

POLITECNICO DI TORINO

Corso di Laurea
in Ingegneria Matematica

Tesi di Laurea Magistrale

**Modellizzazione della distribuzione della
popolazione tra città su reti spaziali mediante la
teoria cinetica dei sistemi multiagente**



Relatori
prof. Andrea Tosin

firma del relatore

.....

Candidato
Valerio Taralli

firma del candidato

.....

Anno Accademico 2025-2026

Ai miei genitori,
Elisabetta e Marco

INDICE

1 INTRODUZIONE	5
2 NOTE DI TEORIA DEI GRAFI	9
2.1 Definizioni miscellanee	9
2.2 Reti e città	10
2.3 Cenni sui dati	11
3 TEORIA CINETICA DEI SISTEMI MULTIAGENTE	17
3.1 Definizioni preliminari di probabilità	17
3.2 Descrizione cinetica di [tipo] Boltzmann	20
3.2.1 Equazione di Boltzmann omogenea	20
3.2.2 Equazione di Boltzmann disomogenea	25
3.2.3 Equazione di tipo Boltzmann omogenea	26
3.3 Descrizione cinetica urbana su reti	29
3.3.1 Equazione di tipo Boltzmann esatta	30
3.3.2 Equazione di tipo Boltzmann approssimata	34
3.3.3 Altri nessi distinguibile-indistinguibile	40
4 SIMULAZIONI	43
4.1 Metodo Monte Carlo	43
4.2 Rappresentazione dei risultati	44
4.2.1 Intervalli di confidenza	44
4.2.2 Struttura dei dati	45
4.2.3 Definizione dei grafici	47
4.2.4 Sulle fluttuazioni γ	51
4.3 Regole d'emigrazione	51
4.3.1 Regola taglia	51
4.3.2 Regola taglia-gradi	51
4.3.3 Regola frazionata	51
4.3.4 Regola taglia-forza	51
4.3.5 Interpretazioni	51
4.3.6 Il caso dell'Italia	51
5 CONCLUSIONI	53
APPENDICE	55
A Codice	55
ELENCO DELLE FIGURE	57
ELENCO DELLE TABELLE	59

1

INTRODUZIONE

Lo studio della distribuzione della popolazione tra le città è stato un fenomeno già analizzato [sporadicamente] in passato. Il primo fu Auerbach [1] che all'inizio del 19-esimo secolo notò una caratteristica poi formalizzata successivamente da Zipf¹ [16] quasi cinquant'anni dopo, seppure inizialmente in un contesto linguistico; difatti la legge di Zipf è una legge empirica di forma

$$f \propto \frac{1}{r} \quad \text{ove} \begin{cases} f \text{ è la frequenza della parola,} \\ r \text{ è il suo rango nella classifica;} \end{cases} \quad (1.1)$$

per dare un esempio concreto, se la 10 parola più frequente compare 2000 volte allora esiste una costante C tale che $2000 \approx C/10$. La stessa legge descritta in (1.1) si può ritrovare in molt'altri contesti, tra i quali figura la distribuzione della popolazione tra le città se in luogo di f si scrive la popolazione s [16, Fig. 9-2, p. 375]; tuttavia ciò è vero solo qualora $s \gg 1$, ossia nella coda della distribuzione, contrariamente al contesto linguistico originale di Zipf ove (1.1) vale sempre.

Più in generale la legge [empirica] di Zipf può essere descritta da una distribuzione di Pareto: sia S la variabile aleatoria legata alla taglia delle città e sia $f_S(s)$ la sua funzione di densità di probabilità², la quale permette d'interpretare $f_S(s)ds$ come il numero di città con $s \in (s, s+dt)$; allora si dice che S segue una distribuzione di Pareto nella coda se soddisfa

$$R(s) \equiv \int_s^{+\infty} f_S(t)dt \approx \frac{c}{s^\beta} \quad \text{se } s \gg 1, \quad (1.2)$$

per una certa costante $c \in \mathbb{R}_+$ e con $R(s)$ uguale alla funzione di ripartizione complementare di S : essa rappresenta matematicamente il numero di città con popolazione maggiore o uguale a s e, qualora l'indice di Pareto β fosse unitario, è analoga al rango r nella (1.1).

Più recentemente [7, 8] si è scoperto che al di fuori della coda la $f_S(s)$ è ben fittata dalla distribuzione lognormale con densità di probabilità

$$f_X(x) = \frac{1}{x\sigma\sqrt{2\pi}} \exp\left(-\frac{(\log x - \mu)^2}{2\sigma^2}\right), \quad (1.3)$$

ove $X \sim \text{Lognormale}(\mu, \sigma)$; come suggerisce il nome, la peculiarità di tale distribuzione è che vale $\log X \sim \mathcal{N}(\mu, \sigma)$ (Fig. 1.1) in cui $\mathcal{N}(\mu, \sigma)$ indica la distribuzione gaussiana.

¹ In realtà, come Zipf stesso ammette [16, p. 546], non fu il primo a scoprire tale legge; in ogni caso la popolarizzò a tal punto che oggi è conosciuta col suo nome.

² Affinché $f_S(s)$ esista bisogna rigorosamente anche supporre che S sia assolutamente continua, ma qui non è necessario entrare nei dettagli per i quali si rimanda ai §§ 3.1 e 3.3.

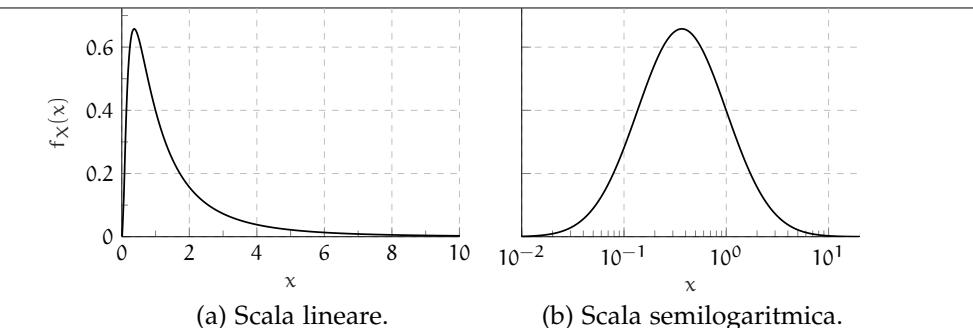


Figura 1.1: Funzione Lognormale(0,1).

Perdipiù da Gualandi *et al.* [8, 9] ci si è poi resi conto che l’intera distribuzione è ben fittata da una lognormale bimodale, vale a dire una combinazione convessa della (1.3)

$$f_S(s) \approx f_X = \xi f_{S_1}(s) + (1 - \xi) f_{S_2}(s), \quad (1.4)$$

ove $\xi \in (0, 1)$, $S_1, S_2 \sim \text{Lognormale}(\mu, \sigma)$ e $X \sim \text{BiLognormale}(\xi, \mu_1, \sigma_1, \mu_2, \sigma_2)$.

Pertanto l’obbiettivo di questa tesi è il seguente: si vuole simulare attraverso la Teoria Cinetica dei Sistemi MultiAgente (**TCSMA**) le interazioni tra città su un grafo spaziale, tentando di riprodurre una distribuzione della popolazione con caratteristiche analoghe a quelle realmente misurate (principalmente corpo lognormale e coda di Pareto); una volta raggiunto questo scopo si potrà poi meditare sulle implicazioni della legge d’interazione riguardo al fenomeno dell’emigrazione, che è alla base delle interazioni tra città.

Si sottolinea che qui le città verranno invece considerate come agenti, caratterizzati dalla loro popolazione, che interagiscono attraverso la struttura sottostante di un grafo [spaziale]; tale descrizione, salvo il grafo, non è affatto dissimile a quella classica delle molecole di un gas caratterizzate dalla loro velocità e posizione.

Difatti, in letteratura, perlomeno quella a conoscenza dell’autore, non esistono articoli che trattano contemporaneamente le teorie cinetiche, la distribuzione della città e i grafi, nonostante la rappresentazione di queste su un grafo sia del tutto naturale; più nel dettaglio gli articoli in letteratura

- ◊ o applicano la **TCSMA** alle città senza considerare una naturale topologia sottostante [9]³ o, in senso opposto, considera la struttura da grafo senza applicare la **TCSMA** [3];
- ◊ altri vedono i nodi più come luoghi ove vivono e interagiscono gli agenti, creando così un modello descritto da un sistema di equazioni di Boltzmann elevate e accoppiate [11];
- ◊ infine, l’articolo che più si avvicina all’obbiettivo di questa tesi applica, tuttavia, la sua teoria nel contesto delle reti sociali [14].

Questa lacuna è probabilmente attribuibile al fatto che gli sviluppi della teoria dei grafi applicata alla **TCSMA** sono stati piuttosto recenti e prin-

³ In particolare [9], nonostante sia un articolo molto interessante e che giunge a conclusioni altrettanto importanti, astrae eccessivamente le interazioni tra città oltre a non definire con sufficiente chiarezza che cosa s’intende per *dintorni*.

60 cipalmente concentrati sulla prospettiva nodo-luogo anziché nodo-agente.
61 Dunque l'aspetto piú innovativo di questo lavoro è mostrare che la pro-
62 spettiva nodo-agente è altrettanto valida quanto quella piú comune e re-
63 cente del nodo-luogo; per il resto questa tesi dev'essere considerata come
64 un'esplorazione formale applicativa con pochi approfondimenti analitici.

65 Lo scritto sarà cosí suddiviso: nel secondo capitolo si affronteranno breve-
66 mente e [superficialmente] alcuni concetti della teoria dei grafi, soprattutto
67 quelli pertinenti alla topologia interurbana; quindi nel terzo la **TCSMA** è ap-
68 profondita prima da un punto di vista classico, e poi mediata dai grafi sia
69 esattamente che approssimativamente; infine negli ultimi due si illustreranno
70 i principali risultati concludendo con delle note finali e potenziali sviluppi
71 futuri.

72 Per il lettore interessato è anche presente un'appendice ove il codice di
73 Python dell'implementazione è spiegato a grandi linee.

2

NOTE DI TEORIA DEI GRAFI

In questo capitolo sono prima introdotti alcuni oggetti di base della teoria dei grafi, quindi si discute la natura della rete d'interesse, infine si descrivono molto brevemente i dati usati.

2.1 DEFINIZIONI MISCELLANEE

Innanzitutto s'inizia dando la definizione di rete:

Definizione 2.1 (Grafo). Un grafo è formato dalla coppia $\mathcal{G} = (\mathcal{I}, \mathcal{E})$, ove \mathcal{I} è l'insieme degl'indici dei nodi mentre \mathcal{E} è l'insieme dei lati, vale a dire di coppie d'indici \mathcal{I} : due nodi $i, j \in \mathcal{I}$ sono connessi sse $(i, j) \in \mathcal{E}$.

Dall'insieme \mathcal{E} si può poi specializzare il concetto di grafo:

Definizione 2.2 (Grafo [in]diretto). Un grafo è indiretto sse dato $(i, j) \in \mathcal{E}$ allora $(j, i) \in \mathcal{E}$ e la direzione è trascurabile; altrimenti è detto diretto.

La trascurabilità della direzione sarà discussa poco dopo nella § 2.2, anche se è facilmente intuibile dalla Fig. 2.1.

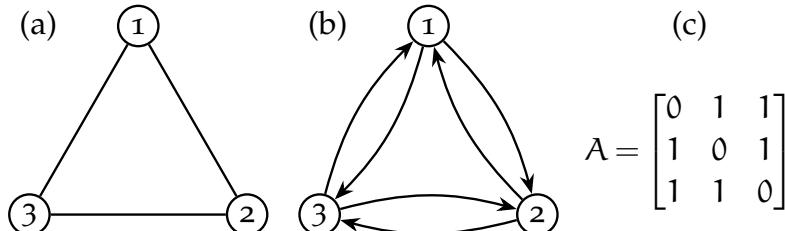


Figura 2.1: Esempio di un grafo indiretto, della sua equivalente forma diretta [simmetrica] e della loro [identica] matrice d'adiacenza.

Definizione 2.3 (Matrice d'adiacenza). Sia $N \equiv |\mathcal{I}| \in \mathbb{N}_+$ la cardinalità dell'insieme degl'indici, ossia il numero di vertici totali, si definisce la matrice d'adiacenza $\mathbf{W} \in \mathbb{R}^{N \times N}$ pesata come:

$$w_{i,j} \equiv \begin{cases} q_{i,j} & \text{se } (i,j) \in \mathcal{E}, \\ 0 & \text{altrimenti,} \end{cases} \quad (2.1)$$

ove $q_{i,j}$ è il peso associato al lato (i,j) ; nel caso in cui $q_{i,j} \equiv 1 \forall i,j \in \mathcal{I}$ si ha la matrice d'adiacenza unitaria $\mathbf{A} \in \mathbb{R}^{N \times N}$:

$$a_{i,j} \equiv \begin{cases} 1 & \text{se } (i,j) \in \mathcal{E}, \\ 0 & \text{altrimenti.} \end{cases} \quad (2.2)$$

Si osserva che, se non altrimenti detto, scrivendo solo «matrice d'adiacenza» si sottintende sempre l'unitarietà.

95 **Definizione 2.4** (Matrice trasposta). Data $\mathbf{A} \in \mathbb{R}^{N \times N}$, con $N \in \mathbb{N}_+$, allora
 96 s'indica \mathbf{A}^\top la matrice trasposta così definita:

$$a_{i,j}^\top = a_{j,i} \quad \forall i, j \in \{1, 2, \dots, N\}.$$

97 **Definizione 2.5** (Matrice simmetrica). Data $\mathbf{A} \in \mathbb{R}^{N \times N}$, con $N \in \mathbb{N}_+$, allora

$$\mathbf{A} \text{ è simmetrica} \iff a_{i,j} = a_{j,i} = a_{i,j}^\top \iff \mathbf{A} = \mathbf{A}^\top. \quad (2.3)$$

98 **Osservazione 2.1.** Per i grafi indiretti sia \mathbf{W} che \mathbf{A} sono simmetriche mentre
 99 per quelli diretti non è detto che sia così.

100 **Definizione 2.6** (Grado e Forza [entrate/uscente]). Dato un indice $i \in \mathcal{J}$, in
 101 un grafo indiretto non pesato si definisce grado la somma

$$k_i \equiv \sum_{j=1}^{|J|} a_{i,j} = \sum_{j=1}^{|J|} a_{j,i}; \quad (2.4)$$

102 d'altra parte in un grafo diretto non pesato la seconda equivalenza non è più
 103 [necessariamente] valida, ragion per cui è necessario specializzare il grado
 104 entrante e uscente

$$k_i^- \equiv \sum_{j=1}^{|J|} a_{j,i} \quad \text{e} \quad k_i^+ \equiv \sum_{j=1}^{|J|} a_{i,j}, \quad (2.5)$$

105 rispettivamente.

106 Se il grafo è invece pesato le definizioni sono le stesse di (2.4, 2.5) ma con
 107 $w_{i,j}/w_{j,i}$ in luogo di $a_{i,j}/a_{j,i}$.

108 2.2 RETI E CITTÀ

109 Dopo aver illustrato un po' di teoria sui grafi sorge successivamente il proble-
 110 ma di come rappresentare con essi la moltitudine di collegamenti possibili
 111 tra le città

112 Difatti vi sono molti modi di rappresentare le città mediante i grafi: i
 113 primi si pongono a livello *intraurbano*, o considerando le strade come lati
 114 e le loro intersezioni come nodi [13, § 3.1.3.1 p. 17], o rappresentando la
 115 rete di trasporto di tram, di bus e della metro [13, § 3.2.1 p. 22]; altri si
 116 pongono più propriamente a livello *interurbano* prendono singolarmente in
 117 considerazione varie reti dei trasporti (ferroviario [13, § 3.1.3.2 p. 17], navale
 118 [13, § 3.1.4 p. 19], aereo [13, § 3.1.2 p. 13], ecc.).

119 Tuttavia, da quanto detto nella Cap. 1, è chiaro che per predire la distribu-
 120 zione della popolazione tra città valgono le seguenti osservazioni:

- 121 1. ogni rappresentazione intraurbana va scartata perché sono troppo
 122 fini, oltre a considerare movimenti limitatamente a una sola città;
- 123 2. d'altra parte tutte quelle interurbane vanno considerate contemporaneamente e non singolarmente siccome ciascun individuo può scegliere diversi trasporti per muoversi.

126 Ecco perché la corretta rete da considerare è quella legata ai movimenti
 127 pendolari [13, § 3.1.3.3 p. 18; 5] tra città che mostrano olisticamente tutt'i
 128 possibili collegamenti tra le città a prescindere del trasporto scelto; inoltre
 129 essa mostra collegamenti realistici associati a movimenti quotidiani anziché
 130 straordinari (vacanze, visite mediche, ecc.).

131 Una volta fissata la rappresentazione è necessario comprendere il tipo di
 132 grafo con cui si ha a che fare. Eppure qui la risposta è immediata dopo due
 133 osservazioni:

- 134 1. una città può interagire con un'altra senza che quest'ultima interagi-
 135 sca colla prima: è necessario considerare il senso di direzione;
- 136 2. ammesso che una città possa interagire con un'altra, allora è sempre
 137 possibile l'opposta: le potenziali interazioni sono simmetriche.

138 Dunque il grafo in questione è diretto ma con struttura indiretta (Def. 2.2),
 139 ovvero la sua matrice d'adiacenza \mathbf{A} è simmetrica.

140 **Ipotesi 2.1.** Il grafo \mathcal{G} è diretto e simmetrico (\mathbf{A} è simmetrica).

141 Inoltre in questa trattazione vale la seguente fondamentale ipotesi:

142 **Ipotesi 2.2.** Il grafo \mathcal{G} è statico: \mathcal{I} e \mathcal{E} sono costanti nel tempo.

143 In altre parole si è solo interessati a prevedere come la popolazione si di-
 144 stribuisce rispetto a una topologia prestabilita *a priori*; ovviamente si tratta
 145 di una forte semplificazione dato che nella realtà la topologia delle connes-
 146 sioni interurbane si è chiaramente coevoluta assieme allo sviluppo delle città
 147 stesse.

148 Infine si osserva che questo tipo di grafo è spaziale [5, 13], ovvero i suoi
 149 nodi occupano un punto nello spazio euclideo, seppure, al momento, sia una
 150 caratteristica alquanto formale; tuttavia servirà tenerlo a mente quando si
 151 definiranno alcune regole d'interazione nel Cap. 4. Perdiú, contrariamente
 152 a quanto si possa pensare di primo acchito, tale grafo non è a invarianza di
 153 scala [2] a causa del tipo di grafo [4, 13]; ciò non esclude l'esistenza di nodi
 154 più centrali di altri, ma solo che il massimo grado di un nodo è limitato
 155 superiormente proprio dalla natura spaziale del grafo.

156 2.3 CENNI SUI DATI

157 La matrice di pendolarismo costruita è quella fornita dall'ISTAT del 1999
 158 [10] seguendo l'esempio di [5]. I dati sono di fatto un file di testo formato da
 159 una serie di righe di 29 numeri il cui significato è spiegato dalla Tab. 2.1.

160 I comuni considerati sono tutt'i quell'italiani (8100) nel 1999, quindi è ne-
 161 cessario estrapolare da essi le matrici di pendolarismo delle singole regioni
 162 e parallelamente quella complessiva dell'Italia.

163 Si notano tuttavia due principali difetti dei dati contenuti nel documento
 164 `Pen_91It.txt`:

¹ si v. il documento `trapen91.txt` per maggiori informazioni.

Dato	Col. iniziale	Lunghezza
Provincia di partenza	1	3
Comune di partenza	4	3
Sesso	7	1
Mezzo di trasporto	8	1
Cond. professionale	9	1
Orario di uscita	10	1
Tempo di percorrenza	11	1
Provincia di arrivo	12	3
Comune di arrivo	15	3
Numero di persone	18	12

Tabella 2.1: Formattazione di una sola riga nei dati ISTAT¹; le linee barrate corrispondono a dati trascurati.

- 165 1. in alcune linee come comune di destinazione è segnato il codice
 166 «022008» che però non è elencato nel documento *elencom91.xls* che
 167 riassume tutti gli 8100 comuni italiani nel 1991;
 168 2. in molte linee come comune di destinazione sono segnati dei codici
 169 incompleti contenenti solo l'ultima metà (codice comune) ma non
 170 la prima (codice provincia), e questi sono in totale 8: «215», «229»,
 171 «241», «216», «203», «224», «236», «246».

172 In entrambi i casi i dati relativi [a quelli che sono potenzialmente refusi]
 173 sono stati trascurati nella corrente tesi; il primo errore è già di per sé molto
 174 raro, mentre il secondo è eccessivamente ambiguo da risolvere come si può
 175 notare dalla linea successiva relativa al codice «215»:

176 00200714212215_____1,

177 ove _ indica uno spazio, per la quale, tralasciando il fatto che vi sono in tota-
 178 le 6 città italiane colo stesso codice comunale, se ci si limita alla regione del
 179 Piemonte (vale a dire la stessa del comune di partenza «002007») esistono in
 180 realtà ben due città condividenti lo stesso codice: «001215» e «004215», ep-
 181 pure entrambe non hanno lo stesso codice provinciale («002») del comune di
 182 partenza. Da questo piccolo estratto, quindi, non si può nemmeno ipotizza-
 183 re che il codice provinciale sia lo stesso tra il comune di partenza e d'arrivo;
 184 è allora chiaro che sia impossibile scegliere la prima metà per completare il
 185 codice del comune di destinazione².

176 2 Si potrebbe scegliere, tra tutt'i comuni colo stesso codice comunale, quello che minimizza la
 177 distanza geografica (ossia euleriana) siccome le coordinate dei punti rappresentativi di ogni
 178 comune sono disponibili nell'ISTAT; in ogni caso, come si vedrà nella Cap. 4, sono correzioni
 179 del tutto innecessarie.

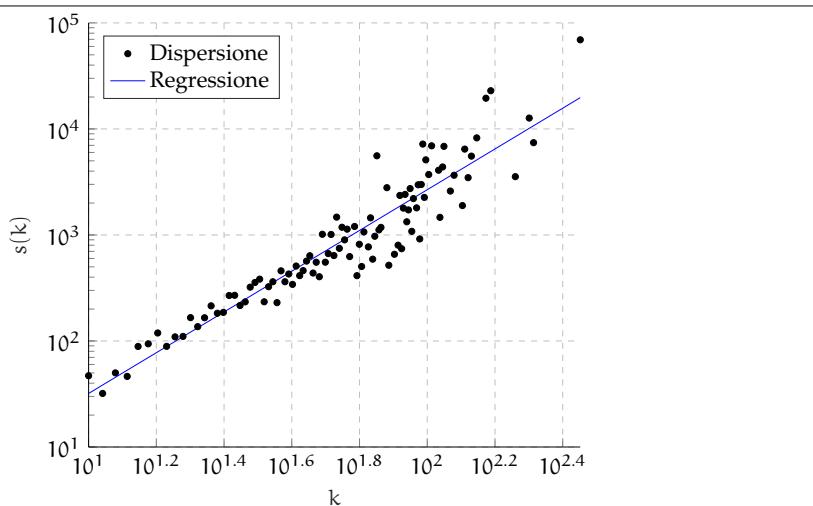


Figura 2.2: Forza contro grado $s(k)$ per la Sardegna.

186 Infine nelle Algg. 2.2 e 2.3 sono stati anche riprodotti i risultati di [5] colle
187 seguenti osservazioni:

- 188 1. il coefficiente d'aggregazione medio $\langle C(k) \rangle = 0.453$ è quasi il doppio
189 di quello riportato da [5, p. 911] (0.26);
- 190 2. la Fig. 2.3c rispetto alla [5, Fig. 3b] presenta sia una forma legger-
191 mente diversa, seppure la tendenza a mezza luna sia la stessa, che
192 limiti superiori e inferiori più estesi;
- 193 3. il coefficiente d'aggregazione pesato rappresentato nella Fig. 2.3g
194 ha chiaramente una tendenza decrescente, anche se molto lenta, ra-
195 gion per cui si può considerare comunque «circa costante» come
196 afferma [5];
- 197 4. i primi due pesi più elevati, riportati nella Tab. 2.2, non corrispondo-
198 no: ciò si può giustificare molto probabilmente come refuso da parte
199 di [5] poiché i collegamenti «Cagliari-Sassari» e «Sassari-Olbia» so-
200 no molto distanti geograficamente³, per cui è ragionevole che i flussi
201 siano bassi.

Connessione	Peso
Cagliari-Quartu SE	14709
Cagliari-Selargius	7995
Assemini-Selargius	4418
Porto Torres-Sassari	4149
Cagliari-Capoterra	3865

(a) Pesi maggiori correnti.

Connessione	Peso
Cagliari-Sassari	13953
Sassari-Olbia	7246
Cagliari-Assemini	4226
Porto Torres-Sassari	3993
Cagliari-Capoterra	3731

(b) Pesi maggiori di [5]

Tabella 2.2: Confronto con [5] dei pesi maggiori.

202 Come si vedrà tra qualche capitolo, ma soprattutto perché sono davvero
203 lievi, queste discrepanze sono irrilevanti per quanto concerne questo elabora-

³ Il primo equivale a percorrere l'intera lunghezza dell'isola ogni giorno.

²⁰⁴to. Inoltre, l'unico risultato importante recuperato è la correlazione positiva
²⁰⁵tra la forza e il grado già mostrato nella Fig. 2.2.

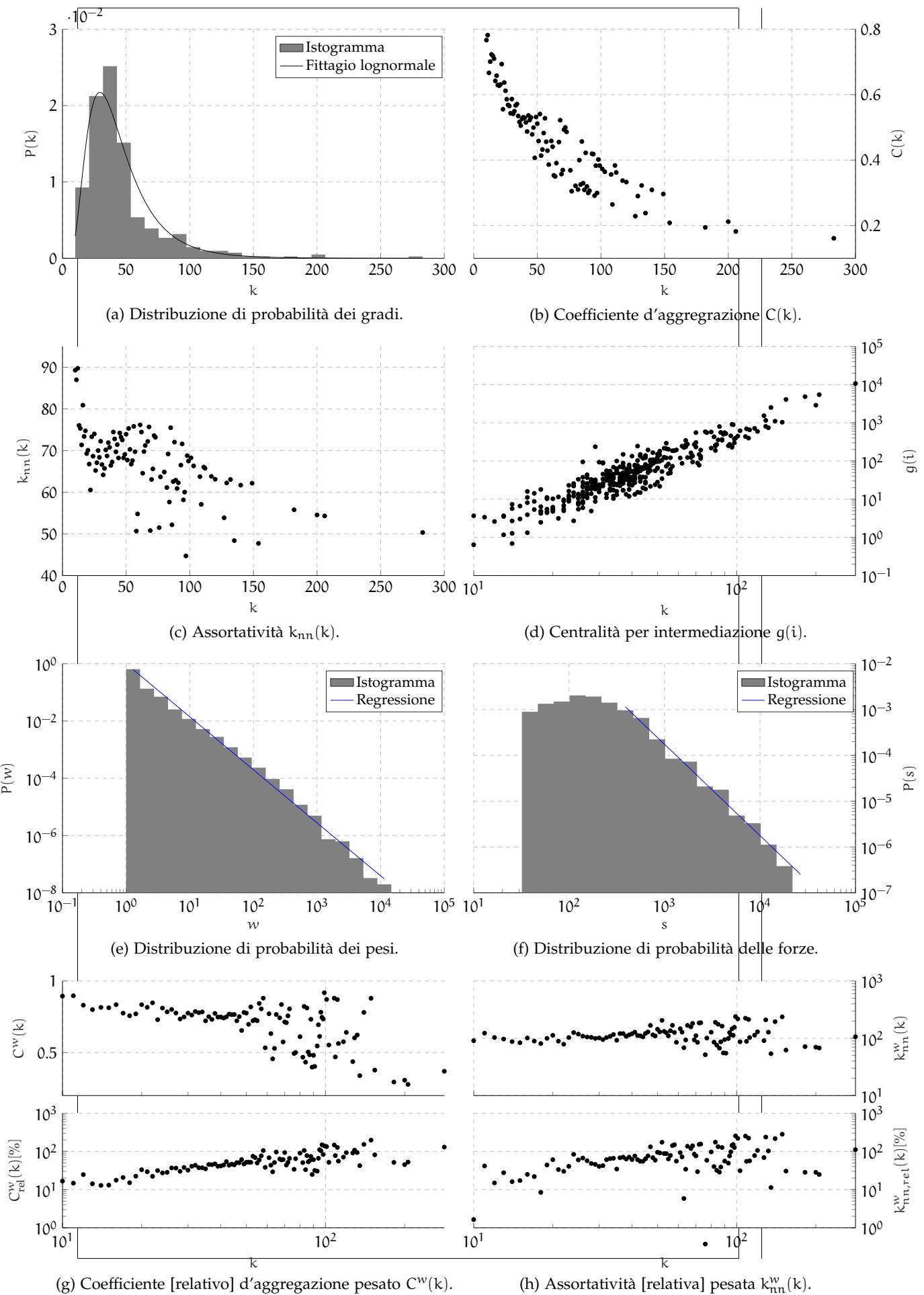


Figura 2.3: Riproduzione dei principali grafici di [5] [a cui si rimanda per maggiori dettagli sui vari coefficienti] relativi alla topologia della rete del pendolarismo sarda.

3

TEORIA CINETICA DEI SISTEMI MULTIAGENTE

In questo capitolo è discussa la [TCSMA](#) necessaria per ottenere e discutere i risultati nel Cap. 4. S'inizia prima dando delle nozioni generali di teoria della probabilità dalle quali si deriva successivamente la celeberrima equazione di Boltzmann a partire da una descrizione stocastica delle particelle di un gas; quindi si passa a generalizzare tali risultati per mediare le interazioni tramite una struttura topologica sottostante gli agenti, sia in modo esatto che approssimato; successivamente si descrivono le equazioni cinetiche nel caso corrente; infine si conclude analizzando le ipotesi semplificative che portano dalla presente teoria a quella classica di Boltzmann.

3.1 DEFINIZIONI PRELIMINARI DI PROBABILITÀ

Si annoverano ora alcuni concetti e risultati di teoria della probabilità avvisando, però, che per molti di essi è impossibile entrare eccessivamente nei dettagli senza spiegare un intero corso; in ogni caso si rimanda a [6] per gl'interessati.

Definizione 3.1 (Semiretta intera/reale positiva). In tutto questo elaborato si fanno uso dei seguenti sottinsiemi dei numeri reali e naturali:

$$\begin{aligned}\mathbb{R}_+ &\equiv \{x \in \mathbb{R} : x \geq 0\} \subset \mathbb{R}, \\ \mathbb{N}_+ &\equiv \{n \in \mathbb{N} : n \geq 1\} \subset \mathbb{N}.\end{aligned}$$

Definizione 3.2 (Variabile aleatoria). Una variabile aleatoria X è una funzione misurabile $X: \Omega \rightarrow \mathbb{R}$, il cui dominio è uno spazio astratto Ω di eventi; quest'ultimo definisce a sua volta uno spazio di probabilità $(\Omega, \mathcal{F}, \mathbb{P})$ composto da una σ -algebra \mathcal{F} e una misura \mathbb{P} di massa unitaria.

Siccome Ω è uno spazio astratto poco trattabile, in questo scritto si definisce una variabile aleatoria semplicemente evidenziando l'appartenenza al suo codominio e sottintendendo il suo dominio: $X \in \mathbb{R}$.

Definizione 3.3 (Densità di probabilità di X). Sia $X \in \mathbb{R}$ una variabile aleatoria assolutamente continua, allora la densità di probabilità $f_X: \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}_+$ è una funzione misurabile che rappresenta la legge \mathbb{P}_X di X :

$$\mathbb{P}_X(A) = \mathbb{P}(X \in A) = \int_A f_X(x) dx \quad \forall A \subseteq \mathbb{R} \text{ misurabile.}$$

Osservazione 3.1. Nella definizione precedente si assume che la variabile aleatoria X sia assolutamente continua, in tal modo $f_X(x)$ è la sua derivata di Radon-Nikodym, ma la teoria sviluppata in questo paragrafo vale anche per misure più astratte rispetto le quali $f_X(x)dx$ va inteso come $f_X(dv)$.

Definizione 3.4 (Densità congiunta di probabilità di \mathbf{X}). Siano $n \in \mathbb{N}^+$ e

$$\mathbf{X} = (X_1, X_2, \dots, X_n) \in \mathbb{R}^n$$

un vettore aleatorio assolutamente continuo, allora la densità congiunta di probabilità $f_{\mathbf{X}}: \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}_+$ è una funzione misurabile che rappresenta la legge $\mathbb{P}_{\mathbf{X}}$ di \mathbf{X} :

$$\begin{aligned}\mathbb{P}_{\mathbf{X}}(A) &= \mathbb{P}(\mathbf{X} \in A) = \int_A f_{\mathbf{X}}(\mathbf{x}) d\mathbf{x} \\ &= \int_A f_{\mathbf{X}}(\mathbf{x}) dx_1 dx_2 \cdots dx_n \quad \forall A \subseteq \mathbb{R}^n \text{ misurabile.}\end{aligned}$$

Definizione 3.5 (Densità marginale di probabilità di X_i). Siano $n \in \mathbb{N}^+$ e $\mathbf{X} \in \mathbb{R}^n$ un vettore aleatorio assolutamente continuo, allora la densità marginale di probabilità $f_{X_i}: \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}_+$ è una funzione misurabile così definita:

$$f_{X_i}(x_i) = \int_{\mathbb{R}^{n-1}} f_{\mathbf{X}}(\mathbf{x}) dx_1 dx_2 \cdots dx_{i-1} dx_{i+1} \cdots dx_n \quad \forall i \in \{1, 2, \dots, n\}; \quad (3.1)$$

essa è a tutti gli effetti la densità di probabilità della variabile aleatoria X_i secondo la Def. 3.3.

Osservazione 3.2. Per brevità, da qui in avanti s'indicheranno le precedenti densità sottintendendo che siano relative alla probabilità: $f_{\mathbf{X}}$ è dunque la densità di \mathbf{X} , f_X la densità congiunta di \mathbf{X} e f_{X_i} la densità marginale di X_i .

Inoltre, qualora il contesto non dia ambiguità, si sottintendono le variabili o i vettori aleatori cui fanno riferimento le relative densità: dunque f è la densità di \mathbf{X} , X e X_i , a seconda del caso; in alternativa si possono usare anche forme più leggere, come f_i per f_{X_i} , se necessario.

Proprietà 3.1 (Densità congiunta di variabili aleatorie indipendenti). Siano $n \in \mathbb{N}^+$ e $\mathbf{X} \in \mathbb{R}^n$ un vettore aleatorio assolutamente continuo, allora se tutte le variabili aleatorie che lo compongono sono tra loro indipendenti allora la densità congiunta di \mathbf{X} equivale alla produttoria di quelle marginali:

$$X_i \perp\!\!\!\perp X_j \quad \forall i \neq j \in \{1, 2, \dots, n\} \implies f_{\mathbf{X}} = \prod_{i=1}^n f_{X_i}.$$

Definizione 3.6 (Valore atteso). Sia $X \in \mathbb{R}$ una variabile aleatoria assolutamente continua e data una funzione misurabile $\varphi: \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$ arbitraria, allora il valore atteso di $\varphi(X)$ è definito come

$$\mathbb{E}[\varphi(X)] \equiv \int_{\mathbb{R}} \varphi(x) f_X(x) dx,$$

e un simile discorso vale anche per un vettore aleatorio ma con $\varphi: \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}$, preso $n \in \mathbb{N}^+$:

$$\mathbb{E}[\varphi(\mathbf{X})] \equiv \int_{\mathbb{R}^n} \varphi(\mathbf{x}) f_{\mathbf{X}}(\mathbf{x}) d\mathbf{x} = \int_{\mathbb{R}^n} \varphi(\mathbf{x}) f_{\mathbf{X}}(\mathbf{x}) dx_1 dx_2 \cdots dx_n.$$

Definizione 3.7 (Valore atteso condizionato). Sia $X \in \mathbb{R}$ una variabile aleatoria assolutamente continua a media finita $\mathbb{E}[X] \in \mathbb{R}$ e sia $\mathcal{G} \subseteq \mathcal{F}$ una sotto- σ -algebra, allora l'attesa di X condizionata a \mathcal{G} è una variabile aleatoria Y tale che

266 AC₁ $\sigma(Y) \in \mathcal{G}$, ossia Y è \mathcal{G} -misurabile e

267 AC₂ per ogni $A \in \mathcal{G}$ la misura di X e Y tramite \mathbb{P} è la stessa:

$$\mathbb{P}(X \in A) = \int_A X d\mathbb{P} = \int_A Y d\mathbb{P} = \mathbb{P}(Y \in A)$$

268 L'insieme delle Y che soddisfanno le AC₁ e AC₂ sono indicate col simbolo
269 $\mathbb{E}[X|\mathcal{G}]$ che ne è anche il suo rappresentante; in effetti una generica Y si può
270 indicare anche direttamente come $\mathbb{E}[X|\mathcal{G}]$.

271 Un'analogia definizione vale anche per i vettori aleatori e per i caso misti
272 con X scalare e Y vettoriale.

273 **Osservazione 3.3.** Presa una variabile aleatoria $Y \in \mathbb{R}$, nella precedente defi-
274 nizione \mathcal{G} può essere anche la σ -algebra definita da Y :

$$\sigma(Y) \equiv \sigma(Y^{-1}(B) \mid B \in \mathcal{B}(\mathbb{R})),$$

275 ove $\mathcal{B}(\mathbb{R})$ è la σ -algebra di Borel relativa allo spazio dei numeri reali mentre
276 $\sigma(A)$ è la più piccola σ -algebra che contiene $A \subset \mathbb{R}_+(\Omega)$.

277 Un simile risultato vale anche per i vettori aleatori $\mathbf{Y} \in \mathbb{R}^n$.

278 **Proposizione 3.1.** *Dati*

- 279 1. $n, h, k \in \mathbb{N}_+$ tali che $n = h + k$;
- 280 2. un vettore aleatorio $\mathbf{Z} = (\mathbf{X}, \mathbf{Y}) \in \mathbb{R}^n$ assolutamente continuo costituito da
281 $\mathbf{X} \in \mathbb{R}^h$ e $\mathbf{Y} \in \mathbb{R}^k$ con densità congiunta $f_{\mathbf{Z}}(\mathbf{x}, \mathbf{y})$ e marginali $f_{\mathbf{X}}$ e $f_{\mathbf{Y}}$;
- 282 3. una funzione $\varphi: \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}$ misurabile e tale che

$$\mathbb{E}[\varphi(\mathbf{Z})] = \mathbb{E}[\varphi(\mathbf{X}, \mathbf{Y})] < \infty;$$

283 allora si può definire $h: \mathbb{R}^k \rightarrow \mathbb{R}$ tramite la seguente equazione

$$\int_{\mathbb{R}^h} h(\mathbf{y}) f_{\mathbf{Z}}(\mathbf{x}, \mathbf{y}) d\mathbf{x} = \int_{\mathbb{R}^h} \varphi(\mathbf{x}, \mathbf{y}) f_{\mathbf{Z}}(\mathbf{x}, \mathbf{y}) d\mathbf{x} \quad \forall \mathbf{y} \in \mathbb{R}^k, \quad (3.2)$$

284 che soddisfa $h(\mathbf{Y}) \in \mathbb{E}[\varphi(\mathbf{X}, \mathbf{Y})|\mathbf{Y}]$.

285 *Dimostrazione.* Per la AC₁ è sufficiente esplicitare la forma di $\sigma(h(\mathbf{Y}))$:

$$\sigma(h(\mathbf{Y})) \equiv \sigma(Y^{-1}(h^{-1}(B)) \mid B \in \mathcal{B}(\mathbb{R})) \subseteq \sigma(Y^{-1}(B) \mid B \in \mathcal{B}(\mathbb{R}^h)),$$

286 a parole si considera la controimmagine tramite \mathbf{Y} dei borelliani filtrati da
287 h , ragion per cui la σ -algebra non potrà che essere contenuta in quella non
288 filtrata.

289 Per la AC₂ si verifica la condizione $\forall A \in \sigma(\mathbf{Y})$ avvalendosi della caratteriz-
290 zazione di $h(\mathbf{Y})$ tramite (3.2):

$$\begin{aligned} \int_A h(\mathbf{Y}) d\mathbb{P} &= \int_B h(\mathbf{y}) f_{\mathbf{Y}}(\mathbf{y}) d\mathbf{y} \stackrel{(3.1)}{=} \int_B h(\mathbf{y}) \int_{\mathbb{R}^h} f_{\mathbf{Z}}(\mathbf{x}, \mathbf{y}) d\mathbf{x} d\mathbf{y} \\ &= \int_B \int_{\mathbb{R}^h} h(\mathbf{y}) f_{\mathbf{Z}}(\mathbf{x}, \mathbf{y}) d\mathbf{x} d\mathbf{y} \stackrel{(3.2)}{=} \int_B \int_{\mathbb{R}^h} \varphi(\mathbf{x}, \mathbf{y}) f_{\mathbf{Z}}(\mathbf{x}, \mathbf{y}) d\mathbf{x} d\mathbf{y} \\ &= \int_{\mathbb{R}^n} \chi_B(\mathbf{y}) \varphi(\mathbf{x}, \mathbf{y}) f_{\mathbf{Z}}(\mathbf{x}, \mathbf{y}) d\mathbf{x} d\mathbf{y} = \int_{\Omega} \chi_B(\mathbf{Y}) \varphi(\mathbf{X}, \mathbf{Y}) d\mathbb{P} \\ &= \int_{\Omega} \chi_C(\mathbf{Z}) \varphi(\mathbf{X}, \mathbf{Y}) d\mathbb{P} = \int_{\Omega} \chi_A \varphi(\mathbf{X}, \mathbf{Y}) d\mathbb{P} = \int_A \varphi(\mathbf{X}, \mathbf{Y}) d\mathbb{P}, \end{aligned}$$

ove χ_A , χ_B e χ_C sono funzioni indicatrici dei rispettivi insiemi, e in piú vale
 $B \equiv Y(A) \subseteq \mathbb{R}^k$ e $C \equiv Z(\mathbb{R}^h \times A) \subseteq \mathbb{R}^n$ dimodoché

$$A = Y^{-1}(B) = Z^{-1}(C).$$

□

Osservazione 3.4. La precedente dimostrazione svela un'interpretazione piú pratica dell'attesa condizionata rispetto alla sua definizione alquanto teorica.

Si consideri la (3.2), allora $h(y)$ si può cosí riformulare:

$$h(y) = \int_{\mathbb{R}^h} \varphi(x, y) f_{X|Y=y}(x) dx = \mathbb{E}[\varphi(X, Y)|Y=y] \quad \forall y \in \mathbb{R}^k, \quad (3.3)$$

in cui

$$f_{X|Y=y} \equiv \begin{cases} f_Z(x, y)/f_Y(y) & \text{se } f_Y(y) \neq 0 \\ 0 & \text{se } f_Y(y) = 0 \end{cases}$$

è la densità di X condizionata dall'evento $Y=y$.

La (3.3), in pratica, si calcola svolgendo la media di $\varphi(X, Y)$ rispetto a X dopo aver "fissato" l'evento $Y=y$, vale a dire considerando la Y come fosse un parametro uguale alla realizzazione y .

Successivamente, se s'impone $A = \Omega$ (sempre lecito essendo \mathcal{G} una σ -algebra) allora dalla AC2 vale

$$\mathbb{E}[\varphi(X, Y)] = \mathbb{E}[\mathbb{E}[\varphi(X, Y)|Y]], \quad (3.4)$$

il che significa che l'attesa di $\varphi(X, Y)$ si calcola mediando rispetto a Y la variabile aleatoria $\mathbb{E}[\varphi(X, Y)|Y]$, ricavata dalla (3.3) ma considerando y arbitrario.

Definizione 3.8 (Processo stocastico). Data una dimensione $n \in \mathbb{N}_+$, un processo stocastico è un insieme di vettori aleatori X_t parametrizzati da un indice $t \in I \subseteq \mathbb{R}$:

$$\{X_t \in \mathbb{R}^n \mid t \in I\} = \{X_t\}_{t \in I},$$

la cui densità congiunta è

$$\mathbb{P}_{X_t}(A) = \mathbb{P}(X_t \in A) = \int_A f_{X_t}(x, t) dx \quad \forall A \subseteq \mathbb{R}^n \text{ misurabile.}$$

Comunemente s'interpreta l'indice t come il tempo ponendo $I \equiv \mathbb{R}_+$, e cosí sarà fatto in questo scritto.

3.2 DESCRIZIONE CINETICA DI [TIPO] BOLTZMANN

3.2.1 Equazione di Boltzmann omogenea

Descrizione classica

Innanzitutto è necessario caratterizzare alcune proprietà del gas da modelizzare.

Ipotesi 3.1. Si consideri un gas composto da particelle che soddisfaccia le successive importanti ipotesi:

319 G₁ è uniformemente distribuito nello spazio cosicché in ogni punto la
 320 distribuzione statistica delle velocità è la stessa;

321 G₂ è rarefatto, da cui segue che solo interazioni binarie possono aver
 322 luogo o, precisamente, sono più frequenti;

323 G₃ è composto da particelle indistinguibili e aventi ugual massa;

324 G₄ le collisioni sono elastiche per cui si ha conservazione dell'impulso
 325 e dell'energia esprimibile, grazie alle G₂ e G₃, binariamente come

$$\mathbf{v}' + \mathbf{v}'_* = \mathbf{v} + \mathbf{v}_*, \quad (\text{CI})$$

$$|\mathbf{v}'|^2 + |\mathbf{v}'_*|^2 = |\mathbf{v}|^2 + |\mathbf{v}_*|^2, \quad (\text{CE})$$

326 ove $\mathbf{v}', \mathbf{v}'_* \in \mathbb{R}^3$ sono le velocità poscollisionali che collidono colle
 327 velocità precollisionali $\mathbf{v}, \mathbf{v}_* \in \mathbb{R}^3$ delle due particelle interagenti¹.

328 Dalla G₄ si possono in realtà esprimere le velocità poscollisionali a partire
 329 da quelle precollisionali, definendo quelle che sono le regole d'interazione.

330 **Proposizione 3.2** (Regole d'interazione). *Esistono due funzioni*

$$\psi, \psi_*: \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$$

331 *lineari che soddisfanno (CI, CE) e tali che*

$$\begin{aligned} \mathbf{v}' &= \psi(\mathbf{v}, \mathbf{v}_*) \equiv \mathbf{v} + [(\mathbf{v}_* - \mathbf{v}) \cdot \mathbf{n}] \mathbf{n}, \\ \mathbf{v}'_* &= \psi_*(\mathbf{v}, \mathbf{v}_*) \equiv \mathbf{v}_* + [(\mathbf{v} - \mathbf{v}_*) \cdot \mathbf{n}] \mathbf{n}, \end{aligned} \quad (3.5)$$

332 *ove $\mathbf{n} \in \mathbb{S}^2$ è un qualunque vettore appartenente alla sfera unitaria di \mathbb{R}^3 .*

333 *Dimostrazione.* Assumendo l'ansatz

$$\mathbf{v}' = \mathbf{v} - \gamma \mathbf{n} \quad \text{e} \quad \mathbf{v}'_* = \mathbf{v}_* + \gamma \mathbf{n}, \quad (3.6)$$

334 in cui $\gamma \in \mathbb{R}$ è un parametro da determinare, si può notare che la (CI) è già
 335 verificata, mentre imponendo la (CE) si ha

$$\begin{aligned} |\mathbf{v}'|^2 + |\mathbf{v}'_*|^2 &= |\mathbf{v} - \gamma \mathbf{n}|^2 + |\mathbf{v}_* + \gamma \mathbf{n}|^2 \\ &= (\mathbf{v} - \gamma \mathbf{n}) \cdot (\mathbf{v} - \gamma \mathbf{n}) + (\mathbf{v}_* + \gamma \mathbf{n}) \cdot (\mathbf{v}_* + \gamma \mathbf{n}) \\ &= |\mathbf{v}|^2 - 2\gamma(\mathbf{v} \cdot \mathbf{n}) + \gamma^2 + |\mathbf{v}_*|^2 + 2\gamma(\mathbf{v}_* \cdot \mathbf{n}) + \gamma^2 \\ &= |\mathbf{v}|^2 + |\mathbf{v}_*|^2 - 2\gamma[(\mathbf{v}_* - \mathbf{v}) \cdot \mathbf{n} + 2\gamma] \\ &= |\mathbf{v}|^2 + |\mathbf{v}_*|^2 \implies \gamma[(\mathbf{v}_* - \mathbf{v}) \cdot \mathbf{n} + 2\gamma] = 0, \end{aligned}$$

336 ma escludendo il caso banale di $\gamma = 0$ (nessuna interazione) si ha

$$\gamma = \Gamma(\mathbf{v}, \mathbf{v}_*) \equiv (\mathbf{v} - \mathbf{v}_*) \cdot \mathbf{n},$$

337 per cui γ è in realtà una funzione delle velocità precollisionali; la (3.6) diven-
 338 ta allora

$$\mathbf{v}' = \mathbf{v} + [(\mathbf{v}_* - \mathbf{v}) \cdot \mathbf{n}] \mathbf{n} \quad \text{e} \quad \mathbf{v}'_* = \mathbf{v}_* + [(\mathbf{v} - \mathbf{v}_*) \cdot \mathbf{n}] \mathbf{n}. \quad (3.7)$$

339 \square

¹ In questo contesto non è necessario distinguere quale delle due sia quella interagente e quale quella ricevente, contrariamente a quello delle città.

340 Si noti come la precedente dimostrazione lasci arbitrario $n \in S^2$, seppure
 341 da un punto di vista fisico sia ragionevole porlo parallelo al vettore passante
 342 per i centri delle particelle collidenti.

343 Si osservi come le regole d'interazione nella 3.5 sono bilineari e simmetri-
 344 che secondo la seguente definizione:

345 **Definizione 3.9.** Se le regole d'interazione del tipo (3.5) verificano

$$\begin{aligned}\psi(\mathbf{v}, \mathbf{v}_*) &= \psi_*(\mathbf{v}_*, \mathbf{v}) & \mathbf{v}' &= \psi_*(\mathbf{v}_*, \mathbf{v}) \\ \psi_*(\mathbf{v}, \mathbf{v}_*) &= \psi(\mathbf{v}_*, \mathbf{v}) & \mathbf{v}'_* &= \psi(\mathbf{v}_*, \mathbf{v})\end{aligned}$$

346 allora si dicono simmetriche.

347 **Descrizione statistica**

348 Per proseguire è però necessaria una descrizione statistica del gas in esame;
 349 siano allora $\{\mathbf{V}_t\}_{t \in \mathbb{R}_+}$ e $\{\mathbf{V}_t^*\}_{t \in \mathbb{R}_+}$ i processi stocastici delle velocità precollisio-
 350 nali, dove $\mathbf{V}_t, \mathbf{V}_t^* \in \mathbb{R}^3$ sono variabili aleatorie di cui le velocità precedenti, \mathbf{v}
 351 e \mathbf{v}_* , sono due realizzazioni al tempo t ; un simile discorso vale per i processi
 352 stocastici delle velocità poscollisionali $\{\mathbf{V}'_t\}_{t \in \mathbb{R}_+}$ e $\{\mathbf{V}'_t^*\}_{t \in \mathbb{R}_+}$.

353 **Osservazione 3.5.** Le variabili aleatorie \mathbf{V}_t e \mathbf{V}_t^* non sono indicizzate (per es-
 354 \mathbf{V}_t^i) proprio per l'indistinguibilità delle particelle assunta dalla G3, da cui si
 355 deduce anche che le leggi di \mathbf{V}_t e \mathbf{V}_t^* sono identiche:

$$f_{\mathbf{V}_t}(\mathbf{v}, t) = f_{\mathbf{V}_t^*}(\mathbf{v}, t) = f(\mathbf{v}, t) \quad \forall \mathbf{v} \in \mathbb{R}^3.$$

356 Le regole d'interazione nella (3.5) diventano

$$[RI]_V \begin{cases} \mathbf{V}' = \psi(\mathbf{V}, \mathbf{V}_*) \equiv \mathbf{V} + [(\mathbf{V}_* - \mathbf{V}) \cdot \mathbf{n}] \mathbf{n}, \\ \mathbf{V}'_* = \psi_*(\mathbf{V}, \mathbf{V}_*) \equiv \mathbf{V}_* + [(\mathbf{V} - \mathbf{V}_*) \cdot \mathbf{n}] \mathbf{n}, \end{cases}$$

357 in cui anche \mathbf{n} risulta aleatoriamente distribuito; usualmente s'ipotizza $\mathbf{n} \sim$
 358 $\mathcal{U}(S^2)$, vale a dire che non vi sono direzioni preferenziali essendo queste
 359 uniformemente distribuite sulla sfera unitaria.

360 Tuttavia l'interazione tra due particelle non è detto che avvenga, aspetto
 361 formulabile introducendo

$$\Theta \sim \text{Bernoulli}(B((\mathbf{V}_t^* - \mathbf{V}_t) \cdot \mathbf{n}) \Delta t) \quad [\text{Ber}]_V$$

362 che è una variabile aleatoria di Bernoulli, indipendente da \mathbf{V}_t e \mathbf{V}_t^* , la cui
 363 probabilità è descritta da due termini:

- 364 1. la funzione $B: \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}_+$, detta nucleo di collisione, che permette d'a-
 365 vere una maggiore espressività sulle collisioni molecolari le quali
 366 possono influenzare il tasso d'interazione tra le molecole²;
- 367 2. un passo temporale $\Delta t > 0$ per discretizzare il tempo.

368 **Osservazione 3.6.** Per definizione di Θ , deve valere $B((\mathbf{V}_t^* - \mathbf{V}_t) \cdot \mathbf{n}) \Delta t \leq 1$
 369 condizione soddisfacibile anche prendendo un passo temporale Δt adattivo;
 370 si vedrà tra poco, però, che, per quanto concerne il modello analitico, tale
 371 condizione sarà sempre verificata.

2 Si noti come B dipenda da $(\mathbf{V}_* - \mathbf{V}) \cdot \mathbf{n}$, termine ripreso dalla Prop. 3.2, cosa che permette d'interpretare \mathbf{n} come la direzione lungo la quale le interazioni sono più frequenti.

372 Colle [RI] \mathbf{v} e [Ber] \mathbf{v} , lo stato dei due agenti al tempo $t + \Delta t$ successivo è
 373 dunque dato dal seguente algoritmo d'interazione:

$$[AR]_{\mathbf{V}} \begin{cases} \mathbf{V}_{t+\Delta t} = (1-\Theta)\mathbf{V}_t + \Theta\mathbf{V}'_t, \\ \mathbf{V}^*_{t+\Delta t} = (1-\Theta)\mathbf{V}^*_t + \Theta\mathbf{V}^{*\prime}_t, \end{cases}$$

374 che di fatto è una regola che descrive se gli agenti interagiscono a coppie
 375 (modellizzato dalla Θ) e, nel caso, come interagiscono (modellizzato dalle
 376 \mathbf{V}'_t e $\mathbf{V}^{*\prime}_t$) modificando il loro stato al tempo successivo.

377 *Derivazione modello*

378 L'idea successiva, al fine di ricavare un modello dell'evoluzione di f , è di me-
 379 diare le [AR] \mathbf{v} attraverso una funzione arbitraria $\varphi: \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}$, detta quantità
 380 osservabile, computabile dalle realizzazioni o di $\mathbf{V}_{t+\Delta t}$ o di $\mathbf{V}^*_{t+\Delta t}$; pertanto
 381 una volta applicato $\varphi(\cdot)$ alle [AR] \mathbf{v} ,

$$\begin{aligned} \varphi(\mathbf{V}_{t+\Delta t}) &= \varphi((1-\Theta)\mathbf{V}_t + \Theta\mathbf{V}'_t), \\ \varphi(\mathbf{V}^*_{t+\Delta t}) &= \varphi((1-\Theta)\mathbf{V}^*_t + \Theta\mathbf{V}^{*\prime}_t), \end{aligned}$$

382 e mediando $\mathbb{E}[\cdot]$ si arriva a

$$\begin{aligned} \mathbb{E}[\varphi(\mathbf{V}_{t+\Delta t})] &= \mathbb{E}[\varphi((1-\Theta)\mathbf{V}_t + \Theta\mathbf{V}'_t)], \\ \mathbb{E}[\varphi(\mathbf{V}^*_{t+\Delta t})] &= \mathbb{E}[\varphi((1-\Theta)\mathbf{V}^*_t + \Theta\mathbf{V}^{*\prime}_t)]; \end{aligned}$$

383 per espandere la media, siccome Θ dipende da $(\mathbf{V}_t, \mathbf{V}^*_t, \mathbf{n})$, bisogna avvalersi
 384 dell'attesa condizionata, e in particolare della Oss. 3.4, che porta a

$$\begin{aligned} \mathbb{E}[\varphi(\mathbf{V}_{t+\Delta t})] &= \mathbb{E}[\varphi((1-\Theta)\mathbf{V}_t + \Theta\mathbf{V}'_t)], \\ &= \mathbb{E}[\mathbb{E}[\varphi((1-\Theta)\mathbf{V}_t + \Theta\mathbf{V}'_t) | \mathbf{V}_t, \mathbf{V}^*_t, \mathbf{n}]], \\ &= \mathbb{E}[\varphi(\mathbf{V}_t)(1 - B((\mathbf{V}^*_t - \mathbf{V}_t) \cdot \mathbf{n})\Delta t)] \\ &\quad + \mathbb{E}[\varphi(\mathbf{V}'_t)B((\mathbf{V}^*_t - \mathbf{V}_t) \cdot \mathbf{n})]\Delta t, \end{aligned} \tag{3.8}$$

385 e similmente per $\mathbb{E}[\varphi(\mathbf{V}^*_{t+\Delta t})]$; riordinando i termini si ricava

$$\begin{aligned} \frac{\mathbb{E}[\varphi(\mathbf{V}_{t+\Delta t})] - \mathbb{E}[\varphi(\mathbf{V}_t)]}{\Delta t} &= \mathbb{E}[B((\mathbf{V}^*_t - \mathbf{V}_t) \cdot \mathbf{n})(\varphi(\mathbf{V}'_t) - \varphi(\mathbf{V}_t))], \\ \frac{\mathbb{E}[\varphi(\mathbf{V}^*_{t+\Delta t})] - \mathbb{E}[\varphi(\mathbf{V}^*_t)]}{\Delta t} &= \mathbb{E}[B((\mathbf{V}^*_t - \mathbf{V}_t) \cdot \mathbf{n})(\varphi(\mathbf{V}'_t) - \varphi(\mathbf{V}^*_t))], \end{aligned}$$

386 e passando formalmente al tempo continuo col limite $\Delta t \rightarrow 0^+$ ³ si ha

$$\begin{aligned} \frac{d\mathbb{E}[\varphi(\mathbf{V}_t)]}{dt} &= \mathbb{E}[B((\mathbf{V}^*_t - \mathbf{V}_t) \cdot \mathbf{n})(\varphi(\mathbf{V}'_t) - \varphi(\mathbf{V}_t))], \\ \frac{d\mathbb{E}[\varphi(\mathbf{V}^*_t)]}{dt} &= \mathbb{E}[B((\mathbf{V}^*_t - \mathbf{V}_t) \cdot \mathbf{n})(\varphi(\mathbf{V}'_t) - \varphi(\mathbf{V}^*_t))], \end{aligned}$$

387 che, dopo aver espanso i valori attesi secondo le loro definizioni, diventano

$$\begin{aligned} \frac{d}{dt} \int_{\mathbb{R}^3} \varphi(\mathbf{v}) f(\mathbf{v}, t) d\mathbf{v} &= \int_{\mathbb{R}^6} \langle B(\mathbf{v}, \mathbf{v}_*, \mathbf{n})(\varphi(\mathbf{v}') - \varphi(\mathbf{v})) \rangle f_V(\mathbf{v}, \mathbf{v}_*, t) d\mathbf{v} d\mathbf{v}_*, \\ \frac{d}{dt} \int_{\mathbb{R}^3} \varphi(\mathbf{v}^*) f(\mathbf{v}_*, t) d\mathbf{v}_* &= \int_{\mathbb{R}^6} \langle B(\mathbf{v}, \mathbf{v}_*, \mathbf{n})(\varphi(\mathbf{v}') - \varphi(\mathbf{v}_*)) \rangle f_V(\mathbf{v}, \mathbf{v}_*, t) d\mathbf{v} d\mathbf{v}_*, \end{aligned} \tag{3.9}$$

³ Ciò permette di soddisfare la condizione descritta nel'3.6 per qualunque valore di $B((\mathbf{V}^*_t - \mathbf{V}_t) \cdot \mathbf{n})$.

388 in cui

$$\langle \cdot \rangle \equiv \frac{1}{4\pi} \int_{S^2} \cdot d\Omega$$

389 indica la media rispetto a Ω , $B(\mathbf{v}, \mathbf{v}_*, \Omega)$ è una forma breve per $B((\mathbf{v} - \mathbf{v}_*) \cdot \Omega)$.
390 e si è posto $\mathbf{V} \equiv (\mathbf{V}_t, \mathbf{V}_t^*)$ la cui densità congiunta è $f_V(\mathbf{v}, \mathbf{v}_*, t)$. È infine
391 necessario sommare le due equazioni in (3.9). S'inizi dal primo membro:

$$\frac{d}{dt} \int_{\mathbb{R}^3} \varphi(\mathbf{v}) f(\mathbf{v}, t) d\mathbf{v} + \frac{d}{dt} \int_{\mathbb{R}^3} \varphi(\mathbf{v}^*) f(\mathbf{v}_*, t) d\mathbf{v}_* = 2 \frac{d}{dt} \int_{\mathbb{R}^3} \varphi(\mathbf{v}) f(\mathbf{v}, t) d\mathbf{v}, \quad (3.10)$$

392 infatti dal'Oss. 3.5 le due leggi sono di fatto identiche come lo è il domi-
393 nio d'integrazione, quindi basta il cambio di variabile $\mathbf{v}_* = \mathbf{v}$ nel secondo
394 integrale per rendersi conto dell'equivalenza. Per il secondo membro sono
395 necessarie due ulteriori fondamentali ipotesi:

396 **Ipotesi 3.2.** Si assume che il nucleo di collisione sia una funzione pari:

$$B((\mathbf{v} - \mathbf{v}_*) \cdot \Omega) = B((\mathbf{v}_* - \mathbf{v}) \cdot \Omega) \quad \forall \mathbf{v}, \mathbf{v}_* \in \mathbb{R}^3; \quad (3.11)$$

397 una scelta tipica è il valore assoluto $|\cdot|$: $B((\mathbf{v} - \mathbf{v}_*) \cdot \Omega) \equiv |(\mathbf{v} - \mathbf{v}_*) \cdot \Omega|$.

398 **Ipotesi 3.3** (Caos molecolare). Le particelle interagenti secondo le [AR] V so-
399 no campionante indipendentemente. Tal'ipotesi è più facile da giustificare
400 matematicamente che fisicamente perché semplifica di molto conti; in ogni
401 caso, la G2 la corrobora poiché in un gas rarefatto è naturale che se due par-
402 ticelle interagiscono, prima che ricollidano, avranno perso ogni vicendevole
403 dipendenza a causa delle innumerevoli altre interazioni colle altre particelle.

404 **Osservazione 3.7.** Dal'Ip. 3.3, unitamente alla proprietà 3.1, si deduce che la
405 densità congiunta del vettore aleatorio $\mathbf{V} \equiv (\mathbf{V}_t, \mathbf{V}_t^*)$ è data dal prodotto

$$f_V(\mathbf{v}, \mathbf{v}_*, t) = f_{V_t}(\mathbf{v}, t) f_{V_t^*}(\mathbf{v}_*, t) = f(\mathbf{v}, t) f(\mathbf{v}_*, t) \quad \forall \mathbf{v}, \mathbf{v}_* \in \mathbb{R}^3.$$

406 In tal modo il termine moltiplicato a $\varphi(\mathbf{v}_*)$ nel secondo membro della
407 seconda equazione della (3.9) può essere così riformulato:

$$\int_{\mathbb{R}^6} \langle (\varphi(\mathbf{v})) B(\mathbf{v}, \mathbf{v}_*, \Omega) \rangle f(\mathbf{v}, t) f(\mathbf{v}_*, t) d\mathbf{v} d\mathbf{v}_*, \quad (3.12)$$

408 seguendo la medesima logica della (3.10). Applicando i due risultati illu-
409 strati nelle (3.10), (3.12) si perviene finalmente all'equazione di Boltzmann
410 omogenea asimmetrica in forma debole:

$$\frac{d}{dt} \int_{\mathbb{R}^3} \varphi f d\mathbf{v} = \frac{1}{4\pi} \int_{\mathbb{R}^6} \int_{S^2} B(\mathbf{v}, \mathbf{v}_*, \Omega) \left(\frac{\varphi' + \varphi_*'}{2} - \varphi \right) f f_* d\Omega d\mathbf{v} d\mathbf{v}_*, \quad (3.13)$$

411 ove, per brevità di notazione, si sono sottintese le dipendenze per tutte le
412 funzioni, espresse, salvo per il nucleo di collisione, da apici ' e asterischi *
413 (per una spiegazione più dettagliata si legga poco dopo nel § 3.2.3).

414 Tuttavia, qualora le regole d'interazione siano simmetriche secondo la
415 Def. 3.9, come in questo caso data la Prop. 3.2, sempre con un cambio di
416 variabili e sfruttando la parità del nucleo di collisione vale

$$\int_{\mathbb{R}^6} (\langle B(\mathbf{v}, \mathbf{v}_*, \Omega) \varphi' \rangle) f f_* d\mathbf{v} d\mathbf{v}_* = \int_{\mathbb{R}^6} (\langle B(\mathbf{v}, \mathbf{v}_*, \Omega) \varphi'_* \rangle) f f_* d\mathbf{v} d\mathbf{v}_*,$$

417 da cui segue l'equazione di Boltzmann omogenea simmetrica in forma de-
418bole⁴:

$$\frac{d}{dt} \int_{\mathbb{R}^3} \varphi f d\mathbf{v} = \frac{1}{4\pi} \int_{\mathbb{R}^6} \int_{S^2} B(\mathbf{v}, \mathbf{v}_*, n) (\varphi' - \varphi) f f_* dnd\mathbf{v} d\mathbf{v}_*. \quad [\text{EtB}]_V$$

419 Si può anche ricavare la forma forte della [\[EtB\]_V](#) considerando le regole d'in-
420terazione inverse della [\[RI\]_V](#) [\[12, § 2.5, p. 15\]](#), ma il conto esula dagli scopi di
421questo elaborato; ciononostante si riporta come riferimento per il paragrafo
422a venire:

$$\frac{\partial f}{\partial t} = \frac{1}{4\pi} \int_{\mathbb{R}^3} \int_{S^2} B(\mathbf{v}, \mathbf{v}_*, n) (f' f'_* - f f_*) dnd\mathbf{v}_*. \quad (3.14)$$

423 3.2.2 Equazione di Boltzmann disomogenea

424 L'equazione originariamente ricavata da Boltzmann non è la [\(3.14\)](#), bensí
425è quella disomogenea la cui unica differenza è la presenza di un termine
426avvettivo $\mathbf{v} \cdot \nabla f$ a primo membro:

$$\frac{\partial f}{\partial t} + \mathbf{v} \cdot \nabla f = \frac{1}{4\pi} \int_{\mathbb{R}^3} \int_{S^2} B(\mathbf{v}, \mathbf{v}_*, n) (f' f'_* - f f_*) dnd\mathbf{v}_*, \quad (3.15)$$

427 dove l'operatore $\nabla \equiv (\partial_{x_1}, \partial_{x_2}, \partial_{x_3})$ è il gradiente spaziale e la distribuzione
428dipende ora anche dallo spazio: $f \equiv f(\mathbf{x}, \mathbf{v}, t)$. Essa è un'equazione integro-
429differenziale della distribuzione statistica delle posizioni e delle velocità a
430tempo dato.

431 Il primo membro della [\(3.15\)](#) non è altro che la derivata materiale del-
432la distribuzione f : posto $B(\mathbf{v}, \mathbf{v}_*, t) \equiv 0$, ovvero in mancanza di collisioni,
433l'equazione involve in una del trasporto lineare con soluzione nota.

434 **Proposizione 3.3.** *La soluzione dell'equazione del trasporto lineare*

$$\frac{\partial f}{\partial t} + \mathbf{v} \cdot \nabla f = 0 \quad (3.16)$$

435 ha come soluzione $f(\mathbf{x}, \mathbf{v}, t) = f_0(\mathbf{x} - \mathbf{v}t, \mathbf{v})$ in cui $f_0 = f(\mathbf{x}, \mathbf{v}, 0)$ è la distribuzione
436iniziale.

437 *Dimostrazione.* Si procede usando il metodo delle caratteristiche: nella [\(3.16\)](#)
438la velocità \mathbf{v} nell'operatore avvettivo non dipende né dallo spazio né dal
439tempo, quindi si possono prendere le curve $\mathbf{x}(t)$ tali che

$$\frac{d\mathbf{x}}{dt} = \mathbf{v} \implies \mathbf{x}(t) = \mathbf{x}_0 + \mathbf{v}t \quad (3.17)$$

440 dette, appunto, curve caratteristiche della [\(3.16\)](#); valutando allora la distri-
441buzione $f(\mathbf{x}, \mathbf{v}, t)$ lungo di esse si può definire $\hat{f}(t) = f(\mathbf{x}(t), \mathbf{v}, t)$ che derivata
442equivale a

$$\frac{d\hat{f}}{dt} = \frac{\partial f}{\partial t} + \nabla f \cdot \frac{d\mathbf{x}}{dt} = \frac{\partial f}{\partial t} + \mathbf{v} \cdot \nabla f = 0 \implies \hat{f}(t) = \text{costante} \quad \forall t \geq 0$$

⁴ Si dice debole siccome essa vale per una funzione test φ arbitraria.

da cui si deduce che f è costante lungo le caratteristiche; ma dalla (3.17) si può scrivere, trascurando la dipendenza dal tempo, $\mathbf{x}_0 = \mathbf{x} - \mathbf{v}t$, dunque la soluzione in un generico punto $(\mathbf{x}, \mathbf{v}, t)$ sarà data da

$$f(\mathbf{x}, \mathbf{v}, t) = \hat{f}(t) = \hat{f}(0) = f_0(\mathbf{x}_0, \mathbf{v}) = f_0(\mathbf{x} - \mathbf{v}t, \mathbf{v}),$$

considerando nella prima uguaglianza la caratteristica che al tempo t passa per \mathbf{x} . \square

Ciò significa che in assenza di collisioni la distribuzione iniziale f_0 semplicemente trasla rigidamente nello spazio allo scorrere del tempo lungo la direzione della velocità costante \mathbf{v} , movimento che rappresenta la variazione medi statistica delle posizioni molecolari.

D'altra parte il secondo membro della (3.15) rappresenta la variazione media statistica dalle velocità molecolari a causa delle collisioni (viene perciò anche chiamato operatore collisionale).

Pertanto la (3.15) descrive una chiara separazione di effetti: il primo membro altera solo la posizione delle particelle per il trasporto libero, mentre il secondo comporta esclusivamente variazioni della velocità per le collisioni.

L'obbiettivo di Boltzmann tramite la (3.15) era di raccordare due mondi: il mondo macroscopico, che all'equilibrio termodinamico restituisce quantità fisiche stazionarie e ben definite, e quello microscopico la cui descrizione molecolare implica una continua e caotica variazione delle stesse quantità fisiche anche in condizioni di equilibrio termodinamico (agitazione termica).

Ciò è stato possibile grazie all'introduzione dei momenti statistici, ossia di quantità macroscopiche calcolabili a partire dalla distribuzione f soddisfacente la (3.15); i principali sono

$$\begin{aligned} \rho(\mathbf{x}, t) &\equiv \int_{\mathbb{R}^3} f(\mathbf{x}, \mathbf{v}, t) d\mathbf{v} && \text{densità,} \\ \mathbf{u}(\mathbf{x}, t) &\equiv \frac{1}{\rho(\mathbf{x}, t)} \int_{\mathbb{R}^3} \mathbf{v} f(\mathbf{x}, \mathbf{v}, t) d\mathbf{v} && \text{velocità massica,} \\ E(\mathbf{x}, t) &\equiv \frac{1}{\rho(\mathbf{x}, t)} \|\mathbf{v}\|^2 \int_{\mathbb{R}^3} f(\mathbf{x}, \mathbf{v}, t) d\mathbf{v} && \text{energia totale,} \\ e(\mathbf{x}, t) &\equiv \frac{1}{\rho(\mathbf{x}, t)} \int_{\mathbb{R}^3} \|\mathbf{v} - \mathbf{u}(\mathbf{x}, t)\|^2 f(\mathbf{x}, \mathbf{v}, t) d\mathbf{v} && \text{energia interna,} \\ \theta(\mathbf{x}, t) &\equiv \frac{1}{3} e(\mathbf{x}, t) && \text{temperatura.} \end{aligned} \quad (3.18)$$

Tali quantità sono definite da f seppure questa sia in genere infattibile da ricavare dalla (3.15), vista la difficile trattabilità analitica dell'equazione; ep pure, tramite una sua attenta riformulazione in determinati regimi limite [12, 15], è possibile svicolarsi del tutto dall'evoluzione puntuale della f ricavando un sistema chiuso dei soli momenti (3.18). La convergenza di questi a un valore stazionario è il nesso tra i due mondi attraverso la descrizione mesoscopica indotta dalla distribuzione f .

3.2.3 Equazione di tipo Boltzmann omogenea

La derivazione dettagliata nel § 3.2.1 è valida in realtà per una classe di problemi molto più generali, detti di tipo Boltzmann omogenei, la cui teoria è stata sviluppata da Pareschi *et al.* [15]; sono chiamati così per due ragioni:

- 477 1. sono formulati per mezzo di equazioni integro-differenziali analoghe strutturalmente alla [EtB]_v e
 478 2. sono applicati a contesti⁵ molto distanti da quello originale delle velocità di particelle di un gas.

481 Si ripropongono in questo paragrafo molti risultati analoghi a quelli già visti nel § 3.2.1 senza però riscrivere tutti i passaggi.

483 **Descrizione e derivazione**

484 Sia $\{X_t\}_{t \in \mathbb{R}_+}$ il processo stocastico relativo allo stato microscopico dell'agente di un sistema, dove $X_t \in I \subseteq \mathbb{R}^n$ è il vettore aleatorio⁶ che descrive i suoi $n \in \mathbb{N}_+$ stati microscopici al tempo t ; allora le Ipp. 3.1 e 3.3 si possono così riformulare:

488 **Ipotesi 3.4.** Gli agenti sono caratterizzati dalle seguenti ipotesi:

- 489 B₁ la distribuzione statistica dei microstati è uniforme nello spazio, e
 490 quindi non dipende da esso;
- 491 B₂ gli agenti interagiscono solo binariamente, ovvero le interazioni a
 492 coppia sono le più frequenti;
- 493 B₃ gli agenti sono indistinguibili cosicché ognuno è rappresentativo del
 494 loro insieme;
- 495 B₄ due agenti interagenti sono statisticamente indipendenti.

496 D'altra parte gli stati poscollisionali (postati), X'_t e $X^{*\prime}_t$, si legano con quelli
 497 precollisionali (prestati), X_t e X_t^* , tramite

$$[RI]_X \left\{ \begin{array}{l} X'_t = \psi(X_t, X_t^*, y), \\ X^{*\prime}_t = \psi_*(X_t, X_t^*, y_*), \end{array} \right.$$

498 ove ora

$$\psi: \mathbb{R}^n \times \mathbb{R}^n \times \mathbb{R}^h \rightarrow \mathbb{R}^n$$

$$\psi_*: \mathbb{R}^n \times \mathbb{R}^n \times \mathbb{R}^{h_*} \rightarrow \mathbb{R}^n$$

499 sono generiche regole d'interazione, non necessariamente lineari o simmetriche (Def. 3.11), mentre $y \in \mathbb{R}^h$ e $y_* \in \mathbb{R}^{h_*}$, con $h, h_* \in \mathbb{N}$, rappresentano dei coefficienti potenzialmente stocastici.

502 L'interazione tra di essi avviene secondo una variabile aleatoria di Bernoulli del tipo

$$\Theta \sim \text{Bernoulli}(\mu(X_t, X_t^*, w, t) \Delta t), \quad [\text{Ber}]_X$$

504 con tasso/nucleo d'interazione

$$\mu(X_t, X_t^*, w, t): \mathbb{R}^n \times \mathbb{R}^n \times \mathbb{R}^k \times [0, +\infty) \rightarrow \mathbb{R}_+, \quad [\text{NI}]_X$$

505 per controllare quant'è "probabile" che i due agenti interagiscano, e coefficienti $w \in \mathbb{R}^k$, con $k \in \mathbb{N}$, potenzialmente stocastici.

⁵ Esempi importanti sono quello sociofisico, come i vari modelli sulle opinioni, ed econofisico, come quello qui considerato delle città

⁶ Si noti che il dominio I degli stati non coincide necessariamente col'intero spazio reale \mathbb{R}^n .

Osservazione 3.8. Se non si sa o non si vuole toccare quell'aspetto modellistico si può semplicemente porre unitario:

$$\mu \equiv 1, \quad \forall (\mathbf{x}, \mathbf{x}_*, \mathbf{w}, t) \in \mathbb{R}^n \times \mathbb{R}^n \times \mathbb{R}^k \times [0, +\infty)$$

sottintendendo in tal modo un'uniforme "probabilità" d'interazione.

Nel complesso i due agenti s'interfacciano mediante l'algoritmo d'interazione

$$[\text{AR}]_{\mathbf{x}} \begin{cases} \mathbf{X}_{t+\Delta t} = (1-\Theta)\mathbf{X}_t + \Theta\mathbf{X}'_t, \\ \mathbf{X}'_{t+\Delta t} = (1-\Theta)\mathbf{X}'_t + \Theta\mathbf{X}_t, \end{cases}$$

dove $\Delta t \in \mathbb{R}_+$ è il passo temporale atto a discretizzare il tempo.

Osservazione 3.9. l'acronimo $[\text{AR}]_{\mathbf{x}}$ sta per «Azione-Reazione» poiché si suppone che ogn'interazione (azione), ossia $\Theta = 1$, necessariamente modifica entrambi gli stati degli agenti coinvolti (reazione); in alcuni contesti [14] questa regola può essere alterata dimodoché solo l'agente interagente sia modificato portando alle interazioni «Azione-Azione».

Infine, riapplicando un ragionamento analogo a quello svolto nel § 3.2.1 colla quantità osservabile $\varphi: \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}$, si perviene all'equazione di tipo Boltzmann omogenea generale

$$\frac{d}{dt} \int_{\mathbb{R}^n} \varphi f d\mathbf{x} = \int_{\mathbb{R}^{2n}} \left\langle \mu(\mathbf{x}, \mathbf{x}_*, \mathbf{w}, t) \frac{\varphi' + \varphi'_* - \varphi - \varphi_*}{2} \right\rangle f f_* d\mathbf{x} d\mathbf{x}_*, \quad [\text{EtB}]_{\mathbf{x}}$$

nella quale $\langle \cdot \rangle$ rappresenta la media rispetto a tutt'i coefficienti potenzialmente stocastici (\mathbf{y} , \mathbf{y}_* e \mathbf{w}), mentre il termine $-\varphi - \varphi_*$ discende dal fatto che non si è ipotizzato che il tasso d'interazione μ sia pari.

Osservazione 3.10 ($[\text{EtB}]_{\mathbf{x}}$ simmetrica). Qualora $[\text{NI}]_{\mathbf{x}}$ sia pari (Def. 3.10) e le regole d'interazione $[\text{RI}]_{\mathbf{x}}$ siano simmetriche (Def. 3.11), la $[\text{EtB}]_{\mathbf{x}}$ si può riformulare come

$$\frac{d}{dt} \int_{\mathbb{R}^n} \varphi f d\mathbf{x} = \int_{\mathbb{R}^{2n}} \langle \mu(\mathbf{x}, \mathbf{x}_*, \mathbf{w}, t) (\varphi' - \varphi) \rangle f f_* d\mathbf{x} d\mathbf{x}_*, \quad (3.19)$$

mediante un cambio di variabili atto a invertire \mathbf{x} e \mathbf{x}_* solo per la differenza $\varphi'_* - \varphi_*$.

Definizione 3.10 ($[\text{NI}]_{\mathbf{x}}$ pari). Se il tasso d'interazione in $[\text{NI}]_{\mathbf{x}}$ verifica

$$\mu(\mathbf{x}, \mathbf{x}^*, \mathbf{w}, t) = \mu(\mathbf{x}^*, \mathbf{x}, \mathbf{w}, t) \quad \forall \mathbf{x}, \mathbf{x}^* \in I \subseteq \mathbb{R}^n \text{ e } \forall \mathbf{w} \in \mathbb{R}^k,$$

allora μ si dice pari.

Definizione 3.11 ($[\text{RI}]_{\mathbf{x}}$ simmetriche). Se le regole d'interazione del tipo $[\text{RI}]_{\mathbf{v}}$ verificano

$$\begin{aligned} \psi(\mathbf{x}, \mathbf{x}^*, \mathbf{y}) &= \psi_*(\mathbf{x}^*, \mathbf{x}, \mathbf{y}) & \forall \mathbf{x}, \mathbf{x}_* \in I \subseteq \mathbb{R}^n \text{ e } \forall \mathbf{y}, \mathbf{y}_* \in \mathbb{R}^h, \\ \psi_*(\mathbf{x}, \mathbf{x}^*, \mathbf{y}_*) &= \psi(\mathbf{x}^*, \mathbf{x}, \mathbf{y}_*) \end{aligned}$$

allora si dicono simmetriche. In altre parole, la simmetria implica

$$\mathbf{X}'_t = \psi_*(\mathbf{X}'_t, \mathbf{X}_t, \mathbf{y}) \quad \text{e} \quad \mathbf{X}'^*_t = \psi(\mathbf{X}'_t, \mathbf{X}_t, \mathbf{y}_*).$$

534 **Notazione**

535 Nei previ paragrafi si è fatto spesso uso, specie per le varie equazioni [di
 536 tipo] Boltzmann ([3.13–3.15](#)), [EtB_v] e [EtB_x], di una notazione abbreviata per
 537 tutti gli oggetti salvo il tasso d'interazione μ . In questo breve paragrafo si de-
 538 finiscono in maniera più esplicita queste abbreviazioni facendo riferimento
 539 al contesto generale sviluppato poco fa.

540 Innanzitutto la densità congiunta f da sola sottintende la variabile dell'-
 541 l'agente interagente x mentre con un pedice f_* quella dell'agente ricevente
 542 x_* :

$$f \equiv f(x, t) \quad \text{e} \quad f_* \equiv f(x_*, t);$$

543 dopodiché le quantità osservabili φ seguono la medesima logica di prima
 544 ma coll'aggiunta di un apice per distinguere le variabili postinterazionali:

$$\begin{aligned} \varphi &\equiv \varphi(x) & \text{e} & \varphi_* \equiv \varphi(x_*), \\ \varphi' &\equiv \varphi(x') & \text{e} & \varphi'_* \equiv \varphi(x'_*). \end{aligned}$$

545 Ovviamente questa notazione può essere generalizzata a una qualunque
 546 funzione scalare $g: \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}$ funzione del microstato degli agenti:

$$\begin{aligned} g &\equiv g(x) & \text{e} & g_* \equiv g(x_*), \\ g' &\equiv g(x') & \text{e} & g'_* \equiv g(x'_*). \end{aligned}$$

547 Infine si osserva che qualora vi siano altri pedici o apici nelle funzioni a ve-
 548 nire, essi *non* fanno riferimento a questa notazione corta, se non altrimenti
 549 specificato. Per esempio giusto nel prossimo paragrafo si lavora con del-
 550 le densità f_i , in cui i è l'indice del nodo del grafo associato all'agente; è
 551 comunque possibile, anche per questi casi, usare la notazione precedente
 552 riposizionando lievemente i pedici e gli apici:

$$f^i \equiv f(x, t) \quad \text{e} \quad f_i^* \equiv f(x_*, t);$$

553 **Analisi dimensionale**

554 **3.3 DESCRIZIONE CINETICA URBANA SU RETI**

555 Si analizza adesso il caso del tessuto interurbano descritto nel § [2.2](#), consi-
 556 derando le città sia come agenti che come nodi di una rete che ne regola le
 557 interazioni: due città possono interagire se sono connessi; è anche ovvio che
 558 l'interazione modifichi, in qualche modo da definire, la loro popolazione.

559 In questo paragrafo si applicano i concetti della teoria sviluppata nei §§ [2.1](#)
 560 e [3.2.3](#) e, in particolare, la notazione usata e definita. S'inizia mostrando una
 561 derivazione esatta la quale, cioè, considera la topologia esatta; quindi si ap-
 562 profondisce un'approssimazione nella quale si "perde" la topologia indotta
 563 dalla rete; infine, si considerano i collegamenti tra la derivazione esatta e
 564 quella di tipo Boltzmann sotto determinate ipotesi.

565 **3.3.1 Equazione di tipo Boltzmann esatta**

566 ***Descrizione e derivazione***

567 Visto che si assume che valgono le Ip. 3.4⁷, dalla B3 sorge un problema non
568 di poco conto: gli agenti sono indistinguibili ma la rete sottostante li rende
569 distinti per via degl'indici \mathcal{J} .

570 Per dipanare la questione è sufficiente considerare l'indice come una va-
571 riabile aleatoria $I \in \mathcal{J}$ così da definire il processo stocastico come

$$\{X_t\} \equiv \{I, S_t\}_{t \in \mathbb{R}_+},$$

572 in cui $S_t \in \mathbb{R}_+$ è la variabile aleatoria relativa alla popolazione dell'agente
573 rappresentativo al tempo t ed è l'unica componente del processo stocastico
574 a variare nel tempo per l'Ip. 2.2.

575 **Osservazione 3.11** (Sulla natura numerica della popolazione). È naturale che
576 non esistano frazioni di persone e che quindi rigorosamente $S_t \in \mathbb{N}$ ma non
577 sempre la scelta più realistica è quella che modellisticamente è più agevole;
578 infatti trattare S_t come una variabile aleatoria discreta impone un codomi-
579 nio, appunto, discreto che è in genere più difficile da manipolare matemati-
580 camente rispetto a un intervallo continuo. Tal'è la ragione nel scegliere S_t
581 reale: dopo aver fatto i conti normalmente si può poi approssimare per ec-
582 cesso o difetto ricavando la taglia intera effettiva; l'errore così commesso è
583 di al più una persona.

584 Così ragionando si può nel complesso descrivere statisticamente lo stato
585 microscopico $X_t \equiv (I, S_t)$ dell'agente rappresentativo colla densità congiunta

$$f(i, s, t) : \mathcal{J} \times \mathbb{R}_+ \times [0, +\infty) \rightarrow \mathbb{R}_+,$$

586 che è discreta in $i \in \mathcal{J}$ e continua in $s \in \mathbb{R}_+$, uguale a

$$f(i, s, t) \equiv \frac{1}{N} \sum_{j \in \mathcal{J}} f_j(s, t) \otimes \delta(i - j), \quad (3.20)$$

587 dove $N \equiv |\mathcal{J}|$ è il numero totale d'agenti del grafo mentre $\delta(\cdot)$ denota la delta
588 di Dirac centrata all'origine; d'altra parte

$$f_i = f_i(s, t) : \mathbb{R}_+ \times [0, +\infty) \rightarrow \mathbb{R}_+$$

589 è la densità di S_t dell'agente i -esimo.

590 In tal modo la densità congiunta f è effettivamente indistinguibile rispetto
591 a tutti gli agenti, soddisfacendo la B3, e integra sul suo dominio a uno:

$$\begin{aligned} \mathbb{P}_t(\mathcal{J} \times \mathbb{R}_+) &= \int_{\mathcal{J}} \int_{\mathbb{R}_+} f(i, s, t) ds di = \frac{1}{N} \sum_{i \in \mathcal{J}} \int_{\mathcal{J}} \int_{\mathbb{R}_+} f_i(s, t) ds \otimes \delta(i - j) di \\ &= \frac{1}{N} \sum_{i \in \mathcal{J}} \int_{\mathcal{J}} \delta(i - j) di = \frac{1}{N} \sum_{i \in \mathcal{J}} 1 = \frac{N}{N} = 1, \quad \forall t \geq 0; \end{aligned}$$

7 Perdipiù la B2 è valida a un tempo t , ma nell'unità di tempo dimensionale † le interazioni si possono considerate come non binarie, come già discusso alla fine del § 3.2.3.

592 mentre le densità f_i preservano la naturale distinguibilità degli agenti indot-
593 ta dalla topologia sottostante.

594 Sempre come conseguenza del grafo, la $[Ber]_X$ deve dipendere dalla matri-
595 ce d'adiacenza A :

$$\Theta \sim \text{Bernoulli}(A(I, I^*)\Delta t), \quad [Ber]_S^A$$

596 ove $A: \mathcal{I} \times \mathcal{I} \rightarrow \mathbb{R}$ è una funzione che a ogni coppia d'indici (I, I^*) associa la
597 relativa entrata nella matrice d'adiacenza

$$A(I, I^*) \equiv a_{I, I^*} = \begin{cases} 1 & \text{se } (I, I^*) \in \mathcal{E}, \\ 0 & \text{altrimenti,} \end{cases}$$

598 secondo la (2.2); in tal modo l'interazione non ha possibilità d'avvenire se i
599 due agenti non sono connessi.

600 **Osservazione 3.12.** Rispetto al caso generale $[Ber]_X$ il tasso d'interazione ha
601 forma

$$\mu(i, i^*) \equiv A(i, i^*), \quad (3.21)$$

602 esso, cioè, è per definizione costante sia rispetto agli stati S_t e S_t^* che rispetto
603 al tempo, oltre a non avere coefficienti⁸ w .

604 **Osservazione 3.13.** Per definizione della distribuzione di Bernoulli, è neces-
605 sario imporre $A(I, I^*)\Delta t \leq 1$, ma dato che $A(I, I^*) \in \{0, 1\}$ ciò si traduce nella
606 naturale condizione che $\Delta t \leq 1$.

607 D'altro canto le regole d'interazione nella $[RI]_X$ diventano

$$[RI]_S \begin{cases} S'_t = \psi(S_t, I, S_t^*, I^*, \gamma), \\ S_t^{*\prime} = \psi^*(S_t, I, S_t^*, I^*). \end{cases}$$

608 **Osservazione 3.14.** Confrontato al caso generale $[RI]_X$, solo la funzione del-
609 la città interagente ψ presenta un coefficiente stocastico $y \equiv \gamma \in \mathbb{R}$, mentre
610 quella relativa alla città ricevente ψ^* non dipende da potenziali coefficienti⁹
611 y^* .

612 Unendo le $[Ber]_S^A$ e $[RI]_S$, le $[AR]_X$ si scrivono

$$[AR]_S \begin{cases} S_{t+\Delta t} = (1 - \Theta)S_t + \Theta S'_t, \\ S_{t+\Delta t}^* = (1 - \Theta)S_t^* + \Theta S_t^{*\prime}, \end{cases}$$

613 coerentemente col fatto che in un contesto urbano, qualora una città-nodo
614 interagisca con un'altra, entrambe debbano variare il loro stato (Oss. 3.9).

615 **Osservazione 3.15.** Paragonato a $[AR]_X$ ci si potrebbe chiedere perché non
616 si considera l'intero vettore aleatorio X_t , come pure nella $[RI]_S$; la ragione è
617 che I è una componente statica che non varia nel tempo.

618 In ogni caso, considerando I_t e I_t^* momentaneamente dinamiche, si posso-
619 no definire le regole d'interazione

$$[RI]_I \begin{cases} I'_t = \psi(S_t, I, S_t^*, I^*) \equiv I_t, \\ I_t^{*\prime} = \psi^*(S_t, I, S_t^*, I^*) \equiv I_t^*, \end{cases}$$

⁸ Questa situazione si può simbolicamente rappresentare ponendo $k=0$.

⁹ Come nell'Oss. 3.12, tale condizione si può simbolicamente rappresentare ponendo $h^*=0$.

620 da cui segue l'algoritmo d'interazione

$$[AR]_I \begin{cases} I_{t+\Delta t} = (1-\Theta)I_t + \Theta I'_t = (1-\Theta)I_t + \Theta I_t = I_t, \\ I^*_{t+\Delta t} = (1-\Theta)I^*_t + \Theta I^{**}_t = (1-\Theta)I^*_t + \Theta I^*_t = I^*_t, \end{cases}$$

621 che soddisfa la staticità di I e I^* e completa, assieme a $[AR]_S$, la formulazione
622 $[AR]_X$ più generale.

623 Sia $\Phi: \mathcal{J} \times \mathbb{R}_+ \rightarrow \mathbb{R}$ un'arbitraria quantità osservabile, dalla $[Ber]_S^A$ l'equa-
624 zione di tipo Boltzmann omogenea $[EtB]_X$ ha forma

$$\frac{d}{dt} \int_{\mathcal{J}} \int_{\mathbb{R}_+} \Phi f dv di = \int_{\mathcal{J}^2} \int_{\mathbb{R}_+^2} A(i, i_*) \frac{\langle \Phi' + \Phi'_* - \Phi - \Phi_* \rangle}{2} f f_* ds ds_* di di_*, \quad [EtB]_S^A$$

625 ove si è usata la notazione abbreviata illustrata nel § 3.2.3, mentre $\langle \cdot \rangle$ indica
626 il valore atteso rispetto alla variabile aleatoria γ nelle $[RI]_S$.

627 **Osservazione 3.16.** Anche se la derivazione della $[EtB]_S^A$ è già stata spiegata
628 nel dettaglio nel § 3.2.1, rimane interessante riportare la forma del passaggio
629 più difficile, ossia quella della media condizionata (3.8) (qui mostrato solo
630 per $S_{t+\Delta t}$):

$$\begin{aligned} \mathbb{E}[\Phi(I, S_{t+\Delta t})] &= \mathbb{E}[\mathbb{E}[\Phi(I, (1-\Theta)S_t + \Theta\psi(S_t, I, S_t^*, I_*, \sigma)A(I, I_*)\Delta t) | I, I_*]] \\ &= \mathbb{E}[\mathbb{E}[\Phi(I, S_t)(1 - A(I, I_*)\Delta t) \\ &\quad + \Phi(I, \psi(S_t, I, S_t^*, I_*, \sigma))A(I, I_*)\Delta t]]. \end{aligned}$$

631 Si noti come il condizionamento sia solo rispetto a I a I_* , proprio poiché Θ
632 in $[Ber]_S^A$, tramite il tasso d'interazione μ nella (3.21), dipende solo da essi.

633 *Analisi delle regole d'interazione*

634 Si approfondiscono in questo paragrafo le regole d'interazione $[RI]_S$.

635 Innanzitutto, il perché nella $[AR]_S$ si considerano interazioni «Azione-
636 Reazione» (Oss. 3.9) discende da un vincolo fisico: se una città interagisce
637 con un'altra, scambiando popolazione, necessariamente anche l'altra varia il
638 proprio stato.

639 Dopodiché, passando alle realizzazioni di tutte le variabili aleatorie consi-
640 derate, vale a dire scrivendole in minuscolo e omettendo la dipendenza dal
641 tempo, le regole d'interazione $[RI]_S$ sono così definite¹⁰

$$\begin{cases} \psi(s, i, s_*, i_* \gamma) = s(1 - E(s, i, s_*, i_*) + \gamma) \\ \psi_*(s, i, s_*, i_*) = s_* + s I(s, i, s_*, i_*) \end{cases} \quad (3.22)$$

642 ove

$$E: \mathbb{R}_+ \times \mathbb{R}_+ \times \mathcal{J} \times \mathcal{J} \rightarrow [0, 1],$$

$$I: \mathbb{R}_+ \times \mathbb{R}_+ \times \mathcal{J} \times \mathcal{J} \rightarrow [0, 1],$$

643 sono rispettivamente i tassi d'emigrazione e immigrazione, mentre γ rap-
644 presenta fluttuazioni stocastiche. È perciò chiaro che, per avere un postato
645 fisicamente sensato, γ dev'essere tale che

$$s' = s(1 - E + \gamma) > 0 \quad \forall E \in [0, \lambda] \implies \gamma > E - 1 \quad (3.23)$$

¹⁰ Sono state in parte ispirate dalla [9, (2.1), p. 223].

in cui $\lambda \equiv \sup E \leq 1$ è il limite superiore del tasso d'emigrazione i cui argomenti da qui fino alla fine di questo paragrafo sono sottintesi (lo stesso per il tasso d'immigrazione I verso la fine); d'altra parte s'_* è per definizione sempre positivo. La scelta di $>$ anziché \geq nella (3.23) è ben fondata: di fatto si sta supponendo che le fluttuazioni non possono annullare la popolazione di una città¹¹.

Perdipiù, le fluttuazioni rappresentano a grandi linee quei fenomeni complessivi di nascita e di morte che vengono considerati ma non direttamente modellati; pertanto valgono le seguenti ipotesi:

Ipotesi 3.5. γ deve soddisfare le seguenti caratteristiche:

F₁ possono assumere sia valori positivi che negativi, ma non minori del vincolo imposto da (3.23);

F₂ la media è scelta arbitrariamente posta allo zero, ossia $\langle \gamma \rangle = 0$;

F₃ seppure non vi siano limiti superiori per l'entità della fluttuazione, è chiaro che più grande questa è meno è probabile.

Con queste si possono allora analizzare alcune distribuzioni continue:

1. la distribuzione normale $N(\mu, \gamma)$ non soddisfà la F₁ poiché può assumere valori reali arbitrari con probabilità non nulla;

2. la distribuzione uniforme $U([a, b])$ è adeguata solo per intervalli finiti e diventa degenere quando un suo estremo diverge, per cui non soddisfà né F₂ né F₃, mentre F₁ sì;

3. la distribuzione esponenziale $Exp(\lambda)$ è quella più promettente perché riflette sia F₂ (dopo un'opportuna traslazione dei valori campionati) che F₃, ma sfortunatamente non F₁ perché la densità è non nulla al valore estremo $\gamma = E - 1$;

4. l'unica distribuzione che soddisfà tutte e tre le caratteristiche ricercate è proprio la distribuzione gamma $Gamma(\alpha, \beta)$.

Si assume allora $\hat{\gamma} \sim Gamma(\alpha, \beta)$ con densità

$$f_{\hat{\gamma}}(x) = \frac{1}{\beta \Gamma(\alpha)} x^{\alpha-1} \exp\left(-\frac{x}{\beta}\right),$$

ove α e β sono i parametri rispettivamente di forma e di scala, mentre

$$\Gamma(\alpha): \mathbb{R}_+ \rightarrow \mathbb{R}_+$$

è la funzione gamma

$$\Gamma(\alpha) \equiv \int_0^{+\infty} y^{\alpha-1} e^{-y} dy.$$

Imponendo la F₃ si ottiene

$$\langle \hat{\gamma} \rangle = 1 - E = \alpha\beta \quad \text{e} \quad \langle \hat{\gamma}^2 \rangle \equiv \sigma^2 = \alpha\beta^2,$$

¹¹ Ciò non significa che il modello non possa prevedere lo spopolamento di una città, poiché la sua taglia può arbitrariamente avvicinarsi a zero [ma mai esserne uguale], raggiungendolo solo *a posteriori* dopo l'approssimazione dai numeri reali a quelli interi (Oss. 3.11).

677 in cui σ^2 indica la varianza, da cui

$$\alpha = \frac{(1-E)^2}{\sigma^2} \quad \text{e} \quad \beta = \frac{\sigma^2}{1-E}.$$

678 La **F2** si può semplicemente soddisfare traslando i valori campionanti della
679 $\hat{\gamma}$ di $-\langle\hat{\gamma}\rangle$, ossia si considera la distribuzione $\gamma \sim \hat{\gamma} - \langle\hat{\gamma}\rangle$:

$$\langle\gamma\rangle = \langle\hat{\gamma} - \langle\hat{\gamma}\rangle\rangle = \langle\hat{\gamma}\rangle - \langle\hat{\gamma}\rangle = 0.$$

680 D'altra parte per la **F1** bisogna salvaguardarsi dai casi degeneri della distri-
681 buzione gamma: essa infatti se $\alpha = 1$ diventa $\text{Exp}(\beta)$, mentre se $\alpha < 1$ diverge
682 all'origine; per avere quindi probabilità nulla di campionare da $\hat{\gamma}$ l'origine
683 [e quindi $-\langle\hat{\gamma}\rangle$ dopo la traslazione] è necessario porre

$$\alpha > 1 \implies \frac{(1-E)^2}{\sigma^2} > 1,$$

684 ma nel caso peggiore $1-E=1-\lambda$ da cui

$$\frac{(1-\lambda)^2}{\sigma^2} > 1 \implies \sigma^2 < (1-\lambda)^2 \implies \sigma < |1-\lambda| = 1-\lambda, \quad (3.24)$$

685 siccome $E \in [0, \lambda]$ $\forall s, s_* \in \mathbb{R}_+$. La (3.24) implica quindi che non è possibile
686 avere una varianza arbitraria per poter soddisfare la **F1**, ma che questa è
687 limitata superiormente dal massimo tasso d'emigrazione λ , interpretabile
688 come attrattività: più grande è λ più piccola è la varianza, e viceversa.

689 Si conclude osservando come sia naturale che l'interazione, ossia lo scam-
690 bio di popolazione descritto dalle (3.22), debba conservare [in media] la
691 popolazione totale:

$$s + s_* = \langle s + s_* \rangle = \langle s' + s'_* \rangle = s - sE + s_* + sI \implies E \equiv I,$$

692 il che ha senso perché l'emigrazione e l'immigrazione sono fenomeni relativi
693 (invertendo s ed s_* sarebbe l'opposto).

694 **Osservazione 3.17.** Le (3.22) non sono ancora complete siccome non si è
695 esplicitata la regola d'emigrazione, la cui scelta, tuttavia, si può dunque
696 vedere come la regola d'interazione stessa: è l'ultimo tassello del mosaico.
697 Pertanto si lascia quest'ultima definizione al Cap. 4 nel quale se ne pro-
698 pongono varie, si discutono quindi con vari studi parametrici per poi infine
699 interpretarle analizzando cosa dicono sul fenomeno della migrazione.

700 3.3.2 Equazione di tipo Boltzmann approssimata

701 L'approssimazione si fonda sulla seguente matrice:

702 **Definizione 3.12** (Matrice dei gradi \mathbf{B}). Sia $\mathbf{B} \in \mathbb{R}^{N \times N}$ una matrice di rango
703 uno

$$\mathbf{B} \equiv \frac{\mathbf{k}^+(\mathbf{k}^-)^\top}{D_N}$$

704 definite tramite il prodotto diadioco dei vettori

$$\begin{aligned} \mathbf{k}^+ &\equiv (k_1^+, k_2^+, \dots, k_N^+)^\top = \mathbf{A}\mathbf{1} \in \mathbb{R}^N, \\ \mathbf{k}^- &\equiv (k_1^-, k_2^-, \dots, k_N^-)^\top = \mathbf{A}^\top \mathbf{1} \in \mathbb{R}^N, \end{aligned} \quad (3.25)$$

rispettivamente dei gradi uscenti ed entranti, e la costante¹²

$$D_N \equiv \sum_{i \in \mathcal{J}} k_i^+ = \mathbf{1}^\top \mathbf{k}^+ = \sum_{i \in \mathcal{J}} k_i^- = \mathbf{1}^\top \mathbf{k}^- = \mathbf{1}^\top \mathbf{A} \mathbf{1} = \|\mathbf{A}\|_1. \quad (3.26)$$

Allora \mathbf{B} approssima la matrice d'adiacenza \mathbf{A} poiché per definizione vale

$$\left. \begin{aligned} \mathbf{B} \mathbf{1} &= \frac{1}{D_N} \mathbf{k}^+ (\mathbf{k}^-)^\top \mathbf{1} = \mathbf{k}^+ \frac{D_N}{D_N} = \mathbf{k}^+ \\ \mathbf{B}^\top \mathbf{1} &= \frac{1}{D_N} \mathbf{k}^- (\mathbf{k}^+)^\top \mathbf{1} = \mathbf{k}^- \frac{D_N}{D_N} = \mathbf{k}^- \end{aligned} \right\} \implies \mathbf{B} \approx \mathbf{A}.$$

Inoltre, poiché \mathbf{A} è simmetrica (Ip. 2.1) vale $\mathbf{k}^+ = \mathbf{k}^- = \mathbf{k}$ e quindi

$$\mathbf{B} = \frac{\mathbf{k} \mathbf{k}^\top}{D_N}.$$

Tramite la Def. 3.12, la $[\text{Ber}]_S^A$ diventa

$$\Theta \sim \text{Bernoulli}(B(I, I^*) \Delta t), \quad [\text{Ber}]_S^B$$

da cui la $[\text{EtB}]_S^A$ si legge

$$\frac{d}{dt} \int_{\mathcal{J}} \int_{\mathbb{R}_+} \Phi g dv di = \int_{\mathcal{J}^2} \int_{\mathbb{R}_+^2} B(i, i_*) \frac{\langle \Phi' + \Phi'_* - \Phi - \Phi_* \rangle}{2} gg_* ds ds_* didi_*, \quad [\text{EtB}]_S^B$$

dove g e g_* sono densità definite come la (3.20) ma indicate diversamente per distinguerle da quelle esatte f ed f_* .

Sorge però spontanea una domanda non di poco conto: perché non si può scegliere un'altra matrice $\mathbf{C} \in \mathbb{R}^{N \times N}$ per approssimare la \mathbf{A} , secondo altri criteri analoghi o dissimili alla (3.25)? La risposta non è immediata ma discende in essenza su come la $[\text{EtB}]_S^B$ può essere riformulata. A tal scopo si necessita di un osservazione:

Osservazione 3.18 (Teoria e Pratica). Come detto nel Cap. 1, l'interesse è di studiare la distribuzione della popolazione tra città; perciò, non a torto, si può vedere la densità f nella (3.20) come eccessivamente dettagliata, contenendo informazioni legate ai vertici: ai fini pratici è quindi sufficiente ricavare in qualche modo la densità marginale $\tilde{f}(s, t) \equiv \int_{\mathcal{J}} f(i, s, t) di$, $\forall t \geq 0$, che è esattamente quanto fatto nel § 4.1 per i risultati delle venture simulazioni.

Dall'Oss. 3.18 si possono pertanto specializzare gli osservabili:

Ipotesi 3.6 (Osservabili puntuali). Si considera la seguente classe di osservabili: $\Phi(i, s) \equiv \delta(i - j)\varphi(s)$, $\forall j \in \mathcal{J}$, dove $\varphi : \mathbb{R}_+ \rightarrow \mathbb{R}$ è una funzione arbitraria.

Con tale scelta è possibile recuperare un sistema di equazioni debole per le g_i : usando, infatti, l'Ip. 3.6 nella $[\text{EtB}]_S^B$ porta a

$$\begin{aligned} \frac{d}{dt} \int_{\mathbb{R}_+} \varphi g_j ds &= \frac{1}{N} \int_{\mathbb{R}_+^2} \frac{\langle \varphi' - \varphi \rangle}{2} g_j \sum_{i \in \mathcal{J}} B(j, i) g_i^* ds ds_* \\ &\quad + \frac{1}{N} \int_{\mathbb{R}_+^2} \frac{\langle \varphi'_* - \varphi_* \rangle}{2} s_j^* \sum_{i \in \mathcal{J}} B(i, j) g_i ds ds_*, \quad \forall j \in \mathcal{J}, \end{aligned}$$

¹² La $\|\cdot\|$ è la norma uno applicata alle matrici: $\|\mathbf{A}\|_1 \equiv \sum_{i,j \in \mathcal{J}} |a_{i,j}|$.

ma essendo \mathbf{B} simmetrica vale

$$\frac{d}{dt} \int_{\mathbb{R}_+} \varphi g_j ds = \frac{1}{N} \int_{\mathbb{R}_+^2} \frac{\langle \varphi' + \varphi'_* - \varphi - \varphi_* \rangle}{2} g_j \sum_{i \in \mathcal{J}} B(j,i) g_i^* ds ds_* \quad \forall j \in \mathcal{J},$$

che in forma matriciale, introducendo le densità vettoriali

$$\mathbf{g} \equiv (g_i)_{i \in \mathcal{J}} \quad \text{e} \quad \mathbf{g}_* \equiv (g_i^*)_{i \in \mathcal{J}},$$

si legge

$$\frac{d}{dt} \int_{\mathbb{R}_+} \varphi g ds = \frac{1}{N} \int_{\mathbb{R}_+^2} \frac{\langle \varphi' + \varphi'_* - \varphi - \varphi_* \rangle}{2} \mathbf{g} \odot \mathbf{B} \mathbf{g}_* ds ds_*, \quad (3.27)$$

ove \odot indica il prodotto di Hadamard (prodotto per elementi).

Il prossimo passo è introdurre la densità globale delle taglie, ossia la densità marginale della (3.20) rispetto alla popolazione s :

$$\bar{g}_N(s,t) \equiv \int_{\mathcal{J}} g(i,s,t) di = \frac{1}{N} \sum_{i \in \mathcal{J}} g_i = \frac{1}{N} \mathbf{1}^\top \mathbf{g}, \quad (3.28)$$

ove $\mathbf{1} \equiv (1, 1, \dots, 1) \in \mathbb{R}^n$, che non è che la media tra le densità di S_t tra tutti i vertici¹³; premoltiplicando la (3.27) per $\frac{1}{N} \mathbf{1}^\top$ e usando la (3.28) si ha

$$\frac{d}{dt} \int_{\mathbb{R}_+} \varphi \bar{g} ds = \frac{1}{N^2} \int_{\mathbb{R}_+^2} \frac{\langle \varphi' + \varphi'_* - \varphi - \varphi_* \rangle}{2} \mathbf{g}^\top \mathbf{B} \mathbf{g}_* ds ds_*, \quad [\text{E}\bar{g}]$$

Osservazione 3.19. La [E \bar{g}] si può anche ottenere usando, in luogo del'Ip. 3.6, direttamente un osservabile indipendente dall'indice i : $\Phi(i,s) \equiv \varphi(s)$, confermando quanto premesso nell'Oss. 3.18, cioè che la [E \bar{g}] si ricava perdendo le informazioni legati agli indici negli osservabili.

La [E \bar{g}] non è ancora un'equazione chiusa per \bar{g} per via del secondo membro nel quale $\mathbf{g}^\top \mathbf{B} \mathbf{g}_*$ richiede sia di conoscere nel dettaglio le connessioni sottostanti del grafo che le distribuzioni della popolazione di ogni città. Tuttavia, avvalendosi della definizione della \mathbf{B} , la [E \bar{g}] diventa

$$\frac{d}{dt} \int_{\mathbb{R}_+} \varphi \bar{g}_N ds = \frac{1}{N^2} \int_{\mathbb{R}_+^2} \frac{\langle \varphi' + \varphi'_* - \varphi - \varphi_* \rangle}{2 D_N} (\mathbf{k}^\top \mathbf{g})(\mathbf{k}^\top \mathbf{g}_*) ds ds_*, \quad (3.29)$$

che richiede d'introdurre una nuova densità di probabilità:

Definizione 3.13 (Densità dei gradi \mathbf{k}). Sia

$$d_N : \mathbb{R}_+ \times \{0, 1, \dots, N\} \times \mathbb{R}_+ \rightarrow \mathbb{R}_+,$$

la densità di probabilità dell'evento che al tempo t un agente abbia popolazione s e grado k , definizione che la lega alle g_i dalla relazione

$$d_N(s, k, t) = \frac{1}{N} \sum_{i \in \mathcal{J}_k} g_i(s, t),$$

ove

$$\mathcal{J}_k \equiv \{i \in \mathcal{J} \mid k_i = k\} \subseteq \mathcal{J} \quad (3.30)$$

¹³ La medesima definizione vale anche per f_N della [EtB]^A.

749 è l'insieme dei nodi con grado k ; da essa ne seguono altre due:

$$\bar{g}_N(s,t) = \frac{1}{N} \sum_{i \in \mathcal{J}} g_i(s,t) = \sum_{k=0}^N \frac{1}{N} \sum_{i \in \mathcal{J}_k} g_i(s,t) = \sum_{k=0}^N d_N(s,k,t), \quad (3.31)$$

$$\mathbf{k}^\top \mathbf{g}(s,t) = \sum_{i \in \mathcal{J}} k_i g_i(s,t) = \sum_{k=0}^N k \sum_{i \in \mathcal{J}_k} g_i(s,t) = N \sum_{k=0}^N k d_N(s,k,t).$$

750 Un analogo discorso vale per le f_i in luogo delle g_i .

751 E dalla Def. 3.13 segue la sua normalizzazione:

752 **Definizione 3.14** (Densità dei gradi \mathbf{k} normalizzati). Siano

$$\hat{k}_i \equiv \frac{k_i}{N} \in \hat{\mathcal{K}}, \quad \forall i \in \mathcal{J},$$

753 i gradi normalizzati di un generico nodo rappresentativo di \mathcal{G} , in cui

$$\hat{\mathcal{K}} \equiv \left\{ \frac{k}{N} \mid k = 0, 1, \dots, N \right\} \subseteq [0, 1]$$

754 è l'insieme discreto dei gradi normalizzati; allora la densità dei gradi norma-
755 lizzati

$$\hat{d}_N : \mathbb{R}_+ \times \hat{\mathcal{K}} \times \mathbb{R}_+ \rightarrow \mathbb{R}_+,$$

756 è così definita

$$\hat{d}_N(s, \hat{k}, t) \equiv N d_N(s, N \hat{k}, t). \quad (3.32)$$

757 **Osservazione 3.20.** Visto che due elementi consecutivi dell'insieme $\hat{\mathcal{K}}$ sono
758 separati da un passo costante e uguale a $1/N$, si può definire $\Delta \hat{k} \equiv 1/N$ che
759 da (3.32) implica

$$\sum_{\hat{k} \in \hat{\mathcal{K}}} \int_{\mathbb{R}_+} \hat{d}_N(s, \hat{k}, t) ds \Delta \hat{k} = \sum_{k \in \mathcal{K}} \int_{\mathbb{R}_+} d_N(s, k, t) ds = 1, \quad \forall t \geq 0,$$

760 cosa che permette di vedere la \hat{d}_N come funzione costante a tratti dei gradi
761 normalizzati \hat{k} , e similmente per d_N (basta definire $\Delta k \equiv 1$) essendone un
762 mero riscalamento.

763 **Osservazione 3.21.** L'Oss. 3.20 dà la possibilità anche d'interpretare la (3.31)
764 come un uguaglianza tra densità marginali: $\bar{g}_N = \bar{d}_N = \hat{d}_N$.

765 Con tutte queste definizioni e osservazioni, la (3.29) si può riformulare in
766 termini di \hat{d}_N

$$\frac{d}{dt} \sum_{k=0}^N \int_{\mathbb{R}_+} \varphi d_N ds = N^2 \sum_{k, k_*=0}^N \int_{\mathbb{R}_+^2} \frac{kk_* \langle \varphi' + \varphi'_* - \varphi - \varphi_* \rangle}{D_N} d_N d_N^* ds ds_*,$$

767 dove k_* è il grado associato a g_N^* , e poi in termini di \hat{d}_N

$$\underbrace{\frac{d}{dt} \sum_{\hat{k} \in \hat{\mathcal{K}}} \int_{\mathbb{R}_+} \varphi \hat{d}_N ds \Delta \hat{k}}_{(I)} = \underbrace{\sum_{\hat{k}, \hat{k}_* \in \hat{\mathcal{K}}} \int_{\mathbb{R}_+^2} \frac{\hat{k}\hat{k}_* \langle \varphi' + \varphi'_* - \varphi - \varphi_* \rangle}{D_N} \hat{d}_N \hat{d}_N^* ds ds_*}_{(II)}.$$

Il secondo membro si può ulteriormente manipolare moltiplicando e dividendo per N^2 e definendo il grado normalizzato medio

$$\bar{D}_N \equiv \frac{D_N}{N^2} = \sum_{\mathbf{k} \in \mathcal{K}} \int_{\mathbb{R}_+^2} \mathbf{k} d_N ds \Delta \mathbf{k}, \quad (3.33)$$

da cui

$$(II) = \sum_{\mathbf{k}, \mathbf{k}_* \in \mathcal{K}} \int_{\mathbb{R}_+^2} \frac{\mathbf{k} \mathbf{k}_* \langle \varphi' + \varphi'_* - \varphi - \varphi_* \rangle}{\bar{D}_N} d_N d_N^* ds ds_* \Delta \mathbf{k} \Delta \mathbf{k}_*,$$

Valutando il limite $N \rightarrow \infty$ alla (3.33) e ai membri (I) e (II)

$$(3.33) \xrightarrow{N \rightarrow \infty} \bar{D} \equiv \int_0^1 \int_{\mathbb{R}_+} \mathbf{k} d \ ds dk, \quad (I) \xrightarrow{N \rightarrow \infty} \frac{d}{dt} \int_0^1 \int_{\mathbb{R}_+} \varphi d \ ds dk,$$

$$(II) \xrightarrow{N \rightarrow \infty} \int_0^1 \int_0^1 \int_{\mathbb{R}_+^2} \frac{\mathbf{k} \mathbf{k}_* \langle \varphi' + \varphi'_* - \varphi - \varphi_* \rangle}{\bar{D}} d \mathbf{d}^* ds ds_* dk dk_*,$$

si perviene infine a un'equazione di tipo Boltzmann:

$$\frac{d}{dt} \int_0^1 \int_{\mathbb{R}_+} \varphi d \ ds dk = \int_0^1 \int_0^1 \int_{\mathbb{R}_+^2} \frac{\mathbf{k} \mathbf{k}_* \langle \varphi' + \varphi'_* - \varphi - \varphi_* \rangle}{\bar{D}} d \mathbf{d}^* ds ds_* dk dk_*. \quad [EtB]_S^k$$

Si è dunque dimostrato il seguente teorema:

Teorema 3.1 (di rilassamento della topologia). La $[EtB]_S^B$ è formalmente equivalente nel limite $N \rightarrow \infty$ a un'equazione di tipo Boltzmann di forma $[EtB]_X$ con microstato $\mathbf{X}_t \equiv \{\mathbf{K}, S_t\}$, ove $\mathbf{K} \in [0, 1]$ è la variabile aleatoria dei gradi normalizzati osservabili $\varphi(s)$ indipendenti da \mathbf{k} e nucleo d'interazione $\mu(\mathbf{k}, \mathbf{k}_*) \equiv (\mathbf{k} \mathbf{k}_*) / \bar{D}$.

Il significato del Teo. 3.1 è profondo: approssimare $[EtB]_S^A$ con $[EtB]_S^B$ coincide col perdere la distinguibilità indotta dal grafo, rilassando in tal modo la topologia la quale non scompare ma rimane solo come distribuzione dei gradi; tale riduzione è come sfocare i dettagli delle connessioni tra i vertici: si passa da uno specifico grafo a una classe di grafi. Nella Fig. 3.1 è presente uno schema riassuntivo del corrente paragrafo.

Osservazione 3.22. Il Teo. 3.1 motiva anche il perché non si possa considerare una generica matrice C che approssima la A : non è detto che rilassi la topologia portando a un'equazione analoga alla $[EtB]_S^k$.

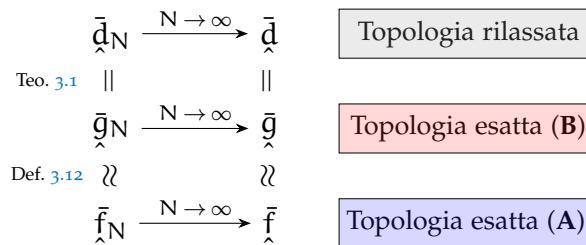


Figura 3.1: Schema riassuntivo del § 3.3.2.

787 **Osservazione 3.23.** La Fig. 3.1 contiene al suo interno \hat{f} che ha un'analogia
788 definizione alla Def. 3.14, ma normalizzando gli indici: siano

$$\hat{i} \equiv \frac{i}{N} \in \mathcal{J}, \quad \forall i \in \mathcal{I},$$

789 gli indici normalizzati di un generico nodo rappresentativo di \mathcal{G} , in cui

$$\mathcal{J} \equiv \left\{ \frac{i}{N} \mid i = 0, 1, \dots, N \right\} \subseteq [0, 1]$$

790 è l'insieme discreto degli indici normalizzati. Allora la (3.20) normalizzata,
791 per analogia colla (3.32), si può definire

$$\hat{f}(\hat{i}, s, t) = N f(N \hat{i}, s, t) = \sum_{j \in \mathcal{J}} f_j(s, t) \otimes \delta(N \hat{i} - j),$$

792 ma per la condizione di normalità $\mathbb{P}([0, 1] \times \mathbb{R}_+) = 1, \forall t \geq 0$, deve valere¹⁴

$$f_j(s, t) = N f_j(s, t) \quad \text{ove } j = N \hat{j},$$

793 anch'essa analoga alla (3.32); difatti con questa la \hat{f} si scrive

$$\hat{f}(\hat{i}, s, t) = \frac{1}{N} \sum_{j \in \mathcal{J}} f_j(s, t) \otimes \delta(N(\hat{i} - j)) = \frac{1}{N} \sum_{j \in \mathcal{J}} f_j(s, t) \otimes \delta(\hat{i} - j).$$

794 Con tali definizioni la densità marginale \bar{f} si può riformulare mediante il
795 cambio di variabili $i = N \hat{i}$:

$$\bar{f}_N = \int_{\mathcal{J}} f(i, s, t) di = \int_{\mathcal{J}} N f(\hat{i}, s, t) d\hat{i} = \int_{\mathcal{J}} \hat{f}(\hat{i}, s, t) d\hat{i} = \bar{f}_{\hat{N}} = \frac{1}{N} \sum_{\hat{i} \in \mathcal{J}} f_{\hat{i}}(s, t),$$

796 e, definendo il passo $\Delta \hat{i} \equiv 1/N$ tra due indici normalizzati consecutivi, si
797 arriva al limite $N \rightarrow \infty$ a

$$\bar{f}_N = \bar{f}_{\hat{N}} = \sum_{\hat{i} \in \mathcal{J}} f_{\hat{i}}(s, t) \Delta \hat{i} \xrightarrow{N \rightarrow \infty} \bar{f} = \bar{f}_{\hat{N}} = \int_0^1 f_{\hat{i}}(s, t) d\hat{i},$$

798 mentre la \hat{f} diventa

$$\hat{f}(\hat{i}, s, t) = \int_0^1 f_j(s, t) \otimes \delta(\hat{i} - j) dj = f_{\hat{i}}(s, t).$$

799 Similmente vale per \bar{g} .

800 **Osservazione 3.24** (Sulla bontà di $A \approx B$). Su un aspetto è al momento non
801 ci si può esprimere: quanto bene la B approssima la matrice A in generale?
802 Sarebbe necessario elaborare ulteriormente la teoria per trovare una risposta,
803 obiettivo, come già detto, non di questa tesi. Tuttavia, euristicamente, si
804 può riflettere in questo modo: con $N \gg 1$ le singole connessioni sono meno
805 importanti, per cui vengono meno i dettagli, mentre la panoramica può essere
806 ragionevolmente colta da B ; ciò suggerirebbe che più sono i nodi migliore è
807 l'approssimazione $A \approx B$. Tale breve riflessione è però solo un intuito, *non*
808 una dimostrazione rigorosa, e dunque anche potenzialmente falsa.

809 **Osservazione 3.25.** Si veda [14] per la dimostrazione del Teo. 3.1 in un
810 contesto delle reti sociali e nel caso di un grafo diretto, non necessariamente
811 simmetrico, oltre che di $[RI]_X$ lineari e simmetriche.

¹⁴ Si ricordi che l'indice j non è un argomento della densità f_j , quindi può essere cambiato con un altro indice purché sia distinto da tutti gli altri secondo la trasformazione scelta.

3.3.3 Altri nessi distinguibile-indistinguibile

Nel precedente paragrafo si è esplorato come si può "perdere" la struttura sottostante indotta dal grafo passando a una densità dipendente dal grado dei nodi, recuperando in tal modo un'equazione classica di tipo Boltzmann. Risulta perciò stimolante esplorare se sussitano certe ipotesi che permettano di trasformare la [Eg] in una forma della [EtB]_X, approfondendo così i legami tra la teoria retale sviluppata nei due previ due paragrafi e la teoria di tipo Boltzmann.

Ipotesi semplificative

A questo scopo valgono le seguenti:

Ipotesi 3.7. Esistono tre principali ipotesi semplificative della [Eg]:

S₁ Il grafo è completamente connesso con matrice d'adiacenza unitaria:

$$\mathbf{A} \equiv \mathbb{1} \iff a_{i,j} \equiv 1 \quad \forall i, j \in \mathcal{J}.$$

S₂ Gli agenti sono indistinguibili rispetto al grafo:

$$f_i(s, t) = f_j(s, t) = f(s, t) \quad \forall i, j \in \mathcal{J},$$

S₃ Le regole d'interazione [RI]_S sono simmetriche (Def. 3.11).

Analisi della S₁

Notando che $\mathbf{A} = \mathbb{1} = \mathbf{1}\mathbf{1}^\top$, la [Eg] diventa

$$\begin{aligned} \frac{d}{dt} \int_{\mathbb{R}_+} \varphi \bar{f} ds &= \frac{1}{N^2} \int_{\mathbb{R}_+^2} \frac{\langle \varphi' + \varphi'_* - \varphi - \varphi_* \rangle}{2} \mathbf{f}^\top \mathbf{1} \mathbf{1}^\top \mathbf{f}_* ds ds_* \\ &= \frac{1}{N^2} \int_{\mathbb{R}_+^2} \frac{\langle \varphi' + \varphi'_* - \varphi - \varphi_* \rangle}{2} (\mathbf{1}^\top \mathbf{f})(\mathbf{1}^\top \mathbf{f}_*) ds ds_* \\ &= \int_{\mathbb{R}_+^2} \frac{\langle \varphi' + \varphi'_* - \varphi - \varphi_* \rangle}{2} \left(\frac{1}{N} \mathbf{1}^\top \mathbf{f} \right) \left(\frac{1}{N} \mathbf{1}^\top \mathbf{f}_* \right) ds ds_*, \end{aligned}$$

ma ricordando (3.28) si arriva a

$$\frac{d}{dt} \int_{\mathbb{R}_+} \varphi \bar{f} ds = \int_{\mathbb{R}_+^2} \frac{\langle \varphi' - \varphi + \varphi'_* - \varphi_* \rangle}{2} \bar{f} \bar{f}_* ds ds_*, \quad (3.34)$$

la quale è analoga alla classica equazione di tipo Boltzmann [EtB]_X con microstato $X_t \equiv S_t$ scalare, regole d'interazione [RI]_S e nucleo d'interazione unitario¹⁵ $\mu \equiv 1$ nella [Ber]_X. Ciò significa che con S₁ gli agenti, nonostante siano distinti per il grafo, si possono vedere come indistinguibili purché si consideri la distribuzione media (3.28).

¹⁵Tale risultato implica anche che un nucleo di collisione unitario nella [EtB]_X è il corrispettivo di una matrice unitaria nella [EtB]_S^A.

834 **Analisi della S2**

835 Sotto tal'ipotesi, che equivale coll'assumere

$$\mathbf{f} = \mathbf{1}\mathbf{f} \quad \text{e} \quad \mathbf{f}_* = \mathbf{1}\mathbf{f}_*,$$

836 la [Eg] diventa

$$\begin{aligned} \frac{d}{dt} \int_{\mathbb{R}_+^2} \varphi \bar{f} ds &= \frac{1}{N^2} \int_{\mathbb{R}_+^2} \frac{\langle \varphi' + \varphi'_* - \varphi - \varphi_* \rangle}{2} \mathbf{f} \mathbf{1}^\top \mathbf{A} \mathbf{1} \mathbf{f}_* ds ds_* \\ &= \frac{\mathbf{1}^\top \mathbf{A} \mathbf{1}}{N^2} \int_{\mathbb{R}_+^2} \frac{\langle \varphi' + \varphi'_* - \varphi - \varphi_* \rangle}{2} \mathbf{f} \mathbf{f}_* ds ds_* \end{aligned}$$

837 e rimembrando (3.26) si ottiene

$$\frac{d}{dt} \int_{\mathbb{R}_+^2} \varphi f ds = \int_{\mathbb{R}_+^2} \frac{D_N \langle \varphi' - \varphi + \varphi'_* - \varphi_* \rangle}{2} \mathbf{f} \mathbf{f}^* ds ds_*.$$

838 In questo contesto il rapporto $D_N/N^2 \in [0, 1]$ (grado medio normalizzato del-
839 la rete) rappresenta quanto la rete è topologicamente simile a una completa-
840 mente connessa¹⁶.

841 Per il resto l'equazione è analoga alla classica equazione di tipo Boltzmann
842 [EtB]_X con microstato $\mathbf{X}_t \equiv S_t$ scalare, regole d'interazione [RI]_S e nucleo
843 d'interazione nella [Ber]_X costante $\mu \equiv D_N/N^2 = \bar{D}_N$.

844 Dunque l'indistinguibilità degli agenti ha una notevole conseguenza sulla
845 [Eg]: riassume l'effetto complessivo del grafo al solo coefficiente \bar{D}_N il quale,
846 dunque, ne rappresenta gli ultimi bagliori prima di una sua totale scomparsa
847 per la S1.

848 **Analisi della S1, S2 e S3**

849 Visto che vale la S1 si può partire dalla (3.34) nella quale la densità media
850 (3.28) diventa per S2

$$\bar{f}(s, t) = \frac{1}{N} \sum_{i \in \mathcal{J}} f_i(s, t) \stackrel{S2}{=} \frac{1}{N} \sum_{i \in \mathcal{J}} f(s, t) = f(s, t),$$

851 ossia la \bar{f} coincide con quella di tutti gli agenti¹⁷, essendo questi, appunto,
852 indistinguibili.

853 In tal modo la (3.34) diventa

$$\frac{d}{dt} \int_{\mathbb{R}_+^2} \varphi f ds = \int_{\mathbb{R}_+^2} \frac{\langle \varphi' - \varphi + \varphi'_* - \varphi_* \rangle}{2} \mathbf{f} \mathbf{f}^* ds ds_*,$$

854 che unita all'S3 porta all'equivalenza

$$\int_{\mathbb{R}_+^2} \langle \varphi'_* - \varphi_* \rangle \mathbf{f} \mathbf{f}_* ds ds_* = \int_{\mathbb{R}_+^2} \langle \varphi' - \varphi \rangle \mathbf{f} \mathbf{f}^* ds ds_*,$$

¹⁶ Difatti D_N è interpretabile come il numero di lati presenti in un grafo diretto e che ha come limite superiore proprio N^2 , ossia il numero totale di coppie [e quindi lati] dati N nodi.

¹⁷ Si noti anche che la perdita della dipendenza della distribuzione media dal numero di nodi N è coerente col limite $N \rightarrow \infty$, sempre ben approssimabile nei casi classici con un numero di agenti $N \gg 1$ [come lo studio di un gas].

855 dalla quale si ha

$$\frac{d}{dt} \int_{\mathbb{R}_+} \varphi f ds = \int_{\mathbb{R}_+^2} \langle \varphi' - \varphi \rangle f f^* ds ds_*.$$

856 Quest'equazione, come per gli altri casi, è analoga alla classica equazione
857 di tipo Boltzmann simmetrica (3.19) con microstato $X_t \equiv S_t$ scalare, regole
858 d'interazione [RI]_S e nucleo d'interazione nella [Ber]_X unitario $\mu \equiv 1$.

4

SIMULAZIONI

In questo capitolo si applicheranno tutta la teoria affrontata in quello precedente. Innanzitutto si descrive l'algoritmo con cui sono stati svolte le simulazioni; quindi si spiegano le formule che definiscono i grafici a venire per poi motivare rapidamente il perché le fluttuazioni possono [anzi devono] essere trascurate. Per i risultati, invece, si propongono varie leggi d'emigrazione che s'illustrano tramite dei studi parametrici, cercando successivamente d'interpretare cosa queste dicono sul fenomeno della migrazione in sé. Infine si mostrano brevemente alcuni risultati per l'Italia, confermando che i risultati migliorano col numero d'agenti.

4.1 METODO MONTE CARLO

Nel contesto delle TCSMA l'obbiettivo, com'è chiaro dal Cap. 3, è quello di ricavare la densità $f(x, t)$ nella [\[EtB\]_x](#) al variare del tempo. Si potrebbe allora pensare di discretizzare quest'ultima equazione mediante il Metodo delle Differenze Finite, degli Elementi Finiti o dei Volumi Finiti; tuttavia, vi sono due principali problemi:

1. l'impossibilità, in generale, di ricavare la forma forte della [\[EtB\]_x](#), specie nel caso di [\[RI\]_x](#) non lineari;
2. anche ipotizzando di trovare la forma forte a cui applicare i precedenti metodi, la sua natura integro differenziale la rende complessa da manipolare dato che l'operatore collisionale¹, come

$$Q(f, f)(v, t) \equiv \frac{1}{4\pi} \int_{\mathbb{R}^3} \int_{S^2} B(v, v_*, n) (f(v', t)f(v'_*, t) - f(v, t)f(v_*, t)) dndv_*$$

nella (3.15), dipende dalla densità medesima.

Per tali ragioni si procede in maniera più semplice: conoscendo [\[AR\]_x](#), che governa le interazioni binarie tra agenti, si possono quindi direttamente simulare tutte le molteplici collisioni mediante un metodo di Monte Carlo di tipo Nanbu-Babovsky, descritto nel dettaglio nell'Alg. 1 nel quale $T > 0$ è il tempo finale di simulazione, mentre P è la popolazione totale.

Osservazione 4.1. Nella linea 18, \bar{l} è una densità arbitraria: va intesa come \bar{f} se l'approccio è esatto e come \bar{g} se è approssimato.

Osservazione 4.2. Più in generale, nella linea 1, \mathcal{S}_0 si può campionare da una densità \bar{l}_0 iniziale; tuttavia non conoscendone alcuna per la distribuzione della popolazione, si è deciso di definire \mathcal{S}^0 come un vettore uniforme rispetto a una popolazione massima P iniziale.

¹ Vale a dire la parte integrale della forma forte dell'equazione di tipo Boltzmann, in genere scritta a secondo membro.

Algoritmo 1: Algoritmo [AR]_S di tipo Nanbu-Babovsky

```

Dati:  $N \in \mathbb{N}_+$ ,  $\Delta t \leq 1$ ,  $\sigma$ ,  $T > 0$ ,  $P$ ,  $\mathbf{A}$  e  $\mathbf{B}$  ;
1  $\mathcal{S}^0 \leftarrow (s_1^0, s_2^0, \dots, s_N^0) \equiv (P/N)\mathbf{1} \in \mathbb{R}_+^N$ ;
2 per  $n = 0, 1, 2, \dots, \lfloor T/\Delta t \rfloor - 1$  fai
3    $P \leftarrow$  permutazione indipendente di  $\{1, 2, \dots, N\}$ ;
4   per  $i = 1, 2, \dots, \lfloor N/2 \rfloor$  fai
5      $j \leftarrow \lfloor N/2 \rfloor + i$ ,  $s_i^n \leftarrow P(i)$  e  $s_j^n \leftarrow P(j)$ ;
6     se esatto allora
7        $\Theta \leftarrow \text{Bernoulli}(A(i,j)(\Delta t))$ ;
8     altrimenti # è approssimato
9        $\Theta \leftarrow \text{Bernoulli}(B(i,j)(\Delta t))$ ;
10    se  $\Theta = 1$  allora
11       $E \leftarrow E(s_i^n, i, s_j^n, j)$ ;
12       $\gamma \leftarrow \text{Gamma}((1-E)^2/\sigma^2, \sigma^2/(1-E))$ ;
13       $s_i^{n+1} \leftarrow s_i^n(1-E+\gamma)$ ; # città interangente
14       $s_j^{n+1} \leftarrow s_j^n + s_i^n E$ ; # città ricevente
15    altrimenti
16       $s_i^{n+1} \leftarrow s_i^n$  e  $s_j^{n+1} \leftarrow s_j^n$ ;
17     $\mathcal{S}^{n+1} \leftarrow (s_1^{n+1}, s_2^{n+1}, \dots, s_N^{n+1})$ ;
18     $\bar{l}(s, (n+1)\Delta t) \leftarrow$  istogramma di  $\mathcal{S}^{n+1}$ ;

```

892 4.2 RAPPRESENTAZIONE DEI RISULTATI

893 Per analizzare i risultati delle simulazioni è opportuno descrivere nel dettaglio le funzioni usate per descriverli; per farlo, però, si devono prima approfondire le conseguenze della natura stocastica dell'Alg. 1 e la struttura dei risultati. Verso la fine, si motiva anche l'omissione delle fluttuazioni γ .

897 4.2.1 Intervalli di confidenza

898 Innanzitutto simulando la [EtB]_S mediante Alg. 1, e quindi l'algoritmo [AR]_X,
899 si sta introducendo nei risultati un rumore di natura stocastica: più simulazioni daranno risultati diversi per cui la singola non ha rilevanza statistica;
900 bisogna cioè calcolarne molteplici e valutare gli intervalli di confidenza per
902 conoscere l'incertezza sulla stima della media.

903 Sia $R \in \mathbb{N}_+$ il numero di simulazioni eseguite e $\mathbf{S} \in \mathbb{R}_+^R$ il vettore aleatorio
904 della popolazione di una città relativa a ciascuna simulazione.

905 **Ipotesi 4.1** (Numero di simulazioni). In questo elaborato si assume $R = 100$
906 per avere un numero statisticamente significativo di dati.

907 Per l'Alg. 1 le componenti (S_1, S_2, \dots, S_R) di \mathbf{S} sono indipendenti e identicamente
908 distribuite dalla densità q , proprietà che permette di definire

$$\bar{S} \equiv \frac{1}{R} \sum_{r=1}^R S_r \quad \text{e} \quad V \equiv \frac{1}{R-1} \sum_{r=1}^R (S_r - \bar{S})^2,$$

909 rispettivamente la media e la varianza campionarie. Allora, data μ la *vera*²
 910 media della densità l , la distribuzione T di Student con parametro $R-1$ si
 911 scrive

$$T = \frac{\bar{S} - \mu}{\sqrt{V/R}} \sim \text{Student}(R-1).$$

912 Da questa si può definire l'intervallo di confidenza [simmetrico] con livello
 913 di confidenza α ponendo

$$\mathbb{P}\left(-t_{R-1}^{\alpha/2} \leq T \leq t_{R-1}^{\alpha/2}\right) = 1 - \alpha \quad (4.1)$$

914 ove $t_{R-1}^{\alpha/2} \in \mathbb{R}$ è quel valore reale tale che

$$\mathbb{P}\left(T < t_{R-1}^{\alpha/2}\right) = 1 - \frac{\alpha}{2}.$$

915 Esplicitando la T nella (4.1) e isolando la media μ si ha

$$\mathbb{P}\left(\bar{S} - t_{R-1}^{\alpha/2} \sqrt{\frac{V}{R}} \leq \mu \leq \bar{S} + t_{R-1}^{\alpha/2} \sqrt{\frac{V}{R}}\right) = 1 - \alpha,$$

916 da cui

$$IC_R^\alpha(\mathbf{S}) \equiv \left[\bar{S} - t_{R-1}^{\alpha/2} \sqrt{\frac{V}{R}}, \bar{S} + t_{R-1}^{\alpha/2} \sqrt{\frac{V}{R}} \right]$$

917 è la stima intervallare che definisce l'intervallo di confidenza ricercato, espri-
 918 mibile anche più compattamente come

$$IC_R^\alpha(\mathbf{S}) \equiv \bar{S} \pm t_{R-1}^{\alpha/2} \sqrt{V/R}. \quad (4.2)$$

919 **Ipotesi 4.2** (livello di confidenza). Si sceglie $\alpha \equiv 0.05$ così d'avere un interval-
 920 lo con livello di confidenza 0.95.

921 Il significato dell'intervallo di confidenza in essenza è l'errore statistico
 922 commesso: esso valuta quanto è probabile che la stima intervallare (4.2) con-
 923 tenga il parametro μ ; in altre parole IC_R^α misura l'incertezza sulla stima della
 924 media: preso un campione s , più l'intervallo di confidenza è esteso più la
 925 media campionaria \bar{s} è una stima incerta dell'effettiva media μ ; viceversa più
 926 è stretto, più la stima \bar{s} è precisa nel senso che μ si trova in un intorno picco-
 927 lo della media campionaria. Sotto questo punto di vista è concettualmente
 928 analogo alla precisione di uno strumento di misura.

929 **Osservazione 4.3.** La stima intervallare (4.2) appena ricavata vale tanto per
 930 il vettore aleatorio \mathbf{S} che per le sue realizzazioni s , le quali sono, appunto, il
 931 risultato delle R simulazioni.

932 4.2.2 Struttura dei dati

933 I dati presentano una struttura di un tensore del quart'ordine $s \in \mathbb{R}_+^{N_f \times 2 \times N \times R}$
 934 i cui indici hanno il seguente significato

$$s_{i,r}^{n,a} \begin{cases} n = \text{istante temporale}, & a = \text{tipo di simulazione}, \\ i = \text{indice della città}, & r = \text{numero della simulazione}. \end{cases}$$

935 L'istante temporale è definito tramite tre parametri in \mathbb{N}_+ :

² Vale a dire μ non è una variabile aleatoria ma l'esatto parametro della media di l .

- 936 ◊ $N_t \equiv \lfloor T/\Delta t \rfloor$ è il numero totale di tempi simulati;
 937 ◊ $N_s \ll N_t$ è il numero di catture dai tempi simulati;
 938 ◊ $N_f < N_s$ è il numero di tempi ridotti dalle catture.

939 Sia le catture che la riduzione sono campinate in intervalli equispaziati
 940 con passi

$$\Delta s = N_t / N_s \quad \text{e} \quad \Delta f = N_s / N_f$$

941 ove si suppone, per semplicità, che N_s e N_f siano divisori ordinatamente di
 942 N_t e N_s , da cui

$$N_t / N_s - \lfloor N_t / N_s \rfloor = 0 \quad \text{e} \quad N_s / N_f - \lfloor N_s / N_f \rfloor = 0,$$

943 e ugualmente si assume per Δt e T .

944 Tramite l'Alg. 1 si simulano in totale N_t tempi con passo Δt di cui N_s
 945 sono salvati nel tensore $\mathbf{s} \in \mathbb{R}_+^{N_s \times 2 \times N \times R}$ delle catture:

$$\mathbf{s}_{\cdot, r}^{n, a} \equiv \mathcal{S}_{\cdot, r}^{n \Delta s, a} \quad \forall n, \forall a, \forall r,$$

946 dove $\mathcal{S}_{\cdot, r}^{n \Delta s, a}$ va intesa come il vettore delle popolazioni predette nell' r -esima
 947 simulazione esatta, se $a=1$, o approssimata, se $a=2$; successivamente si
 948 convolve \mathbf{s} rispetto all'indice del tempo:

$$s_{i, r}^{n, a} \equiv \frac{1}{N_f} \sum_{j=1}^{N_f} s_i^{(n-1)N_f + j, a} r, \quad \forall n, \forall a, \forall i, \forall r,$$

949 vale a dire si mediano ogni Δf elementi delle N_s catture. Tale mollificazione
 950 è necessaria per rendere \mathbf{s} meno rumoroso rispetto a \mathbf{s} e quindi più leggibile
 951 una volta raffigurato.

952 Per quanto riguarda gl'istanti temporali considerati, si hanno tre forme a
 953 seconda di come s'intende l'indice n :

$$t_n = n \Delta t, \quad \forall n \in \{1, 2, \dots, N_t\},$$

$$t_n^s = t_n \Delta s, \quad \forall n \in \{1, 2, \dots, N_s\},$$

$$t_n^f = t_n^s \Delta f, \quad \forall n \in \{1, 2, \dots, N_f\},$$

954 rispettivamente per i tempi discretizzati, campionanti e ridotti; a prescindere
 955 vale comunque $t_{N_t} = t_{N_s}^s = t_{N_f}^f = T$.

956 **Osservazione 4.4.** I parametri temporali N_t , N_s ed N_f non contano il tempo
 957 iniziale perché fa riferimento alla distribuzione iniziale $\mathbf{s}_0 \in \mathbb{R}_+^N$.

958 **Ipotesi 4.3.** In questa trattazione si considerano $N_f = 50$, $N_s = 1000$ mentre
 959 N_t viene scelto per essere poco superiore al tempo di convergenza della
 960 simulazione, se i risultati convergono, ma sicuramente è un multiplo di 10
 961 per garantire che N_s sia un suo divisore.

962 **Osservazione 4.5.** Per la maggior parte dei grafici si considera esclusiva-
 963 mente la distribuzione al tempo finale T senza convoluzione, cosicché, per
 964 leggerezza di notazione, si può impropriamente denotare con $\mathbf{s}^T \in \mathbb{R}_+^{2 \times N \times R}$
 965 il tensore del terz'ordine tale che $\mathbf{s}^T \equiv \mathbf{s}^{N_s}$.

966 **4.2.3 Definizione dei grafici**

967 **Istogrammi**

968 I primi grafici considerano gl'istogrammi [normalizzati] della distribuzione
969 al tempo finale T .

970 Si inizia considerando il massimo e il minimo elemento del tensore \mathbf{s}^T ,

$$s_{\max} \equiv \max_{a,i,r} s_{i,r}^{T,a} \quad \text{e} \quad s_{\min} \equiv \min_{a,i,r} s_{i,r}^{T,a},$$

971 coi quali si può definire una griglia comune equispaziata su cui costruire
972 gl'istogrammi. Siano N_c il numero di intervalli della griglia, ossia il
973 numero di classi, allora definita Istogramma: $\mathbb{R}^N \rightarrow \mathbb{R}^{N_c}$ come la funzione
974 che restituisce i valori [normalizzati] delle classi dell'istogramma, il tensore
975 $\mathbf{h} \in \mathbb{R}_+^{2 \times N_c \times R}$ si scrive

$$\mathbf{h}_{\cdot,r}^a \equiv \text{Istogramma}(\mathbf{s}_{\cdot,r}^{T,a}), \quad \forall a \text{ e } \forall r,$$

976 Valutati gl'intervalli di confidenza

$$IC_R^{0.05}(\mathbf{h}_c^a) = \bar{h}_c^a \pm t_{R-1}^{0.025} \sqrt{\frac{v_c^a}{R}}, \quad \forall a \text{ e } \forall c,$$

977 si possono rappresentare con \bar{h}^a l'istogramma medio della simulazione esatta
978 e approssimata, e con $\pm t_{R-1}^{0.025} \sqrt{v_c^a/R}$ l'errore stocastico sulle stime dei
979 valori medi delle classi.

980 **Lognormale bimodale**

981 Per quanto riguarda i fittaggi lognormali bimodali la logica è simile agl'isto-
982 grammi: sia

$$\mathcal{L}(x; \mathbf{s}_{\cdot,r}^{T,a}) : \mathbb{R}_+ \rightarrow \mathbb{R}_+, \quad \forall a \text{ e } \forall r,$$

983 la densità di una distribuzione lognormale bimodale, con densità (1.4), fittata
984 dal vettore $\mathbf{s}_{\cdot,r}^{T,a}$ e sia

$$\mathcal{L}(x; \mathbf{s}^{T,a}) : \mathbb{R}_+ \rightarrow \mathbb{R}_+^R$$

985 la funzione vettoriale tale che

$$\mathcal{L}(x; \mathbf{s}^{T,a}) \equiv [\mathcal{L}(x; \mathbf{s}_{\cdot,1}^{T,a}) \quad \mathcal{L}(x; \mathbf{s}_{\cdot,2}^{T,a}) \quad \dots \quad \mathcal{L}(x; \mathbf{s}_{\cdot,R}^{T,a})]^T,$$

986 che in essenza raccoglie puntualmente tutti i fittaggi in un unico vettore.
987 Allora gl'intervalli di confidenza hanno forma

$$IC_R^{0.05}(\mathcal{L}(x; \mathbf{s}^{T,a})) = \bar{\mathcal{L}}^a(x) \pm t_{R-1}^{0.025} \sqrt{\frac{v^a(x)}{R}}, \quad \forall x \in [s_{\min}, s_{\max}] \text{ e } \forall a,$$

988 in cui, come prima, $\bar{\mathcal{L}}^a(x)$ è la funzione media mentre $\pm t_{R-1}^{0.025} \sqrt{v^a(x)/R}$ la
989 sua incertezza stocastica.

990 **Osservazione 4.6.** Essendo x continuo, l'insieme degl'intervalli di confiden-
991 za forma per le funzioni un fascio di confidenza.

992 Si nota, in conclusione, che i tre grafici sono in scala semilogaritmica per
993 far emergere la distribuzione normale dalla lognormale bimodale.

994 **Funzione di ripartizione empirica**

995 La distribuzione di Pareto è fittata a partire dalla funzione di ripartizione
 996 complementare (FRC) empirica che quindi va prima analizzata, ma solo
 997 nella coda della distribuzione della popolazione.

998 Il dominio in questo caso viene definito mediante l'ultimo quartile, ossia
 999 quel valore $s_{3/4}$ tale che $\mathbb{P}(S \leq s_{3/4}) = 3/4$, data una qualunque variabile alea-
 1000 toria S ; ciò corrisponde nella pratica a trovare quell'elemento di $\mathbf{s}_{\cdot,r}^{T,a}$ tale
 1001 che

$$\left| \left\{ s_{i,r}^{T,a} \geq s_{3/4} \mid i \in \{1, 2, \dots, N\} \right\} \right| = \left\lceil \frac{N}{4} \right\rceil, \quad \forall a \text{ e } \forall r,$$

1002 che a parole vuol dire che *almeno* $1/4$ di tutti gli elementi di $\mathbf{s}_{\cdot,r}^{T,a}$ sono
 1003 superiori a $s_{3/4}$. Allora l'intervallo $[s_{3/4}, s_{\max}]$ caratterizza la coda.

1004 La FRC empirica, che approssima la FRC $\mathbb{P}(S > x)$, si scrive

$$\mathcal{F}(x; \mathbf{s}_{\cdot,r}^a) \equiv 1 - \frac{1}{N} \sum_{i=1}^N \chi_{[0,x]}(s_{i,r}^{T,a}), \quad \forall a \text{ e } \forall r, \quad (4.3)$$

1005 dove $\chi_{[0,x]}: \mathbb{R} \rightarrow \{0,1\}$ è la funzione indicatrice dell'insieme $[0,x]$:

$$\chi_{[0,x]}(w) \equiv \begin{cases} 1 & \text{se } w \in [0,x], \\ 0 & \text{altrimenti.} \end{cases}$$

1006 Tuttavia, siccome la (4.3) dev'essere valutata in $x \in [s_{3/4}, s_{\max}]$, e in particolare
 1007 nel tensore $\mathbf{p} \in \mathbb{R}^{2 \times N_{1/4} \times R}$ di \mathbf{s} ristretto alla coda

$$p_{i,r}^a \equiv s_{N-N_{1/4}+i,r}^{T,a} \quad \forall a, \forall i \in \{1, 2, \dots, N_{1/4}\} \text{ e } \forall r$$

1008 nel quale $N_{1/4} \equiv \lceil N/4 \rceil$, vale il seguente riscalamento:

$$\begin{aligned} \mathcal{F}(x; \mathbf{s}_{\cdot,r}^{T,a}) &= 1 - \frac{N - N_{1/4}}{N} - \frac{1}{N} \sum_{i=1}^{N_{1/4}} \chi_{[0,x]}(s_{N-N_{1/4}+i,r}^{T,a}) \\ &= \frac{N_{1/4}}{N} \left[1 - \frac{1}{N_{1/4}} \sum_{i=1}^{N_{1/4}} \chi_{[0,x]}(p_{i,r}^{T,a}) \right] = \frac{N_{1/4}}{N} \mathcal{F}(x; \mathbf{p}_{\cdot,r}^a), \quad \forall a \text{ e } \forall r, \end{aligned}$$

1009 Vale a dire che $\mathcal{F}(x; \mathbf{p}_{\cdot,r}^a)$ è uguale a $\mathcal{F}(x; \mathbf{s}_{\cdot,r}^{T,a})$ a meno di un riscalamento
 1010 $N_{1/4}/N$. Tuttavia l'indice di Pareto è invariante rispetto ai riscalamenti:

1011 **Osservazione 4.7.** In scala logaritmica la (1.2) si scrive

$$\log(R) = \log(c) - \beta \log(s),$$

1012 che equivale a una retta traslata di $\log(c)$; indicando con R' il rapporto R/c
 1013 segue

$$\log(R') \equiv \log(R) - \log(c) = -\beta \log(s),$$

1014 per la quale il coefficiente di Pareto β è invariato.

1015 Da quest'osservazione si può pertanto scegliere $\mathcal{F}(x; \mathbf{s}_{\cdot,r}^{T,a})$ in scala logarit-
 1016 mica per una maggiore leggibilità dei valori i quali altrimenti, con $\mathcal{F}(x; \mathbf{p}_{\cdot,r}^a)$,

1017 sarebbero bassi. L'uso di tale scala introduce però un lieve problema: l'ulti-
 1018 mo elemento $p_{N_{1/4},r}^a$ ha ordinata nulla ed è dunque non visibile; per ovviare
 1019 il problema si può traslare la FRC empirica in scala lineare

$$\mathcal{F}(x; \mathbf{p}_{\cdot,r}^a) + \frac{1}{2N_{1/4}}, \quad \forall a \text{ e } \forall r, \quad (4.4)$$

1020 ciò corrisponde in scala logaritmica a una traslazione non uniforme dei valo-
 1021 ri che quindi vengono falsati, seppure di poco essendo $1/2N_{1/4}$ una quantità
 1022 piccola; per tale ragione tale modifica è valida *solo graficamente* e non per il
 1023 calcolo dell'indice di Pareto.

1024 Di conseguenza, nel complesso, la FRC empirica è raffigurata in scala
 1025 logaritmica dal diagramma a dispersione delle coppie

$$\left(\frac{N}{N_{1/4}} \mathcal{F}(\bar{p}_i^a; \mathbf{s}_{\cdot,r}^{T,a}) + \frac{1}{2N_{1/4}}, \bar{p}_i^a \right) = \left(\mathcal{F}(\bar{p}_i^a; \mathbf{p}_{\cdot,r}^a) + \frac{1}{2N_{1/4}}, \bar{p}_i^a \right) \quad \forall a \text{ e } \forall i,$$

1026 ove \bar{p}_i^a viene dagl'intervalli di confidenza

$$IC_R^{0.05}(\mathbf{p}_i^a) = \bar{p}_i^a \pm t_{R-1}^{0.025} \sqrt{\frac{v_i^a}{R}}, \quad \forall a \text{ e } \forall i.$$

1027 **Osservazione 4.8.** Si noti che, contrariamente ai casi precedenti, l'intervallo
 1028 di confidenza è orizzontale e non verticale; difatti l'immagine della FRC em-
 1029 pirica è invariata rispetto alle simulazioni che modificano solo le popolazioni
 1030 dei centri maggiori, ossia l'ascissa della FRC empirica.

1031 *Pareto e relativo indice*

1032 Per quanto riguarda il fintaggio della distribuzione di Pareto il ragionamento
 1033 è analogo a quello visto per la lognormale bimodale: sia

$$\mathcal{P}(x; \mathbf{p}_{\cdot,r}^a): \mathbb{R}_+ \rightarrow \mathbb{R}_+, \quad \forall a \text{ e } \forall r,$$

1034 la densità di distribuzione di Pareto, con FRC (1.2), fissata dal vettore $\mathbf{p}_{\cdot,r}^a$ e
 1035 sia

$$\mathcal{P}(x; \mathbf{p}^a): \mathbb{R}_+ \rightarrow \mathbb{R}_+^R$$

1036 la funzione vettoriale tale che

$$\mathcal{P}(x; \mathbf{p}^a) \equiv \begin{bmatrix} \mathcal{P}(x; \mathbf{p}_{\cdot,1}^a) & \mathcal{P}(x; \mathbf{p}_{\cdot,2}^a) & \dots & \mathcal{P}(x; \mathbf{p}_{\cdot,R}^a) \end{bmatrix}^\top.$$

1037 Allora gl'intervalli di confidenza hanno forma

$$IC_R^{0.05} \left(\frac{N}{N_{1/4}} \mathcal{P}(x; \mathbf{p}^a) \right) = \bar{\mathcal{P}}^a(x) \pm t_{R-1}^{0.025} \sqrt{\frac{v^a(x)}{R}}, \quad \forall x \in [s_{3/4}, s_{\max}] \text{ e } \forall a,$$

1038 ove $N/N_{1/4}$ è il fattore di riscalamento descritto nel § 4.2.3 necessario per
 1039 confrontare l'adattamento colla FRC empirica.

1040 **Osservazione 4.9.** È fissando i dati \mathbf{p} alla distribuzione di Pareto che si ricava
 1041 il relativo indice β , non dalla FRC empirica: ecco perché, essendo puramente
 1042 grafiche, le modifiche nella (4.4) sono tollerabili.

Evoluzione della taglia media

Si esprima con $\bar{s} \in \mathbb{R}_+^{N_f \times 2 \times R}$ il tensore delle taglie medie rispetto ai nodi

$$\bar{s}_r^{n,a} \equiv \frac{1}{N} \sum_{i=1}^N s_{i,r}^{n,a}, \quad \forall n, \forall a \text{ e } \forall r,$$

allora gl'intervallo di confidenza di \bar{s} sono

$$IC_R^{0.05}(\bar{s}^{n,a}) = \bar{s}^{n,a} \pm t_{R-1}^{0.025} \sqrt{\frac{v^{n,a}}{R}}, \quad \forall n \text{ e } \forall a.$$

L'andamento della taglia media totale è raffigurato interpolando linearmente le coppie

$$(t_n^f, \bar{s}^{n,a}), \quad \forall n \text{ e } \forall a,$$

a istanti temporali contingui; lo stesso vale per gli estremi degl'intervalli di confidenza $\pm t_{R-1}^{0.025} \sqrt{v^{n,a}/R}$, che quindi diventano un fascio di confidenza.

Taglie medie vs gradi

S'indichi ora con $\bar{s} \in \mathbb{R}_+^{2 \times R}$ il tensore delle taglie medie rispetto alle simulazioni

$$\bar{s}_i^a \equiv \frac{1}{R} \sum_{r=1}^R s_{i,r}^{T,a}, \quad \forall a \text{ e } \forall i,$$

allora dalle coppie

$$(k_i, \bar{s}_i^a), \quad \forall a \text{ e } \forall i,$$

si può definire il grafico a dispersione che lega la taglia media tra tutte le simulazioni di un nodo al suo grado.

Osservazione 4.10. In questo caso non si disegnano gl'intervalli di confidenza erché il grafico è già molto denso e aggiungere ulteriori barre verticali/orizzontali lo renderebbe difficilmente leggibile.

Evoluzioni delle taglie medie delle classi dei gradi

Sia $\mathcal{K} \subset \{1, 2, \dots, N\}$ l'insieme dei gradi distinti di k , si denoti con $\bar{s} \in \mathbb{R}^{N_f \times 2 \times |\mathcal{K}|}$ il tensore

$$\bar{s}_k^{n,a} \equiv \frac{1}{|\mathcal{J}_k|} \sum_{i \in \mathcal{J}_k} \frac{1}{R} \sum_{r=1}^R s_{i,r}^{n,a}, \quad \forall n, \forall a \text{ e } \forall k,$$

ove \mathcal{J}_k viene dalla (3.30) e rappresenta l'insieme degl'indici con grado k . Pertanto interpolando linearmente le coppie

$$(t_n^f, \bar{s}_k^{n,a}), \quad \forall n, \forall a \text{ e } \forall k,$$

a istanti temporali contigui, si può rappresentare l'andamento temporale della popolazione media della classe k -esima tra tutte le simulazioni.

Si conclude notando che non si disegnano gl'intervalli di confidenza per la medesima ragione chiarita nell'Oss. 4.10.

1068 **4.2.4 Sulle fluttuazioni γ**

1069 **4.3 REGOLE D'EMIGRAZIONE**

1070 s e s_* vanno intese come la città interagente e ricevente rispettivamente

1071 La scelta di $E(s,s_*)$ dipende da come si vuole modellizzare il fenomeno
1072 dell'immigrazione.

1073 Si vuole evitare lo spopolamento delle città a causa delle fluttuazioni nella
1074 (3.23) dato che nella (4.5) compare il rapporto tra popolazioni delle città
1075 interagenti

1076 Infine si avvisa che per tutte le regioni italiane, Italia inclusa, sono stati
1077 ottenuti analoghi risultati a quelli venturi della Sardegna; questa è la ragione
1078 per cui in questo paragrafo ci si concentrerà solo su quella regione, sebbene
1079 alcuni sono analizzati anche per l'Italia alla fine.

1080 **4.3.1 Regola taglia**

1081 Una prima possibilità consiste nella

$$1082 E(s,s_*) \equiv \lambda \frac{(s_*/s)^\alpha}{1 + (s_*/s)^\alpha}, \quad (4.5)$$

1083 che in essenza è la [9, (2.2), § 2, p. 223] modificata mediante la [9, (4.5), § 4, p.
1084 228], ossia è una funzione di Hill di ordine α , in cui v'è un tasso di emigra-
1085 zione maggiore verso città con popolazione relativa, data dal rapporto s_*/s ,
1086 maggiore; gli unici due parametri presenti, invece, presentano il seguente
significato:

- 1087 ◊ $\lambda \in (0,1)$ rappresenta l'attrattività dei poli, ossia la frazione che le
1088 città più popolose riescono al massimo ad attrarre in un'interazione;
- 1089 ◊ $\alpha \in \mathbb{R}^+$ indica la rapidità d'emigrazione e influenza quanto rapida-
1090 mente il rapporto s_*/s raggiunge la massima attrattività λ .

1091 In questo caso si hanno quindi interazioni non simmetriche e non lineari,
1092 a causa della (4.5).

1093 **4.3.2 Regola taglia-gradi**

1094 **4.3.3 Regola frazionata**

1095 **4.3.4 Regola taglia-forza**

1096 **4.3.5 Interpretazioni**

1097 In poche parole la (4.5) descrive la tendenza degl'individui di aggregarsi per
1098 i più svariati motivi: lavoro, sicurezza, famiglia, eccetera.

1099 **4.3.6 Il caso dell'Italia**

1100

5 | CONCLUSIONI

- 1101 1. Maggiori sviluppi teorici, specialmente per ricavare un'equazione di
1102 Fokker-Planck per la distribuzione stazionaria.
- 1103 2. Maggiori sviluppi pratici per abbandonare l'ipotesi semplificativa
1104 della rete statica.
- 1105 3. Applicare questa teoria anche a reti europee o internazionali.

1106

APPENDICE

1107

A CODICE

1108

ELENCO DELLE FIGURE

1109 Figura 1.1	Funzione Lognormale(0,1).	6
1110 Figura 2.1	Esempio di un grafo indiretto, della sua equivalen- te forma diretta [simmetrica] e della loro [identica] matrice d'adiacenza.	9
1112 Figura 2.2	Forza contro grado $s(k)$ per la Sardegna.	13
1113 Figura 2.3	Riproduzione dei principali grafici di [5] [a cui si ri- manda per maggiori dettagli sui vari coefficienti] re- lativi alla topologia della rete del pendolarismo sarda.	15
1117 Figura 3.1	Schema riassuntivo del § 3.3.2.	38

1118

ELENCO DELLE TABELLE

1119

Tabella 2.1 Formattazione di una sola riga nei dati ISTAT¹; le
linee barrate corrispondono a dati trascurati. 12

1120

1121

Tabella 2.2 Confronto con [5] dei pesi maggiori. 13

BIBLIOGRAFIA

- [1] Auerbach, Felix. «Das Gesetz der Bevölkerungskonzentration [The law of population concentration]». In: *Petermanns Geographische Mitteilungen* 59 (1913), pp. 74–76.
- [2] Barabási, Albert-László and Albert, Réka and Jeong, Hawoong. «Mean-field theory for scale-free random networks». In: *Physica A: Statistical Mechanics and its Applications* 272.1-2 (1999), pp. 173–187.
- [3] Berlant, Marcus and Watanabe, Axel H. «A scale-free transportation network explains the city-size distribution». In: *Quantitative Economics* 9.3 (2018), pp. 1419–1451.
- [4] Broido, Anna D and Clauset, Aaron. «Scale-free networks are rare». In: *Nature communications* 10.1 (2019), p. 1017.
- [5] De Montis, Andrea and Barthélémy, Marc and Chessa, Alessandro and Vespignani, Alessandro. «The structure of interurban traffic: a weighted network analysis». In: *Environment and Planning B: Planning and Design* 34.5 (2007), pp. 905–924.
- [6] Durrett, Rick. *Probability: theory and examples*. Vol. 49. Cambridge university press, 2019.
- [7] Eeckhout, Jan. «Gibrat's law for (all) cities». In: *American Economic Review* 94.5 (2004), pp. 1429–1451.
- [8] Gualandi, Stefano and Toscani, Giuseppe. «Human behavior and lognormal distribution. A kinetic description». In: *Mathematical Models and Methods in Applied Sciences* 29.04 (2019), pp. 717–753.
- [9] Gualandi, Stefano and Toscani, Giuseppe. «Size distribution of cities: A kinetic explanation». In: *Physica A: Statistical Mechanics and its Applications* 524 (2019), pp. 221–234.
- [10] ISTAT. *Matrici di contiguità, distanza e pendolarismo*. 2023. URL: <https://www.istat.it/notizia/matrici-di-contiguita-distanza-e-pendolarismo/> (visitato il giorno 12/01/2026).
- [11] Loy, Nadia and Tosin, Andrea. «A viral load-based model for epidemic spread on spatial networks». In: *arXiv preprint arXiv:2104.12107* (2021). URL: <https://arxiv.org/abs/2104.12107>.
- [12] Loy, Nadia and Tosin, Andrea. «Essentials of the kinetic theory of multi-agent systems». In: *arXiv preprint arXiv:2503.11554* (2025). URL: <https://arxiv.org/abs/2503.11554>.
- [13] Marc Barthélémy. «Spatial networks». In: *Physics Reports* 499.1 (2011), pp. 1–101. ISSN: 0370-1573. DOI: <https://doi.org/10.1016/j.physrep.2010.11.002>. URL: <https://www.sciencedirect.com/science/article/pii/S037015731000308X>.

- 1161 [14] Nuriuso, Marco and Raviola, Matteo and Tosin, Andrea. «Network-
1162 based kinetic models: Emergence of a statistical description of the gra-
1163 ph topology». In: *European Journal of Applied Mathematics* (2024), pp. 1-
1164 22. DOI: [10.1017/S0956792524000020](https://doi.org/10.1017/S0956792524000020).
- 1165 [15] Pareschi, Lorenzo and Toscani, Giuseppe. *Interacting multiagent systems:*
1166 *kinetic equations and Monte Carlo methods*. OUP Oxford, 2013.
- 1167 [16] Zipf, George Kingsley. *Human behavior and the principle of least effort: An*
1168 *introduction to human ecology*. Ravenio books, 2016.