

## 10.4. Brownsche - Dynamik - Simulation

$$\Delta \underline{X} = \underbrace{\left[ \frac{1}{\Delta t} \underline{D}(\underline{X}) \underline{F}(\underline{X}) + \text{div} \underline{D}(\underline{X}) \right]}_{\underline{D}^{(a)}(\underline{X})} \tau + \underline{H}(\underline{X}) \Delta \underline{w} \sqrt{\tau} \quad (10.39)$$

mit  $2 \underline{D}(\underline{X}) = \underline{H}(\underline{X}) \underline{H}^T(\underline{X})$

und Wiener-Inkrement  $\Delta \underline{w}$

Mittelwert:  $\langle \Delta \underline{w} \rangle = 0$

Kovarianzmatrix:  $\langle \Delta \underline{w} \otimes \Delta \underline{w} \rangle = \mathbf{1}$  } (10.40)

Bem: (i) Cholesky-Zerlegung

(ii) Zufallszahlen  $\Delta \underline{w}$  nur bestimmt durch (10.40):

Gaußsche Zufallszahlen! = genügender Gaußverteilung

numerische Methoden zur Generierung!

allerdings: andere Wahrscheinlichkeitsverteilungen  
für  $\Delta \underline{w}$  mit (10.40) möglich!

• numerische Implementierung von  $\text{div} \underline{D}$ :

Prediktor-Korrekturalgorithmus:

Zwischenschritt:  $\Delta \underline{X}^* = \frac{1}{\Delta t} \underline{D}(\underline{X}) \underline{F}(\underline{X}) \tau + \underline{H}(\underline{X}) \Delta \underline{w} \sqrt{\tau}$

Endschritt:  $\Delta \underline{X} = \frac{1}{2} \left[ \frac{1}{\Delta t} (\underline{D} \underline{F})(\underline{X}) + \frac{1}{\Delta t} (\underline{D} \underline{F})(\underline{X} + \Delta \underline{X}^*) \right] \tau$  (10.42)

$$+ \frac{1}{2} \left[ \mathbf{1} + \underline{D}(\underline{X} + \Delta \underline{X}^*) \underline{D}^{-1}(\underline{X}) \right] \underline{H}(\underline{X}) \Delta \underline{w} \sqrt{\tau}$$

Bem: Zwischenschritt = Prediktor: erste (grobe) Vorhersage (ohne  $\text{div} \underline{D}$ )

Endschritt = Korrektur: Verfeinerung

Beweis: Berechne  $\underline{D}^{(2)}(X)$  und  $\underline{D}(X)$

Umkehr:  $\Delta \underline{X} \stackrel{\text{Taylor}}{=} \left[ \frac{1}{\sqrt{\tau}} (\underline{D} E)(X) + \frac{1}{2\sqrt{\tau}} \Delta X^* \cdot \nabla (\underline{D} E) \right] \tau$

$+ \left[ 1 + \frac{1}{2} (\Delta X^* \cdot \nabla \underline{D}) \underline{D}^{-1} \right] H(X) \Delta \omega \sqrt{\tau}$

in (i)  $\langle \Delta \underline{X} \rangle = \frac{1}{\sqrt{\tau}} (\underline{D} E)(X) + \underbrace{\left\langle \frac{1}{2} [H(X) \Delta \omega] \cdot \nabla \underline{D} \right\rangle \underline{D}^{-1} H(X) \Delta \omega \tau}_{\substack{\langle \Delta \omega \otimes \Delta \omega \rangle = 1 \\ \frac{1}{2\underline{D}}}} + O(\tau^2)$

$\langle \Delta \omega \rangle = 0$   
mit  $\Delta X^* \propto \tau$

$= \left[ \frac{1}{\sqrt{\tau}} (\underline{D} E)(X) + \text{div } \underline{D} \right] \tau + O(\tau^2)$

$= \underline{D}^{(2)} \tau + O(\tau^2)$ , qed

(ii)  $\langle \Delta \underline{X} \otimes \Delta \underline{X} \rangle = \langle H \Delta \omega \otimes H \Delta \omega \rangle \tau + O(\tau^2)$

$\langle \Delta \omega \otimes \Delta \omega \rangle = 0$   
&  $\tau \propto \tau$ !  
 $\stackrel{(10.33)}{=} \stackrel{(10.10)}{=} 2\underline{D}(X) \tau + O(\tau^2)$  qed

• Pecletzahl: Wichtigkeit von Drift- zu stochastischer Bewegung

$Pe = \frac{a^2/D}{a/v} = \frac{\text{Diffusionszeit für Distanz } a}{\text{Driftzeit mit Geschw. } v}$  (10.43)

$Pe = \begin{cases} \ll 1 \dots \text{ Diffusion ist wichtig} \\ \approx 1 \dots \text{ beide Bewegungen sind wichtig} \\ \gg 1 \dots \text{ deterministische Bewegung} \end{cases}$

### 10.5 Smolchowski-Gleichung

• Bisher: einzelne stochastische Pfade  $X(t)$

jetzt: Gl. für Wahrscheinlichkeitsdichte  $P(X,t)$

$P(X,t) \underbrace{d\{X\}}_{d^3X_1, d^3X_2, \dots} \dots$  Wahrscheinlichkeit  $X$  in  $[X, X+dX]$  anzutreffen (10.44)

• Motivation: (i) vollständige Info. über stochast. Prozess

(ii) Berechnung von Mittelwerten (Bsp: Momente)

• heuristische Herleitung: allg. Herleitung s. Kap. 11

(i) Erhaltungsgröße:  $\int P(X,t) d\{X\} = 1$

$$\rightarrow \boxed{\frac{\partial P}{\partial t} = -\text{div } j} \quad (10.45)$$

... Kontinuitätsgl.

mit  $j(X,t)$  ... Wahrscheinlichkeitsstromdichte

(ii) diffusiver Anteil:

$$j^{(\text{diff})} = -D \nabla P \quad (10.46)$$

... 1. Ficksches Gesetz

$$\text{mit } D(X) = k_B T \underline{\mu}(X) \quad (10.35)$$

(iii) Drift-Anteil: konvektiver Anteil von  $j$  [s. Kap. 3.3]

$$j^{(\text{drift})} = P \underline{u} = \underline{\mu} E P = \frac{D(X)}{k_B T} E P \quad (10.47)$$

$$\Rightarrow \boxed{j(X,t) = j^{(\text{drift})} + j^{(\text{diff})} = -D \left( -\frac{1}{k_B T} E + \nabla \right) P(X,t)} \quad (10.48)$$

Bem: (i) thermisches GG:

$$\left. \begin{array}{l} P(X,t) \sim e^{-E(X)/k_B T} \\ \underline{F} = -\nabla E(X) \end{array} \right\} \xrightarrow{(10.48)} j = 0 \quad \checkmark$$

(ii) Einstein: Herleitung von  $D = k_B T \underline{\mu}$  aus therm. GG

$$j = 0 \rightarrow (-\underline{\mu} E + D \nabla) P = 0$$

$$P \sim e^{-E/k_B T} \quad (-\underline{\mu} E - \frac{D}{k_B T} \nabla E) P = 0$$

$$\rightarrow \underline{D} = k_B T \underline{\mu} \quad \checkmark$$

... Einstein-Relation

(iv) (10.48) in (10.45)

$$\rightarrow \boxed{\frac{\partial P}{\partial t} = -\text{div } j(X,t) = \nabla \cdot [D \left( -\frac{1}{k_B T} E + \nabla \right) P]} \quad (10.49)$$

... Smoluchowski-Gl.

• Beispiel 1:

$$D(X) = D_0, \underline{F} = 0 \xrightarrow{(10.49)} \frac{\partial P}{\partial t} = D_0 \nabla^2 P \quad (10.50)$$

... Diffusionsgl.

2. Ficksches Gesetz

Beispiel 2: Teilchen „nahe Wand“



$$F = -f e_x \dots \text{Gew. kraft}$$

$$D = k_B T \mu_0 x$$

Stationäres GG:  $j = 0 \xrightarrow{(10.48)} \left( \frac{\partial}{\partial x} + \frac{f}{k_B T} \right) P(x) = 0$

$$\rightarrow P = c e^{-\frac{x}{\lambda_0}} \text{ mit } \lambda_0 = \frac{k_B T}{f}$$

Normierung:  $\int_0^\infty P(x) dx = 1 \rightarrow c = \frac{1}{\lambda_0}$

$$\rightarrow \boxed{P = \frac{1}{\lambda_0} e^{-x/\lambda_0} \text{ mit } \lambda_0 = \frac{k_B T}{f}} \quad (10.51)$$

NB: exponentielles Profil unabhängig von D! macht Sinn!

Beispiel 3: Teilchen über Wand +  $j^{\text{stam}} = P v e_x$



$$v = v e_x$$

stationäres GG:

$$j + P v e_x = 0 \quad (10.52)$$

(i)  $D = k_B T \mu = \text{konstant}$

$$(10.52) \rightarrow \left( \frac{\partial}{\partial x} + \frac{f}{k_B T} - \frac{v}{D} \right) P(x) = 0$$

$$\rightarrow \boxed{P = \frac{1}{\lambda_1} e^{-\frac{x}{\lambda_1}} \text{ mit } \lambda_1 = \left( \frac{f}{k_B T} - \frac{v}{D} \right)^{-1} > 0} \quad (10.53)$$

NB: nur für  $v < \frac{f}{\mu}$  stabiles Profil!

(ii) „nahe Wand“:  $D = k_B T \mu_0 x$

$$(10.52) \rightarrow \left( \frac{\partial}{\partial x} + \frac{f}{k_B T} - \frac{v}{D(x)} \right) P(x) = 0$$

$$\rightarrow \frac{dP}{P} = \left( -\frac{f}{k_B T} + \frac{v}{k_B T \mu_0 x} \right) dx$$

$$\rightarrow \ln P = -\frac{x}{\lambda_0} + \frac{v}{k_B T \mu_0} \ln x + \text{const.}$$

$$e^{\dots} \rightarrow \boxed{P \sim e^{-x/\lambda_0} x^\alpha \text{ mit } \alpha = \frac{v}{k_B T \mu_0}} \quad (10.54)$$

Discussion:

(1)  $\alpha < 1 \rightarrow v < k_B T \mu_0$

(2)  $\alpha = 1 \rightarrow v = k_B T \mu_0$

(3)  $\alpha > 1 \rightarrow v > k_B T \mu_0$

