

# 题目描述

## A. 虫口模型与Logistic映射

1. 对于迭代方程

$$x_{n+1} = 1 - \mu x_n^2$$

分析不同的  $\mu \in (0, 2)$  下  $x_n$  的长时间行为，以及其与初值  $x_0 \in (-1, 1)$  的关系。（2分）

2. 将上述的方程换成

$$x_{n+1} = \cos x - \mu x_n^2$$

合理选择  $\mu, x_0$  的区间，并分析  $x_n$  的长时间行为。（1分）

3. 比较两种情况，你发现了什么？（1分）

## B. 开心消消乐

在一个  $L \times L$  的网格（即每行每列均有  $L$  个格子）上定义如下的消消乐游戏：

1. 在最开始，格子上没有任何的方块。
2. 每次挑选任意一个格子，放上去一个方块。每放上去一个方块，系统开始演化一个时间步。一个时间步内的演化规则见后面一条。
3. 如果一个格子上的方块数目大于等于 4，则消去 4 个方块，并记录一次消去，这四个方块会移动累加到上下左右的 4 个格点（它们各自方块数 +1），（如果有一个方块的两个邻居同时消去并给到它，则它的方块数量 +2，也就是说影响是叠加的；考虑开放边界条件，即如果一个格子在边界发生消去，则有一个或者两个方块移动出去了）。每次同时消去所有当前高度大于等于 4 的格子，并记录下总的消去次数。直到场上没有任何格子的方块数  $\geq 4$ ，这一个时间步结束。
4. 每一步的得分  $s$  即为这一步的总消去次数。

1. 选取网格大小  $L = 32$ ，演化足够多的时间步，并记录网格平均方块密度  $n$ （ $n = \frac{N}{L^2}$ ，其中  $N$  是场上的方块总数）随着演化时间  $t$  的关系。你发现了什么？（2分）
2. 选取并固定一个合适的系统尺寸  $L$ （取决于你的计算能力），统计长时间演化时，每步得分的频率分布  $P(s)$ 。你发现了什么规律？（2分）
3. 选取多个不同的系统尺寸  $L$  重复（2）的过程，验证你发现的统计规律。系统的尺寸对这一规律有什么影响？（1分）
4. 你能解释你在（B）中发现的规律吗？有什么别的思考？（1分）

# 算法浅析

## A. 虫口模型与Logistic映射

本题目考察了迭代方程和Logistic映射的一些性质。该题所用算法简单，将 $x_n$ 的值代入方程，得到新的 $x_{n+1}$ 值，重复这一过程，即可得到 $x_n$ 的序列。

具体来说，本程序通过 `logistic_map` 重复这一过程，并将 $x_n$ 序列的值输出。

## B. 开心消消乐

本题的实现关键在于如何快速找到大于等于4的格子，也即需要消去的格子。

在 `B.py` 中，我们使用了一个 `numpy` 数组来表示网格，并在 `exist_4_or_more` 对 $x,y$ 坐标进行检索，找到大于等于4的格子。

在 `B_tree.py` 中，我使用深度搜索(BFS)的方法进行搜索，找到大于等于4的格子。伪代码如下：

```
def find_4_or_more(L,gridll,x,y,s):
    if gridll[x][y] < 4:
        return
    if gridll[x][y] >=4 :
        delete_block(L,gridll,x,y)
        s[0] += 1
        if x >=1:
            find_4_or_more(L,gridll,x-1,y,s)
        if x < L-1:
            find_4_or_more(L,gridll,x+1,y,s)
        if y >=1:
            find_4_or_more(L,gridll,x,y-1,s)
        if y < L-1:
            find_4_or_more(L,gridll,x,y+1,s)
```

# 结果及分析

## A. 虫口模型与Logistic映射

### 迭代方程一 ( $x_{n+1} = 1 - \mu x_n^2$ )

不妨选取 $x_0 = 0.5$ , 选取 $\mu = 0.01, 0.5, 1, 1.5, 1.99$ , 画出 $x_n$ 的长时间行为。代码运行结果如下:

由上图可以看出, 当 $\mu$ 很小的时候,  $x_n$ 迅速收敛到一个稳定值; 当 $\mu$ 增大的同时,  $x_n$ 的收敛速度变慢或难以收敛,  $x_n$ 的波动幅度变大, 呈现出更多的无规律性、无周期性。

不妨选取不同的 $x_0$ , 画出 $x_n$ 的长时间行为, 研究其与 $x_0$ 初值的关系:

$x_0 = 0$ :

$x_0 = -0.5$ :

## 附录：源码

## A. 虫口模型与Logistic映射