

Pg 6

Large Deviations - Theory & Practice.

→ Large Deviations In a Nutshell.

大部制改革推进 经济价值倒逼而不得不推的改革 选择性推的改革而被迫下推的改革 我们面对两个截然不同的事物：一个城市每天以上的干部辞职 改革进行了3天的效果(7月)

问改规则下而失败行的规则 $f=3/4$ 的部分是什么样子的？（我们可以称它为“严格”，而将 f 称为“留底”）。它的部分极容易构造出的。

$$P_{\text{d}}(T) = C \frac{\tau}{T} \cdot P^T \left(1 - \eta\right)^{T-\tau}.$$

$p_{\text{f}, \text{f}, \text{f}, \text{f}} = \frac{1}{2^{2M-1} (2\pi)^M}$, $\exp(-T - \frac{(f-f^*)^2}{2\sigma^2})$. 数据并不表明，在 $f \approx f^*$ 处这一假设是相配的。但在 f 远离 f^* 的情况下，这样的逼近是合理的。我们希望对这些带有平方项的函数

例如，我们在我们介绍的例子中，一个更好的近似是 $\lim_{t \rightarrow 0} -\ln p(f) = -f$ ，因为 $t \rightarrow 0 \Rightarrow t^{-1} \rightarrow \infty$, $p(f) \approx \exp(-t^{-1} f^2)$. 对于大数 t , f 将为 KL Divergence.

即 $P(T) = f_0 \cdot e^{-\frac{t}{T}} + (-f_1) \ln \frac{T}{T_0} + 1$, 其中 $P(T) = \exp(-T - 2f_1)$. 这样的一个表达式有时间常数 T 、指数次的上升和增大的关系, 都被认为是大偏振系统. f_0 和 f_1 为 rate function.

自上而下采样时容易忽略一些局部事件。所以我们可以认为这是一种更精确的计数方法。若将任工件的根部区域的展开，则它就会回忆出所有的事件。工件 = $\frac{f-f_0}{\Delta t}$

其中 $\tilde{G}_T^2 = \lim_{T \rightarrow \infty} T \cdot G_T^2$. 我们希望经过平移的具体形式, 这需要 cumulant generating function. $\phi^{(1)}(q; \gamma) = \ln(\exp T q f_T) = \ln(\exp T q f_T) = \ln(\exp T q f_T)$. 不过我们只关心 \tilde{G}_T^2 , 它随着 T 增加而增加. 为了研究这个 scaled CGF, $\psi^{(1)}(q) = \lim_{T \rightarrow \infty} \frac{1}{T} \ln \langle \exp(T q f_T) \rangle$. 不难证明从 scaled CGF 可以得到许多重要的信息. e.g. $\partial_q \psi^{(1)}(q; \gamma)|_{q=0} = f_T^2$, $\partial_q^2 \psi^{(1)}(q; \gamma)|_{q=0} = \tilde{G}_T^2$.

Gårding - Ellis Theorem 例題: $I(f) \leq I(f+q) + I(q)$ 的 Legendre 变换有误: $I(f) = \sup_{g \in \mathcal{G}} [I(f,g) - I(g,g)]$. 证明有一个简单的证明.

$$\begin{aligned} q(f, g) &= \lim_{T \rightarrow \infty} \frac{1}{T} \ln \int_{-\infty}^{+\infty} df \cdot p(f) \exp[-T(gf - f)] \\ &= \lim_{T \rightarrow \infty} \frac{1}{T} \ln \int_{-\infty}^{+\infty} df \cdot \exp[-T(gf - f)] = \sup_{(2\pi)^2} [g f - f]. \end{aligned}$$

→ Currents, Traffics and Other Observables

在此之前，我们已经介绍了几个重要的可观测量：`mean`, `q1`, `q3`, `stat`(λ)。它们都是从单例中派生而来的。大体而言，它们在研究序列时有很长一段时间的惯性。这些量都了解了，我们开始增强函数库。现在我们研究如何添加可观测量：一类称为 `static observables`，广泛的 `SO(3)` 变换。

$A(\vec{x}) = \int_0^T \partial_t y_t$, 其中 T 是微扰于 y 系统的时间, $\int_0^T dt \cdot S_{\text{pert}}^t$

被動物の「階級」

另一类可观测量 Dynamic observables. 它与经典力学不同, 则该类函数有关. 对 $\vec{x}(t) = \sum_{i=1}^n m_i x_i(t) \vec{e}_i$, $M(x)(\vec{x}) = \sum_{i=1}^n \delta_{m_i} \delta_{x_i}$.

是 d_{xx} 及反轉的 d_{xx}^* 這樣的問題叫作統計學家的 Integrated. Empirical. Curvature。它們和時間反復 π 一分子子關係。要得到 d_{xx} 例如應用 \ln 常數 $(d_{xx} = k_B \cdot \ln(\frac{E_{xx}}{E_{xx}^*}))$ 或整流後的兩端

对于两个不同时间的比值称为强度比， $f_{ij} = \frac{J_{ij}}{J_{ii}} = \frac{1}{T} \int_{t_0}^{t_0+T} dt \delta_{ij}^T(x(t))$ 。同样也可以定义 Current 的强度版本。 $J = J^{(0)} / T$ 。 $\bar{j}_{xx} = \frac{\int j_x(x) dx}{T} = \frac{n_x x - n_x \bar{x}}{T}$ 表示平均 Current。

但 $d\bar{j}_{xx}/dt$ 不是常数， $\partial \bar{j}_{xx}/\partial t \neq 0$ ，即 J 不是 time derivative。

虽然对 $j_{ij} - J^{(0)}$ steady state 不变，它们与测量的强度版本用法不同。

对于不同的 driving 与静止状态的强度（即 j_{ij} 的强度与 $J^{(0)}$ 为 1）的连接函数 $= q_i$ 的，下面做一个证明。首先对于平衡态的强度 j_{ij} 的贡献等于 $J^{(0)}$ 。从其中 $q_i = q_i^{(0)} + q_i^{(1)}$ 。 $J^{(0)}$ 有了 driving 了 J_{ij} ，这样的贡献被归功于 $q_i^{(1)}$ 。不过 $j_{ij} = q_i^{(0)} + q_i^{(1)}$ 在 T 上进行微扰论时，从 $j_{ij}(q_i) = q_i^{(0)}(q_i) + q_i^{(1)}(q_i)$ 。展开得 $q_i^{(1)}(q_i) = 4q_i^{(0)} + 4q_i^{(1)}$ 。 $q_i^{(1)}(q_i) = 4(q_i^{(0)} + q_i^{(1)})$ 。

对于 $J^{(0)}$ ， $J = \sup_{q_i} [q_i - J^{(0)}(q_i)] = -q^{(0)} + 4q^{(0)}q^{(1)}$ 。代入 $q^{(0)} = \frac{1}{2}x$ 。 $(j - J^{(0)}) = 2q^{(1)} = \frac{(j - J^{(0)})x}{2}$ 。

对于 $J^{(0)}$ ， $J = \sup_{q_i} [q_i - J^{(0)}(q_i)] = -q^{(0)} + 4q^{(0)}q^{(1)}$ 。则 J 为 Current 及 $d\bar{j}_{xx}/dt$ 的强度版本。

1. Large Deviations and Fluctuation Relations.

现在我们来推导和计算强度的偏差。对于 T 上时间 T 的强度偏差率。 $\beta_{j_{ij}}^{(0)} = S^{(0)} / T$ 。从 p_j 的概率关系： $\frac{p(j_{ij}^{(0)}, T)}{p(-j_{ij}^{(0)}, T)} = \exp\left(\frac{S^{(0)}}{k_B T}\right)$ 。

而 $p(j_{ij}^{(0)}, T) \propto p_{\text{tot}}^{(0)} \text{exp}(-T \cdot I(j_{ij}^{(0)}))$ 。从 $p_{\text{tot}}^{(0)}$ 有 $\ln(p_{\text{tot}}^{(0)}) \approx -I(j_{ij}^{(0)}) = -I(-j_{ij}^{(0)}) = -S^{(0)} / k_B$ 。

$q_i^{(0)}$ 为 T 。若 $j_{ij}^{(0)}$ 的分布是高斯的。则上式通过忽略高斯相位得： $I(j_{ij}^{(0)}) = \tilde{g}_i^{(0)} j_{ij}^{(0)}$ 是 rate function to SCAF 的分布。我们也可以直接从 SCAF 的形式写。

$q^{(0)}(q) = \sup_{j_{ij}} [j_{ij} q - I(j_{ij})] = \sup_{j_{ij}} [j_{ij} (q + \frac{1}{2}x) - I(-j_{ij})] = q^{(0)}(-q - \frac{1}{2}x)$ 。

2. Fluctuation Theorem for Currents.

石嘴山，我们证明了三个时间概率可以被分解至一个基态加上其驱动部分用于研究时间相关的性质。从而我们探讨这一类系统和水印系统的区别。我们假设：环境基态 P_{env} 。 $\exp(-S^{(0)}(0)/k_B) = P_{\text{env}}$ 。

这样，我们就能会推导于时间上的熵强度、强度、热力学的属性可以被分解到 i 和 j 的 Affinity。 $A_{ij} = K_B T \ln\left(\frac{\sum_i \exp(-\beta_i j_{ij})}{\sum_j \exp(-\beta_j j_{ij})}\right)$ 。在链状结构上是子“环”。即环境从节点到 i ，又回到 j 的过程。

这过程的熵强度和驱动基态上。 $S^{(0)}(x) = \sum_i C_i \ln A_{ij}$ 。 C_i 为 i 节点 / 环。从而，一整环上的熵产生量。 $S^{(0)}(x) = \sum_i S^{(0)}(i) + S^{(0)}_{\text{rem}} = \sum_i \ln A_{ij} + S^{(0)}_{\text{rem}}$ “remainder entropy”。而在链状路径。

且 $q^{(0)}(\bar{j}) = \lim_{T \rightarrow \infty} \frac{1}{T} \ln \left\{ \exp\left(-\bar{j} q^{(0)}(n_{\text{tot}})\right) \right\}$ 。当 $T \rightarrow \infty$ ，末节点的绝对熵 $S^{(0)}_{\text{rem}}$ 和驱动的熵强度 $\Delta S^{(0)}$ 都消失，只有驱动路上和的驱动项 $\Delta S^{(0)}(T)$ 。从 $p_{\text{tot}}^{(0)}$ 。 \bar{j} 为绝对的熵。

$$q^{(0)}(J) = \lim_{T \rightarrow \infty} \frac{1}{T} \ln \int d\bar{j} P_{\text{tot}}^{(0)} \exp(-\bar{j} q^{(0)}(n_{\text{tot}}))$$

$$= \lim_{T \rightarrow \infty} \frac{1}{T} \ln \int d\bar{j} P_{\text{tot}}^{(0)} \exp(-\bar{j} q^{(0)}(n_{\text{tot}}))$$

$$= \lim_{T \rightarrow \infty} \frac{1}{T} \ln \int dx P_x \exp(-\bar{j} q^{(0)}(n_{\text{tot}}))$$

$$= \lim_{T \rightarrow \infty} \frac{1}{T} \ln \int dx P_x \exp(-\bar{j} q^{(0)}(n_{\text{tot}})) = q^{(0)}(\bar{j})$$

说明 $q^{(0)}(J)$ 有 $J = A_{ij}/k_B T \leftrightarrow -\bar{j}$ 。下面我们就证明 $q^{(0)}(J)$ 和 $q^{(0)}(\bar{j})$ 中强度的对称性。

平均的：随着 dx/dt ，流动的流速为 $J_{\text{tot}}(x) = \langle j_{ij} \rangle = \frac{\partial q^{(0)}}{\partial q_{ij}}|_{q=0}$ 。这里， $q^{(0)}$ 是被称为名 i 节点上熵强度 A_{ij} 的函数。

在每个 A 的部分的偏导 $\frac{\partial \ln f_A}{\partial q} = \ln f_A - \ln \ln f_A$. 从而我们有: $L_{\text{Op}} = \frac{\partial^2 \ln f_A}{\partial q \partial A_p} |_{q=0, A=0}$. 利用上面的对称性, 我们有:

$$\begin{aligned} \frac{\partial \ln f_A}{\partial q} |_{q=0} &= \frac{\partial^2 \ln f_A}{\partial q \partial A_p} |_{q=0, A=0} \cdot (-A) \\ &= \frac{1}{f_A} \frac{\partial^2 \ln f_A}{\partial q \partial q_p} |_{q=0} - \frac{\partial^2 \ln f_A}{\partial q \partial A_p} |_{q=0, A=0} \cdot (-A) \\ \text{即 } q = A = 0. \text{ 我们得到的 "i" 上的 "Op" 是: } L_{\text{Op}} = \frac{1}{2k_B T} \frac{\partial^2 \ln f_A}{\partial q \partial q_p} |_{q=0, A=0} = 2 \text{ pA}. \end{aligned}$$

④ Tilting.

由前面的推导, 一个 q 和 A 的 scaled CGF 有非常重要的信息. 但很多时候, SCGF 只是直接计算, 我们希望得到一种称为 Tilting 的方法. 首先看 $\phi_x^{(1)}(q, t)$:

$$\phi_x^{(1)}(q, t) = \left\langle \exp(q \cdot T_{\text{Op}}) \mid x(t) = x \right\rangle = \int p_{x_1}^1 p_{x_2}^2 S_{x_1, x_2}^k \exp(q \cdot T_{\text{Op}}(t)) \text{ 原始的 CGF. } \phi_x^{(1)}(q, t) = \mathbb{E}_{x(t)}[\phi_x^{(1)}(q, t)]. \text{ 我们进行展开后, 有:}$$

$$\begin{aligned} \phi_x^{(1)}(q, t) &= \int p_{x_1}^1 \cdots S_{x_{n-1}, x_n}^k \exp(q \cdot d_{x_1} x_{n-1}) \exp(-k_{x_1}^{\text{out}}(t-t_1)) \cdots \exp(-k_{x_{n-1}}^{\text{out}}(t_{n-1}-t)) k_{x_n} \exp(-k_{x_n}^{\text{out}}(t_n-t)) p_{x_n}(t). \end{aligned}$$

$$= \int p_{x_1}^1 \cdots S_{x_{n-1}, x_n}^k \exp(-k_{x_n}^{\text{out}}(t-t_{n-1})) (k_{x_n} x_{n-1} \exp(q \cdot d_{x_n} x_{n-1})) \cdots (k_{x_1} x_0 \exp(q \cdot d_{x_1} x_0)) \exp(-k_{x_1}^{\text{out}}(t_1-t)) p_{x_1}(t).$$

例如, 从这里看, $\phi_x^{(1)}(q, t)$ 可以被写成一个路径积分的形式. 而且这个路径是由一个从 x 到 $x(t)$ 的过程给出的:

$$d\phi_x^{(1)}(q, t) = \sum L_{x(t)}(q_p, \dot{q}_p) dt_p \quad \text{其中 } L_{x(t)} \text{ 为力学量或 } L_{x(t)}(q) = \sum k_{x_i} \exp(d_{x_i} q_i) \cdot x_i \dot{x}_i. \quad \text{显然, } L_{x(t)} \text{ 不一定满. 且 } L_{x(t)}(q) = 0. \text{ 即使 } \phi_x^{(1)}(q, t) \text{ 并非归一化的.}$$

在 $L_{x(t)}$ 不变的情况下, 估计主频率的偏移: $\phi_x^{(1)}(q, t) = \mathbb{E} [\exp(i t \omega + L_{x(t)})]_{x(t) = p_{x(t)}}. \quad \text{从而, } \phi_x^{(1)}(q, t) \text{ 的变化主要依赖于 } L_{x(t)} \text{ 的变化而没有受到 } q \text{ 的影响. 从而我们有:}$

$$\begin{aligned} \phi_x^{(1)}(q, t) &= \exp(i t \omega + \lambda_{\max}(q)). = \psi^{(1)}(q) = \lambda_{\max}(q). \quad \text{从上, } \psi^{(1)}(q) \text{ 的偏移主要由 } L_{x(t)} \text{ 的偏移决定. 从而我们有:} \\ \text{而在振荡过程中还有两个新的偏移项: 先是 } L_{x(t)} \text{ 的平均偏移 } \text{der}(L_{x(t)}, \lambda) = \frac{d}{dq} \lambda_{\max}(q) \lambda^2 = 0. \quad \text{由于 } \lambda \neq 0 \text{ 时 } \lambda_{\max}(q) \text{ 的 } L_{x(t)} \text{ 的平均偏移的偏移. 然而, } \lambda_{\max}(q) = 0. \end{aligned}$$

考虑到, $g(x, q) = \frac{d}{dq} \lambda_{\max}(q), \lambda'(q) = 0. \quad \Rightarrow \text{对 } q \text{ 的 } g \text{ 为 0. 从而有:}$

$$\begin{cases} \frac{d}{dq} g(x, q, q_1) = \frac{\partial g}{\partial q} \frac{\partial q}{\partial q_1} + \frac{\partial g}{\partial q_1} = 0 \\ \frac{\partial}{\partial q} g(x, q, q_1) = \frac{\partial g}{\partial q} \left(\frac{\partial q}{\partial q_1} \right)^2 + \frac{\partial g}{\partial q_1} \frac{\partial q}{\partial q_1} + 2 \frac{\partial^2 g}{\partial q \partial q_1} \cdot \frac{\partial q}{\partial q_1} + \frac{\partial^2 g}{\partial q_1^2} = 0. \end{cases} \quad \text{利用这个, 我们可以求出 } \lambda_{\max}(q) \text{ 的 } -\tilde{\lambda}_1 = \tilde{\lambda}_1 \text{ 为:}$$

另外一个问题是使用对称性计算 $\lambda_{\max}(q)$. 定义 $\tilde{x}_{x(t)} = S_{x(t)}^k + \alpha t \cdot L_{x(t)}$. α 为一个待定的常数. 从而 $\tilde{x}_{x(t)}$ 是偶函数. 对 $\tilde{x}_{x(t)}$ 的最大半径值 $|t| + \alpha \lambda_{\max}(q) = \tilde{\lambda}_{\max}(q)$

将这个作用在 $\tilde{x}_{x(t)}$ 的奇数的项 $\tilde{x}_{x(t)}^{(n)}$ 上. 从上, 对于很大的 n , 我们有: $\tilde{x}_{x(t)}^{(n)} \sim (\tilde{\lambda}_{\max})^n \cdot \phi_{\max}$.

⑤ Example: Michaelis-Menten Reaction Scheme.



该概率为 $\frac{P_{\text{out}}}{P_{\text{in}}} = \exp\left(\frac{1}{kT}(-\epsilon + \mu_A + \mu_B)\right) = \exp\left(-\frac{1}{kT}\epsilon\right)$, 其中 ϵ 是一个分子与另一个分子之间的能量差. 为了方便写出方程, 我们设值: $\begin{cases} k_1^+ = w_1 \cdot \exp((2\mu_A - \epsilon)/2kT) \\ k_1^- = w_1 \cdot \exp(\epsilon/2kT) \\ k_2^+ = w_2 \cdot \exp(-\epsilon/2kT) \\ k_2^- = w_2 \cdot \exp((2\mu_B + \epsilon)/2kT) \end{cases}$. 然后有增加:

$\frac{dp_{\text{out}}}{dt} = k_1^+ P_{\text{in}} + k_2^+ P_{\text{in}} - (k_1^- + k_2^-) P_{\text{out}}$ (因为 k_1^+ 和 k_2^+ 的和是 P_{in})
 $\frac{dp_{\text{in}}}{dt} = k_1^- P_{\text{out}} + k_2^- P_{\text{out}} - (k_1^+ + k_2^+) P_{\text{in}}$ (因为 k_1^- 和 k_2^- 的和是 P_{out})

计算出其概率 $p_{\text{out}} = \left(1 + \frac{k_1^+ + k_2^+}{k_1^- + k_2^-}\right)^{-1} \approx \frac{\exp(\frac{1}{kT}(\mu_A - \epsilon))}{\exp(\frac{1}{kT}(\mu_B + \epsilon))}$. 此时, 产物 B 的生产率为: $\langle \dot{n}_B \rangle = k_2^+ p_{\text{in}} - k_1^- \rightarrow \frac{p_{\text{in}} - p_{\text{out}}}{p_{\text{in}} - p_{\text{out}}} = \frac{k_2^+}{k_1^-}$.

然后我们应用大数定律理论, 假设在 CDF , 我们对于不满足酶向酶的 $0/1$ 等价条件得到条件 CDF. 具体而言, 对于 q , 有 $\Phi(q, t) = \frac{1}{n} \sum_{i=1}^n \exp(g_i - \alpha/2) \cdot P_{\text{out}, i}(t)$.

你可以把这看成两个东西不同的期 current. 从而将 CDF 中的物理路徑測量展开. 但这里直接从 Master 方程入手:

$\frac{d(\text{不满足 } q(n-\alpha/2)) \cdot P_{\text{out}}}{dt} = k_1^- \cdot \left(\exp(g(n-1/2)) \cdot \exp(g/2) \cdot P_{\text{in}} \right) + k_2^+ \cdot \left(\exp(g(n-1/2)) \cdot \exp(g/2) \cdot P_{\text{in}} \right)$. 另一途径用路徑, 从 P_{in} 我们可以得到 $q(n-1/2)$ 的变化.

$\frac{d(\frac{g_0}{g_1})}{dt} = g_{2,1} \left(\frac{du}{dt} \right)$. $g_{2,1} = \begin{pmatrix} -(k_1^+ + k_2^-) & k_1^+ k_2^- + 2k_2^+ \\ 2k_1^+ + 2^- k_2^- & -(k_1^+ + k_2^-) \end{pmatrix}$. $u = \exp(g/2)$. 一步是将 g scaled. CDF 从 g 到 u 的转换值. 不过首先对 g 取反. $z^{1/2} = \frac{k_1^- k_2^+}{k_1^+ + k_2^-}$ ($g = q - \frac{\alpha/2}{k_1^- k_2^+} - 1$). 上式中的 z 不变. 下式是 g 的 CDF:

$\Phi^{(n)}(q, t) = \text{不满足 } q(n) \cdot [P_{\text{out}, n}(t) + P_{\text{in}, n}(t)] = \frac{1}{n} \exp(g(n)) \cdot P_{\text{out}, n}(t) = \Phi_0(q) + e^{-q/2} \phi_1(q) \approx \exp(t \lambda \max(q))$. 定义 $\bar{n} = N/t$. 不对称性 $\psi^{(n)}(q) = \lambda \max(q)$. 并且 $\lambda \max(q) = \lambda \min(q) = \lambda \min\left(\frac{e^q}{e^{q+\alpha/2}} - 1\right)$. 利用 $\lambda \max(q)$ 的近似式或近似表达 $\lambda \max(q) = \sqrt{\frac{1}{4k_1^+ k_2^-} \cdot \exp(2q/\alpha)}$. $q \rightarrow \infty$. 则 $\lambda \max(q)$ 的近似式成立. 但 $\langle \dot{n} \rangle = d\lambda \max/dq |_{q=0} = \ln \frac{2\bar{n}}{N^{1/2} k T}$. $I(q) = 2\bar{n} \left(\ln \frac{2\bar{n}}{N^{1/2} k T} + 1 \right)$.

Example 2: Fluctuation Relations in a model of kinesin.
Clustering:

在许多生物系统中一个主要的驱动因素是——但研究大都是单独进行的——不同蛋白. 你会不断追求某段时间, 以期让这些蛋白发挥作用. 但往往大都是这些蛋白同时作用的. 从而你必须识别所有的蛋白和纤维. 从另一条路子, 则计算它们的生成和死亡的速率则非常简单. 所以, 可以尝试直接模拟 $\Phi(x, q, t)$ 和它的“簇群”
 对于概率密度守恒的强弱, 模拟更简单的次席或指派给的参数停留时间. 牛顿方程不能适用吗? 但 $\Phi(x, q, t)$ 与系统的概率密度并不等同, 所以如何对其进行模拟是一个问题. 一种用于解决此问题的方法称为 clustering. 其他方法有类似于从零——我们同时讨论 N 个位. 为此, 我们设如下:

- 位置 x : $K_{x,0}(q) = K_x \exp(q \Delta x)$. • 位置 x : $K_{x,0}^{out}(q) = \text{Int}_{x,0} \cdot K_{x,0}(q)$.
 - 位置 x 留驻时间分布: $P_x(t, q) = K_x^{out}(q) \cdot e^{-pc - K_x^{out}(q)t}$. • 权重/weights: $\gamma_{x,0}(t, q) = \exp[(K_x^{out}(q) - K_x^{in}(q))t]$.
 利用这些数据得: $\Phi_x(t, q, t) = \int P_x(t, q) \cdot \frac{1}{K_{x,0}(q)} \cdot P_{\text{in}}(t + \tau, q) \cdot K_{x,0}^{out}(q + \tau) \cdot \frac{K_{x,0}(q + \tau)}{K_{x,0}^{out}(q + \tau)} \cdot P_{\text{out}}(t + \tau, q + \tau) \cdot \gamma_{x,0}(t + \tau, q + \tau) \cdots \frac{K_{x,0}(q_1)(q_1)}{K_{x,1}^{out}(q_1)} \cdot \cdots \cdot P_{\text{in}}(t + \tau_{N-1}, q_N) \cdot P_{\text{out}}(t + \tau_N, q_N) \cdot \gamma_{x,0}(t + \tau_N, q_N)$.

我们首先对它进行微分操作，为此，我们构造一个名为 clone 的 $N \gg 1$ 。不难想到， t 为 x 的状态时 x^t 表示 x 在 t 时刻的值。第一次对 x 的微分操作。

- 对 x 做第一次微分操作，得到 \dot{x}^t ， \dot{x}^t 为所有 t 的 x 导数

- 重复 \dot{x}^t 的微分操作， \ddot{x}^t 为 x 的二阶导数。 $P_x(\dot{x}^t) = \frac{\text{exp}(q)}{\text{exp}(q) + \text{exp}(-q)}$ 是二阶导数。

- 将 \dot{x}^t 不同于 t 时的值重新设置为 \dot{x}^{t+1} 。 $\dot{x}^{t+1} = P_x(\dot{x}^t)$ 并且和 \ddot{x}^t 一起更新。

- 循环由一段时间的框架 $\tau_{\text{cycle}} = \exp[-(k_{\text{out}}^{\text{opt}} q - k_{\text{in}}^{\text{opt}}) \Delta t]$

- 根据框架调整 clone 。具体而言，应这样设置 $y = L \dot{x}_{\text{cycle}} + \varepsilon$ 。 $\varepsilon \sim U(0, 1)$

- 将 clone 的微分操作设为 N

- 得到一个 rescaling factor。 $x = u / (N + q - 1)$

以上算法的正确性和唯一性是自然的，但其待得的特征值： $\lambda_1, \lambda_2, \dots, \lambda_N$ 与 Δt 可以不同，这取决于方程的特征值的稳定性。

对于 CDF 的强弱近似： $P_x(q, t) = (x_1, x_2, \dots, x_N)$ 。
N.B.: scaled CDF 为 $\tilde{P}_x(q) = -\frac{1}{\Delta t} \ln(x_1, \dots, x_N)$.

→ Levels of Large Deviations

在前面，我们利用大偏差理论研究了函数的静态测量 (static) 和动态测量 (dynamic)。但有时我们希望处理的是动态的过程，这时，我们需要从不同层级上的大偏差原理。

- level 1 处理的是函数的光滑部分，e.g. $f(x)$ 的偏差。

- level 2 处理一些静态跳跃量 (与经验分布上的时间有关)。通过 empirical vector 行为： $\hat{f} = f_{\text{obs}}$ 。 \hat{f}_x 为 x 上的经验速率。

- level 3 处理动态的速率，即 $\hat{f} = (x_1, x_2, \dots, x_N)$ 上的跳跃量。

为了处理不同层级上的大偏差原理，我们需要引入所谓的 Contraction Principle。直观理解：当我们增加和减小 x 的 rate-function 为 $I^{(0)}(x)$ ， x 附近的偏差 $y = f(x)$ ， y 的 rate function 为：

$$I^{(1)}(y) = \inf_{x: f(x)=y} I^{(0)}(x) \quad \text{直到} x, y \text{的偏差由 } I^{(1)} \text{ 描述的值由 } x \text{ 对应的“最可能条件”决定。}$$

对于弱平稳过程，我们可以做一个“Level 2.5”，即 empirical vector $\hat{f} = f_{\text{obs}}$ 的 empirical jump frequency。 $r_{x,y} = \frac{\max(x, y)}{T}$ 的频率。对于由弱平稳过程得到的转移矩阵，Level 2.5 很重要，因为一些多态可观察到，e.g. 跳变。的大部分都可以从中看出。因此我们将在第 Level 2.5 的 rate function。

这个量既不是静态，也不是时间相关的。 $r_{x,y}$ 为简单起见，我们称其 empirical stationary 为 $\tilde{r}_{x,y}$ 。 $\tilde{r}_{x,y} = \frac{1}{T} r_{x,y}$ 。

随着 T 的增大， $\hat{f} \rightarrow P_x^{\text{st}}$ 。 $r_{x,y} \rightarrow \text{var}(P_x^{\text{st}})$ 。我们希望做一个辅助的度量过程。这个过程中的 jump rate 为 $r_{x,y} = \tilde{r}_{x,y} f(x)$ 。（注意 $\tilde{r}_{x,y} = \text{var}(P_x^{\text{st}})$ ）。

相当于是 \hat{f} 强度的 $r_{x,y}$ 和 \hat{f} 底下过程的 $r_{x,y}$ 。即 \hat{f} 的强度。 $\tilde{r}_{x,y}^{\text{out}} = \sum_{x'} \tilde{r}_{x,x'}$

$$\left\{ \begin{array}{l} \text{若 } y=0, \text{ 则 } \hat{f} \text{ 为 } \hat{f}_{\text{obs}} \text{ 时 } \text{done} \text{ 状态。} \\ \text{若 } y=1, \text{ 不做任何操作。} \\ \text{若 } y>1, \text{ 将 } \hat{f} \text{ 中的 } x \text{ 为 } \hat{f}_{\text{obs}} \text{ 时 } \text{done} \text{ 状态。} \end{array} \right.$$

那么对于固定时间点，是否要跳出状态 i 的概率与转移矩阵由跳跃 t 下的概率分布（或者 t 向概率过渡的那一刻）为：

$$\frac{P_{ij}}{P_{ii}^*} = \left(\frac{\pi_i}{\pi_i^*} \frac{f_{ii}(x_1)}{f_{ii}^*(x_1)} \right) \left(\frac{\pi_j}{\pi_j^*} \exp \left(-(\tilde{\lambda}_{x_1}^{out} - \tilde{\lambda}_{x_1}^{in})(t_{j|i} - t_1) \right) \right) \quad (t_{j|i} = T_j)$$

$$= \exp \left[-T_j \ln \left(\tilde{\lambda}_{x_1}^{in} \ln \frac{f_{ii}^*}{f_{ii}} - \tilde{\lambda}_{x_1}^{out} + \ln \pi_i \right) f_{ii} \right].$$

即得，我们有： $P(f, \tilde{f}, \pi) = P(f, \tilde{f}, \pi^*) \cdot \left(\frac{P_{ij}}{P_{ii}^*} \right) = \frac{P_{ij}}{P_{ii}^*} = \exp \left[-T_j \cdot I^{(1)}(f, \tilde{f}) \right]$. 其中 $I^{(1)}(f, \tilde{f}) = \sum_i \left(\tilde{\lambda}_{x_1}^{in} \ln \frac{f_{ii}^*}{f_{ii}} - \tilde{\lambda}_{x_1}^{out} + \ln \pi_i \right) f_{ii}$.

这个使用的是跳跃的 jump rate.

而前面的表达式我们同样可以得到。 $P(f, T) = \exp \left[-T \cdot I^{(1)}(f, \tilde{f}) \right]$. $I^{(1)}(f) = \inf_{\tilde{f}} I^{(1)}(f, \tilde{f})$.

因此 $I^{(1)}(f) = \inf_{\tilde{f}} I^{(1)}(f, \tilde{f})$.

至于 current： $\tilde{\lambda}_{x_1}^{in} = \tilde{\lambda}_{x_1}^{out} f_{ii} - \tilde{\lambda}_{x_1}^{in} f_{ii}^*$. 由于它的 rate function 与原率函数相同，且由 $\tilde{\lambda}_{x_1}^{in}$ 确定，所以 $\tilde{\lambda}_{x_1}^{out} = -\lambda_{x_1}$. 我们有以下的 rate function.

$\phi(\tilde{f}, \tilde{f}, \pi) = \sum_i \left[I^{(1)}(f, \tilde{f}) + \frac{1}{2} \lambda_{x_1}^2 (\tilde{\lambda}_{x_1}^{in} f_{ii} - \tilde{\lambda}_{x_1}^{in} f_{ii}^* - \lambda_{x_1}^2) \right]$. 通过求解其极值我们得到： $I^{(1)}(f, \tilde{f}) = I^{(1)}(f, \tilde{f}^*)$. $\tilde{f}^*_{ii} = \lambda_{x_1} \exp \left(\frac{1}{2} \lambda_{x_1}^2 \right)$.