

"勇敢的青年啊，快去创造奇迹!"

→ Stochastic Efficiency

对于热机而言，由 Carnot 定理给出的效率上限当然是有意义的！因为它来自于热力学的基本定律，而并不来自于“热力学第二定律”等假设。

在统计，我们不通过做功定义效率，而是称之为“所需总能耗”。（所需总能耗 = 总的熵产生），而我们从热机中抽取热功，从而热机的熵要减少，从而我们即可定义一个热机的效率。

$\eta = -S^{in}/S^{out}$ ，对于热 = 功 / Carnot 定理，只有 $\eta_C \leq 1$ 。

对于热 = 功而言，我们可定义其热机效率 $\eta = -S^{in}/S^{out}$ ，为了研究其性质，首先应研究其熵流关系。

(注：有一般的熵流中，)

$$P(S^{in}, S^{out}) / P(-S^{in}, -S^{out}) = \exp(\frac{S^{in} + S^{out}}{k_B})$$

注意，有另一种，我们则这个新的效率需要满足满足对称性 $S(x) = -S(x)$ 。

于是我们可推导出：

$$\begin{aligned} p(S^{in}, S^{out}) &= \int dx \cdot \delta(S^{in} - S^{in}(x)) \delta(S^{out} - S^{out}(x)) \cdot P(x) \\ &= \int dx \cdot \delta(S^{in} - S^{in}(x)) \delta(S^{out} - S^{out}(x)) \cdot \exp(S^{in}(x)) P(x) \\ &= e^{S^{in}/k_B} \int dx \cdot \delta(S^{in} + S^{in}(x)) \cdot \delta(S^{out} + S^{out}(x)) \cdot P(x) \\ &= \exp(S^{in}/k_B) \cdot P(-S^{in}, -S^{out}). \end{aligned}$$

在极限的解下，由平衡态出发，我们有：

$$\frac{\exp(-I(j^{in}, j^{out}), T)}{\exp(-I(j^{in}, j^{out}), T)} = \exp(T \cdot (j^{in}, j^{out}) / k_B). \quad \text{同时可得，则有 rate function 之间的函数：} -I(j^{in}, j^{out}) + I(j^{in}, j^{out}) = j^{in} + j^{out} / k_B$$

即 rate function 可由热力学结果给出， $I(j) = \min_{j^{in}, j^{out} : j^{in}/j^{out} = j} I(j^{in}, j^{out}) = \min_{j^{in}} I(j^{in}, -j^{in}/j)$ 。

注意，在 $I(j^{in} = j_0^{in}, j^{out} = j_0^{out})$ 处，我们有 $I = 0$ 。

⇒ $I(j_0 = -j_0^{in}/j_0^{out}) = \min_{j^{in}} I(\cdot, \cdot) = 0$ ，因此有一个 ensemble 的平均熵效率上，熵产生达到最小值这是显然的。

我们有另一组数：对于 $j_0 = 1$ 时的情况，有 $I(j_0^{in}, j_0^{out}) = I(-j_0^{in}, -j_0^{out})$ ，从而 $I(j_0^{in}, -j_0^{in}/q)$ 是 j_0^{in} 的偶函数，从而它的数值

从而， $I(q) = I(j_0^{in}, j_0^{out}) |_{j_0^{in} = j_0^{out}} = 0$ ，且也， $I(q) = \min_{j_0^{in}} I(j_0^{in}, -j_0^{in}/q) \leq I(j_0^{in} = -j_0^{in}/q) |_{j_0^{in} = 0} = I(j_0^{in} = j_0^{in}/q) = I(q)$ 。

从而证明了 $I(q)$ 在 $I(q)$ 处取最大值。换言之，Carnot 效率是随机热机效率不可达到的。

下面我们可以具体计算 rate function，记 j_0^{in}, j_0^{out} 的 scaled CGF 为 $\psi(j_0^{in}, j_0^{out}) (q^{in}, q^{out}) = \lim_{t \rightarrow \infty} \frac{1}{t} \ln \langle \exp(j_0^{in} S^{in} + j_0^{out} S^{out}) \rangle$

定义 $f \sim \ln q^{out} \psi(j_0^{in}, j_0^{out}) (q + q^{out}, q^{out})$ ，从而对 S.C.G.F. 取变换：

$$\begin{aligned}
Z_p &= \inf_{j_s^{in}} I(j_s^{in}, -n j_s^{in}) \\
&= \inf_{j_s^{in}} \sup_{q_{in}, q_{out}} [q_{in} j_s^{in} - q_{out} (-j_s^{in}) - \psi(j_s^{in}, j_s^{out}) (q_{in}, q_{out})] \\
&= \inf_{j_s^{in}} \sup_{q_{in}, q_{out}} [j_s^{in} (q_{in} + q_{out}) - \psi(j_s^{in}, j_s^{out}) (q_{in}, q_{out})] \quad \text{let } q = q_{in} + q_{out} \\
&= \inf_{j_s^{in}} \sup_q [q j_s^{in} - f(q)] \quad \text{下面引入一个辅助变量 } q', \text{ 从而有最后一层求极值 } q' = 0. \\
&= -\sup_{j_s^{in}} [q(j_s^{in}) - \sup_{q'} [q(j_s^{in}) - f(q)]] \quad q' = 0 \\
&= -f(0) = -\inf_{q_{out}} \psi(j_s^{in}, j_s^{out}) (q_{out}, q, q_{out})
\end{aligned}$$

注意：而求极值后将回到自身

特别地，我们取 j_s^{in}, j_s^{out} 为独立的高斯随机变量的情形，在这个情形下有 $\psi(j_s^{in}, j_s^{out}) (q_{in}, q_{out}) = \frac{1}{2} (\tilde{\sigma}_{in}^2 q_{in}^2 + \tilde{\sigma}_{out}^2 q_{out}^2 + 2\tilde{C}_{in,out} q_{in} q_{out}) + j_s^{in} q_{in} + j_s^{out} q_{out}$
 利用上面给出的方法进行求解有： $I(j) = \frac{1}{2} \frac{(j_s^{in} q + j_s^{out} q)^2}{\tilde{\sigma}_{in}^2 q^2 + 2\tilde{C}_{in,out} q + \tilde{\sigma}_{out}^2}$ 这是 Scaled Cof 的初始性， $\psi(j_s^{in}, j_s^{out}) (q_{in}, q_{out}) = \psi(j_s^{in}, j_s^{out}) (-\tilde{C}_{in} - q_{in}, -\tilde{C}_{in} - q_{out})$ 我们会马上解出
 $j_s^{in} = \tilde{\sigma}_{in}^2 + \tilde{C}_{in,out}$ ， $j_s^{out} = \tilde{\sigma}_{out}^2 + \tilde{C}_{in,out}$ ，可进一步求解结果。

→ Uncertainty Relations
 在定理4，我们使用熵不等式 bound 任意一个 empirical current 的熵不等式的称为不确定性关系。不确定性关系是不等于一个“精确”的，熵不等式的方法，通常要低熵的熵。
 具体而言，我们会收集一个 emp. current 子，以及不在一段时间内总共有 n 个的熵不等式，它定义为 $p(s^{tot}) / p(-s^{tot}, T) = \exp(s^{tot}/k_B)$ ，下面证明：

$$\begin{aligned}
p(s^{tot}, T) &= \int dx. \delta(s^{tot} - s^{tot}(x)) \delta(T - T(x)) p(x) \\
&= \int dx. \delta(s^{tot} - s^{tot}(x)) \delta(T - T(x)) \exp(s^{tot}(x)/k_B) \\
&= \int dx. \delta(s^{tot} + s^{tot}(x)) \delta(T - T(x)) \exp(s^{tot}(x)/k_B) \\
&= \int dx. \delta(s^{tot} + s^{tot}(x)) \delta(T - T(x)) \exp(s^{tot}(x)/k_B) \\
&= \exp(s^{tot}/k_B) \cdot p(-s^{tot}, T)
\end{aligned}$$

这个证明利用到了 Current 在时间反演下的熵的不确定性产生的特性。

我们取 - 熵不等式在熵不等式的熵不等式。 $p(s^{tot}, T) = (1 + \exp(-s^{tot}/k_B)) p(s^{tot}, T)$ ，可证明：

$$p(s^{st}, T) = p(s^{st+1}, T) + p(-s^{st+1}, -T). \text{ 类似}$$

$$\int_0^{+k_0} ds^{st+1} \int_{-k_0}^{+k_0} dT \cdot p(s^{st+1}, T) + \int_0^{-k_0} ds^{st+1} \int_{-k_0}^{+k_0} dT \cdot p(-s^{st+1}, -T) = 1. \text{ 类似利用归一化, 可得 } \langle T \rangle.$$

$$\begin{aligned} \langle T \rangle &= \int_0^{+k_0} ds^{st+1} \int_{-k_0}^{+k_0} dT \cdot T \cdot p(s^{st+1}, T) \\ &= \int_0^{+k_0} ds^{st+1} \int_{-k_0}^{+k_0} dT \cdot T \cdot p(s^{st+1}, T) \cdot (1 - \exp(-s^{st+1}/k_0)) \\ &= \int_0^{+k_0} ds^{st+1} \int_{-k_0}^{+k_0} dT \cdot T \cdot p(s^{st+1}, T) \cdot \frac{1 - \exp(-s^{st+1}/k_0)}{1 + \exp(-s^{st+1}/k_0)} \\ &= \langle T \cdot \tanh\left(\frac{s^{st+1}}{k_0}\right) \rangle^+ \end{aligned}$$

$$\text{使用类似的方法, 可以直接有: } \langle s^{st+1} \rangle = \left\langle s^{st+1} \cdot \tanh\left(\frac{s^{st+1}}{k_0}\right) \right\rangle^+.$$

$$\text{利用 Schwartz 不等式有: } \langle T \rangle^2 = \left(\left\langle T \cdot \tanh\left(\frac{s^{st+1}}{k_0}\right) \right\rangle^+ \right)^2 \leq \langle T \rangle^+ \cdot \left\langle \tanh^2\left(\frac{s^{st+1}}{k_0}\right) \right\rangle^+.$$

$$\text{从而可得 } \sigma_T^2 = \langle T^2 \rangle - \langle T \rangle^2 \geq \langle T^2 \rangle - \langle T \rangle^+ \cdot \left\langle \tanh^2\left(\frac{s^{st+1}}{k_0}\right) \right\rangle^+ \geq \langle T^2 \rangle - \langle T \rangle^+ \cdot \tanh^2\left(\frac{s^{st+1}}{k_0}\right) = \langle T^2 \rangle \left(1 - \tanh^2\left(\frac{s^{st+1}}{k_0}\right)\right)$$

$$\text{从而有所有不确定关系: } \frac{\sigma_T^2}{\langle T \rangle^2} \geq \frac{2}{\exp(s^{st+1}/k_0) - 1}$$

$$\frac{\sigma_T^2}{\langle T \rangle^2} \geq \frac{2k_0}{s^{st+1}}, \quad T \ll k_0 / s^{st+1}$$

这实际上满足平均场条件下的高温极限。特别地, 当这里的 s^{st+1} 足够大时, 所以研究 T 值的表达式有:

这样的不确定关系可以被解释为 current.

例如, 若 $J(x)$ 为 J current 的线性组合: $J(x) = \sum_i \lambda_i J_{i,0}(x)$.

且 $C_{op} = \langle J_{i,0} \rangle_p - \langle J_{i,0} \rangle_p^2$ (相关矩阵), 和 $k = \frac{1}{2} (\exp(s^{st+1}/k_0) - 1)$

则所有不确定关系为: $\sigma_T^2 \geq \langle T \rangle^+ \cdot k$

$$\Rightarrow \left\langle \sum_i \lambda_i J_{i,0}(x) \right\rangle_p = \left\langle \sum_i \lambda_i J_{i,0}(x) \right\rangle_p \cdot \left\langle \sum_j \lambda_j J_{j,0}(x) \right\rangle_p \geq \frac{1}{2} \left\langle \sum_i \lambda_i J_{i,0}(x) \right\rangle_p \left\langle \sum_j \lambda_j J_{j,0}(x) \right\rangle_p$$

特别地, 若我们讨论 J 为 J_0 时, 代入可得:

$$\text{第一次} = \sum_{op, ps} (C_{op} C_{ps} \cdot \langle T_0 \rangle C_{ps} \cdot \langle T_0 \rangle)$$

$$= \sum_{op, ps} (C_{op} \cdot \langle T_0 \rangle C_{ps} \cdot \langle T_0 \rangle)$$

$$= \sum_{op, ps} (C_{op} \cdot \langle T_0 \rangle \cdot \langle T_0 \rangle)$$

$$= \sum_{op} (C_{op} \cdot \langle T_0 \rangle \cdot \langle T_0 \rangle)$$

$$\text{第二次} = \sum_{op} \lambda_{op} \langle T_0 \rangle C_{ps}$$

$$= \sum_{op, ps} C_{op}^T \cdot \langle T_0 \rangle \cdot \langle T_0 \rangle \cdot C_{ps}^T \cdot \langle T_0 \rangle$$

$$= \left(\sum_{op} C_{op}^T \cdot \langle T_0 \rangle \cdot \langle T_0 \rangle \right)^T$$

$$\Rightarrow \text{从而, 所有不确定关系} \sum_{op} \langle T_0 \rangle C_{op}^T \cdot \langle T_0 \rangle = \frac{1}{2} \left(\sum_{op} \langle T_0 \rangle C_{op}^T \cdot \langle T_0 \rangle \right)^2 \geq 0. \text{ 或者 } \sum_{op} \langle T_0 \rangle C_{op}^T \cdot \langle T_0 \rangle \leq k$$

对于时间很短的情况取 $T_{\alpha}^{st} = \lim_{T \rightarrow 0} \langle T_{\alpha} \rangle / T$. $\sigma^2 = [\hat{G}_{\alpha\beta}^2] = \lim_{T \rightarrow 0} \langle G_{\alpha\beta}^2 \rangle / T$. 此时有: $\sum_i T_{\alpha}^{st} (G_{\alpha\beta}^{st})^{-1} T_{\beta}^{st} \leq \sigma^2 / \sigma_{\alpha\alpha}$

我们首先引入一个概念: T 对 i 是 Current 的 rate function 的近似下式 bound 注: $T_{ij} \leq \sum_{\alpha\beta} \frac{(I_{\alpha\beta} - T_{\alpha\beta}^{st})}{4k_B T_{\alpha\beta}^{st}} \frac{1}{\sigma_{\alpha\alpha}}$ 其中 $\begin{cases} T_{\alpha\alpha}^{st} = k_B (P_{\alpha\alpha}^{st} - K_{\alpha\alpha} \times P_{\alpha\alpha}^{st}) \\ T_{\alpha\beta}^{st} = 2k_B T_{\alpha\beta}^{st} \sinh^2 \frac{I_{\alpha\beta}^{st}}{\sigma_{\alpha\alpha}} = T_{\alpha\alpha}^{st} \frac{I_{\alpha\beta}^{st}}{I_{\alpha\alpha}^{st}} \end{cases}$

这个区又有: $\sum_{\alpha\beta} \langle i_{\alpha\beta} \rangle_{\alpha\beta}^{st} = \langle i_{\alpha\beta} \rangle$, $\langle i_{\alpha\beta} \rangle_{\alpha\beta}^{st} = \langle i_{\alpha\beta} \rangle$. 对于 $i_{\alpha\beta}$ 的近似值, 对 $I_{\alpha\beta}^{st}$ 使用高斯近似从 $i_{\alpha\beta}$.

因此 $\langle i_{\alpha\beta} \rangle_{\alpha\beta}^{st} = \sum_{\alpha\beta} \frac{(I_{\alpha\beta}^{st} - T_{\alpha\beta}^{st})^2}{4k_B T_{\alpha\beta}^{st}} = \sum_{\alpha\beta} \frac{(I_{\alpha\beta}^{st} - T_{\alpha\beta}^{st})^2}{4k_B T_{\alpha\beta}^{st}} \frac{I_{\alpha\beta}^{st}}{I_{\alpha\alpha}^{st}} = \sum_{\alpha\beta} \frac{(I_{\alpha\beta}^{st} - T_{\alpha\beta}^{st})^2}{4k_B T_{\alpha\beta}^{st}} T_{\alpha\beta}^{st} \frac{I_{\alpha\beta}^{st}}{I_{\alpha\alpha}^{st}}$ 所以我们有这个高斯的近似正对 $I_{\alpha\beta}$ 的上界的近似.

由于 $i_{\alpha\beta}$ 是正的, 还可以得到几个不等式. 对于 $j = \sum_{\alpha\beta} \langle i_{\alpha\beta} \rangle_{\alpha\beta}^{st}$ 和 $\langle i_{\alpha\beta} \rangle$ 我们有: $T_{ij} \leq T_{\alpha\beta}^{st} = \frac{(I_{\alpha\beta}^{st} - T_{\alpha\beta}^{st})^2}{4k_B T_{\alpha\beta}^{st}} \frac{I_{\alpha\beta}^{st}}{I_{\alpha\alpha}^{st}}$

对于 $\langle i_{\alpha\beta} \rangle$ 显然有: $T_{ij} \leq T_{\alpha\beta}^{st} = \frac{(I_{\alpha\beta}^{st} - T_{\alpha\beta}^{st})^2}{4k_B T_{\alpha\beta}^{st}}$

+ 注意: 在简化的模型 $\psi(q) = q^2 \psi_1 + q^4 \psi_2$ 的情况下, 使用平均场近似 T_{ij} 从简化的.

Application of Uncertainty Relations.

在一个自由粒子上运动的自由粒子. 行走速度 $v = \langle i \rangle$. 定义在位置上的施加力 f . 从而得到力的近似为 $T_{st}^{st} = W^{chem} - f v$. W^{chem} 是分子运动使用化学势的功率.

定义 ATP 的消耗率 (与 ATP 消耗率有关的平均能量回收比这个 Current). $T_{\alpha} = \langle i_{\alpha} \rangle$. $\langle i_{\alpha} \rangle = \alpha \langle i_{\alpha} \rangle$. 定义该粒子的机械功率: $P_0 = \frac{f v}{W^{chem}} = \frac{f v}{f v + T_{st}^{st}}$

利用 ATP 消耗率 $\langle i_{\alpha} \rangle$ 的不确定关系: $\frac{\sigma_i^2}{(\langle i_{\alpha} \rangle)^2} \geq \frac{2k_B}{T_{st}^{st}} \Rightarrow T_{st}^{st} \geq 2k_B (\langle i_{\alpha} \rangle)^2 / \sigma_i^2$

$\Rightarrow P_0 \leq \frac{f v}{f v + 2k_B (\langle i_{\alpha} \rangle)^2 / \sigma_i^2} = \frac{1}{1 + 2k_B (\langle i_{\alpha} \rangle)^2 / (f v \sigma_i^2)}$ 由 $T_{st}^{st} \geq 2k_B (\langle i_{\alpha} \rangle)^2 / \sigma_i^2 \Rightarrow \Delta P^2 \langle i_{\alpha} \rangle^2 \geq f v^2 \Rightarrow \langle i_{\alpha} \rangle^2 \geq f v^2 / \Delta P^2$ 从而进一步放缩

$P_0 \leq \frac{1}{1 + 2k_B f v / (f v^2 \Delta P^2)}$ 不确定关系的最大允许, 它依赖于平均 Current 上.

类似的论证可应用于其他模型, 例如前面提到的 kinesin model.

First Passage Time.

现在我们考虑一个具有 Current $\langle i \rangle$ 的粒子, 我们定义 T_{fp} 为这个粒子的第一通过时间. 我们定义 $T_{fp} = T_{fp} / \langle i \rangle$. 下面我们证明: T_{fp} 满足一个不确定关系: $\sigma_{T_{fp}}^2 / \langle T_{fp} \rangle^2 \geq 2k_B / T_{st}^{st}$

这个 Current $\langle i \rangle$ 满足的大原理: $P(I, T) = \exp(-T \mathcal{L}(I, T))$. 现在我们把这个大原理“反过”, 我们假设 $\langle i \rangle$ 是正的, 而 T_{fp} 是正的, 反过来说, $\langle i \rangle$ 是正的, 所以我们可以 T_{fp} 也满足一个大原理. 假设我们有:

$P(I, T_{fp}, T_{fp}) \propto \begin{cases} \exp(-T_{fp} \mathcal{L}(T_{fp}, T_{fp})) & \text{if } T_{fp} > 0 \\ \exp(T_{fp} \mathcal{L}(-T_{fp}, T_{fp})) & \text{if } T_{fp} < 0 \end{cases}$

这个并非乱猜。你可以看出这个 rate function 和例1的 p.c.f. 有类似。

$$p(J_{t_{fp}}, I_{t_{fp}}) = \exp[-I_{t_{fp}} \cdot I(J_{t_{fp}}/I_{t_{fp}})]$$

$$\left\{ \begin{aligned} p(J_{t_{fp}}, J_{t_{hr}}) &= \exp[-J_{t_{hr}} \cdot I(J_{t_{fp}}/J_{t_{hr}})] \\ &= I(J_{t_{fp}}/J_{t_{hr}}) \cdot J_{t_{hr}} = I_{t_{fp}} \cdot I(J_{t_{hr}}/I_{t_{fp}}) \Rightarrow I_{t_{fp}}^{(hr)}(t_{fp}) = t_{fp} \cdot I^{(hr)}(t_{fp}) \end{aligned} \right.$$

注意：这两项之间有一定的影响。第一个指数在 t_{fp} 时刻 J 为 $J_{t_{hr}}$ 的概率，而第二个指数在 t_{fp} 时刻 J 为 $J_{t_{hr}}$ 的概率。但 $J_{t_{hr}}$ 固定，故并仍然可以加上正项的自前估计。
这个是不对称的。 t_{fp} 和 $J_{t_{hr}}$ 都是正项的。因此，我们假设两个 rate function 是正项的。

同时我们所以这两个 scaled c.f.

$$\left\{ \begin{aligned} \psi^{(hr)}(q) &= \lim_{t_{hr} \rightarrow +\infty} \frac{1}{t_{hr}} \ln \langle \exp(q J_{t_{hr}}) \rangle \\ \psi^{(fp)}(q) &= \lim_{t_{fp} \rightarrow +\infty} \frac{1}{t_{fp}} \ln \langle \exp(q I_{t_{fp}}) \rangle \end{aligned} \right.$$

它们之间有联系：
 $\psi^{(fp)}(q) = -\psi^{(hr)}(q)$ 其中 t 代表 t^+ 的两个分支。下面进行证明。

$$\psi^{(hr)}(q) = q J^* - I(q^*) \quad I(q^*) = q$$

接下来的证明，作者使用了非常迷惑的语言： t_{fp}^* "corresponds to" $1/J^*$ 。当然，这两个东西是 $I(q^*)$ 和 $I^+(t_{fp}) = q$ 确定的。而在之前我们得到的 $I_{t_{fp}}^{(hr)}(t_{fp}) = t_{fp} \cdot I(t_{fp})$ 。 $q^* = 1/J^*$ 这个点是不成立的。但合我不待而知的一件事是。
作者为什么后面默认了这一点。

$$\left\{ \begin{aligned} \psi^{(fp)}(q) &= q \cdot t_{fp}^* - I^+(t_{fp}^*) \quad I^+(t_{fp}^*) = q \end{aligned} \right.$$

不管怎样，让我们从 $t_{fp}^* \leftarrow 1/J^*$ 开始证明。它作：

$$\psi^{(fp)}(-t_{fp}^*) = -(q \cdot t_{fp}^* - I^+(t_{fp}^*)) = -q + \frac{1}{t_{fp}^*} I^+(t_{fp}^*) = -q + \frac{1}{t_{fp}^*} q = -q$$

从中间可以证明，而这个证明也与我们将 $\psi^{(hr)}$ 在 t_{fp} 处的导数与 $\psi^{(fp)}$ 在 0 附近的导数联系起来。

通过求 scaled c.f. 的导数，我们立刻有：
 $I(q^*) = \frac{1}{t_{fp}^*}$ $\tilde{G}^2 = t_{fp}^* \tilde{G}_{t_{fp}^*}^2 = \frac{\tilde{G}_{t_{fp}^*}^2}{t_{fp}^*}$

对于一些特定的 Current (特别地)，由于转移矩阵 T 的不变性，这使 t_{fp} 对应的 c.f. 具有初值： $\psi^{(fp)}(q) = q \cdot t_{fp}^* - I^+(t_{fp}^*) = q - I^+(t_{fp}^*)$

之前对于任意 Current 的 rate function 定义的导数 $I(q^*)$ 可以写为：
 $I(q^*) = I_{hr}(t_{fp}^*) = \frac{(t_{fp}^* - I^+(t_{fp}^*))}{t_{fp}^*} \tilde{G}_{t_{fp}^*}^2$

→ Fully Irreversible Processes.

在这样的过程中，我们通常有所谓 "微扰可逆" / Microscopic Reversibility 性质。即 $x \rightarrow x'$ 的转移矩阵 $T(x, x')$ 和 $x' \rightarrow x$ 的转移矩阵 $T(x', x)$ 相等。然而一些系统并不符合此假设，简单起见，举一个例子：有一一维布朗粒子，最初时刻 $t=0$ 在 L_0 处运行， L_0 处有挡板。在某 $t=t_{crr}(t_{fp})$ ， L_0 处挡板突然撤走，从而移动到 L_1, L_f 处。

在这样的过程中，与对任意微扰中，从而 $\langle \exp(-W/k_B) \rangle = 1$ ，而自由能 $A_F = -T \log \langle \exp(-W/k_B) \rangle = 0$ ，从而 $\langle \exp(-W/k_B) \rangle = 1$ 违反。

为了解得这一结论，我们需要看什么时候我们打破微扰可逆假设。称一条路径 γ 是微扰可逆的，若 $p_{\gamma} > 0$ 。若微扰可逆不成立，则存在 $p_{\gamma}(x) > 0$ 的路径， $p_{\gamma}(x) = 0$ 。

上面例子中这样的路径对应于（反向路径中）在 L_0 处后，粒子位于 L_0, L_f 之间的那些路径。对这样的反向路径，我们对应的正向路径不能到达，从而我们得

表达正向路径 γ 上的反微扰可逆为：

$$p_{\gamma}(x) = \begin{cases} p_{\gamma}(x) & \text{if } \gamma \text{ is reversible} \\ 0 & \text{otherwise} \end{cases}$$
 同时我们有：

$$\langle \exp(-S^{\text{time}}/k_B) \rangle = \int p_{\gamma}(x) \cdot \exp(-S^{\text{time}}/k_B) = \int p_{\gamma}(x) \cdot p_{\gamma}(x) = p_{\gamma}(x)$$
 即所有可逆路径在反向路径中出现的概率。

在我们这个例子中， $\langle \exp(-S^{\text{time}}/k_B) \rangle_F = L_0/L_F = p_{\gamma}$ 。对于我们的例子是显然正项的。

解一个列子, 这是一个可逆的 L 系统. 对于 $k \leq L$, $x \rightarrow (x, 1)$ 和 $(x, 1) \rightarrow x$ 都可行. $L \rightarrow 2$ 可行, 但 $2 \rightarrow L$ 不行. 我们称 $L \rightarrow 2$ 为 fully / absolutely irreversible 保证所有参与的路径具有相同的性质. 且 $x \rightarrow (x, 1)$, $x \in I(1, 2)$ 都不产生熵. 又有 $L \rightarrow 1$ 禁止, 从而对于 $I(1, 2)$ 内所有路径, 它可逆的概率与可产生熵联系起来: $\int_{t=0}^t dt \cdot p_t \cdot \exp(-\sigma(t)/k_B) = p^{tot}(t)$.

而 $p^{tot}(t)$ 的表达式需要指定. $\frac{dp^{tot}}{dt} = p^{tot}(t) \cdot (-R^{tot}, k_B)$
 另一种史密列子是具有吸收态的模型. 若一条路径的熵产生为 0, 则其反向路径一定不合法. 可以仿照类似分析.

→ Optimal. Protocols

设一个系统有 manipulation protocol. $\{x_{\lambda(t)}\}$ 控制. $\{x_{\lambda(t)}\}$ 与 $\{x_{\lambda(t+1)}\}$ 确定. 我们考虑找 $w^{disc} = w$ of 最小的 manipulation. (1) 保证不同可增加的能量又不同样出发的功 w .
 考虑系统的近邻性近似. 此时有: $w = \frac{dF}{dt} + w^{disc}(t)$. $w^{disc}(t)$ 可以被写成: $w^{disc}(t) = \sum_p g_p(x(t)) \cdot \frac{d\lambda_p}{dt} \cdot \frac{dp}{dt}$. 子称为 "广义摩擦因子". 是时变半正定阵.
 设 $x_{\lambda(t)} = \frac{\partial x_{\lambda(t)}}{\partial \lambda}$. All $g_p(x) = \frac{1}{k_B} \int_0^t dt \cdot C_p(t; \lambda)$. 其中 $C_p(t; \lambda) = \left(x_{\lambda(t)} - x_{\lambda(t-1)} \right) \cdot \left(x_{\lambda(t)} - x_{\lambda(t-1)} \right)^{eq}$. 每一个 C_p 都对应着平衡态上对 x 的期望.
 且 $\sum_p C_p(t; \lambda) = 0$. 这保证了 $w^{disc}(t) = 0$.

$$g_p(x) = \frac{1}{k_B} \int_0^t dt \cdot C_p(t; \lambda).$$

$$w = \frac{dF}{dt} + w^{disc}(t) \Rightarrow w^{disc}(t) = w - \frac{dF}{dt}$$

$$F = k_B T \ln Z \Rightarrow \frac{dF}{dt} = -k_B T \cdot \frac{1}{Z} \cdot \frac{d(Z \exp(-\beta F(t)))}{d\lambda} \cdot \frac{d\lambda}{dt} = -\frac{1}{Z} \exp(-\beta F(t)) \cdot \frac{d\lambda}{dt} \cdot \frac{dF}{d\lambda}$$

$$= -\sum_p \frac{d\lambda_p}{dt} \langle x_{\lambda(t)} \rangle_{x_{\lambda(t)}} = -\sum_p \frac{d\lambda_p}{dt} \langle x_{\lambda(t)} \rangle_{x_{\lambda(t)}}^{eq}$$

标准前对 Linear Response Theory 的应用. 在恒定的系集的概率下. 可计算出 $x_{\lambda(t)}$ 对平衡态的偏离可写为:

$$\langle x_{\lambda(t)} \rangle_{x_{\lambda(t)}} - \langle x_{\lambda(t)} \rangle_{x_{\lambda(t)}}^{eq} = \sum_p \int_{-\infty}^t K_{op}(t-t'; \lambda^{(0)}) \cdot (\lambda_p(t) - \lambda^{(0)}). \quad \text{其中 } \lim_{t \rightarrow -\infty} \lambda(t) = \lambda^{(0)}. \quad \lambda(t) = \lambda^{(0)} \Theta(-t) \exp(\lambda t).$$

利用与相关函数之间的关系.

$$K_{op}(t; \lambda) = -\frac{\partial}{\partial \lambda} \frac{1}{k_B T} \frac{d}{dt} C_p(t; \lambda).$$

$$LHS = \sum_p \int_{-\infty}^t -\frac{\partial}{\partial \lambda} \frac{1}{k_B T} \frac{d}{dt} C_p(t; \lambda) \cdot (\lambda_p(t) - \lambda^{(0)})$$

$$= \sum_p \int_{-\infty}^t -\frac{1}{k_B T} \frac{d(\lambda_p(t) \cdot C_p(t; \lambda^{(0)}))}{dt} \cdot (\lambda_p(t) - \lambda^{(0)}) + \sum_p \int_{-\infty}^t \frac{d\lambda_p(t)}{dt} \cdot (C_p(t; \lambda^{(0)})) \cdot (\lambda_p(t) - \lambda^{(0)})$$

$$\text{从而 } w^{disc}(t) = \frac{1}{k_B T} \sum_p \frac{d\lambda_p}{dt} \int_{-\infty}^t dt' \cdot C_p(t-t'; \lambda^{(0)}) \cdot \frac{d\lambda_p(t')}{dt'}$$

$$= \frac{1}{k_B T} \sum_p \frac{d\lambda_p}{dt} \int_0^t dt' \cdot C_p(t'; \lambda^{(0)}) \cdot \frac{d\lambda_p(t')}{dt'} \Big|_{t'=t-t}.$$

假设相变 $C_p(t; \lambda^{(0)})$ 随 t 迅速衰减. 换言之, 不在任何时间区间内有长程关联. 从而我们被允许忽略 $\frac{d\lambda_p(t')}{dt'} \Big|_{t'=t-t} = \frac{d\lambda_p}{dt} - T \cdot \frac{d^2 \lambda_p}{dt^2} + O(t^2)$
 在一定的条件下, 可认为相关函数 T 是常数. 从而 $w^{disc}(t)$ 可改写成 $w^{disc}(t) = \sum_p \frac{d\lambda_p}{dt} g_p(\lambda^{(0)}) \frac{d\lambda_p}{dt}$.

对于一些定则。例如在高度和位置相同的简谐振子的布朗运动。 $\frac{dx}{dt} = -\mu_p \cdot k \cdot (x-l) + g(t)$ $\langle g(t) \rangle = 0$ $\langle g(t)g(t') \rangle = 2\mu_p k_B T \delta(t-t')$

给出解可知，布朗运动是 $\frac{\partial S(x)}{\partial t} = -k(x-l)$ $\frac{\partial S(x)}{\partial t} = \frac{1}{2} k(x-l)^2$
 而解对应的价值问题 $\Rightarrow dV/dt = \text{Const.}$ $C(x, t) = k_B T \cdot \exp(-\mu_p k t)$ $\Rightarrow g(x, t) = \begin{pmatrix} 1/\mu_p & 0 \\ 0 & (\mu_p k)^2 \end{pmatrix}$

从几何与物理的角度，Optimal Protocol 的变分是绝热的。 $\{\lambda(t)\}$ 所成的空间内的曲线长度为 $L[\lambda] = \int_0^T dt \sqrt{\sum_{ij} g_{ij}(\lambda(t)) d\lambda_{ij}^2/dt}$

利用 C-S 不等式可得 $\text{width} T \geq L^2$

→ Martingales

指一过程 $x(t)$ 。对于 $t=t_1 < t_2 < \dots$ 有给定的 t_1, t_2, \dots 的序列对 $x(t)$ 进行估计。若 $\langle x(t) | x(t_1), x(t_2), \dots \rangle = x(t_1)$ 。则称该随机过程为鞅。换言之，给定 $x(t_1)$ 的序列 $\{x(t_1)\}$ 的估计是 $x(t_1)$ 。或者说鞅是一个“没有漂移”的过程。若某一随机时刻 t 可由已知的过程 $x(t_1), t_1 < t$ 中已有的信息来确认是否进行，则称 t 为鞅的停时。

有一重要定理称为 Doob 定理。它宣称 $\langle x \rangle_{t \leq \text{stop}} = x(t_0)$ 。要使用它，应至少满足下列条件之一。

- 停时有界 $t_{\text{stop}} \leq \dots$
- 平均停时有界 $\langle t_{\text{stop}} \rangle < \infty$ 且有界 $|x(t_{\text{stop}}) - x(t_1)| \leq C$
- 过程有界 $|x(t)| \leq C, t \leq t_{\text{stop}}$

不满足以上条件的例子包括一个对称随机游走的停时。

鞅论的主要应用有：对于处于稳态的系统 $\exp(-S^{\text{stop}}(t)/k_B)$ 是鞅。于是，若能识别性，我们只需计算 $\langle \exp(-S^{\text{stop}}(t)/k_B) | \exp(-S^{\text{stop}}(t_1)/k_B) \rangle$

$\exp(S^{\text{stop}}(t)/k_B) = \frac{P_{\vec{x}}}{P_{\vec{x}}^{\text{eq}}} = \frac{P_{\vec{x}_0} P_{\vec{x}_1} \dots}{P_{\vec{x}_0} P_{\vec{x}_1} \dots}$ 用 \vec{x}_i 表示 t_i 到 t_{i+1} 间的轨迹。因此各 Δt_i 间的轨迹 独立同分布或称独立。 $S^{\text{stop}}(t) = S_1 + S_2 + \dots$

从而计算 $\langle \exp(-S^{\text{stop}}(t)/k_B) | \exp(-S^{\text{stop}}(t_1)/k_B) \rangle = \frac{\int d\vec{x}_1 \dots d\vec{x}_t P_{\vec{x}} \exp(-S^{\text{stop}}(t)/k_B) \delta(S^{\text{stop}}(t) - S_1)}{\int d\vec{x}_1 \dots d\vec{x}_t P_{\vec{x}} \delta(S^{\text{stop}}(t) - S_1)}$
 $= \frac{\int d\vec{x}_1 \dots d\vec{x}_t P_{\vec{x}_1} \dots P_{\vec{x}_t} \exp(-S_1/k_B) \exp(-S_2/k_B) \dots \delta(S^{\text{stop}}(t) - S_1)}{\int d\vec{x}_1 \dots d\vec{x}_t P_{\vec{x}_1} \dots P_{\vec{x}_t} \delta(S^{\text{stop}}(t) - S_1)}$
 $= \frac{\int d\vec{x}_1 \dots d\vec{x}_t P_{\vec{x}_1} \dots P_{\vec{x}_t} \exp(-S_2/k_B) \dots \delta(S^{\text{stop}}(t) - S_1)}{\int d\vec{x}_1 \dots d\vec{x}_t P_{\vec{x}_1} \dots P_{\vec{x}_t} \delta(S^{\text{stop}}(t) - S_1)}$

代入 $\frac{P_{\vec{x}_2} | \vec{x}_1}{P_{\vec{x}_2} | \vec{x}_1 \dots P_{\vec{x}_t}} = \exp(S^{\text{stop}}(t_2)/k_B)$ 有

$\langle \exp(-S^{\text{stop}}(t)/k_B) | \exp(-S^{\text{stop}}(t_1)/k_B) \rangle = \exp(-S_1/k_B) \cdot \frac{\int d\vec{x}_2 \dots d\vec{x}_t P_{\vec{x}_2} | \vec{x}_1 \dots P_{\vec{x}_t} | \vec{x}_1}{\int d\vec{x}_2 \dots d\vec{x}_t P_{\vec{x}_2} | \vec{x}_1 \dots P_{\vec{x}_t} | \vec{x}_1} = \exp(-S^{\text{stop}}(t_1)/k_B) \int d\vec{x}_2 \dots d\vec{x}_t P_{\vec{x}_2} | \vec{x}_1 \dots P_{\vec{x}_t} | \vec{x}_1$
 $= \exp(-S_1/k_B) \cdot \int d\vec{x}_2 \dots d\vec{x}_t P_{\vec{x}_2} | \vec{x}_1 \dots P_{\vec{x}_t} | \vec{x}_1$

Population Genetics.

下面我们考虑和一个群体的选择性的作些对比。一个核心理念是：我们指出的是对应于“群体适应度”的研。
我们将种群中的个体上称为其繁殖性的特性称为*表型*。从一个 $N^{tot}(t_0) \gg 1$ 的种群进行无性繁殖。繁殖是一分为二的。
在某一时刻，种群有 $N^{tot}(t)$ 个个体。对于每个个体，我们用其*表型* x 和*祖先集合*（称为“谱系”）来研究它。
在繁殖中，种群数目立即翻倍或减半。一种简单选择模型即保持不变，而每一代，移除一个其他个体。我们用在 $N(t)$ 时同胞的祖先集合。它的时间从 $N(t_f) \rightarrow N(t_0)$ 年减。
现在我们考虑一个 clone。即初始种群中一个个体的所有后代。繁殖这些后代有的个体死亡（在环境的种群中，我们暂不考虑对谱系的个体移除）。

- 谱系选择：从初始种群一个谱系向随机其谱系中一个。
- 选择选择：从 t_f 时刻种群中选择一个谱系。

设 p_x 为某样表型*表型* x 的*表型* p_x 的个体的*谱系*。△ 谱系指的是从根到叶的一条路径的*谱系*。 p_x 为 t_f 时刻*表型* x 的个体数目。则：
对同胞选择 $p_x^{ret} = n_x / N(t_f)$ 。这是显然的。对于谱系，以 $\frac{1}{N(t_0)}$ 的概率选中一棵树。 $w = \frac{1}{N(t_0)}$ 的种群选中谱系 p_x 的叶子。 $w \cdot p_x^{chr} = \frac{2^T}{N(t_0)} \cdot n_x$ 选中 p_x 的*谱系*。
定义种群的*谱系* $\Lambda = \frac{1}{2} \ln [N(t_f) / N(t_0)]$ 。两个*表型* x 和 y 的*谱系*有*谱系*。 $p_{p_x}^{ret} = \exp [T \cdot (\tilde{h}_p - \Lambda)] \cdot p_{p_x}^{chr}$ 。 $\tilde{h}_p = \frac{1}{2} \ln 2$ 。
在这里， $p_{p_x}^{ret}$ 和 $p_{p_x}^{chr}$ 是互为正向、反向*谱系*。而 $T(\tilde{h}_p - \Lambda)$ 类似于*谱系*。

下面我们估计某一*表型*的*适应度*。它可以定义为拥有某一*表型*的个体的期望*谱系*数目。然而这可以修改计算。我们仍如下定义：
定义*表型* x 的 fitness landscape / *适应度表型*。 $h_x = \frac{1}{2} \ln \frac{N(t_f) \cdot p_x^{ret}}{N(t_0) \cdot p_x^{chr}} = \Lambda + \frac{1}{2} \ln \frac{p_x^{ret}}{p_x^{chr}} \Rightarrow p_x^{ret} = \exp [T(h_x - \Lambda)] p_x^{chr}$ 。
利用 $p_{p_x}^{chr} = p_{p_x}^{chr} / p_{p_x}^{chr}$ 和 $p_{p_x}^{ret} = N(t_0) / N(t_f)$ 。 $2^T \cdot p_{p_x}^{chr}$ 可以给出 h_x 的*谱系*。 $h_x = \frac{1}{2} \ln 2 \cdot 2^T p_{p_x}^{chr}$ 。
下面考虑*谱系*表型切换 / phenotype switching 现象。它描述了在选择压力下种群中个体*表型*变化的现象。设个体*表型*从 $x' \rightarrow x$ 的切换速率为 $k_{xx'}$ 。在切换时，一个个体又有 $\exp(dx_{xx'})$ 的*谱系* $(dx_{xx'} / dt)$ 。定义一个*谱系*的*表型*路径 $\gamma = (x_0, t_0), (x_1, t_1), \dots, (x_n, t_n), t_f$ 。设*表型*为 x 时，个体的*谱系*为 r_x 。以*谱系*表型切换的个体。
其期望的*谱系*为： $N_x = \exp(r_x(t_f - t_0)) \cdot \prod_{i=0}^{n-1} (\exp(r_{x_i}(t_{i+1} - t_i) + dx_{x_i, x_{i+1}})) = \exp[\sum_{i=0}^{n-1} r_{x_i}(x_i) + \sum_{i=0}^{n-1} dx_{x_i, x_{i+1}}(x_i)]$ 。
在 t_0 是在 x 上的*谱系*时间。而 $r_{xx}(x)$ 为 $x \rightarrow x$ 的*谱系*切换率。

显然，一个种群*表型*路径的*谱系*可用前述*谱系*路径的*谱系*度导出。从 t_0 到 t_f 时该种群数目 $N^{tot}(t_f) = \int dx \cdot N_x \cdot p_x \cdot N^{tot}(t_0)$ 。
谱系 $\Lambda = \lim_{T \rightarrow \infty} \frac{1}{T} \ln \langle N_x \rangle = \lim_{T \rightarrow \infty} \frac{1}{T} \ln \left\langle \exp \left[\sum_{i=0}^{n-1} r_{x_i}(x_i) + \sum_{i=0}^{n-1} dx_{x_i, x_{i+1}}(x_i) \right] \right\rangle$ 。它是*谱系* r_x 和 $dx_{xx}(x)$ 的 scaled CoT。从而可计算*谱系* rate function。 $2 \cdot f(x)$ 。
有 $\Lambda = \Lambda^{(chr)}(x, h) = \sup_{f_x} \left[\sum_{i=0}^{n-1} r_{x_i} f_{x_i} + \sum_{i=0}^{n-1} dx_{x_i, x_{i+1}} f_{x_i} - 2 f(x_f) \right]$ 。极值处的 x 有其他用处。