

北京師範大學

本科生毕业论文（设计）

毕业论文（设计）题目：

等温捷径与绝热捷径构成的
类卡诺热机的功率与效率

部 院 系：物理学系

专 业：物理学

姓 名：龚政楠

指 导 教 师：涂展春教授

校内指导教师：涂展春教授

2021 年 2 月 2 日

北京师范大学本科毕业论文（设计）诚信承诺书

本人郑重声明：所提交的学位论文，是本人在导师指导下，独立进行研究工作所取得的成果。尽我所知，除文中已经注明引用的内容外，本学位论文的研究成果不包含任何他人享有著作权的内容。对本论文所涉及的研究工作做出贡献的其他个人和集体，均已在文中以明确方式标明。

本人签名: 年 月 日

北京师范大学本科毕业论文（设计）使用授权书

本人完全了解北京师范大学有关收集、保留和使用毕业论文（设计）的规定，即：本科生毕业论文（设计）工作的知识产权单位属北京师范大学。学校有权保留并向国家有关部门或机构送交论文的复印件和电子版，允许毕业论文（设计）被查阅和借阅；学校可以公布毕业论文（设计）的全部或部分内容，可以采用影印、缩印或扫描等复制手段保存、汇编毕业论文（设计）。保密的毕业论文（设计）在解密后遵守此规定。

本论文（是、否）保密论文。

保密论文在 年 月解密后适用本授权书。

本人签名: 年 月 日

导师签名: 年 月 日

等温捷径与绝热捷径构成的类卡诺热机的功率与效率

摘 要

论文的摘要是对论文研究内容和成果的高度概括。摘要应对论文所研究的问题及其研究目的进行描述，对研究方法和过程进行简单介绍，对研究成果和所得结论进行概括。摘要应具有独立性和自明性，其内容应包含与论文全文同等量的主要信息。使读者即使不阅读全文，通过摘要就能了解论文的总体内容和主要成果。

论文摘要的书写应力求精确、简明。切忌写成对论文书写内容进行提要的形式，尤其要避免“第 1 章……；第 2 章……；……”这种或类似的陈述方式。

本文介绍清华大学论文模板 `BNUTHESIS` 的使用方法。本模板符合学校的本科、硕士、博士论文格式要求。

本文的创新点主要有：

- 用例子来解释模板的使用方法；
- 用废话来填充无关紧要的部分；
- 一边学习摸索一边编写新代码。

关键词是为了文献标引工作、用以表示全文主要内容信息的单词或术语。关键词不超过 5 个，每个关键词中间用分号分隔。（模板作者注：关键词分隔符不用考虑，模板会自动处理。英文关键词同理。）

关键词：有限时间热力学；等温捷径；绝热捷径；类卡洛热机

Finite Time Thermodynamics

ABSTRACT

An abstract of a dissertation is a summary and extraction of research work and contributions. Included in an abstract should be description of research topic and research objective, brief introduction to methodology and research process, and summarization of conclusion and contributions of the research. An abstract should be characterized by independence and clarity and carry identical information with the dissertation. It should be such that the general idea and major contributions of the dissertation are conveyed without reading the dissertation.

An abstract should be concise and to the point. It is a misunderstanding to make an abstract an outline of the dissertation and words “the first chapter”, “the second chapter” and the like should be avoided in the abstract.

Key words are terms used in a dissertation for indexing, reflecting core information of the dissertation. An abstract may contain a maximum of 5 key words, with semi-colons used in between to separate one another.

KEY WORDS: TeX; LaTeX; CJK; template; thesis

目 录

第 1 章 引言：热机的最大功率与效率问题.....	1
1.1 背景介绍：热机的功率与效率.....	2
1.2 字体命令.....	2
第 2 章 随机热机.....	3
2.1 随机热力学.....	3
2.2 随机热机模型.....	3
2.3 绝热捷径.....	3
2.4 等温捷径.....	7
插图索引.....	8
表格索引.....	9
公式索引.....	10
参考文献.....	11
致 谢.....	12
附录 A 外文资料原文.....	13
A.1 Single-Objective Programming.....	13
A.1.1 Linear Programming.....	14
A.1.2 Nonlinear Programming.....	15
A.1.3 Integer Programming.....	15
附录 B 外文资料的调研阅读报告或书面翻译.....	17
B.1 单目标规划.....	17
B.1.1 线性规划.....	17
B.1.2 非线性规划.....	18
B.1.3 整数规划.....	18

附录 C 其它附录..... 19

在学期期间参加课题的研究成果..... 20

主要符号对照表

E	能量
m	质量
c	光速
P	概率
h	普朗克常量, $6.62607015 \times 10^{-34} \text{J} \cdot \text{s}$
\hbar	约化普朗克常量, $\hbar \equiv \frac{h}{2\pi}$
$\frac{\partial f}{\partial \mathbf{r}}$	定义为 $\sum \frac{\partial f}{\partial r_i} \hat{r}_i$

第 1 章 引言：热机的最大功率与效率问题

热机的发明和使用对人类的生产生活产生了重大的影响，第一次工业革命和第二次工业革命都和热机的发展有紧密的关系。一直以来，特别是近些年来，由于能源短缺的问题愈发突出，研究热机的效率问题吸引着一大批研究者。

早在 1824 年，卡诺就指出（基于热质说）^[1]：工作在相同高温热源和相同低温热源的所有热机中，以可逆热机的效率最高，而且这些可逆热机的效率都相同。为 $\eta_C = 1 - \frac{T_1}{T_2}$ 。这个问题似乎就这么解决了，然而必须注意的是可逆热机的要求相当于要求工作物质是准静态的。也就是说，要想严格意义上达到卡诺热机的效率，热机一个循环的工作时间应当是无限长，这样的热机功率是 0。

我们当然不可能接受功率为 0 的热机，所以得到热机保持在某一功率下（特别是最大功率）的最大效率成了摆在我们面前的问题，而这个问题促进了有限时间热力学的诞生。

1975 年，Curzon 和 Ahlborn 研究了内可逆热机^[2]，该热机可在有限时间内完成一个循环。利用 Newton 热运输规律，得到了该热机在最大功率下的效率为 $\eta_{CA} = 1 - \sqrt{T_c/T_h} = 1 - \sqrt{1 - \eta_C}$ ，其中 η_C 为卡诺效率。

2008 年，T. Schmiedl 和 U. Seifert 提出了布朗随机热机模型^[3]，该热机模型利用谐振子势场驱动布朗粒子做功，并得到了其在最大功率下的效率。

同年，涂展春推导出费曼棘轮热机^[4]在最大功率下的效率 $\eta_F = \frac{\eta_C^2}{\eta_C - (1 - \eta_C) \ln(1 - \eta_C)}$ 。^[5]

.....

同时涂展春^[4]在小温差条件下，即 $\eta_C \rightarrow 0$ 。将上述热机的效率按照展开。发现这些效率到二阶项都相同的，它们都普遍地满足 $\eta_U = \frac{\eta_C}{2} + \frac{\eta_C^2}{8} + O(\eta_C^3)$ 。这个规律在其他热机中也得到了验证，但也有一些热机不满足这个关系。这引发了研究者对相关问题的思考，涂展春在紧耦合热机的范畴内对其中的原因进行了解释。^[5]

在这些形形色色的有限时间热机中，由 Seifert 等人提出的随机热机^[3]占据一席之地。随机热机通常是利用外势驱动与热源接触的布朗粒子做功。其中的具体的实现过程可以有很大的不同，对应着不同的随机热机。在这些不同的随机热机中，Campo 等人利用绝热捷径构建的奥托热机^[6]引人注目。而后，Deng 等人发现绝热捷径能够提高奥托热机的效率，不论是经典的还是量子的。^[7]涂展春在 Schmiedl 和 Seifert 工作^[3]的基础上，考虑了他们在过阻尼情况下忽略的惯性的影响，构建了一种类卡洛热机^[8]。惊讶地发现这种随机热机的效率等于 Curzon 和 Ahlborn 构建的内可逆热机^[2]的效率。在涂展春构建的热机中^[8]，布朗粒子在与时间相关的谐振子 $U = \lambda^2(t)x^2/2$ 的控制下，经历了类卡诺循环。其中与卡诺循环中绝热过程对应的就是前面提到的绝热捷径，但与卡诺循环中等温过程对应的“等温过程”，却只是粒子与恒温热源接触，而非系统保持等温。

这促使笔者思考是否有与卡诺循环中等温过程更加对应的过程，以实现类卡诺循环。

等温捷径^[9]的提出为实现这个目标提供了契机，李耿等人给一个系统引入了辅助势，这个系统的演化本来是被一个含时哈密顿量所决定的，这个精心选择的辅助势可以使得系统在当前的哈密顿量下的状态，仿佛处于原哈密顿量的瞬时平衡态中一样，从而实现了“等温过程”，我们称之为等温捷径。

综上，笔者欲构造由绝热捷径和等温捷径构成的类卡诺循环，根据随机热力学和非平衡热力学中的典型方法，研究该热机工作过程中的功、熵、能量损失等参数，并考察它的效率与功率。并与其他类型的热机，特别是涂展春构建的类卡洛热机^[8]进行比较，Campo等人构建的奥托热机^[6]。考虑到Deng等人发现绝热捷径能够提高奥托热机的效率^[7]，我们也期望等温捷径的引入能进一步提高热机的效率

1.1 背景介绍：热机的功率与效率

封面的例子请参看 `cover.tex`。主要符号表参看 `denation.tex`，附录和个人简历分别参看 `appendix01.tex` 和 `resume.tex`。里面的命令都很直观，一看即会^①。

1.2 字体命令

① 你说还是看不懂？怎么会呢？

第2章 随机热机

2.1 随机热力学

2.2 随机热机模型

2.3 绝热捷径

在有限时间热力学中，一个非常重要的议题是如何实现不同平衡态的相互转换。因为有限时间的限制使得我们不能使用准静态的方法，而绝热捷径^[10]提供了这样一种可以在有限时间内实现平衡态转化的策略。这个策略是由 Demirplak and Rice^[11] 和 Berry^[12] 独立发展出来的。（两篇文章相隔太久，很奇怪，出自^[13]）在这个策略发展处以后的很长一段时间内，它引起了一大批研究者的关注。下面我们回顾一下绝热捷径是怎么实现的。

考虑量子力学中的绝热定理^[14]：如果一个系统的哈密顿量 $H_0(t)$ 随时间变化很缓慢，即 $\tau_e \gg \tau_i$ ，其中 τ_e, τ_i 分别表示环境的特征时间和系统的内部特征时间。那么如果系统在时间 $t=0$ 处于 $H_0(0)$ 的本征态，即系统的初态 $|\psi(0)\rangle = |n(0)\rangle$ ，绝热定理告诉我们系统在 t 时刻会处于 $H_0(t)$ 的对应于瞬时本征态 $|n(0)\rangle$ ，并且

$$|\psi(t)\rangle = |n(t)\rangle e^{i\theta_n(t)} e^{i\gamma_n(t)} \quad (2-1)$$

其中 $\theta_n(t) = -\frac{1}{\hbar} \int_0^t E_n(t') dt'$, $\gamma_n(t) = i \int_0^t \langle n(t') | \partial_{t'} n(t') \rangle dt'$

不难注意到，绝热定理实现了 $H_0(t)$ 的对应的本征态之间的转化 $|n(0)\rangle \rightarrow |n(t)\rangle$ 。现在我们考虑取消 $\tau_e \gg \tau_i$ 的要求。

假设存在一个哈密顿量 $H(t)$ ，它使得系统的态的演化严格为 $|\psi(t)\rangle = |n(t)\rangle e^{i\theta_n(t)} e^{i\gamma_n(t)}$ ，则根据薛定谔方程有

$$i\hbar \frac{\partial}{\partial t} |\psi(t)\rangle = H(t) |\psi(t)\rangle \quad (2-2)$$

将2-1代入2-2，整理得 $E_n + i\hbar (|\partial_t n\rangle - \langle n | \partial_t n \rangle) |n\rangle = H |n\rangle$ ，于是可得

$$\begin{aligned} H(t) &= H_0(t) + i\hbar \sum_m (|\partial_t m\rangle \langle m| - \langle m | \partial_t m \rangle |m\rangle \langle m|) \\ &\equiv H_0 + H_1 \end{aligned} \quad (2-3)$$

于是一个以 $H(t)$ 作为哈密顿量的系统，若其初态为 $H_0(t)$ 的本征态 $|n(0)\rangle$ ，那么不论 $H(t)$ 随时间的变化快慢与否，在 t 时刻，系统的状态依然是 $H_0(t)$ 的本征态，只是两者有一个相位差。于是我们实现了在有限时间内的本征态之间的转化。这其中的关键在于我们引进了一个反绝热哈密顿量 $H_1(t)$ ，根据2-3，我们已经在形式上得到了 $H_1(t)$ 。现在我们考虑对于具体的 $H_0(t)$ ，如何得到 $H_1(t)$ 的具体表达式。^[13]

让 H_0 通过一系列参数 $\lambda(t) = (\lambda_1(t), \lambda_1(t), \lambda_1(t), \dots, \lambda_N(t))$ 依赖于时间 t 。同时, $H_0(\lambda)$ 的本征值、本征态为 $E_n(\lambda), |n(\lambda)\rangle$, 根据复合函数的微分法则, 式2-5可以写为

$$H_1(t) = \dot{\lambda} \cdot \xi(\lambda(t)) \quad (2-4)$$

其中

$$\xi(\lambda) = i\hbar \sum_m (|\nabla m\rangle \langle m| - \langle m| \nabla m\rangle |m\rangle \langle m|) \quad (2-5)$$

同时 $|\nabla m\rangle \equiv \partial_\lambda |m(\lambda)\rangle, \dot{\lambda} \equiv d\lambda/dt$

把 ξ 看做参数空间的无穷小平移 $\lambda \rightarrow \lambda + \delta\lambda$ 的生成元。这个无穷小平移与希尔伯特空间中态的变换 $|\psi\rangle \rightarrow |\psi\rangle + |\delta\psi\rangle$ 相联系, 通过以下方式

$$i\hbar|\delta\psi\rangle = \delta\lambda \cdot \xi|\psi\rangle \quad (2-6)$$

这样, 在一阶近似下, $H_0(\lambda)$ 的本征态 $|n(\lambda)\rangle$ 的变换为 (有一点不懂, 额外的相位怎么出来的^[13])

$$|n(\lambda)\rangle \rightarrow \left(1 + \frac{1}{i\hbar} \delta\lambda \cdot \hat{\xi}\right) |n(\lambda)\rangle = e^{i\delta\lambda \cdot A_n} |n(\lambda + \delta\lambda)\rangle \quad (2-7)$$

其中 $A_n(\lambda) = i\langle n|\nabla n\rangle$. 这意味着, 沿着参数空间的曲线 λ 利用式2-7, 可以将系统的态逐步从 $|n(\lambda_0)\rangle$ 变换成 $e^{i\int_{\lambda_0}^{\lambda_s} i\langle n|\nabla n\rangle d\lambda} |n(\lambda_s)\rangle$. 这正是们所希望得到的形式。

现在看看系统态的时间演化, 先考虑系统经过一个无穷小时间 δt , 则态 $|\psi\rangle$ 将演化为

$$\left(1 + \frac{1}{i\hbar} H\delta t\right) |\psi\rangle = |\psi\rangle + \frac{1}{i\hbar} \delta t H_0 |\psi\rangle + \frac{1}{i\hbar} \delta\lambda \cdot \xi |\psi\rangle \quad (2-8)$$

如果考虑态 $|\psi\rangle = |n(\lambda)\rangle$, 那么2-8的物理意义是明显的。 H_0 产生了我们熟悉的动力学相位, 而 ξ 产生了几何相因子。

由2-5定义的 ξ , 也可由下式2-9定义, (二者的等价性可由 $\langle m | \nabla n \rangle = \langle m | \nabla \hat{H}_0 | n \rangle / (E_n - E_m)$ ^[12] 加以证明)

$$[\xi, H_0] = i\hbar (\nabla H_0 - \text{diag}(\nabla H_0)) \quad (2-9a)$$

$$\langle n | \xi | n \rangle = 0 \quad (2-9b)$$

其中 $\text{diag}(\nabla H_0) = \sum_m |m\rangle \langle m | \nabla H_0 | m \rangle \langle m|$. 对2-9a两端同时进行操作 $\langle m | \dots | n \rangle$, 得到 $\langle m | \xi | n \rangle (E_n - E_m) = \langle m | i\hbar (\nabla H_0 - \text{diag}(\nabla H_0)) | n \rangle$. 可见, 2-9a决定了 ξ 的非对角元, 2-9b决定了其非对角元。

式2-9提供了一种在经典力学中找到反绝热哈密顿量的对应方法。因为我可以利用量子与经典的对应 $[A, B]/i\hbar \rightarrow \{A, B\}$ 将2-9转换为经典的, 进而可以在经典力学中找到对应的反绝热哈密顿量。现在考虑一个经典系统, 其自由度为 1, 哈密顿量为 $H_0(\eta; \lambda)$. 其中 λ

依然为依赖于时间的一系列参数， $\boldsymbol{\eta} = (q, p)$ 为广义坐标和广义动量，确定了相空间的一个点。对于确定的能量 $E = H_0(\boldsymbol{\eta}; \lambda)$ ，这将相点约束在相空间的一个能壳上，积分

$$I(E, \lambda) \equiv \int d\boldsymbol{\eta} \theta [E - H_0(\boldsymbol{\eta}; \lambda)] \quad (2-10)$$

表示的是能壳所围成的体积，阶跃函数 $\theta [E - H_0(\boldsymbol{\eta}; \lambda)]$ 可以使得积分区域为整个相空间。经典的绝热定理告诉我们 $I(E, \lambda)$ 是一个绝热不变量^[15]。也就是说如果 H_0 随时间 t 变化的足够缓慢，那么能壳所围成的体积将保持不变。定义任意可观测量 A 的微正则分布平均

$$\langle A \rangle_{E, \lambda} \equiv \frac{1}{\partial_E I} \int d\boldsymbol{\eta} \delta (E - H_0) A \quad (2-11)$$

利用函数 $I(E, \lambda)$ 去定义函数 $E(I, \lambda)$ ，则有

$$\nabla E(I, \lambda) = -\frac{\nabla I(E, \lambda)}{\partial_E I(E, \lambda)} = \langle \nabla H_0 \rangle_{E, \lambda} \quad (2-12)$$

其中第一个等式利用循环函数的偏导数的性质，第二个等式利用了式2-10和式2-11。

式2-9的经典对应为^[16]

$$\{\boldsymbol{\xi}, H_0\} = \nabla H_0 - \langle \nabla H_0 \rangle_{E, \lambda} \equiv \nabla \tilde{H}_0 \quad (2-13a)$$

$$\langle \boldsymbol{\xi} \rangle_{E, \lambda} = 0 \quad (2-13b)$$

其中 $\{\dots\}$ 是经典力学中的泊松括号 $\{A, B\} = (\partial A / \partial q)(\partial B / \partial p) - (\partial A / \partial p)(\partial B / \partial q)$ 。利用式2-12和泊松括号的定义，式2-13a可改写为不懂，出自^[13] page2 (13)

$$\{\boldsymbol{\xi}, i\} = \nabla i \quad (2-14)$$

其中关于 $\boldsymbol{\eta}$ 和 λ 的函数 i 的定义为： $i(\boldsymbol{\eta}; \lambda) \equiv I(H_0(\boldsymbol{\eta}; \lambda); \lambda)$ 。类似于量子的情形，将 $\boldsymbol{\xi}(\boldsymbol{\eta}; \lambda)$ 看做和参数空间的无穷小平移 $\lambda \rightarrow \lambda + \delta\lambda$ 相联系的相空间的平移 $\boldsymbol{\eta} \rightarrow \boldsymbol{\eta} + \delta\boldsymbol{\eta}$ 的生成元，有^[17]

$$\delta\boldsymbol{\eta} = \delta\lambda \cdot \{\boldsymbol{\eta}, \boldsymbol{\xi}\} \quad (2-15)$$

于是，由式2-14和2-15可得

$$i(\boldsymbol{\eta} + \delta\boldsymbol{\eta}; \lambda + \delta\lambda) - i(\boldsymbol{\eta}; \lambda) \quad (2-16)$$

$$= \frac{\partial i}{\partial \boldsymbol{\eta}} \delta\boldsymbol{\eta} + \nabla i \cdot \delta\lambda \quad (2-17)$$

$$= (\{i, \boldsymbol{\xi}\} + \nabla i) \cdot \delta\lambda = 0 \quad (2-18)$$

这说明，变换 $\boldsymbol{\eta} \rightarrow \boldsymbol{\eta} + \delta\lambda \cdot \{\boldsymbol{\eta}, \boldsymbol{\xi}\}$ 将能壳 $H_0(\boldsymbol{\eta}; \lambda)$ 上的一个相点映射到能壳 $H_0(\boldsymbol{\eta} + \delta\boldsymbol{\eta}; \lambda)$ 上的一个点，而二者包围着相同的相体积。

可见，类似于量子中的情形，只要给经典的系统施加一个反绝热的哈密顿量 $\dot{\lambda} \cdot \xi(\eta, \lambda(t))$ 。那么此系统的 $I(E, \lambda) \equiv \int d\eta \theta [E - H_0(z; \lambda)]$ 将严格保持不变，不论 H_0 随时间的变化快慢与否。这个新的哈密顿量为（文献^[13] page eq16 直接计算了 $\frac{d}{dt}i(\eta; \lambda)$ ，但其中的推理过程未能理解）

$$H(\eta, t) = H_0(\eta; \lambda(t)) + \dot{\lambda} \cdot \xi(\eta, \lambda(t)) \quad (2-19)$$

从系综的角度来考虑这个过程：想象一下从 H_0 的能壳 E_0 中取样的初始条件的集合。在任何后来的时间 $t > 0$ ，从这些初始条件演化出来的轨迹，在 *Hamiltonian* $H(z; t)$ 下，将填充一个 $H_0(z; t)$ 的单一能壳 $E(t)$ ，具体来说是绝热能壳，它与初始能壳的相空间体积相同。如果我们把绝热能壳想象成一个随着参数随时间变化而变形的闭合循环，那么在式 16 中， H_0 围绕这个循环产生运动，调整每个轨迹，使其保持在壳上。可不要，出自^[13] page eq16

现在，鉴于变换 $\eta \rightarrow \eta + \delta\lambda \cdot \{\eta, \xi\}$ 将能壳 $H_0(\eta; \lambda)$ 上的相点映射到了能壳 $H_0(\eta + \delta\eta; \lambda)$ 上，我们可以此为根据构造经典力学中的 $\xi(\eta, \lambda)$ ，下面我们用例子进行说明

- 一维盒子中的粒子

考虑一个一维的粒子，处在两堵刚性墙之间，刚性墙的位置为 $q = 0, L$ ，这个例子这对应于量子力学中的一维无限深势阱。其相空间的能壳如图2.2所示。

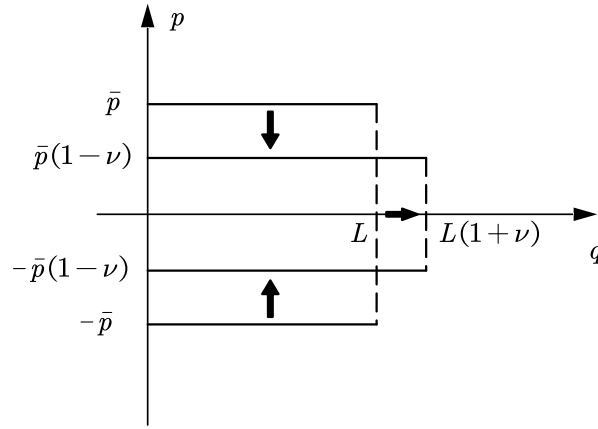


图 2.1 在一维盒子中的粒子的能壳。该粒子的能壳是一个矩形，当盒子的长度发生极小的改变时，矩形能壳也发生相应的改变。但矩形的体积不变

系统的哈密顿量为

$$H_0(\eta; L) = \frac{p^2}{2m} + V_{\text{box}}(q; L) \quad (2-20)$$

其中 $V_{\text{box}}(q; L)$ 代表一维盒子的势场 $V_{\text{box}}(q; L) = \begin{cases} 0, & q < L \\ \infty, & q \leq 0 \text{ or } q \geq L \end{cases}$ 在经典中这个粒子的运动是平凡的——以相同的速度在两堵墙之间做往返运动。

哈密顿量的参数 L 随时间 t 变化，现在我们构造这个系统的反绝热哈密顿量。不难看出，矩形能壳的面积为 $I = 2\hat{P}L$ ，对于 L 改变引起的矩形能壳的长和宽的微小改变 $L \rightarrow L(1 + \nu)$, $2\hat{P} \rightarrow 2\hat{P}(1 - \nu)$ ，其中 $\nu \equiv \delta L/L$ 。这两个能壳被一个线性放缩所联系

$$q \rightarrow q(1 + \nu) \quad , \quad p \rightarrow p(1 - \nu) \quad (2-21)$$



图 2.2 在一维盒子中的粒子的能壳。该粒子的能壳是一个矩形，当盒子的长度发生极小的改变时，矩形能壳也发生相应的改变。但矩形的体积不变

2.4 等温捷径

插图索引

- 图 2.1 在一维盒子中的粒子的能壳。该粒子的能壳是一个矩形，当盒子的长度发生极小的改变时，矩形能壳也发生相应的改变。但矩形的体积不变…………… 6
- 图 2.2 在一维盒子中的粒子的能壳。该粒子的能壳是一个矩形，当盒子的长度发生极小的改变时，矩形能壳也发生相应的改变。但矩形的体积不变…………… 7

表格索引

公式索引

公式 2-1	3
公式 2-2	3
公式 2-3	3
公式 2-4	4
公式 2-5	4
公式 2-6	4
公式 2-7	4
公式 2-8	4
公式 2-9a.....	4
公式 2-9b.....	4
公式 2-10.....	5
公式 2-11.....	5
公式 2-12.....	5
公式 2-13a.....	5
公式 2-13b.....	5
公式 2-14.....	5
公式 2-15.....	5
公式 2-16.....	5
公式 2-17.....	5
公式 2-18.....	5
公式 2-19.....	6
公式 2-20.....	6
公式 2-21.....	7
公式 A-1	13
公式 A-2	14

参考文献

- [1] 赵凯华, 罗蔚茵. 新概念物理教程: 热学[M]. 北京: 高等教育出版社, 2005
- [2] Curzon F L, Ahlborn B. Efficiency of a Carnot engine at maximum power output[J]. American Journal of Physics, 1975.
- [3] Schmiedl T, Seifert U. Efficiency at maximum power: An analytically solvable model for stochastic heat engines[J]. EPL, 2008.
- [4] Tu Z C. Efficiency at maximum power of Feynman's ratchet as a heat engine[J]. Journal of Physics A: Mathematical and Theoretical, 2008.
- [5] Tu Z C. Abstract models for heat engines[J]. Frontiers of Physics, 2020, 16(3): 33202.
- [6] Del Campo A, Goold J, Paternostro M. More bang for your buck: Super-adiabatic quantum engines[J]. Scientific Reports, 2014, 4: 1-6.
- [7] Deng J, Wang Q H, Liu Z, et al. Boosting work characteristics and overall heat-engine performance via shortcuts to adiabaticity: Quantum and classical systems[J]. Physical Review E - Statistical, Nonlinear, and Soft Matter Physics, 2013, 88(6): 1-8.
- [8] Tu Z C. Stochastic heat engine with the consideration of inertial effects and shortcuts to adiabaticity[J]. Physical Review E - Statistical, Nonlinear, and Soft Matter Physics, 2014, 89(5): 1-9.
- [9] Li G, Quan H T, Tu Z C. Shortcuts to isothermality and nonequilibrium work relations[J]. Physical Review E, 2017, 96(1): 1-11.
- [10] Chen X, Ruschhaupt A, Schmidt S, et al. Fast optimal frictionless atom cooling in harmonic traps: Shortcut to adiabaticity[J]. Physical Review Letters, 2010, 104(6): 1-4.
- [11] Demirplak M, Rice S A. Adiabatic population transfer with control fields[J]. Journal of Physical Chemistry A, 2003, 107(46): 9937-9945.
- [12] Berry M V. Transitionless quantum driving[J]. Journal of Physics A: Mathematical and Theoretical, 2009, 42(36): 1-9.
- [13] Jarzynski C. Generating shortcuts to adiabaticity in quantum and classical dynamics[J]. Physical Review A - Atomic, Molecular, and Optical Physics, 2013, 88(4): 1-5.
- [14] Griffiths D J, Schroeter D F. Introduction to Quantum Mechanics[M]. Cambridge University Press, 2018: 546-550
- [15] 刘川. 理论力学[M]. 北京: 北京大学出版社, 2019
- [16] Jarzynski C. Geometric phases and anholonomy for a class of chaotic classical systems[J]. Physical Review Letters, 1995, 74(10): 1732-1735.
- [17] H. 戈德斯坦. 经典力学[M]. 第二版. 北京: 科学出版社, 1986: 480-483

致 谢

衷心感谢导师 xxx 教授和物理系 xxx 副教授对本人的精心指导。他们的言传身教将使我终生受益。

在美国麻省理工学院化学系进行九个月的合作研究期间，承蒙 xxx 教授热心指导与帮助，不胜感激。感谢 xx 实验室主任 xx 教授，以及实验室全体老师和同学们的热情帮助和支持！本课题承蒙国家自然科学基金资助，特此致谢。

感谢 L^AT_EX 和 BNUTHE^SIS^[2]，帮我节省了不少时间。

附录 A 外文资料原文

The title of the English paper

Abstract: As one of the most widely used techniques in operations research, *mathematical programming* is defined as a means of maximizing a quantity known as *objective function*, subject to a set of constraints represented by equations and inequalities. Some known subtopics of mathematical programming are linear programming, nonlinear programming, multiobjective programming, goal programming, dynamic programming, and multilevel programming^[1].

It is impossible to cover in a single chapter every concept of mathematical programming. This chapter introduces only the basic concepts and techniques of mathematical programming such that readers gain an understanding of them throughout the book^[2,3].

A.1 Single-Objective Programming

The general form of single-objective programming (SOP) is written as follows,

$$\begin{cases} \max & f(x) \\ \text{subject to:} & \\ & g_j(x) \leq 0, \quad j = 1, 2, \dots, p \end{cases} \quad (123)$$

which maximizes a real-valued function f of $x = (x_1, x_2, \dots, x_n)$ subject to a set of constraints.

Definition A.1: In SOP, we call x a decision vector, and x_1, x_2, \dots, x_n decision variables. The function f is called the objective function. The set

$$S = \{x \in \mathbb{R}^n \mid g_j(x) \leq 0, j = 1, 2, \dots, p\} \quad (456)$$

is called the feasible set. An element x in S is called a feasible solution.

Definition A.2: A feasible solution x^* is called the optimal solution of SOP if and only if

$$f(x^*) \geq f(x) \quad (\text{A-1})$$

for any feasible solution x .

One of the outstanding contributions to mathematical programming was known as the Kuhn-Tucker conditionsA-2. In order to introduce them, let us give some definitions. An inequality

constraint $g_j(x) \leq 0$ is said to be active at a point x^* if $g_j(x^*) = 0$. A point x^* satisfying $g_j(x^*) \leq 0$ is said to be regular if the gradient vectors $\nabla g_j(x)$ of all active constraints are linearly independent.

Let x^* be a regular point of the constraints of SOP and assume that all the functions $f(x)$ and $g_j(x)$, $j = 1, 2, \dots, p$ are differentiable. If x^* is a local optimal solution, then there exist Lagrange multipliers λ_j , $j = 1, 2, \dots, p$ such that the following Kuhn-Tucker conditions hold,

$$\begin{cases} \nabla f(x^*) - \sum_{j=1}^p \lambda_j \nabla g_j(x^*) = 0 \\ \lambda_j g_j(x^*) = 0, \quad j = 1, 2, \dots, p \\ \lambda_j \geq 0, \quad j = 1, 2, \dots, p. \end{cases} \quad (\text{A-2})$$

If all the functions $f(x)$ and $g_j(x)$, $j = 1, 2, \dots, p$ are convex and differentiable, and the point x^* satisfies the Kuhn-Tucker conditions (A-2), then it has been proved that the point x^* is a global optimal solution of SOP.

A.1.1 Linear Programming

If the functions $f(x)$, $g_j(x)$, $j = 1, 2, \dots, p$ are all linear, then SOP is called a *linear programming*.

The feasible set of linear is always convex. A point x is called an extreme point of convex set S if $x \in S$ and x cannot be expressed as a convex combination of two points in S . It has been shown that the optimal solution to linear programming corresponds to an extreme point of its feasible set provided that the feasible set S is bounded. This fact is the basis of the *simplex algorithm* which was developed by Dantzig as a very efficient method for solving linear programming.

Table 1 This is an example for manually numbered table, which would not appear in the list of tables

Network Topology		# of nodes	# of clients			Server
GT-ITM	Waxman Transit-Stub	600	2%	10%	50%	Max. Connectivity
Inet-2.1		6000				
Xue	Rui	Ni	BNUThesis			
	ABCDEF					

Roughly speaking, the simplex algorithm examines only the extreme points of the feasible set, rather than all feasible points. At first, the simplex algorithm selects an extreme point as the initial point. The successive extreme point is selected so as to improve the objective function value. The procedure is repeated until no improvement in objective function value can be made. The last extreme point is the optimal solution.

A.1.2 Nonlinear Programming

If at least one of the functions $f(x), g_j(x), j = 1, 2, \dots, p$ is nonlinear, then SOP is called a *nonlinear programming*.

A large number of classical optimization methods have been developed to treat special-structural nonlinear programming based on the mathematical theory concerned with analyzing the structure of problems.



Figure 1 This is an example for manually numbered figure, which would not appear in the list of figures

Now we consider a nonlinear programming which is confronted solely with maximizing a real-valued function with domain \mathcal{R}^n . Whether derivatives are available or not, the usual strategy is first to select a point in \mathcal{R}^n which is thought to be the most likely place where the maximum exists. If there is no information available on which to base such a selection, a point is chosen at random. From this first point an attempt is made to construct a sequence of points, each of which yields an improved objective function value over its predecessor. The next point to be added to the sequence is chosen by analyzing the behavior of the function at the previous points. This construction continues until some termination criterion is met. Methods based upon this strategy are called *ascent methods*, which can be classified as *direct methods*, *gradient methods*, and *Hessian methods* according to the information about the behavior of objective function f . Direct methods require only that the function can be evaluated at each point. Gradient methods require the evaluation of first derivatives of f . Hessian methods require the evaluation of second derivatives. In fact, there is no superior method for all problems. The efficiency of a method is very much dependent upon the objective function.

A.1.3 Integer Programming

Integer programming is a special mathematical programming in which all of the variables are assumed to be only integer values. When there are not only integer variables but also conventional continuous variables, we call it *mixed integer programming*. If all the variables are assumed either 0 or 1, then the problem is termed a *zero-one programming*. Although integer programming can be solved by an *exhaustive enumeration* theoretically, it is impractical to solve realistically sized integer programming problems. The most successful algorithm so far found to solve integer

programming is called the *branch-and-bound enumeration* developed by Balas (1965) and Dakin (1965). The other technique to integer programming is the *cutting plane method* developed by Gomory (1959).

Uncertain Programming (BaoDing Liu, 2006.2)

References

NOTE: These references are only for demonstration. They are not real citations in the original text.

- [1] Donald E. Knuth. The T_EXbook. Addison-Wesley, 1984. ISBN: 0-201-13448-9
- [2] Paul W. Abrahams, Karl Berry and Kathryn A. Hargreaves. T_EX for the Impatient. Addison-Wesley, 1990. ISBN: 0-201-51375-7
- [3] David Salomon. The advanced T_EXbook. New York : Springer, 1995. ISBN:0-387-94556-3

附录 B 外文资料的调研阅读报告或书面翻译

英文资料的中文标题

摘要：本章为外文资料翻译内容。如果有摘要可以直接写上来，这部分好像没有明确的规定。

B.1 单目标规划

北冥有鱼，其名为鲲。鲲之大，不知其几千里也。化而为鸟，其名为鹏。鹏之背，不知其几千里也。怒而飞，其翼若垂天之云。是鸟也，海运则将徙于南冥。南冥者，天池也。

$$p(y|\mathbf{x}) = \frac{p(\mathbf{x}, y)}{p(\mathbf{x})} = \frac{p(\mathbf{x}|y)p(y)}{p(\mathbf{x})} \tag{123}$$

吾生也有涯，而知也无涯。以有涯随无涯，殆已！已而为知者，殆而已矣！为善无近名，为恶无近刑，缘督以为经，可以保身，可以全生，可以养亲，可以尽年。

B.1.1 线性规划

庖丁为文惠君解牛，手之所触，肩之所倚，足之所履，膝之所倚，砉然响然，奏刀騞然，莫不中音，合于桑林之舞，乃中经首之会。

表 1 这是手动编号但不出现在索引中的一个表格例子

Network Topology		# of nodes	# of clients			Server
GT-ITM	Waxman Transit-Stub	600	2%	10%	50%	Max. Connectivity
Inet-2.1		6000				
Xue	Rui	Ni	BNU ^T HESIS			
	ABCDEF					

文惠君曰：“嘻，善哉！技盖至此乎？”庖丁释刀对曰：“臣之所好者道也，进乎技矣。始臣之解牛之时，所见无非全牛者；三年之后，未尝见全牛也；方今之时，臣以神遇而不以目视，官知止而神欲行。依乎天理，批大郤，导大窾，因其固然。技经肯綮之未尝，而况大瓠乎！良庖岁更刀，割也；族庖月更刀，折也；今臣之刀十九年矣，所解数千牛矣，而刀刃若新发于硎。彼节者有间而刀刃者无厚，以无厚入有间，恢恢乎其于游刃必有余地矣。是以十九年而刀刃若新发于硎。虽然，每至于族，吾见其难为，怵然为戒，视为止，行为迟，动刀甚微，謦然已解，如土委地。提刀而立，为之而四顾，为之踌躇满志，善刀而藏之。”

文惠君曰：“善哉！吾闻庖丁之言，得养生焉。”

B.1.2 非线性规划

孔子与柳下季为友，柳下季之弟名曰盗跖。盗跖从卒九千人，横行天下，侵暴诸侯。穴室枢户，驱人牛马，取人妇女。贪得忘亲，不顾父母兄弟，不祭先祖。所过之邑，大国守城，小国入保，万民苦之。孔子谓柳下季曰：“夫为人父者，必能诏其子；为人兄者，必能教其弟。若父不能诏其子，兄不能教其弟，则无贵父子兄弟之亲矣。今先生，世之才士也，弟为盗跖，为天下害，而弗能教也，丘窃为先生羞之。丘请为先生往说之。”



图 1 这是手动编号但不出现索引中的图片的例子

柳下季曰：“先生言为人父者必能诏其子，为人兄者必能教其弟，若子不听父之诏，弟不受兄之教，虽今先生之辩，将奈之何哉？且跖之为人也，心如涌泉，意如飘风，强足以距敌，辩足以饰非。顺其心则喜，逆其心则怒，易辱人以言。先生必无往。”

孔子不听，颜回为馭，子贡为右，往见盗跖。

B.1.3 整数规划

盗跖乃方休卒徒大山之阳，脍人肝而铺之。孔子下车而前，见谒者曰：“鲁人孔丘，闻将军高义，敬再拜谒者。”谒者入通。盗跖闻之大怒，目如明星，发上指冠，曰：“此夫鲁国之巧伪人孔丘非邪？为我告之：尔作言造语，妄称文、武，冠枝木之冠，带死牛之胁，多辞缪说，不耕而食，不织而衣，摇唇鼓舌，擅生是非，以迷天下之主，使天下学士不反其本，妄作孝弟，而侥幸于封侯富贵者也。子之罪大极重，疾走归！不然，我将以子肝益昼铺之膳。”

附录 C 其它附录

前面两个附录主要是给本科生做例子。其它附录的内容可以放到这里，当然如果你愿意，可以把这部分也放到独立的文件中，然后将其 `\input` 到主文件中。

在学期间参加课题的研究成果

个人简历

xxxx 年 xx 月 xx 日出生于 xx 省 xx 县。

xxxx 年 9 月考入 xx 大学 xx 系 xx 专业, xxxx 年 7 月本科毕业并获得 xx 学士学位。

xxxx 年 9 月免试进入 xx 大学 xx 系攻读 xx 学位至今。

发表的学术论文

- [1] Yang Y, Ren T L, Zhang L T, et al. Miniature microphone with silicon- based ferroelectric thin films. Integrated Ferroelectrics, 2003, 52:229-235. (SCI 收录, 检索号:758FZ.)
- [2] 杨轶, 张宁欣, 任天令, 等. 硅基铁电微声学器件中薄膜残余应力的研究. 中国机械工程, 2005, 16(14):1289-1291. (EI 收录, 检索号:0534931 2907.)
- [3] 杨轶, 张宁欣, 任天令, 等. 集成铁电器件中的关键工艺研究. 仪器仪表学报, 2003, 24(S4):192-193. (EI 源刊.)
- [4] Yang Y, Ren T L, Zhu Y P, et al. PMUTs for handwriting recognition. In press. (已被 Integrated Ferroelectrics 录用. SCI 源刊.)
- [5] Wu X M, Yang Y, Cai J, et al. Measurements of ferroelectric MEMS microphones. Integrated Ferroelectrics, 2005, 69:417-429. (SCI 收录, 检索号:896KM)
- [6] 贾泽, 杨轶, 陈兢, 等. 用于压电和电容微麦克风的体硅腐蚀相关研究. 压电与声光, 2006, 28(1):117-119. (EI 收录, 检索号:06129773469)
- [7] 伍晓明, 杨轶, 张宁欣, 等. 基于 MEMS 技术的集成铁电硅微麦克风. 中国集成电路, 2003, 53:59-61.

研究成果

- [1] 任天令, 杨轶, 朱一平, 等. 硅基铁电微声学传感器畴极化区域控制和电极连接的方法: 中国, CN1602118A. (中国专利公开号)
- [2] Ren T L, Yang Y, Zhu Y P, et al. Piezoelectric micro acoustic sensor based on ferroelectric materials: USA, No.11/215, 102. (美国发明专利申请号)

综合论文训练记录表

学生姓名		学号		班级	
论文题目					
主要内容以及进度安排	<div>指导教师签字：_____</div> <div>考核组组长签字：_____</div> <div>年 月 日</div>				
中期考核意见	<div>考核组组长签字：_____</div> <div>年 月 日</div>				

指导教师评语	<div>指导教师签字：_____</div> <div>年 月 日</div>
评阅教师评语	<div>评阅教师签字：_____</div> <div>年 月 日</div>
答辩小组评语	<div>答辩小组组长签字：_____</div> <div>年 月 日</div>

总成绩：_____

教学负责人签字：_____

年 月 日