

→ Irreversibility & Entropy Production.

非平衡过程会逐渐趋向平衡过程是不可避免的，而熵则是唯一不变性的量。最后一个由 manipulation/driving 引起 (Generalized P.B. 定理, 定理)

$\frac{P_{\text{out}}}{P_{\text{in}}} = \exp\left(\frac{S_{\text{out}}}{k_B T}\right) = \exp\left(\frac{S_{\text{in}}(t_f) - S_{\text{in}}(t_0) + S_{\text{prod}}}{k_B T}\right)$ 我们从最初态 x_0 通过协议 λ 到末态 x_f 的熵变 S_{prod} 为不可逆的。我们称这种 λ 为 forward protocol。你也可以以上过程的逆反过程 (backward protocol)。我们称其为 $\bar{\lambda}$ 。在 backward protocol 中，我们可以多一步引入 forward protocol 的逆反。

若在 forward path 和 reverse path 上的路程不同，则该协议不能称为可逆性。

若使用 forward protocol 从 x_0 到 x_f forward traj. 路程的 $S_{\text{prod}}^f = P_{\text{out}}(x_f) / P_{\text{in}}(x_0)$

定义时间倒流 $t = t_f - (t-t_0)$ 。反向路程 $x(t) = x_f(t)$ 。控制量 $\lambda(t) = \lambda(t_f)$ 。从而反向的路程 $P_{\text{out}}(\lambda) = P_{\text{out}}(x_f) \cdot P_{\text{in}}(\lambda)$ 。

我们希望把不可逆协议平面上，然后用箭头表示控制量，箭头直接指向一条路径，正着走和反着走的箭头也应该是反的。

$$P_{\text{out}}(x_0, \lambda) = \exp\left(-\int_{t_0}^{t_f} k_B T_0 \ln(\lambda(t) dt)\right) k_{x_0, x_f}(\lambda) \cdot \exp\left(-\int_{t_0}^{t_f} k_B T_0 \ln(\lambda(t) dt)\right) k_{x_f, x_0}(\lambda) \cdots k_{x_n, x_{n-1}}(\lambda) \exp\left(-\int_{t_0}^{t_f} k_B T_0 \ln(\lambda(t) dt)\right)$$

$$\hat{P}_{\text{out}}(x_0, \lambda) = \exp\left(-\int_{t_0}^{t_f} k_B T_0 \ln(\lambda(t) dt)\right) \cdot k_{x_0, x_f}(\lambda) \cdot \exp\left(-\int_{t_0}^{t_f} k_B T_0 \ln(\lambda(t) dt)\right) k_{x_f, x_0}(\lambda) \cdots k_{x_n, x_{n-1}}(\lambda) \exp\left(-\int_{t_0}^{t_f} k_B T_0 \ln(\lambda(t) dt)\right)$$

上下面两式除掉有重复的量 $k_{x_i, x_{i+1}}(\lambda)$ 的项后， $\frac{P_{\text{out}}(x_0, \lambda)}{P_{\text{out}}(x_0)} = \frac{n}{n!} \frac{k_{x_0, x_f}}{k_{x_0, x_f} \cdots k_{x_n, x_0}} \rightarrow$ 从单向路程的 S_{prod}^f 得出
 $\frac{P_{\text{out}}(x_0, \lambda)}{P_{\text{out}}(x_0)} = \exp\left[\frac{1}{k_B T_0} \sum_i (S_{x_{i-1}} - S_{x_i} + \delta S_{x_i x_{i+1}})\right] = \exp\left(\frac{S_{\text{prod}}^f}{k_B T_0}\right)$

$$\frac{P_{\text{out}}(x_0)}{P_{\text{out}}(x_0)} = \frac{\exp\left(\frac{1}{k_B T_0} S_{\text{out}}^f(x_0)\right)}{\exp\left(-\frac{1}{k_B T_0} S_{\text{out}}^f(x_f)\right)} \quad \text{从而 } \frac{P_{\text{out}}(x_0)}{P_{\text{out}}(x_0)} = \frac{P_{\text{out}}(x_0) \cdot P_{\text{out}}(x_f, \lambda)}{P_{\text{out}}(x_f) \cdot P_{\text{out}}(x_0, \lambda)} = \exp\left(\frac{S_{\text{out}}^f(x_f) - S_{\text{out}}^f(x_0)}{k_B T_0} + \frac{S_{\text{prod}}^f}{k_B T_0}\right) = \exp\left(\frac{S_{\text{tot}}^f}{k_B T_0}\right)$$

从而，系统在两条路径上的熵产生与这条路径正反和平行有关。(路程的 S_{prod}^f)。特别地若系统已知初终态且没有 manipulation/driving，则有 $P_{\text{out}} = P_{\text{in}}$ 。即，也就是说对数没有影响的。

→ Integral fluctuation relation.

刚才我们讨论了路径上的正向路程 S_{tot}^f 与该路径上的熵产生可能的关系。现在我们考虑从系统 $P_{\text{in}}(x_0)$ 出发的一系列轨迹。我们定义两个算符用于对定义在弧面上的路径走向 λ 的概率分布本平均。 $\langle \dots \rangle_F = \int d\lambda \text{P}(\lambda) \dots$ 。 $\langle \dots \rangle_B = \int d\lambda \text{P}(\lambda) \hat{\text{P}}(\lambda)$ 。

$$\text{计算 } \langle \exp(-\frac{1}{k_B T_0} S_{\text{tot}}^f(\lambda)) \rangle_F = \int d\lambda \text{P}(\lambda) \cdot \frac{P_{\text{out}}(\lambda)}{P_{\text{in}}(\lambda)} = \int d\lambda \text{P}(\lambda) \hat{P}(\lambda)$$

这表明正向的路程积分和反向路程积分之间的关系，它们的作用都是生成所有可行的路程，并且这些路程都满足 (t_0, t_1, \dots) 这些控制变量。所以 $\int d\lambda$ 和 $\int d\lambda \hat{\text{P}}(\lambda)$ 没有区别。

从而 $\int d\lambda \hat{\text{P}}(\lambda) = \int d\lambda \text{P}(\lambda) = 1$ 。利用 Jensen 不等式，立刻给出 $\langle S_{\text{tot}}^f(\lambda) \rangle_F \geq 0$ 。这被称为随机涨落二定律。

→ Example: Driven particle on a ring

考虑一个粒子在一个环上运动。有一个恒定的 driving 拉着粒子按顺时针行驶。Jump rate $k = k^+ = k_{x, x+1} = w \cdot \exp(\delta/k_B T)$ 。 $k^- = k_{x, x-1} = w$ 。我们研究的是控制的 $\langle \exp(-\frac{S_{\text{tot}}^f(\lambda)}{k_B T}) \rangle = 1$ 。

→ 问题：进单向的时候，我们默认 k^+, k^- 符合热力学平衡条件

若 $t_f - t_0 = \tau$, 则这表示在 τ 之后发生 n^+ 次 CCW jump, n^- 次 CW jump. 而所有左箭同向, 故从正向运动的跳跃数是 n^+ , 由 position distribution 变化的. Let: $T = t_f - t_0$.

$$\begin{cases} P_{n^+} = \frac{1}{n!} [w \cdot \exp(\frac{s}{kT}), T]^n \cdot \exp(-w \cdot \exp(\frac{s}{kT}), T) \\ P_{n^-} = \frac{1}{n!} [w T, T^n \cdot \exp(-w)] \end{cases}$$

由于 $\ln w = \delta_{\text{ext}, s} = -\delta_{\text{ext}, n}$, 故从正向运动的跳跃数是 n^+ , 由 position distribution 变化的. Agent 1 的努力为 $W = (n^+ - n^-) \cdot \delta$. 由于每个努力有相同的能量, 故从正向运动的跳跃数是 n^+ , 由 position distribution 变化的. Agent 1 的努力为 $W = (n^+ - n^-) \cdot \delta$. 由于每个努力有相同的能量, 故从正向运动的跳跃数是 n^+ , 由 position distribution 变化的.

若 $w = 1$ 时有 $\delta_{\text{ext}} = 0$, 则 $n^+ = n^-$. 从而 $s = \frac{w}{2} = \frac{\delta}{2} (n^+ - n^-)$. 从而直接计算状态概率分布的期望

$$\begin{aligned} \langle \exp(-\frac{s}{kT}) \rangle &= \sum_{n^+, n^- = 0}^{\infty} P_{n^+} \cdot P_{n^-} \cdot \exp\left(\frac{1}{kT} - s(n^+ - n^-)\right) \\ &= \left(\sum_{n^+ = 0}^{\infty} P_{n^+} \cdot \exp\left(\frac{1}{kT} - s(n^+)\right)\right) \left(\sum_{n^- = 0}^{\infty} P_{n^-} \cdot \exp(-\delta n^-)\right) = 1. \end{aligned}$$

Linear response Theory, Revisited.

我们讨论操作数随时间演化和时间反演对称的关系. 基本不依赖于精细平衡. 以至于这一节通过在时间倒退中的操作与基态反演对称 LR^2 相同. 从而对相关系数有:

$$C_{\text{op}}(t) = \int d\vec{x}_1 d\vec{x}_2 \cdots d\vec{x}_{N(t)} \cdot X_{\text{op}}(t) = \int d\vec{x}_1 d\vec{x}_2 \cdots d\vec{x}_{N(t)} \cdot X_{\text{op}}(t) \cdot X_{\text{op}}^*(t) = \int d\vec{x}_1 d\vec{x}_2 \cdots d\vec{x}_{N(t)} \cdot X_{\text{op}}(t) \cdot X_{\text{op}}^*(t) = C_{\text{op}}(t).$$

(时间转置不变性). (操作数随时间倒退的时反演不变性). (D 及 D* 在时间倒退中对称, 其简称).

从而 $X_{\text{op}}(t)$ 有时移算到它的共轭操作数 $X_{\text{op}}^*(t)$, 其相关系数相同, i.e. $C_{\text{op}}(t) = C_{\text{op}}^*(t)$.

考虑一下, 若 我们研究可见的 manipulation ($\lambda_{\text{op}} = \lambda^{(0)}$, $\delta(-t) \cdot \exp(\text{ext})$) 下, 我们得到了 $\int_{-\infty}^0 dt \cdot k_{\text{op}}(t) e^{-\epsilon t} = \frac{1}{k_{\text{op}}(0)} C_{\text{op}}(0)$,

且 我们假定 $\epsilon \rightarrow 0$. 从而不重要的非常慢. 以至可归结于精细平衡态.

从而 我们还有 $\int_{-\infty}^0 dt \cdot k_{\text{op}}(t - \epsilon') = \int_{-\infty}^0 dt \cdot k_{\text{op}}(t + \epsilon)$. 而从对称性知, 可归结于 $k_{\text{op}}(t)$ 的对称性, $k_{\text{op}}(t) = k_{\text{op}}(-t)$.

若 不满足此关系从 C_{op} 得得高平衡时的值, 此时 $C_{\text{op}}(0) = 0$. 且 $C_{\text{op}}(0) = -\frac{1}{2} \text{Mor} \cdot C_{\text{op}}(0)$. 而以上结果必须有平衡态, 而 Mor 必须是正定的.

从而 相关系数对时间的对称性, $\text{Lop} = \frac{1}{2} \text{Mor} \cdot C_{\text{op}}(0) = \text{Lop}_0$. 它也是对称的. 这个东西被称为 Onsager Reciprocity Relation.

我们取以将单个分子识别为 λ_{op} . 但因平衡的“热力学”. $\lambda_{\text{op}} = \delta \partial \lambda_{\text{op}} / \delta x_{\text{op}}$. $S_{\text{ext}} = S(x_1, x_2, \dots)$. 似是热力学被视作平衡态的速率与非平衡态的. i.e. $dS_{\text{ext}} / d\tau = \frac{1}{k_B} \delta \lambda_{\text{op}} / \delta p_{\text{op}}$.

我们仍在说明适当的 Lop 与前面 C_{op} 等式中的 Lop 是一致的. 由于相关系数对称的 所以 我们直接在平衡态上取期望. $dC_{\text{op}} / d\tau |_{t=0} = \frac{1}{2} \text{Lop} \langle X_{\text{op}} Y_{\text{op}} \rangle^{\text{eq}}$.

而 X_{op}^* 的传播服从 Boltzmann Einstein 关系: $\rho_{\text{op}}(E, \lambda) = \exp\left(-\frac{E - T S(E, \lambda) - F}{kT}\right)$. 所以 我们有以下:

$$\langle X_{\text{op}} Y_{\text{op}} \rangle^{\text{eq}} = N \int d\vec{x}_1 d\vec{x}_2 \frac{\partial}{\partial x_{\text{op}}} \exp\left(\frac{S(E)}{kT}\right) = N k_B \int d\vec{x}_1 d\vec{x}_2 \frac{\partial}{\partial x_{\text{op}}} \exp\left(\frac{S(E)}{kT}\right) = N k_B \int d\vec{x}_1 d\vec{x}_2 \underbrace{\frac{\partial}{\partial x_{\text{op}}} \exp\left(\frac{S(E)}{kT}\right)}_{\text{只在平衡态时成立, 因此只对平衡态}} \cdot N k_B \int d\vec{x}_1 d\vec{x}_2 \exp\left(\frac{S(E)}{kT}\right) \frac{\partial}{\partial p_{\text{op}}}$$

从而 $\langle X_{\text{op}} Y_{\text{op}} \rangle^{\text{eq}} = -k_B \delta \text{Lop} / \delta p_{\text{op}}$. 由此可知 Lop 和 C_{op} 相同.

虽然有上列, 却不能保证每种系统都满足平衡时 Lop 为零的. 但不妨引出非平衡时的情况. 在非平衡时下, 不仅有产生项 $\dot{S} = \frac{1}{T} \delta S / \delta t$. 平和对称基本平衡态.

由于在精细平衡时上有 $A_{\text{op}} = 0$, $J_{\text{op}} = 0$. 在非平衡时可以写成 $J_{\text{op}} = \frac{1}{2} \text{Lop} A_{\text{op}}$. 以上的 Lop 是对称的.

→ Detailed fluctuation relation.

端的温度时称做热力学关系 $\langle \exp(-S^{\text{tot}}(x)/k_B T) \rangle = 1$. 存在一个更弱的版本. 需要熵产生时间反演操作分子长春的 $S^{\text{tot}}(x) = S^{\text{sys}}(x)$.

这种操作称为内卷 (Involution). 注意到时间的对称性 $S^{\text{tot}}(x) = k_B \cdot \ln \left[\frac{P(x)}{P_0(x)} \right]$ 且 $\hat{x} = x$. 从 P 的对称性要求 $P(x) = P_0(x)$

这里操作的执行. P_0 的初态分布为 $P_0(x_0)$. 而 P 的初态分布为 $P(x_0)$. 从而

P 的初态分布会为 P 的末态分布. 也就是说, 对称性需要根据之前的末态而对得上初态才行! 在对称性假设下, 有:

由于我们所做的时间反演, 在对称性假设下, 我们可以得到这一章的主要配对: 第一个主流程操作的初态, 第二个副流 P_{tot} 满足精细平衡设计, 则可以得出熵产生与正流程操作的关系.

$$S^{\text{tot}}(x) = k_B \ln \left[\frac{P(x)}{P_0(x)} \right] \quad \text{只有保证路径是“对称”的, 两个粒子的熵质量加起来是不变的. 有:}$$

$$\langle f(S^{\text{tot}}(x)) \cdot \exp(-\frac{1}{k_B} S^{\text{tot}}(x)) \rangle_x = \int f(S^{\text{tot}}(x)) \exp(-\frac{1}{k_B} S^{\text{tot}}(x)) \cdot P(x) dx = \int f(S^{\text{tot}}(x)) P(x) dx = \langle f(S^{\text{tot}}(x)) \rangle_x = \langle f(-S^{\text{tot}}(\hat{x})) \rangle_{\hat{x}}.$$

取 $f(S^{\text{tot}}(x)) = \delta(S^{\text{tot}}(x) - s)$, 它会将所有熵产生为 S^{tot} 的路径找出来. 从而有: $P(S^{\text{tot}}(x)) \rightarrow \text{在 forward protocol 下由 } S^{\text{tot}} \text{ 的概率}$

$$= \exp(-\frac{1}{k_B} S^{\text{tot}}).$$

输出 $P(-S^{\text{tot}}; \hat{x}) \rightarrow \text{在 backward }$...

这样的情况, 其概率不随时间变化, 所以虽然满足对称性, 而且取消 mani. 目前不研究. 所以对于这样的系统, 正向和反向都一样. 从而 $\frac{P(S^{\text{tot}})}{P(-S^{\text{tot}})} = \exp(-\frac{1}{k_B} S^{\text{tot}})$.

所以我们可以知道, 游戏总个数必须在各个路径上平均相等的. 前向的概率张量是反向的, 而精细张量就对应出了 $P(S^{\text{tot}})$ 和 $P(-S^{\text{tot}})$ 的关系.

→ The Tarzynski and Crooks Relations.

回顾第 6 章前半部分的精细平衡的特别. 它们是在那些初态和末态平衡 (而不必求全程都处于平衡态). 语言上, 你可以在初末处于平衡态. 而在途中中矩平衡. 即又回去.

并且, 中间的平衡与 t_0 可以不一样. 如果 manipulation 是对称的:



$$\int P_X(t_0) = \exp \left(\frac{1}{k_B T} F(t_0) - S_{\text{tot}}(t_0) \right) \quad \text{所以我们称这个为 } \Delta S^{\text{sys}} = k_B \ln \left[\frac{P_{\text{forward}}}{P_{\text{backward}}} \right] = \frac{1}{T} \left[\ln F(t_f) - \ln F(t_0) - \Delta F \right]. \quad \Delta F = F(t_f) - F(t_0).$$

$$P_X(t_f) = \exp \left(\frac{1}{k_B T} F(t_f) - S_{\text{tot}}(t_f) \right)$$

$$\Rightarrow S^{\text{tot}} = \frac{1}{T} + \Delta S^{\text{sys}} = \frac{W - \Delta F}{T} := \frac{\text{work}}{T} \quad \text{这里我们定义所谓耗散. } W - \Delta F, \text{ 它的意义是“净或热耗散的功”. 由于初态和终态的功都是耗散功. 所以功不会涨落.}$$

$$\text{利用前面的两个涨落关系, 立刻得到: } \langle \exp(-\frac{1}{k_B} W(x)) \rangle_F = \exp(-\frac{1}{k_B} \Delta F). \quad P(\text{work} = W) = \exp \left(\frac{1}{T} (W - \Delta F) \right)$$

这些操作的局域过程中的条件可以忽略掉. $t_0 - t_f$ 处于平衡但并不等于平衡的过程, 我们也称一个暂平衡. 因此 t_0, t_f 局域过程完全一致. 而 $t_0 - t_f$. manipulation 比率常数 $\lambda = \lambda(t_f)$. driving 力. $S_{\text{tot}}(t_f) = 0$.

这个暂平衡和 $t_f - t_0$ 相比. 从而它区分了对称的暂平衡, 它能从 x_0 上的出发. 而非对称的暂平衡. 我们并没有对称的暂平衡的功 W , 因为功与暂平衡一致. \rightarrow 所以以上结论其实限制在

利用相似的想法, 可以类推反向过程. 这样得不出反向过程的功 (纠正) 的功 W 不等于非对称的从 x_0 起始处的一段“等得”可以忽略掉.

但是一般过程上, 驱动应变或者驱动功
“等得”“等得”的功.

→ Instantaneous Drench.

指的是一种特定的 manipulation。正确的评估能教会孩子，从而培养对新输入的物

$W = \sum_i [E_{A(i)} - E_{B(i)}] \cdot \exp\left(\frac{1}{k_B} (F(i) - E_{B(i)})\right)$. 在这一瞬间，系统并不向外散热。在后面自由与约束的进进出出时，系统的总熵变化为： $S_{tot} = W - 1$

可以，直接強制前面的流暢度。

从图中可以看出，随着 w 的增加， $\text{exp}(-\frac{w}{k_{BT}})$ 的值减小，从而 $\text{exp}\left(\frac{1}{k_{BT}}(-\epsilon_{\text{in}(t)} - \epsilon_{\text{in}(t+w)})\right)$ 的值减小，即 $\text{exp}\left(\frac{1}{k_{BT}}(F_{\text{in}(t)} - F_{\text{in}(t+w)})\right)$ 的值减小，即 $\text{exp}\left(\frac{1}{k_{BT}}\epsilon_{\text{in}(t)}\right) = \text{exp}\left(-\frac{w}{k_{BT}}\right) = \text{exp}\left(-\frac{(w-w)}{k_{BT}}\right) = \text{exp}\left(-\frac{w}{k_{BT}}\right)$ 。从图中还可以看出，当 $w=0$ 时， $\text{exp}\left(-\frac{w}{k_{BT}}\right)=1$ 。

$$\frac{p(w; \theta)}{p(w; \tilde{\theta})} = \frac{\exp\left(\frac{1}{kT}\left(F(w) - E_{\tilde{\theta}}(w)\right)\right)}{\left(\dots\right)} = \exp\left(\frac{w - \tilde{w}}{kT}\right).$$

→ Fluctuation Relations in Practice

下面讲一些实验上的不足。首先我们想做一些实验以研究在 $[t_0, t_f]$ 之间的自由能变化 $\Delta F = F(t_f) - F(t_0)$ ，简单起见，看上面讨论的雨带运动解剖学的过程。

利用 Tarzynski 算术有：

$\Delta F = -k_B T \cdot \ln \left(\exp \left(-\frac{W}{k_B T} \right) \right) = -k_B T \cdot \ln \left(\int d\omega \rho(\omega; \lambda) \exp \left(-\frac{W}{k_B T} \right) \right)$. 這是被分母下面的東西, $\rho(\omega; \lambda) \exp \left(-\frac{1}{k_B T} \Delta F - W \right) = \rho(-\omega; \lambda)$ 所以, 改變的只是支取和稱量的反向關係.

将这些路径上外场输入的功 $\int d\vec{r} \vec{w} \cdot \vec{B}$ 与对应的时间 w^* 功的前向路径的功 $\int d\vec{r} \vec{w} \cdot \vec{B}$ 相比， $P(w^*, \vec{B}) = \exp(-w^* \text{diss}/k_B T)$ 。作为对比， $P(-w^*, \vec{B}) \approx 1$ ，而反向路径的概率大约为：

根据这个你画的可以得出学生设计各种方案经验。

→ Adiabatic & Non-Adiabatic. Entropy Production. Hartree-SASA relation.

当然，我们得出一条轨迹上焰产生的分解，以 $P_{\text{out}}^{\text{max}}$ 什么 + 时刻的 manipulation 一的轨迹解算，到我们有：

$$\text{绝热熵产生: } S^a(\bar{x}) = k_B \sum_{t=1}^n D_n \frac{K_{\text{ex}} x_{k,t} - P_{\text{ext}}(t) x_t}{P_{\text{ext}}(t)}.$$

高浓度时的抑制作用，质构的 K_m 值为常数，且一直处于半抑制浓度 P_{50} 。

相加運算子總和為 $\sum S^{\text{tot}} = S^{\text{no manipulation}}$ 。但若 λ driving，則 $S^{\text{tot}} = S^{\text{no manipulation}} + \lambda S^{\text{driven}}$ 。

⚠️ PSR 是非平衡状态师，而非高精度状态师。所以火源 热量 $(k_{xx} P_x - k_{yy} P_y) = 0.3\text{W}$ 。这叫做能量守恒判断师，所以一定能读好不断 driving，这样才能做好功。

我们的 $q_{\text{eff}} = 7.5^\circ$ 称为“管家热”，意即不倾斜将自身保持在一个非平衡状态，消除儿子身上的以产生向外抛出的热 (温度在对称轴条件下，只有 10°C)。这一设置引起夏至南移，夏季而成为冬季。

$q_{\text{gen}} = q - \eta h_F$ 为净热力学量。平衡的非绝热熵产生率为: $S^{\text{heat}} = (S^{\text{heat}}) = \Delta S^{q_0} + \frac{\Delta q^{(t)}}{T}$

计算 $\Delta G^\circ_{\text{rxn}}$ ，并求出一条标准工的摩尔外热 $\Delta E^\circ_{\text{rxn}}(X) = kT_1 \cdot \frac{\partial \ln Q}{\partial T} - \frac{P_0(X)}{P_0(X)} \cdot \ln \frac{P_0(X)}{P_0(X)}$ 。以求得由每一副产生的额外热力 $kT_1 \ln \frac{P_0(X)}{P_0(X)}$ 。

$$Q_{\text{ex}}^{\text{st}}(t) = k_B T \sum_{xx'} T_{xx'} Q_n \cdot \frac{P_{x' \rightarrow t}^{\text{st}}}{P_x^{\text{st}}(t)}$$

$$= k_B T \sum_{xx'} (k_B T_{xx'}(t) - k_B T_{xx'}(t+1)) \ln \frac{P_{x' \rightarrow t}^{\text{st}}}{P_x^{\text{st}}(t)}. \quad \text{对称性导致得对称性.}$$

在经典情况下，若不存在对称性，则分别对于 $P_{xx'}^{\text{st}}(t)$ 和 $P_{x'x}^{\text{st}}(t+1)$ ，则非对称项将产生额外力.

$$S^{\text{na}}(x) = (\ln P_{xx'}^{\text{st}}(t+1) - \ln P_{x'x}^{\text{st}}(t+1)) + (\ln P_{xx'}(t) - \ln P_{x'x}(t)) + (\ln P_{xx''}(t) - \ln P_{x'x''}(t)) \dots + (\ln P_{x'x''}(t) - \ln P_{x''x''}(t)).$$

$$= \left[(\ln P_{xx'}^{\text{st}}(t) - \ln P_{x'x}^{\text{st}}(t+1)) + (\ln P_{xx'}(t) - \ln P_{x'x}(t)) + \dots \right]$$

$$= \int_{t_0}^{t_f} dt \cdot \frac{d \ln \lambda}{dt} \cdot \frac{\partial S_{xx'}^{\text{st}}(\lambda)}{\partial \lambda} \quad (\text{*)}. \quad \text{其中 } S_{xx'}^{\text{st}}(\lambda) \text{ 为 } x \rightarrow x' \text{ 这一类对应的总力. } S_x^{\text{st}}(t) = -k_B \ln [P_x^{\text{st}}(t)].$$

⚠️ 第4节. 2D-费米子的碰撞是简并的. 在说明 S^{na} 可写成对称时，已使用了 3D. 未简并态的条件. 不可用 (*) 式说明可写成对称条件.

下面我们证明 S^{na} 和 $S^{\text{na}}(t)$ 均是简并的. 为此，我们定义对称矩阵 $k_{xx'}(t) = k_{x'x}(t+1) \cdot \frac{P_x^{\text{st}}(t)}{P_{x'x}^{\text{st}}(t)}$. 费米子的简并对应一个对称的矩阵. 这个主程与后文解题共用很多步骤. 设其能级分布为 P_x^{st} . 且有 $k_{xx'}(t) \cdot P_x^{\text{st}}(t) = \sum_{x''} k_{xx''} P_{x''x''}^{\text{st}}(t)$. $P_x^{\text{st}}(t) = \sum_{x''} k_{xx''} P_{x''x''}^{\text{st}}(t) = \sum_{x''} k_{x''x''} P_{x''x''}^{\text{st}}(t) = P_x^{\text{st}}(t)$. 定义这些新能级的原因是，利用对称性和简并性的对称判别更简单.

$$\text{不难验证: } S^{\text{na}}(x) = k_B \ln \frac{P_x(x)}{P_x^{\text{st}}(x)} \Rightarrow -S(x) = k_B \ln \frac{P_x^{\text{st}}(x)}{P_x(x)} \quad \exp(-\frac{S(x)}{k_B}) = \frac{P_x(x)}{P_x^{\text{st}}(x)}$$

$$\int \exp(-\frac{S(x)}{k_B}) \cdot P_x(x) dx = \int P_x(x) dx = 1 \Rightarrow \langle \exp(-\frac{S(x)}{k_B}) \rangle_F = 1$$

这表示对所有路径求和

$$S^{\text{na}}(x) = k_B \ln \frac{P_x(x)}{P_x^{\text{st}}(x)} \Rightarrow \text{同理，从这里可以推出 } \langle \exp(-\frac{S^{\text{na}}}{k_B}) \rangle_F = 1$$

结合之前给出的 $S^{\text{na}}(t)$ 表达式，立刻有 $\langle \exp[-\frac{1}{k_B} \int_{t_0}^{t_f} dt \cdot \frac{d \ln \lambda}{dt} \frac{S_{xx'}^{\text{st}}(\lambda)}{\partial \lambda}] \rangle_F = 1$. 这就称为 Hamata-Sasa 关系.

→ System with odd-parity variables.

在我们讨论的条件下，我们的路径依赖于时间反演不变性，然而对称性（简并性）是不对称的. 我们称这两类微扰为有时反演不变的/奇的.

比如，精确定位条件: $k_{xx'} P_x^{\text{st}} = k_{x'x} P_{x''x''}^{\text{st}}$. 若 x 为偶的，则 x 变换后没有行何变化，而 x' 为奇的，则反演后 $x \rightarrow x$, $x' \rightarrow x'$ ，都要反演.

若满足 $k_{xx'} = k_{x'x''}$ ，则有 $P_x^{\text{st}} = P_{x''x''}^{\text{st}}$. 反之，我们的偶数和奇数路径概率比对称性和简并性产生. 在 x 有奇对称性时，应有 $\text{Parity} \sim x(t+1)$ ，否则，

$$k_B \ln \frac{P_x(x)}{P_x^{\text{st}}(x)} = \alpha S^{\text{st}} + k_B \frac{n}{F} \ln \frac{k_{xx''}}{k_{x''x''}} - k_B \frac{n}{F} \int_{t_0}^{t_f} dt (E_{x''x''}^{\text{st}} - E_{xx''}^{\text{st}}) \quad \text{从而在 } k_{xx'} = k_{x'x''} \text{ 成立时, } \langle \exp(-\frac{1}{k_B} S^{\text{st}}) \rangle = 1 \text{ 成立.}$$

→ Trajectory prob. for Langevin Eq.

当 我们考虑的都是高阶的路径，在高路径间上相距很远，但又在考虑被 Langevin 方程驱动的连续状态时， $\frac{dx}{dt} = p_p F(x,t) + \overline{F(t)}$.