

III. Fokker-Planck-Gleichung für ein System mit einer dynamischen Variab.
mit

$$\frac{\partial}{\partial t} P(x, t) = - \frac{\partial}{\partial x} J(x, t)^{\text{Stat}}$$

$$J(x, t) = \left(V^W(x) - \frac{\partial}{\partial x} V(x) \right) P(x, t)$$

im Gleichgewicht gilt $J=0$

$$\Rightarrow P(x, t) \rightarrow P^{\text{eq}}(x)$$

$$P^{\text{eq}}(x) \sim e^{-\Phi(x)}$$

mit $\Phi(x) = \ln V(x) - \int_c^x dx' \frac{V'(x')}{V(x')}$

III. 6. Fokker-Planck-Gleichung für
wechselwirkende Partikel in
überdämpftem Zustand
(Smoluchowski-Gleichung)

Ausgangspunkt

Langevin-Gleichung für ein System aus Brownischen Teilchen mit potentieller Energie

$U(\{v^N\}, t)$: Winkelwinkel, äußerer Föder
 $\{v^N\} = v_1, \dots, v_N$

Überdämpft Langevin-Gleichung

$$\ddot{\theta}_i = -\gamma_i \dot{\theta}_i + \frac{1}{m} \vec{F}_i(U(v^N), t) + \frac{1}{m} \vec{f}_i(t)$$

($\ddot{\theta}_i = \ddot{v}_i$)

$\gamma_i = \frac{G\pi\eta R_i}{m_i}$

$\vec{F}_i = -\nabla_{\theta_i} U(\{v^N\}, t)$

$\langle f_i(t) f_j(t') \rangle = \delta_{ij} \delta(t-t') \Gamma$

mit: $\gamma_i = \gamma$, $\Gamma_i = \Gamma$

Umstruktur als verallgemeinerte Langevin-G.

$$-\nabla_{\theta_i}$$

$$\dot{N}_i = -\frac{1}{8m} \nabla_i U(\{\underline{x}^k\}, t) + \frac{1}{8m} f_i(t)$$

aktiver Punkt

$3N$ dynamische Variablen: $N_{i,\alpha}$ $\alpha = x, y, z$
 $i = 1, \dots, N$

Ahrensen der Kinas-Noyal-Kraft.

$$K_i^{(A)} = -\frac{1}{8m} \nabla_i U - \frac{k_B T}{8m} f_i(\{\underline{x}^k\}, t)$$

$$\text{FDT: } \frac{\Gamma}{2} = 8 k_B T m , \quad \frac{k_B T}{8m} = D$$

$$K_i^{(2)} = \frac{1}{8m^2} \delta_{ij} \frac{\Gamma}{2}$$

$$= D \delta_{ij}$$

\Rightarrow Iskra-Planck-Gl.

$$\frac{\partial}{\partial t} P(\{\underline{x}^k\}, t)$$

$$= \left[- \sum_{i=1}^N \underbrace{\frac{\partial}{\partial N_i}}_{\nabla_{N_i}} K_i^{(A)}(\{\underline{x}^k\}, t) + \sum_{i=1}^N \sum_{j=1}^N \underbrace{\frac{\partial}{\partial N_i \partial N_j}}_{P(\{\underline{x}^k\}, t)} K_{ij}^{(2)} \right]$$

Einsetzen von $V_i^{(1)}$, $V_i^{(2)}$

$$\Rightarrow \frac{\partial}{\partial t} P(\{x^N\}_t) = D \sum_{i=1}^N V_i \left(V_i + \beta V_i \bar{u}(x^N, t) \right) P(x^N)$$

Dan ist die Smoluchowski-Gleichung!

Betracht den ~~ste~~ Gleichgewichtsfall. ~~Bei~~
(für den Fall $U(x^N, t) = U(x^N)$)

$$P(x^N) = \kappa e^{-\beta U(x^N)}$$

Dann muß gelten: $\frac{\partial P}{\partial t} = 0$

$$V_i(V_i, P^q) = V_i(\kappa e^{-\beta U} (-\beta V_i U))$$

$$= \alpha \cdot e^{-\beta u} (-\beta \tilde{v}_i^2 u) \\ + \alpha e^{-\beta u} (-\beta \tilde{v}_i u)^2$$

$$\tilde{v}_i (\beta \tilde{v}_i^2 u)_{\text{per}} = \beta \tilde{v}_i^2 u P^q + \beta \tilde{v}_i u \underbrace{\tilde{v}_i P^q}_{\propto e^{\beta u} (-\beta \tilde{v}_i u)} \\ = - \tilde{v}_i (\tilde{v}_i P^q)$$

qed!

II.2. Dynamische Dicke funktional-theorie

Idee: Bravais in Folge anstatt der Smoldenskii-g. bei $P(\{\zeta^k\}, t)$ die entsprechende Gleichg für die sog. Entstehendicke

\Rightarrow Übersetzung in effektiv Entstehendicke

Statistische Definition der Endstaudichte

$$g(\underline{v}, t) = \left\langle \sum_{i=1}^N d(\underline{m}_i(t), \underline{v}) \right\rangle$$

↑
Zeitintervall

Alternative Definition über die N-Falter-Wahrscheinlichkeit

$$\textcircled{F} \quad g(\underline{v}, t) = N \int d\underline{v}_1 \dots \int d\underline{v}_N P(\{\underline{v}_i^{(t)}\})$$

Zum Verfallen

auf stat. Beharrk.

$$\int d\underline{v} g(\underline{v}) = N$$

↓

$$\text{entspricht: } \int d\underline{v}_1 g(\underline{v}_1, t) = N \underbrace{\int d\underline{v}_1 \int d\underline{v}_2 \dots \int d\underline{v}_N}_{= N} \underbrace{P(\{\underline{v}_i^{(t)}\})}_{= 1}$$

Frage: Wie hängt $g(\underline{v}_1, t)$
von der Zeit ab?

\rightarrow integriert Stochastische gl. über
 $\underline{N}_1, \dots, \underline{N}_N$

$$\int d\underline{x}_2 \dots \int d\underline{x}_N \frac{\partial}{\partial \epsilon} P(\{\underline{x}^N\}, t)$$

$$= D \int d\underline{x}_2 \dots \int d\underline{x}_N \sum_{i=1}^N \nabla_i (P_i + \beta P_i u) P(\{\underline{x}^N\}, t)$$

Linke Seite:

vertausche Zeitableitung und
 rechts die Integrale

mit \oplus

$$\rightarrow \frac{\partial}{\partial \epsilon} \frac{1}{N} S^{(\underline{N}, \epsilon)}$$

$$= D \int d\underline{x}_2 \dots \int d\underline{x}_N \sum_{i=1}^N \underbrace{V_i(P_i P + \beta P V_i u)}_{-D \nabla_i J_i}$$

Schreibe reelle Sot um mit Hilfe des Staus

$$(\text{Einray: } \frac{\partial P}{\partial t} = -P \cdot J)$$

$$\text{hier: } J = \begin{pmatrix} J_1 \\ \vdots \\ J_N \end{pmatrix} \text{ mit } J_i = -D(P_i P + \beta P P_i u)$$

Einsatz-

$$\frac{1}{N} \frac{\partial}{\partial t} g(m_1, t)$$

$$= -P_1 \int d\tau_2 \cdots \int d\tau_N J_1(N^N, t) \quad \textcircled{1}$$

$$- \int d\tau_2 \cdots \int d\tau_N \sum_{i=2}^N P_i \cdot J_i(N^N, t) \quad \textcircled{2}$$

Betrachte zunächst \textcircled{2}:

Für jeden der N Teilre in der Summe kann wir eines der Integrale durch den Gaußschen Integralatz auswerten!

Z.B. für $i=2$

$$\int_{V_Z} d\mathbf{r}_Z \dots \int_{V_Z} \nabla_Z \cdot \underline{\mathbf{J}}_Z (N_1, N_2, N_3, \dots, N_V)$$

$$= \int_{V_S} d\mathbf{r}_S \dots \int_{V_S} \underline{\mathbf{J}}_Z (N_1, N_2, \dots, N_3, \dots, N_V)$$

-d

Strom wird ausgestrahlt aus den Rändern des Volumen V_Z

Wir benutzen nun die Erhaltung der Wahrscheinl.:

$$\frac{\partial}{\partial t} \int_{V_S} d\mathbf{r}_S \dots \int_{V_S} T(\underline{\mathbf{E}}^M) dt = 0$$

1. HE !

$$= - \int_{V_S} d\mathbf{r}_S \dots \int_{V_S} \overbrace{\nabla \cdot \underline{\mathbf{J}}}^{N \sum_i V_i J_i}$$

$$= - \sqrt{dS} J$$

Rand

→ Der totale Strom \underline{J}

bzw. Sein "Normalflussrichtung" ↗

müssen an Rand verschwinden!

Dieser sollte für jedes Teilchen i gelten

(„alle Teilchen sollte irgendwo im Volume sein“)

$$\Rightarrow J_i \Big|_{\text{Rand}} = 0 \quad \forall i !$$

~~All~~ alle Term der Art

$$J_2(N_1, N_2, N_3, \dots, N_N) = 0$$

→

⇒ Das ganze Integral \mathcal{E} ist Null!

Es bleibt zu betrachten

$$\frac{1}{N} \frac{\partial}{\partial t} g(x_1, t) = -P_1 \int dx_2 \dots \int dx_N J_1 (dx_1, t) \quad \textcircled{D}$$

betrachten Kriterik Satz

$$-P_1 \int dx_2 \dots \int dx_N J_1 (dx_1, t)$$

$$= -P_1 (\rightarrow D) \int dx_2 \dots \int dx_N (P_1 P + P P_1 U(t))$$

$$> +D P_1^2 \int dx_2 \dots \int dx_N P (dx_1, t)$$

$$+ D P_1 \int dx_2 \dots \int dx_N P P_1 U$$

$$- \frac{1}{N} D P_1^2 g(x_1, t) + D P_1 \int dx_2 \dots \int dx_N P P_1 U$$

mit Inka Seik

$$\frac{\partial^2}{\partial t^2} g(\underline{m}_1, t) = D P_1^2 g(\underline{m}_1, t)$$

$$+ D \rho N P_1 f_{der} \dots f_{der} P(d\underline{m}_1^N, t) P_1 u(t, \underline{m}_1^N)$$

man sieht

$$\text{für } u(\{r^N\}_t) = 0$$

(keine Geschwindigkeit,
keine äußeren Kräfte)

folgt die bekannte Diffusionsgleichung
für die Diffk! Konstant mit unser Erwart.