

X1-042 (2007/01/29)

تحول - متغیرها ی تصادفی ی پی‌وسته

a_ghamohammadi@yahoo.com

امیر آقامحمدی

mamwad@mailaps.org

محمد خرمی

تحول - موضعی ی متغیرها ی تصادفی ی پی‌وسته بررسی می‌شود و شکل - کلی ی معادله ی تحول - چنین متغیرها یی به دست می‌آید.

1 حالت - متغیرها ی تصادفی ی پی‌وسته

حالت - یک متغیر - تصادفی ی پی‌وسته با بردار - Ψ (بردار - احتمال - سیستم) مشخص می‌شود. این بردار از $\Psi(\mathbf{x})$ ها ساخته می‌شود، که $\Psi(\mathbf{x})$ چگالی ی احتمال - آن است که سیستم در حالت - \mathbf{x} باشد:

$$\Psi = \int d^n x \Psi(\mathbf{x}) e(\mathbf{x}), \quad (1)$$

که $\{e(\mathbf{x}) \mid \mathbf{x}\}$ پایه ی فیزیکی ی فضا ی حالت - سیستم است. با استفاده از پایه ی دوگان - $\{e^d(\mathbf{x}) \mid \mathbf{x}\}$,

$$[e^d(\mathbf{x})] [e(\mathbf{y})] = \delta(\mathbf{x}, \mathbf{y}), \quad (2)$$

داریم

تحول - متغیرها ی تصادفی ی پی‌وسته

$$\Psi(\mathbf{x}) = [e^d(\mathbf{x})] \Psi. \quad (3)$$

داریم

$$\forall \mathbf{x} : \Psi(\mathbf{x}) \geq 0, \quad (4)$$

و

$$\int d^n x \Psi(\mathbf{x}) = 1. \quad (5)$$

رابطه ی اخیر را می‌شود چنین نوشت

$$S \Psi = 1, \quad (6)$$

که

$$S := \int d^n x e^d(\mathbf{x}). \quad (7)$$

این رابطه‌ها کاملاً شبیه چیزهای بی‌اند که در [1] به دست آمده‌اند. تنهاتفاوت این است که این جا شاخص - حالت‌ها پی‌وسته است.

2 تحول - متغیرها ی تصادفی ی پی‌وسته

تحول - متغیرها ی تصادفی ی مارکوفی برا ی زمان - پی‌وسته با

$$\frac{d}{dt} \Psi(t) = H(t) \Psi(t) \quad (8)$$

داده می‌شود، که H همیلتنی ی تحول است. این تحول باید این ویژه‌گی را داشته باشد که در اثر - آن شرط‌ها ی (4) و (6) عوض نشود. با نوشتن - (8) به شکل -

$$\frac{\partial}{\partial t} \Psi(t, \mathbf{x}) = \int d^n \mathbf{y} H(t, \mathbf{x}, \mathbf{y}) \Psi(t, \mathbf{y}), \quad (9)$$

که

$$H(t, \mathbf{x}, \mathbf{y}) := e^d(\mathbf{x}) H(t) e(\mathbf{y}), \quad (10)$$

معلوم می شود شرط لازم و کافی برای برقرارماندن شرطها ی (4) و (6) این است که

$$[\forall(\mathbf{x}, \mathbf{y}) \mid \mathbf{x} \neq \mathbf{y}] : H(t, \mathbf{x}, \mathbf{y}) \geq 0, \quad (11)$$

و

$$\int d^n x H(t, \mathbf{x}, \mathbf{y}) = 0. \quad (12)$$

رابطه ی اخیر را می شود نوشت

$$S H(t) = 0. \quad (13)$$

اما در بسیاری از موارد $H(t)$ یک توزیع است و با $H(t, \mathbf{x}, \mathbf{y})$ نمی شود مثل عددها ی معمولی رفتار کرد. در این حالت به تر است شرط (4) را مستقیماً بررسی کرد.

می گوئیم تحول حالت سیستم موضعی است، اگر همیلتنی یک عمل گر دیفرانسیل (نسبت به \mathbf{x}) باشد. در این حالت معادله ی تحول می شود

$$\frac{\partial}{\partial t} \Psi(t, \mathbf{x}) = \left[\sum_{a=0}^b (-1)^a g_{(a)}^{l_1 \dots l_a}(t, \mathbf{x}) \partial_{l_1} \dots \partial_{l_a} \right] \Psi(t, \mathbf{x}). \quad (14)$$

این معادله باید چنان باشد که در هر نقطه ای چگالی ی احتمال صفر شود، مشتق چگالی ی احتمال نامنفی باشد. Ψ را چنان می گیریم که در نقطه ی \mathbf{x} تابع چگالی ی احتمال صفر شود و در هم سایه گی ی این نقطه چگالی هم وار باشد. در این صورت در این نقطه مشتق اول چگالی صفر است. فرض کنید در این نقطه همه ی مشتقها ی با رتبه ی بیش از دو ی چگالی صفر اند، جز احتمالاً یک ی $(\partial_{l_1} \dots \partial_{l_a} \Psi = \lambda)$ ، و ماتریس مشتق دوم چگالی در این نقطه مثبت معین است. از این جا معلوم می شود مستقل از مقدار λ ، یک هم سایه گی از \mathbf{x} هست که در آن Ψ نامنفی است. بیرون این هم سایه گی هم Ψ را می شود مثبت کرد، بی آن که مقدار Ψ و مشتقها ی یش در این هم سایه گی تغییر کند. به این ترتیب طرف راست (14) باید مثبت باشد، یعنی

$$\forall \lambda : g_{(2)}^{lm}(t, \mathbf{x}) \partial_l \partial_m \psi(\mathbf{x}) + \lambda g_{(a)}^{l_1 \dots l_a}(t, \mathbf{x}) \geq 0. \quad (15)$$

این نتیجه می دهد ضریب λ باید صفر باشد. به این ترتیب معلوم می شود ضریبها ی همه ی مشتقها ی با رتبه ی بیش از دو در طرف راست (14) باید صفر باشد. ضمناً با

ازا ی ماتریس مثبت شبه معین M باید داشته باشیم

$$M_{lm} g_{(2)}^{lm}(t, \mathbf{x}) \geq 0. \quad (16)$$

این نتیجه می‌دهد $g_{(2)}^{lm}(t, \mathbf{x})$ باید یک ماتریس - مثبت - شبه‌معین باشد. به این ترتیب، معادله ی تحول می‌شود

$$\frac{\partial}{\partial t} \Psi(t, \mathbf{x}) = [g_{(0)}(t, \mathbf{x}) - g_{(1)}^j(t, \mathbf{x}) \partial_j + g_{(2)}^{jk}(t, \mathbf{x}) \partial_j \partial_k] \Psi(t, \mathbf{x}). \quad (17)$$

این نتیجه را می‌شود به شکل - بسته بر حسب - همیلتنی و تکانه‌ها نوشت:

$$H(t) = g_{(0)}(t) + g_{(1)}^j(t) P_j + g_{(2)}^{jk}(t) P_j P_k, \quad (18)$$

که $g_{(a)}^{l_1 \dots l_a}(t)$ ها عمل‌گرها بی‌اند که در پایه ی فیزیکی قطری اند:

$$\begin{aligned} e^{\mathbf{d}}(\mathbf{x}) g_{(a)}^{l_1 \dots l_a}(t) &= g_{(a)}^{l_1 \dots l_a}(t, \mathbf{x}) e^{\mathbf{d}}(\mathbf{x}), \\ g_{(a)}^{l_1 \dots l_a}(t) e(\mathbf{x}) &= e(\mathbf{x}) g_{(a)}^{l_1 \dots l_a}(t, \mathbf{x}), \end{aligned} \quad (19)$$

و تکانه‌ها (P_j ها) این رابطه‌ها را برمی‌آورند.

$$\begin{aligned} e^{\mathbf{d}}(\mathbf{x}) P_j &= -\partial_j e^{\mathbf{d}}(\mathbf{x}), \\ P_j e(\mathbf{x}) &= \partial_j e(\mathbf{x}). \end{aligned} \quad (20)$$

این‌ها از جمله نتیجه می‌دهند

$$S P_j = 0. \quad (21)$$

همیلتنی بی به شکل - (17) هنوز هم لزوماً شرط - (6) یا (13) را بر نمی‌آورد. برای بررسی ی این شرط، یک راه این است که جا ی تابع‌ها ی $g_{(a)}^{l_1 \dots l_a}$ و مشتق‌گیری‌ها را عوض کنیم. به این ترتیب می‌شود همیلتنی را نوشت

$$H(t) = f_{(0)}(t) + P_j f_{(1)}^j(t) + P_j P_k f_{(2)}^{jk}(t). \quad (22)$$

که $f_{(a)}^{l_1 \dots l_a}$ ها در پایه ی فیزیکی قطری اند. رابطه‌ها ی (13) و (21) نتیجه می‌دهند

$$S f_{(0)}(t) = 0, \quad (23)$$

که نتیجه می دهد

$$f_{(0)} = 0. \quad (24)$$

به این ترتیب،

$$H(t) = P_j f_{(1)}^j(t) + P_j P_k f_{(2)}^{jk}(t). \quad (25)$$

از مقایسه ی این رابطه با (18) نتیجه می شود

$$\begin{aligned} g_{(0)}(t, \mathbf{x}) &= -\partial_j f_{(1)}^j(t, \mathbf{x}) + \partial_j \partial_k f_{(2)}^{jk}(t, \mathbf{x}), \\ g_{(1)}^j(t, \mathbf{x}) &= f_{(1)}^j(t, \mathbf{x}) - 2 \partial_k f_{(2)}^{jk}(t, \mathbf{x}), \\ g_{(2)}^{jk}(t, \mathbf{x}) &= f_{(2)}^{jk}(t, \mathbf{x}). \end{aligned} \quad (26)$$

به این ترتیب، تحول با فقط دو دسته تابع $f_{(1)}^j$ و $f_{(2)}^{jk}$ مشخص می شود، که بر دست ی اول محدودیت ی نیست و تابعها ی دسته ی دوم یک ماتریس - مثبت - شبه معین می سازند.

موضعی بودن - تحول برا ی این که به نتیجه ی بالا برسیم مهم است. مثلاً این همیلتنی را در نظر بگیرید.

$$H = \alpha (\Psi_0 S - 1), \quad (27)$$

که در آن Ψ_0 یک بردار - احتمال است، یعنی شرطها ی (4) و (6) را بر می آورد، و α یک ثابت - مثبت است. عنصرها ی ماتریسی ی این همیلتنی می شوند

$$H(\mathbf{x}, \mathbf{y}) = \alpha [\Psi_0(\mathbf{x}) - \delta(\mathbf{x}, \mathbf{y})]. \quad (28)$$

دیده می شود این همیلتنی شرطها ی (11) و (12) را دارد، اما عنصرهای ماتریسی ی آن حول $\mathbf{x} = \mathbf{y}$ جای گزیده نیستند، و تحول - حالت - سیستم نسبت به \mathbf{x} دیفرانسیلی نیست، یا می شود گفت یک معادله ی دیفرانسیل از مرتبه ی باپایان نیست.

3 تحول - تعینی

همیلتنی بی به شکل - (25) را در نظر بگیرید که در آن $f_{(2)}$ صفر است. در این حالت،

تحويل - متغيرها ي تصادفی ي پی وسته

$$H(t) = P_j f_{(1)}^j(t). \quad (29)$$

نشان می دهیم چنین همیلتنی یی یک تحول - تعینی را توصیف می کند، یعنی اگر چگالی ي احتمال در زمان - t_0 تعینی باشد،

$$\Psi(t_0) = e(\mathbf{x}_0), \quad (30)$$

آن گاه در زمان ها ي دیگر هم چگالی ي احتمال تعینی خواهد بود. بردار - Ψ به این شکل را در نظر بگیرید.

$$\Psi(t) := e[\mathbf{x}(t)], \quad (31)$$

که $\mathbf{x}(t)$ جواب - این معادله ي دیفرانسیل است.

$$\frac{dx^j}{dt} = f_{(1)}^j[t, \mathbf{x}(t)],$$

$$\mathbf{x}(t_0) = \mathbf{x}_0. \quad (32)$$

روشن است که Ψ شرط - (30) را بر می آورد. نشان می دهیم این بردار (8) را هم بر می آورد. داریم

$$\begin{aligned} \frac{d}{dt} \Psi(t) &= \frac{dx^j}{dt} \partial_j e[\mathbf{x}(t)], \\ &= f_{(1)}^j[t, \mathbf{x}(t)] \partial_j e[\mathbf{x}(t)]. \end{aligned} \quad (33)$$

هم چنین،

$$\begin{aligned} P_j f_{(1)}^j(t) e[\mathbf{x}(t)] &= P_j f_{(1)}^j[t, \mathbf{x}(t)] e[\mathbf{x}(t)], \\ &= f_{(1)}^j[t, \mathbf{x}(t)] P_j e[\mathbf{x}(t)], \\ &= f_{(1)}^j[t, \mathbf{x}(t)] \partial_j e[\mathbf{x}(t)]. \end{aligned} \quad (34)$$

(33) و (34) نشان می دهند (8) برقرار است.

در واقع در همیلتنی پی به شکل (25)، جمله ی اول سوق و جمله ی دوم نوع ی پخش است. نبودن جمله ی دوم پخش را حذف می کند. پس چگالی ی احتمال، اگر در حالت اولیه دلنا باشد دلنا می ماند.

4 مرجع

[1] محمد خرمی و فریناز روشنی؛ ”فرآیندها ی تصادفی“، (2001/12/21) X1-006