

Corrige Examen 2013

1 - Zero range process

- 1 - On choisit un site au hasard
 Probabilité a priori $\frac{1}{L}$
 Probabilité de choisir une particule
 (ou matrice de transition)

$$W(i \rightarrow i+1) = \frac{1}{L} \frac{u(n_i)}{\sum (n_i)}$$

- 2 - On remplace $\frac{1}{L}$ par $\frac{1}{\sum_i \delta(u(n_i))}$

ou remplace $\frac{1}{L}$ par $\sum_i \delta(u(n_i))$, ou
 peut par un changement de variable
 change le pas de temps constant en
 pas variable et le régime stationnaire
 est le même, mais tous les mouvements sont
 acceptés

- 3 - Quand $u(u) = n$, ou a

$$W(i \rightarrow i+1) = \frac{1}{\sum_i \delta(u(n_i))} \approx \frac{n}{N}$$

 cela correspond à choisir une particule
 au lieu d'un site

$$\frac{dp(-n_{\mu-1})}{dt} = \sum_{\mu=1}^L u(n_{\mu-1} + 1) p(\dots, n_{\mu-1} + 1, n_{\mu-1}) - u(n_{\mu}) p(\dots, n_{\mu})$$

La probabilité qu'un site change de
 nombre de particules est égale à la
 différence entre la probabilité d'avoir
 le site $\mu-1$ qui avait $n_{\mu-1} + 1$

particule et qui fasse passer une
 particule avec la probabilité d'avoir
 une particule de site μ qui perd
 une particule

5 Le bilan détaillé s'écrit

$$W(n_{\mu-1} \rightarrow n_{\mu-1} + 1, n_{\mu} \rightarrow n_{\mu} - 1) P(\dots, n_{\mu-1} + 1, n_{\mu} - 1) \\
 = \cancel{u(n_{\mu})} P(n_{\mu}) W(n_{\mu} \rightarrow n_{\mu} - 1)$$

Les membres de droite et nulle
 car la particule ne peut sauter à gauche
 le membre de gauche est différent de 0

$$6. \sum_{\mu} u(n_{\mu-1} + 1) \prod_{l=1}^L f(u_l) f(n_{\mu-1} + 1) f(n_{\mu} - 1) \\
 = \sum_{\mu} u(n_{\mu}) \prod_{l=1}^{L} f(u_l) = 0$$

Vrai $\mu \Rightarrow$

$$u(n_{\mu-1} + 1) f(n_{\mu-1} + 1) f(n_{\mu} - 1) \\
 = u(n_{\mu}) f(n_{\mu}) f(n_{\mu} - 1)$$

7 En divisant par $f(n_{\mu}) f(n_{\mu} - 1)$

$$\text{oua } \frac{u(n_{\mu-1} + 1) f(n_{\mu-1} + 1)}{f(n_{\mu})} = \frac{u(n_{\mu}) f(n_{\mu})}{f(n_{\mu} - 1)}$$

qui est indépendante de n_{μ}

$$\frac{u(n_{\mu-1} + 1) f(n_{\mu-1} + 1)}{f(n_{\mu})} = c$$

1.8 $f(u_\mu) = \frac{f(n_{\mu-2})}{u(n_\mu)}$

$f(u_\mu) = \prod_{c=1}^{n_\mu} \frac{1}{u(n_\mu)}$

1.9 ~~En utilisant~~ $P(u_\mu) = \frac{1}{2^{NL}} \prod_{\mu=1}^L f(u_\mu) = \frac{1}{2^{NL}} \prod_{\mu=1}^L \prod_{c=1}^{n_\mu} \frac{1}{u(n_\mu)}$

$\sum P(u_\mu) = 1$

with $\sum n_\mu = N$

$Z(L, N) = \sum_{(u_\mu)} \prod_{\mu=1}^L f(u_\mu) \delta(\sum n_\mu - N)$

1.10 $\begin{matrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{matrix} \begin{matrix} | \\ | \\ | \end{matrix} \begin{matrix} | \\ | \\ | \end{matrix} \begin{matrix} | \\ | \\ | \end{matrix}$

0 1 1 1 0 1 0

1.11 $N + L$ sites

1.12 $a(u) = 1 \quad u(0) = 0$

Probabilité de déplacement sur un site déjà occupé dans le TASEP = probabilité de déplacement d'une tête vide sur une tête vide.
 Probabilité de voir une particule d'une tête (ZRP) = probabilité d'avoir une particule dans le TASEP

$$\begin{aligned}
 \text{e. 1} \quad \frac{dH'}{dt} &= \sum_{i=1}^N \frac{\vec{p}_i}{m_i} \frac{d\vec{p}_i}{dt} \rightarrow \sum_{i=1}^N \vec{F}_i \frac{d\vec{r}_i}{dt} + \frac{dp_\eta}{dt} \frac{p_\eta}{Q} \\
 &+ L R B T \frac{dy}{dt}
 \end{aligned}$$

$$\sum_{i=1}^N \frac{\vec{p}_i}{m_i} \frac{d\vec{p}_i}{dt} = \sum_{i=1}^N \frac{d\vec{r}_i}{dt} \left(\vec{F}_i - \frac{\dot{A}n}{Q} \vec{p}_i \right)$$

$$\frac{dH'}{dt} = \frac{1}{Q} \sum_{i=1}^N \frac{d\vec{r}_i}{dt} \times \vec{p}_i + \frac{dp_\eta}{Q} \left[\sum_{i=1}^N \frac{p_i}{m_i} - L R B T \right]$$

$$+ L R B T \frac{dy}{dt}$$

$$= - \frac{p_\eta}{Q} + L R B T \frac{dy}{dt} = 0$$

$$\text{e. 2} \quad Z(N, V, E_1) = \int dp^N dr^N dp_\eta e^{\frac{dN \eta}{L R T} \delta(H' - E_1)}$$

$$Z(N, V, E_1) = \int dp^N dr^N \int dp_\eta e^{\frac{dN}{L R T} \left(E_1 - H(r^N, p^N) + \frac{p_\eta}{Q} \right)}$$

$$Z(N, V, E_1) = \sqrt{2\pi} Q L R T e^{\frac{dN E_1}{L R T}} \int dp^N dr^N e^{-\frac{dN}{L R T} H(r^N, p^N)}$$

- En prenant $L = dN$ on retrouve
 le formalisme de parikhou canonique
 de N particules à un facteur multiplicatif
 près.

$$\text{e. 3} \quad \sum_{i=1}^N \vec{p}_i = - \frac{p_\eta}{Q} \sum \vec{p}_i$$

$$\vec{p} = - \frac{p_\eta}{Q} \vec{p} = - \eta \vec{p}$$

ou multiplier par $e^{\eta \vec{p}}$

$$\frac{d(e^{\eta \vec{p}} \vec{p})}{dt} = 0 \Rightarrow \vec{p} \otimes e^{\eta \vec{p}} = K$$

$$2.3 \quad \vec{p}_c = \vec{p}'_c + m_i \frac{\vec{P}}{M} \quad c = 1, \dots, N-1$$

Pour la dernière ou utiliser $\sum_{c=1}^{N-1} \vec{p}'_c + \vec{p}'_N = 0$

$$\Rightarrow \vec{p}'_N = - \sum_{c=1}^{N-1} \vec{p}'_c + \frac{m_N}{M} \vec{P}$$

La matrice est

$$\begin{pmatrix} \vec{p}'_1 \\ \vdots \\ \vec{p}'_{N-1} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 & 0 & \dots & 0 & \frac{m_1}{M} \\ & \ddots & & & \vdots \\ 0 & 1 & \dots & 0 & \frac{m_2}{M} \\ & & \ddots & & \vdots \\ & & & 1 & \frac{m_{N-1}}{M} \\ -1 & -1 & \dots & -1 & \frac{m_N}{M} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \vec{p}'_1 \\ \vdots \\ \vec{p}'_{N-1} \\ \vec{P} \end{pmatrix}$$

en prenant la colonne \vec{p}'_c à droite ou calculer le déterminant facilement

$$\det(\dots) = \sum_{c=1}^N \frac{m_c}{M} = 1$$

ou a bien une transformation canonique.

2.4 En utilisant les relations établies à la question précédente

$$\begin{aligned} \sum_{c=1}^N \frac{p_c^2}{2m_c} &= \sum_{c=1}^{N-1} \frac{1}{2m_c} \left(\vec{p}'_c + m_c \frac{\vec{P}}{M} \right)^2 \\ &\quad + \frac{1}{2m_N} \left[- \sum_{c=1}^{N-1} \vec{p}'_c + \frac{m_N}{M} \vec{P} \right]^2 \\ &= \sum_{c=1}^{N-1} \frac{p_c^2}{2m_c} + \sum_{c=1}^{N-1} \frac{p_c^2}{M} + \sum_{c=1}^{N-1} \frac{m_c}{M} \frac{P^2}{m_c} \\ &\quad + \frac{1}{2m_N} \left[\sum_{c=1}^{N-1} p_c^2 - 2 \sum_{c=1}^{N-1} \frac{m_c}{M} \vec{p}'_c \cdot \vec{P} + \frac{m_N^2}{M^2} P^2 \right] \\ &= \sum_{c=1}^{N-1} \frac{p_c^2}{2m_c} + \frac{1}{2m_N} \left(\sum_{c=1}^{N-1} p_c^2 \right) + \frac{P^2}{2M} \end{aligned}$$

$$\sum_{c=1}^{N-1} \frac{p_c^2}{M} = \frac{P^2}{M}$$

2.5

$$\frac{d\vec{r}_i}{dt} = \frac{d\vec{r}'_i}{dt} + \frac{dV}{dt} = \frac{\vec{p}_i}{m_i}$$

$$\Rightarrow \frac{d\vec{r}'_i}{dt} = \frac{\vec{p}'_i}{m_i}$$

$$\begin{aligned} \frac{d\vec{p}'_i}{dt} &= \frac{d\vec{p}_i}{dt} - m_i \frac{dV}{dt} \\ &= \vec{F}_i - \frac{p_{\eta}}{Q} \vec{p}'_i - m_i \frac{dV}{dt} \\ &= \vec{F}_i - \frac{p_{\eta}}{Q} \vec{p}'_i - \frac{m_i}{\pi} \left[\eta \vec{P} + \vec{P} \right] \end{aligned}$$

Les deux dernières équations sont les mêmes

2.6 On utilise ou utilise $\delta(f(x)) = \frac{\delta(x-x_0)}{f'(x_0)}$

$$Z(N, V, E_1, K) = \int d^N p' \frac{dP}{d^N r'} \int d p_{\eta} \left(\frac{K}{P}\right)^{d(N-1)+1} \delta(H(p', r') + \frac{p_{\eta}^2}{2Q} + \frac{LPT Pu(\frac{K}{P})}{Pu(\frac{K}{P})})$$

$$Z(N, V, E_1, K) = \int d^N p' \frac{dP}{d^N r'} \left[\left(\frac{K}{P}\right)^{d(N-1)+1} \right]$$

avec $P_{\eta} = \sqrt{[E_1 - LPT Pu(\frac{K}{P}) - H(p', r')]^{2d}}$

ou a le resultat demandé

2.7 Par suite le $P = P$ $H(p', r') = \frac{p^2}{2m}$
 $f(P, E_1, K)$ un point à l'intégration

$$2.7 \quad d=1 \quad N=1$$

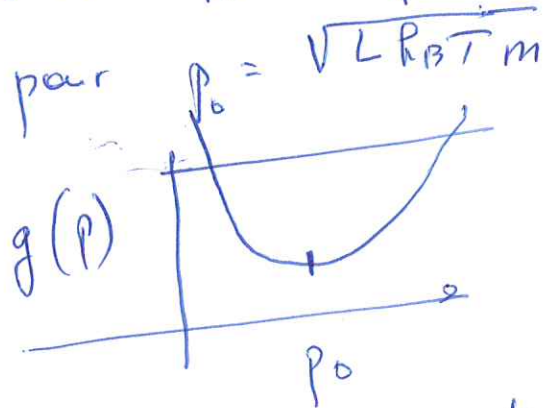
$$\text{ou } a \quad f(p, E_t, K) \approx \frac{K}{P} \frac{d}{\sqrt{E_t - \frac{p^2}{2m} + \mu\left(\frac{p}{K}\right) \times L_{\text{hBT}}}}$$

$$g(p) = \frac{p^2}{2m} - L_{\text{hBT}} \mu\left(\frac{p}{K}\right) \Rightarrow$$

$$g'(p) = \frac{p}{m} - \frac{L_{\text{hBT}}}{P}$$

$$g'(p) = 0$$

ou a



Pour des quantités de mouvement
 trop faibles ou trop grandes,
 $f(p, E_t, K)$ n'est pas définie