r \mathop{\mathbf{e}}_{\mathbf{C}}^{\mathbf{z}} u + \frac{s}{r} v \mathop{\dot{\mathbf{o}}}_{\dot{\mathbf{o}}}^{\mathbf{z}} + \mathop{\mathbf{e}}_{\mathbf{r}}^{\mathbf{z}} - \frac{s^{2}}{r^{2}} \mathop{\dot{\mathbf{o}}}_{\dot{\mathbf{o}}}^{\mathbf{z}} \mathop{\dot{\mathbf{v}}}_{\dot{\mathbf{o}}}^{\mathbf{z}} + \frac{s}{r} \mathop{\dot{\mathbf{o}}}_{\dot{\mathbf{o}}}^{\mathbf{z}} + \frac{\det Q}{r^{2}} v^{2} \mathop{\dot{\mathbf{e}}}_{\dot{\mathbf{o}}}^{\mathbf{z}}$$

- Q est définie positive si et seulement si les deux termes sont positifs (on peut toujours en annuler un en choisissant bien les valeurs de u et v)
- c'est-à-dire si et seulement si r et le déterminant sont strictement positifs.

Stabilité de l'équilibre chimique

• L'écriture :
$$S - Seq = -\frac{1}{2} \mathring{\mathbf{a}}_{i,j} \frac{\P}{\P N_i} \overset{\circ}{\mathbf{e}} \frac{dN_i}{dN_i} \overset{\circ}{dN_i} dN_j < 0$$

est générale pour une fluctuation de composition

• Elle permet d'établir la stabilité d'une réaction chimique relativement à une fluctuation dx de degré d'avancement :

$$dN_k = n_k dx$$

$$S - Seq = -\frac{1}{2} \mathring{\mathbf{a}}_{i,j} \frac{\P}{\P N_j} \mathring{\mathbf{e}}_{T} \frac{\partial \mathcal{D}}{\partial \mathcal{D}} \mathring{\mathbf{d}}_{i} dN_j = -\frac{1}{2} \mathring{\mathbf{a}}_{i,j} \frac{\P}{n_j \P X} \mathring{\mathbf{e}}_{T} \frac{\partial \mathcal{D}}{\partial \mathcal{D}} \mathring{\mathbf{e}}_{T} \mathring{\mathbf{e}}_{D} \mathring{\mathbf{e}}_{D}$$

Condition de stabilité :
$$- \mathring{\mathbf{a}}_{i} \frac{\P}{\P x} \overset{\otimes}{\mathbf{e}} \frac{\eta}{T} \overset{\circ}{\dot{\phi}} n_{i} = \frac{\P}{\P x} \overset{\otimes}{\dot{\mathbf{e}}} \overset{\circ}{i} n_{i} \overset{\circ}{\eta} \overset{\circ}{\dot{\phi}} = \frac{\P}{\P x} \overset{\otimes}{\dot{\mathbf{e}}} \overset{\circ}{T} \overset{\circ}{\dot{\phi}} < 0$$

S'il y a plusieurs réactions : $\mathring{\mathbf{a}}_{i,j} \frac{\P}{\P x_i} \overset{\mathbf{e}}{\S}_{T} \overset{\mathbf{o}}{\dot{\varnothing}} dx_i dx_j < 0$

Expression générale

- Système isolé à l'équilibre, état défini par p paramètres
- fluctuation définie par la variation : $(a_1,...,a_p)$ de ces paramètres,
- La variation d'entropie sera de la forme (cond. équilibre) :

$$S - S^{eq} = -\frac{1}{2} \overset{p}{\overset{p}{a}} g_{ij} a_i a_j$$

- où $[g_{ij}]$ est la matrice d'une forme quadratique définie positive.
- Comme le système est isolé, $\mathcal{D}_{e}S = 0$, si bien que

$$S - S^{eq} = \mathsf{D}_i S.$$

• La condition de stabilité s'écrit : $D_i S < 0$ pour toute perturbation.

Retour à l'équilibre

• Le second principe impose un retour à l'équilibre après la fluctuation :

$$\frac{dS}{dt} = \frac{d_i S}{dt} \stackrel{3}{=} 0 \qquad \frac{d(S - S^{eq})}{dt} = \frac{d(D_i S)}{dt} \stackrel{3}{=} 0 \qquad S \stackrel{S^{eq}}{=} 0$$

• On a vu :
$$\frac{d_i S}{dt} = \mathring{\mathbf{a}}_k F_k J_k$$

où les F_k sont les forces thermodynamiques qui provoquent le flux J_k , ici,

$$\frac{d(\mathsf{D}_{i}S)}{dt} = - \mathop{\mathsf{a}}_{i,j=1}^{p} g_{ij} \frac{da_{i}}{dt} a_{j} \qquad \Longrightarrow \qquad F_{i} = - \mathop{\mathsf{a}}_{j=1}^{p} g_{ij} a_{j}$$

Stabilité et création d'entropie, cas général

- Conditions exprimées pour un système isolé
- Elles ont en fait une validité très générale.
- Ces conditions sont la conséquence du fait que $d_iS/dt > 0$ lors de l'évolution d'un système.
- Etude de l'équilibre d'un système soumis à des conditions de liaison différentes (*T* et *V* constantes, *T* et *p* constantes, *S* et *V* constantes,...)
 - il apparaît un potentiel thermodynamique (F, G, E, ...) qui est minimal à l'équilibre.
 - on aura alors : $dF = -Td_iS \, \mathfrak{L} \, 0$ ou $dG = -Td_iS \, \mathfrak{L} \, 0$ ou $dE = -Td_iS \, \mathfrak{L} \, 0$

Exemple : stabilité isotherme

• Système fermé, T uniforme et constante, toutes les actions extérieures sont supposées dériver d'un potentiel Wfonction des seules variables d'état.

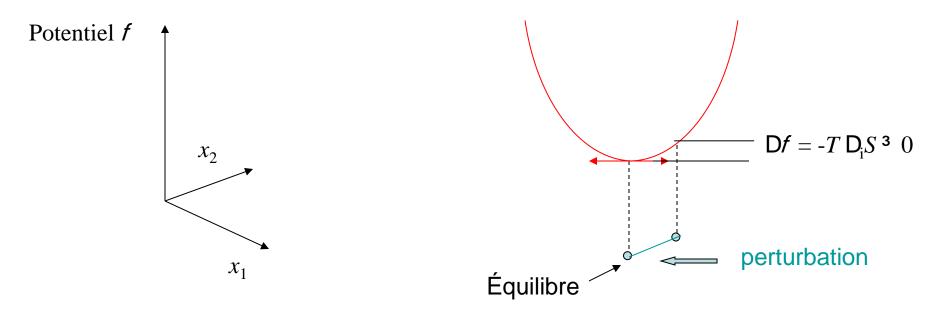
• comme T est constante, on a:

$$d(F + E_c + \mathcal{W}) = -Td_i S \pounds 0$$

où $F = E_{int} - TS$ est l'énergie libre.

- L'énergie cinétique est minimale à vitesse nulle, par conséquent si F + West minimale pour un état donné, cet état est un état d'équilibre stable.
- Remarques:
 - Transformations isochores d'un système défini par (V,T,N)
- \triangleright W= 0, équilibre stable pour F minimale.
 - Transformations isobares et seul échange de travail = travail de pression

Critère de stabilité



- Équilibre stable $\iff D_1S$ causé par la perturbation < 0
- Retour à l'équilibre : $\frac{d(D_i S)}{dt}^3$

stabilité simple en l'absence d'irréversibilité $c = \frac{acl(D_i S)}{c dt} = 0$

stabilité asymptotique dans le cas contraire

En général :

• Création d'entropie du second ordre

$$D_i S = -\frac{1}{2} \overset{p}{\overset{p}{\overset{}{\mathbf{a}}}} g_{ij} a_i a_j$$

• Conduit à :

$$F_i = - \overset{p}{\overset{p}{\overset{}{\mathbf{a}}}} g_{ij} a_j$$

• linéaire en a_i , cohérent avec :

$$D_{i}S = \overset{p}{\overset{p}{\bigcirc}} F_{i}da_{i}$$

$$\overset{i}{+}4243$$

$$\frac{d_{i}S}{dt}dt$$

Probabilité d'une fluctuation : formule d'Einstein

Probabilité d'une fluctuation à partir d'un état d'équilibre :

$$P(D_i S) = A \exp \underbrace{\frac{\partial D_i S}{\partial k}}_{e} \ddot{o}$$

• $D_iS < 0$ occasionnée par la fluctuation, A: constante de normalisation, k: constante de Boltzmann

<u>Démonstration</u> (cas particulier : système isolé) :

Formule de Boltzmann : $S = k \ln W$ relie l'entropie statistique au nombre de microétats correspondant à l'état macroscopique.

W: nombre de microétats correspondant au système perturbé et

*W*_i: nombre total de microétats possibles.

$$DS = k \ln \mathop{\text{ew}}_{\overset{\cdot}{\mathbf{Q}}}^{\overset{\cdot}{\mathbf{Q}}} \overset{\ddot{\mathbf{Q}}}{\overset{\cdot}{\mathbf{Q}}} \implies \exp \mathop{\text{exp}}_{\overset{\cdot}{\mathbf{Q}}}^{\overset{\cdot}{\mathbf{Q}}} = \mathop{\text{exp}}_{\overset{\cdot}{\mathbf{Q}}}^{\overset{\cdot}{\mathbf{Q}}}$$

$$P(DS) = A \exp \frac{\partial DS}{\partial k} \ddot{\partial}$$

constante

Probabilité d'occurrence de l'état perturbé

Avec $DS = D_i S$ pour système isolé

Remarque 1

$$P(D_i S) = A \exp \underbrace{\frac{\partial D_i S}{\partial k}}_{\bullet} \ddot{o}$$

$$\implies \ln(P) = \frac{\mathsf{D}_i S}{k} + \ln A$$

$$\implies \frac{\|\ln(P)\|}{\|a_i\|} = \frac{1}{k} \frac{\|D_i S\|}{\|a_i\|} = \frac{F_i}{k}$$

$$\mathop{\mathbf{c}}_{\mathbf{c}}^{\mathbf{E}} \mathsf{D}_{i} S = \mathop{\mathbf{a}}_{i}^{\mathbf{o}} F_{i} d \mathbf{a}_{i} \mathop{\dot{\mathbf{c}}}_{\dot{\mathbf{g}}}^{\dot{\mathbf{o}}}$$

$$F_i = k \frac{\P}{\P a_i} \ln P$$

Remarque 2

Si une seule variable fluctue d'une valeur a, $D_i S = -g \ a^2/2$,

® la loi de probabilité de a est :

$$P(a) = A \exp \frac{\mathcal{E}}{\mathcal{E}} \frac{ga^2}{2k} \frac{\ddot{o}}{\dot{e}} = \sqrt{\frac{g}{2k\rho}} \exp \frac{\mathcal{E}}{\mathcal{E}} \frac{ga^2}{2k} \frac{\ddot{o}}{\dot{e}}$$

$$\left(\mathbf{\hat{O}}_{\neq}^{+\neq} \exp(-x^2) dx = \sqrt{\rho} \right)$$

Dans le cas général :

$$D_i S = -\frac{1}{2} \overset{p}{\overset{p}{\mathbf{a}}} g_{ij} a_i a_j$$

$$P(a_1, \mathsf{K}, a_p) = A \exp \overset{\mathcal{Z}}{\mathsf{c}} - \frac{1}{2k} \overset{p}{\overset{p}{\mathsf{c}}} g_{ij} a_i a_j \overset{\ddot{\mathsf{o}}}{\overset{}{\mathsf{c}}} = \sqrt{\frac{\det(\mathbf{g})}{(2kp)^p}} \exp \overset{\mathcal{Z}}{\mathsf{c}} - \frac{1}{2k} \overset{p}{\overset{p}{\mathsf{c}}} g_{ij} a_i a_j \overset{\ddot{\mathsf{o}}}{\overset{}{\mathsf{c}}}$$

où \mathbf{g} est la matrice de la forme quadratique définie positive (donc det $\mathbf{g} > 0$).

Valeurs moyennes et corrélations

- système décrit par p variables, X fonction d'état.
- fluctuations $(a_1, ..., a_p)$ des variables ® X varie
- valeur moyenne de X = espérance mathématique de X :

$$\langle X \rangle = \partial XP(a_1, K, a_p)da_1 K a_p$$

Exemple : création moyenne d'entropie

$$\left\langle \mathsf{D}_{i}S\right\rangle = -\frac{1}{2}\left\langle \mathbf{\mathring{a}}_{i,j=1}^{p} g_{ij} a_{i} a_{j}\right\rangle = \frac{1}{2} \mathbf{\mathring{a}}_{i=1}^{p} \left\langle \mathbf{\overset{e}{c}} \mathbf{\overset{p}{a}}_{j=1}^{p} g_{ij} a_{j} \mathbf{\overset{o}{a}}_{i}\right\rangle = \frac{1}{2} \mathbf{\overset{o}{a}}_{i=1}^{p} \left\langle F_{i} a_{i}\right\rangle = \frac{k}{2} \mathbf{\overset{o}{a}}_{i=1}^{p} \left\langle \mathbf{\overset{e}{\ln P}} a_{i}\right\rangle$$

Avec:

$$\left\langle \frac{\P \ln P}{\P a_i} a_i \right\rangle = \grave{O}_{\P a_i}^{\P \ln P} a_i P da_1 \times da_p = \grave{O}_{\P a_i}^{\P P} a_i da_1 \times da_1 \times da_1 \times da_1 \times da_2 = \grave{O}_{\P A_i}^{\P P} a_i da_1 \times da_2 = a_i da_2$$

0 (décroissance exponentielle de P)

$$\left\langle \frac{\P \ln P}{\P a_i} a_i \right\rangle = -1 \qquad \Longrightarrow \qquad \left\langle \mathsf{D}_i S \right\rangle = -\frac{pk}{2}$$

- A chaque variable indépendante est associée une création moyenne d'entropie -k/2 lors de ses fluctuations aléatoires au voisinage de l'équilibre.
- Ce résultat est similaire au théorème d'équipartition de l'énergie (kT/2 par degré de liberté).
- Ici les fluctuations diminuent l'entropie.

Calcul de :
$$\left\langle \frac{\P \ln P}{\P a_i} a_j \right\rangle$$
 pour i j
$$\left\langle \frac{\P \ln P}{\P a_i} a_j \right\rangle = \grave{O}_{\P a_i}^{\P P} a_j da_1 \times a_p = \grave{O}_{\P a_j}^{P P} a_j \grave{B}_{+}^{+} \stackrel{\sim}{O}_{\P a_i}^{P Q} da_k - \grave{O}_{\P a_i}^{\P a_j} P da_1 \times a_p = 0$$

$$\text{"} (i, j), \ d_{ij} = -\left\langle \frac{\P \ln P}{\P a_i} a_j \right\rangle = \frac{-1}{k} \left\langle F_i a_j \right\rangle = \frac{1}{k} \left\langle \stackrel{P}{a}_{i=1} g_{in} a_i a_j \right\rangle = \frac{1}{k} \stackrel{P}{a_i} g_{in} \left\langle a_i a_j \right\rangle$$

matrice des covariances des $\mathbf{a}_i : k(\mathbf{g}^{-1})$ ($< \mathbf{a}_i > = 0$: loi de probabilité centrée).