

Todennäköisyys ja statistinen fysiikka

Probability and statistical physics

Antti Kemppainen <Antti.H.Kemppainen@helsinki.fi> B416, ma 14-15

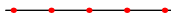
Kalle Kytölä <Kalle.Kytola@helsinki.fi> A406, to 16-17

Helsingin yliopisto, Matematiikan ja tilastotieteen laitos

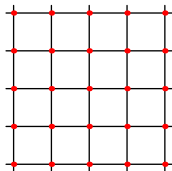
kevätlukukausi 2014
periodit III & IV

Esimerkki I: Satunnaiskävely kuutiohilalla \mathbb{Z}^d , $d = 1, 2, 3, \dots$

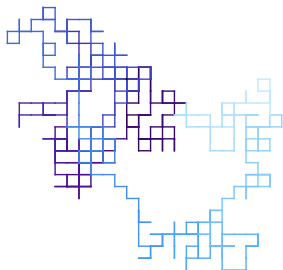
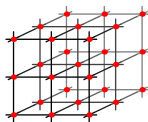
\mathbb{Z}



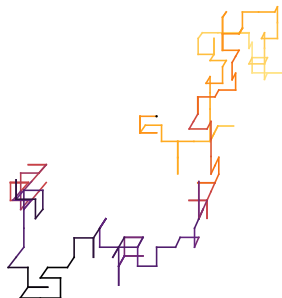
\mathbb{Z}^2



\mathbb{Z}^3



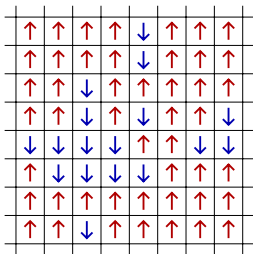
$d = 2$



$d = 3$

Isingin malli:

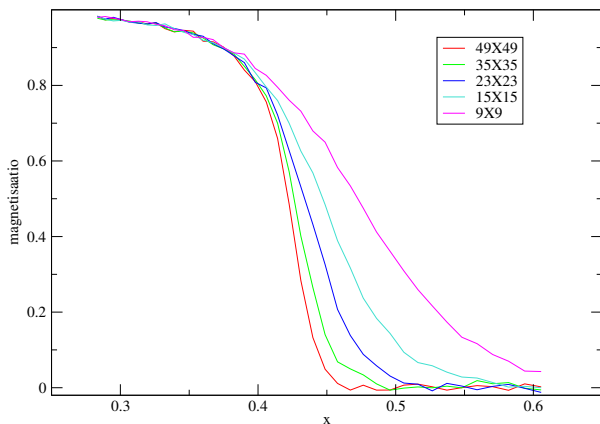
- $L \times L$ neliöhila, jokainen neliö magnetoitunut ylös(\uparrow) tai alas(\downarrow)
- konfiguraation todennäköisyys $\sim x^{\text{erimielisten naapurien lkm}}$
- pieni/suuri $x \leftrightarrow$ matala/korkea lämpötila



Termodynaaminen raja: $L \rightarrow \infty$

Esimerkki II: Faasitransitio ferromagneetissa

Isingin mallin magnetisaatio



matala lämpötila: $x < \sqrt{2} - 1$

ferromagneettinen

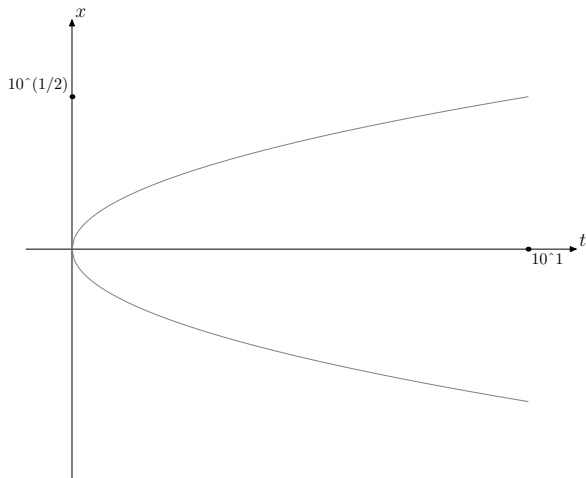
$\lim_{L \rightarrow \infty} (\text{magn.}) \neq 0$

korkea lämpötila: $x > \sqrt{2} - 1$

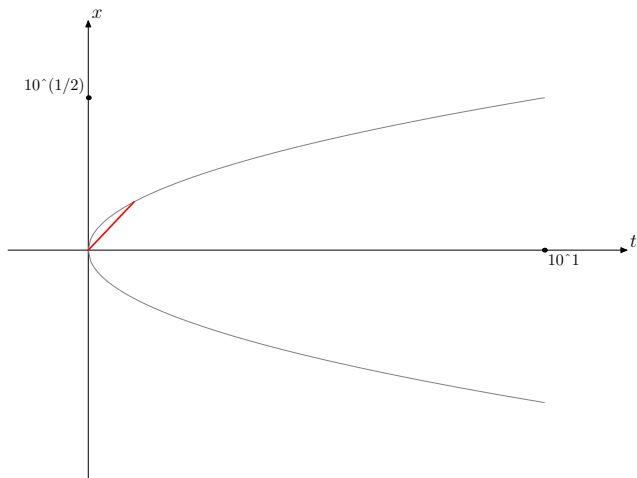
paramagneettinen

$\lim_{L \rightarrow \infty} (\text{magn.}) = 0$

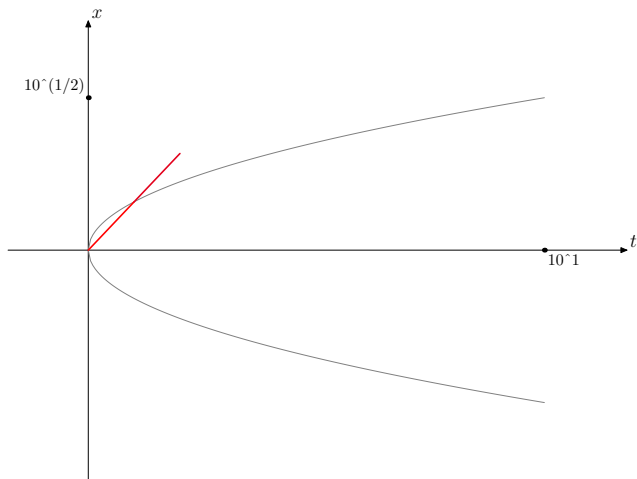
Esimerkki III: Brownin liike satunnaiskävelyn skaalausrajana



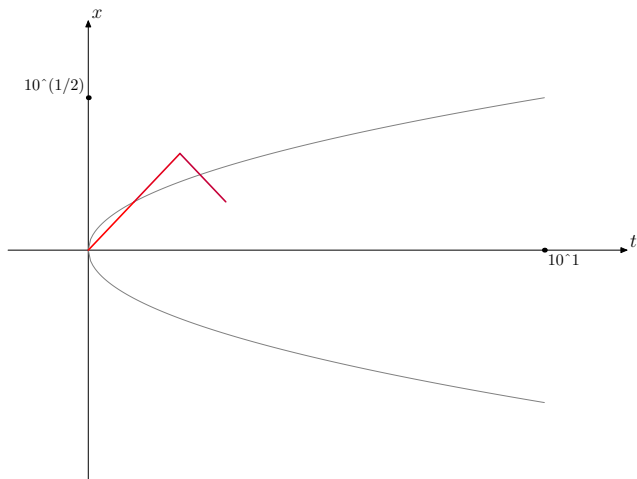
Esimerkki III: Brownin liike satunnaiskävelyn skaalausrajana



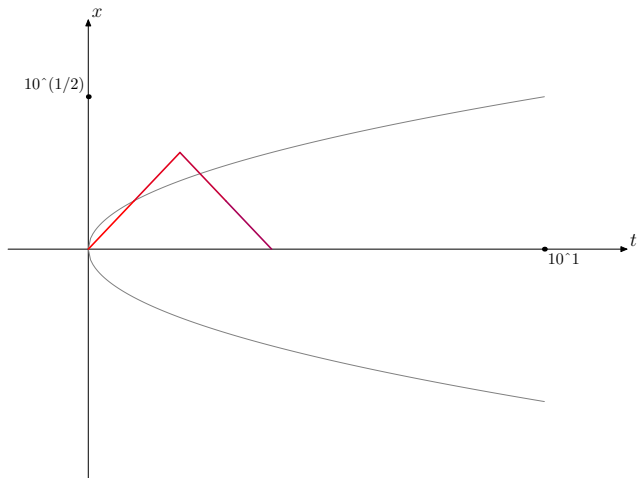
Esimerkki III: Brownin liike satunnaiskävelyn skaalausrajana



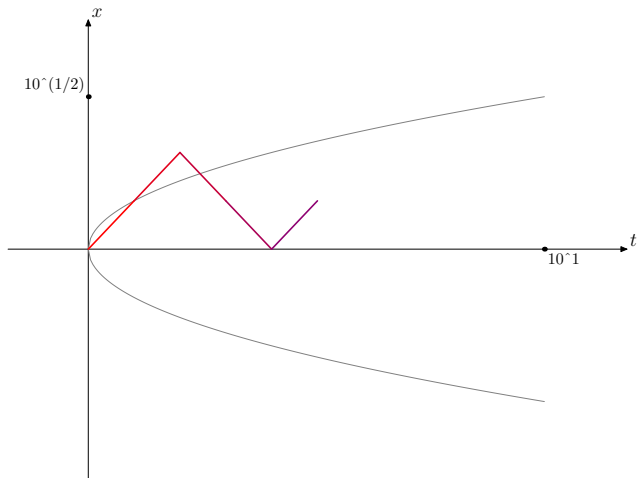
Esimerkki III: Brownin liike satunnaiskävelyn skaalausrajana



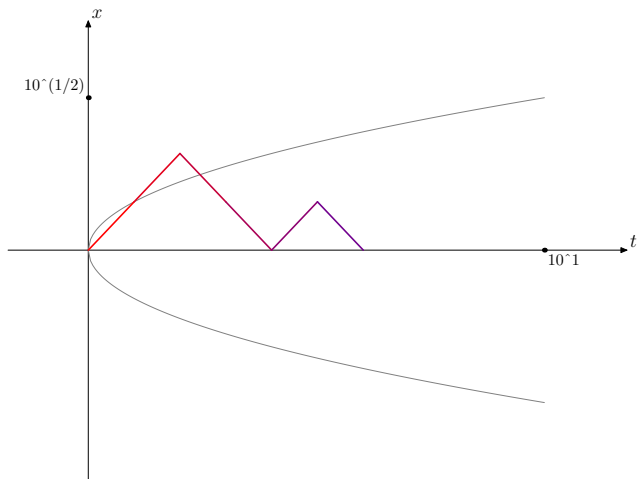
Esimerkki III: Brownin liike satunnaiskävelyn skaalausrajana



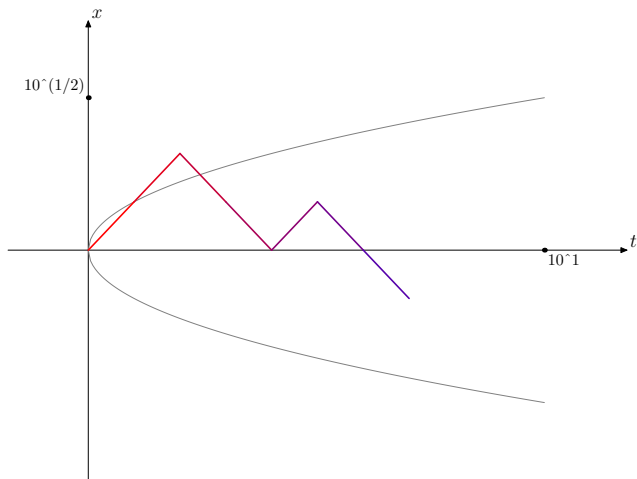
Esimerkki III: Brownin liike satunnaiskävelyn skaalausrajana



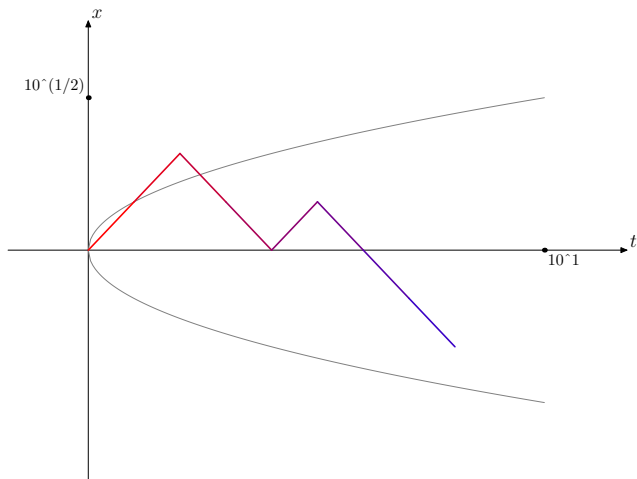
Esimerkki III: Brownin liike satunnaiskävelyn skaalausrajana



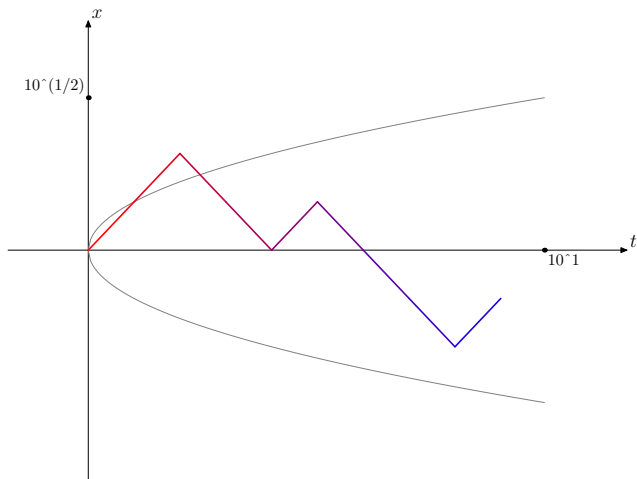
Esimerkki III: Brownin liike satunnaiskävelyn skaalausrajana



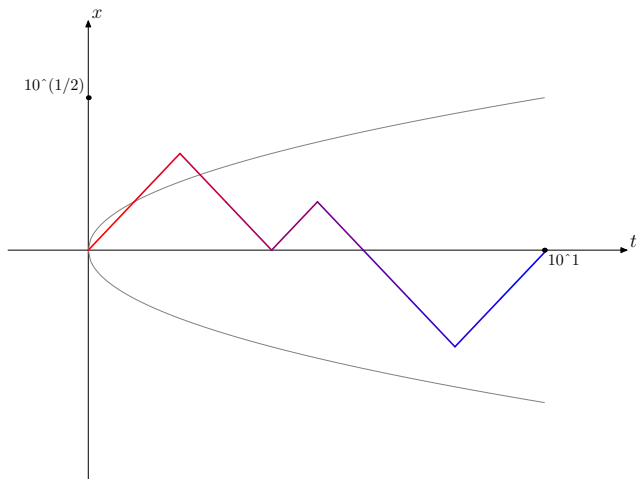
Esimerkki III: Brownin liike satunnaiskävelyn skaalausrajana



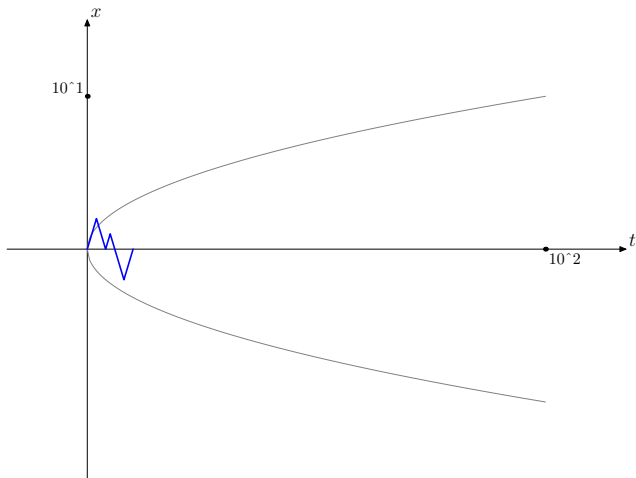
Esimerkki III: Brownin liike satunnaiskävelyn skaalausrajana



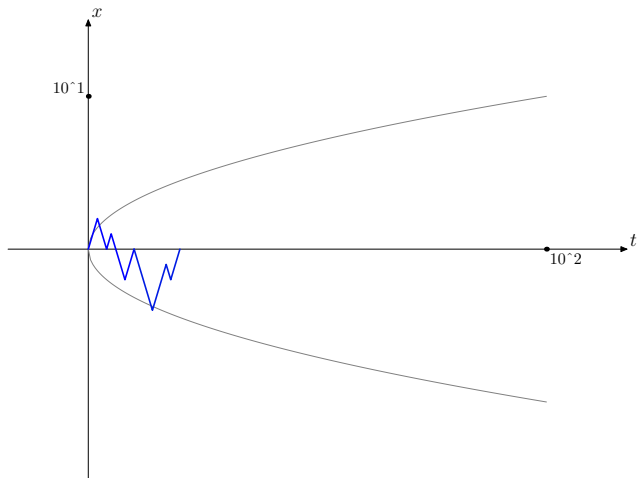
Esimerkki III: Brownin liike satunnaiskävelyn skaalausrajana



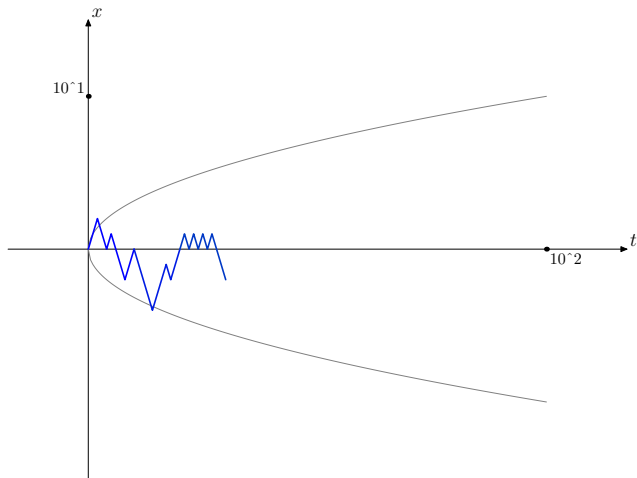
Esimerkki III: Brownin liike satunnaiskävelyn skaalausrajana



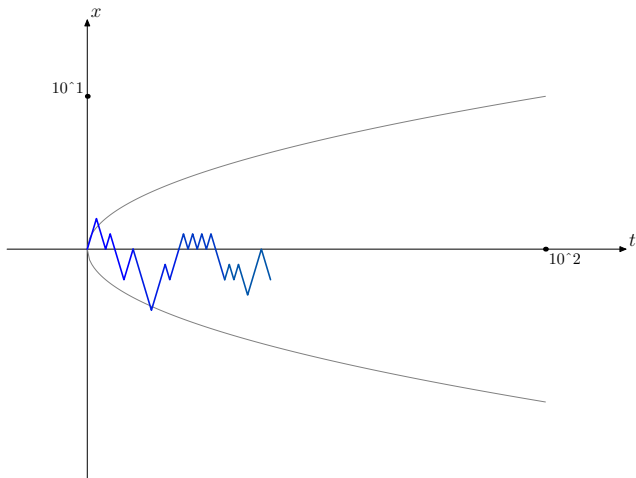
Esimerkki III: Brownin liike satunnaiskävelyn skaalausrajana



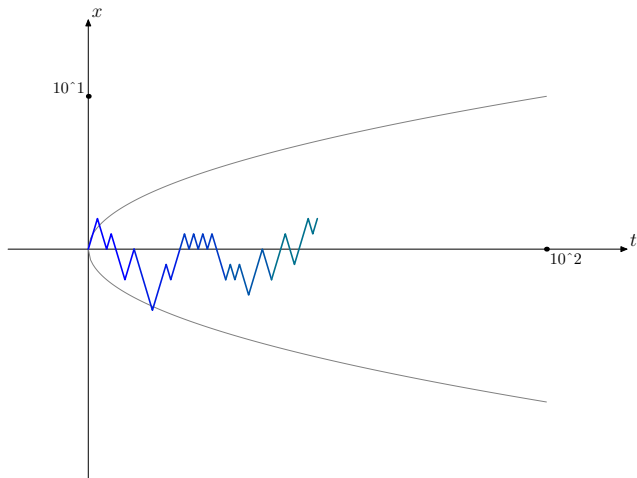
Esimerkki III: Brownin liike satunnaiskävelyn skaalausrajana



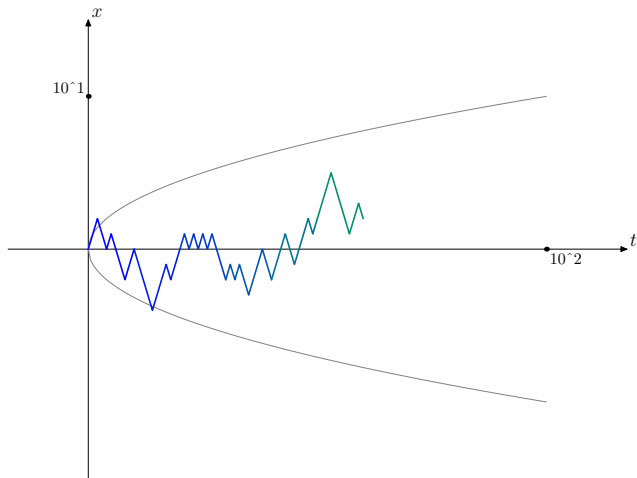
Esimerkki III: Brownin liike satunnaiskävelyn skaalausrajana



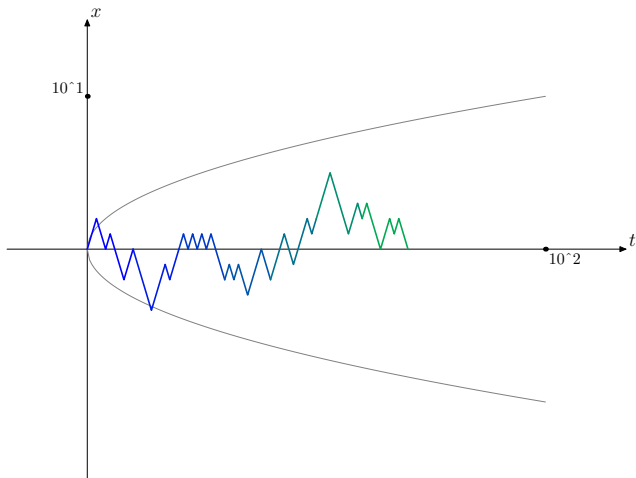
Esimerkki III: Brownin liike satunnaiskävelyn skaalausrajana



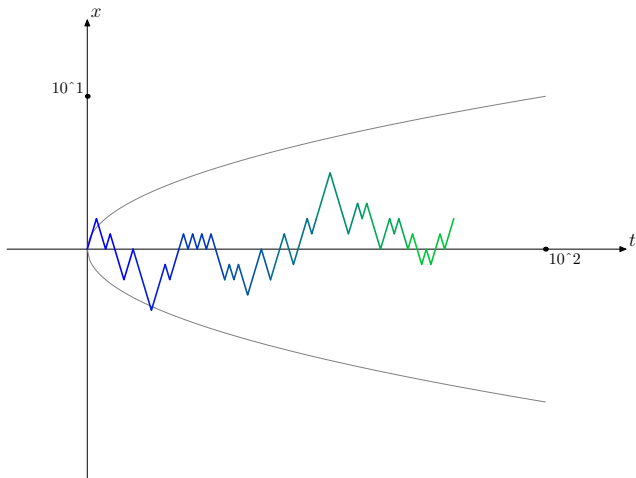
Esimerkki III: Brownin liike satunnaiskävelyn skaalausrajana



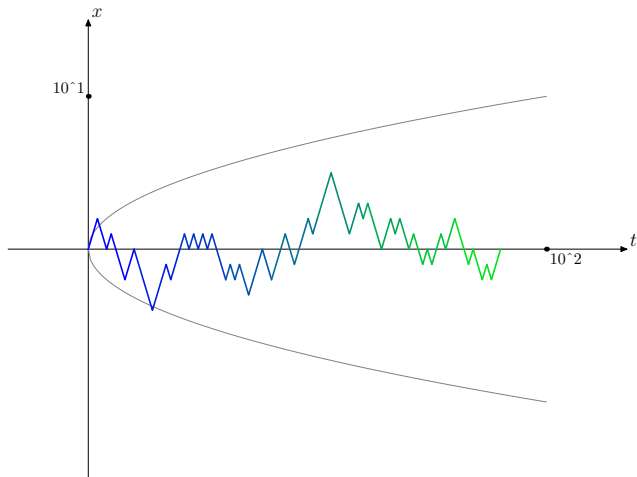
Esimerkki III: Brownin liike satunnaiskävelyn skaalausrajana



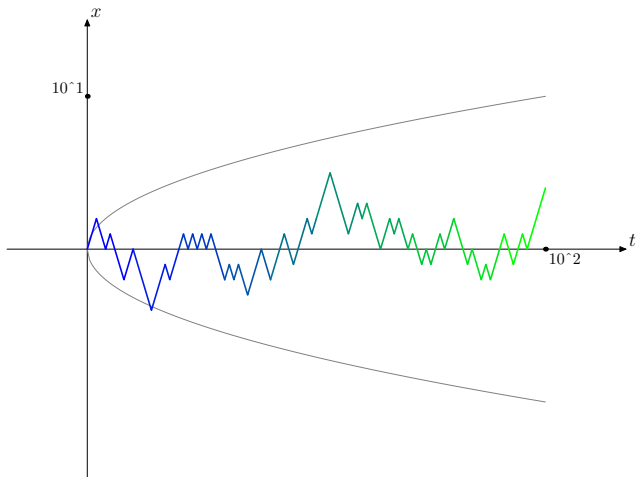
Esimerkki III: Brownin liike satunnaiskävelyn skaalausrajana



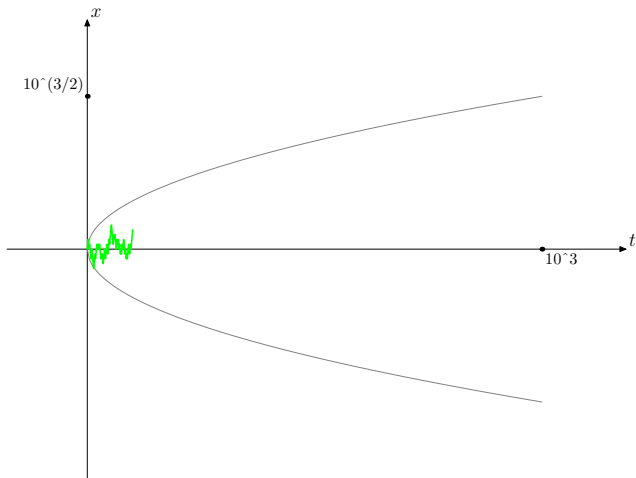
Esimerkki III: Brownin liike satunnaiskävelyn skaalausrajana



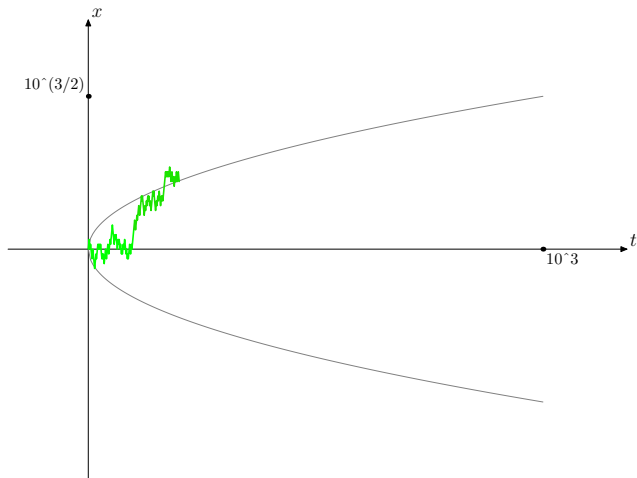
Esimerkki III: Brownin liike satunnaiskävelyn skaalausrajana



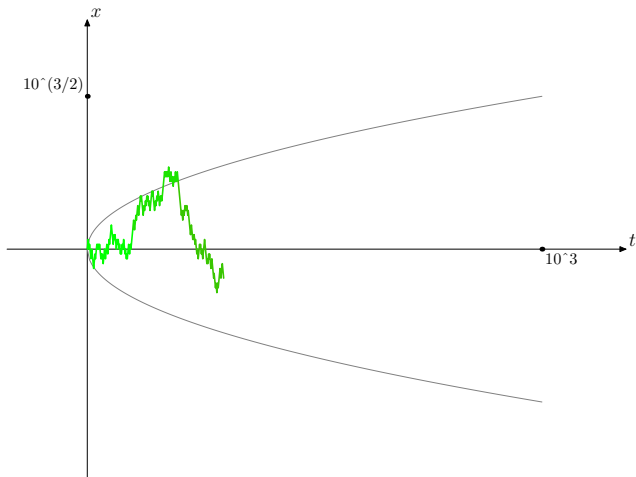
Esimerkki III: Brownin liike satunnaiskävelyn skaalausrajana



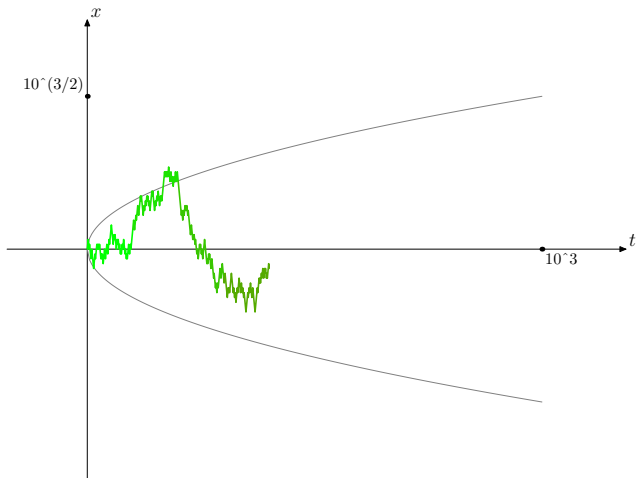
Esimerkki III: Brownin liike satunnaiskävelyn skaalausrajana



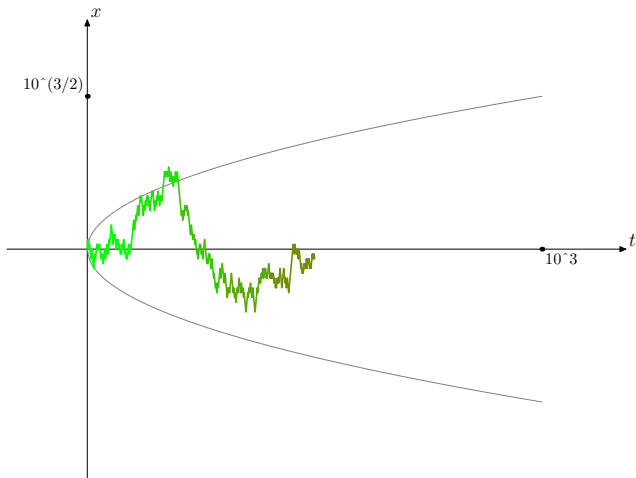
Esimerkki III: Brownin liike satunnaiskävelyn skaalausrajana



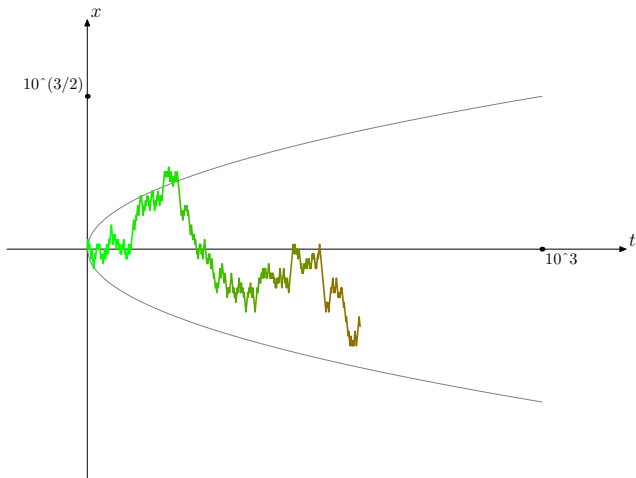
Esimerkki III: Brownin liike satunnaiskävelyn skaalausrajana



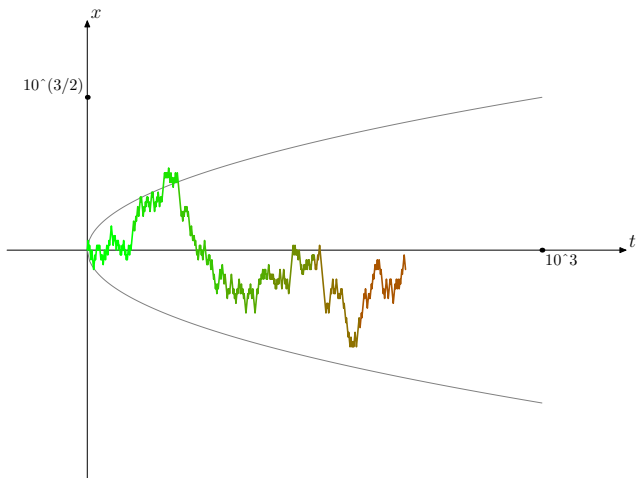
Esimerkki III: Brownin liike satunnaiskävelyn skaalausrajana



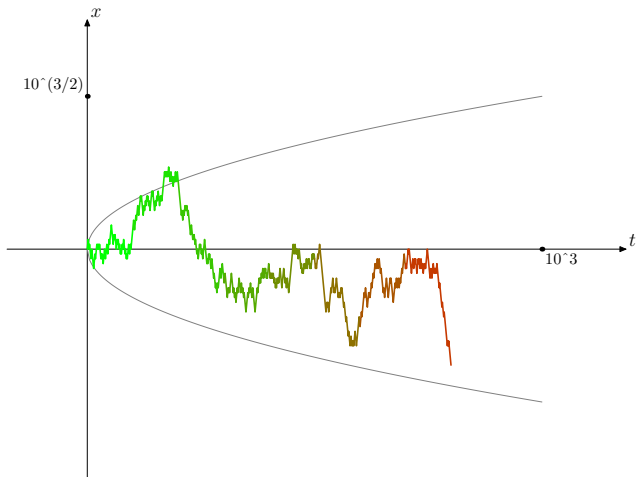
Esimerkki III: Brownin liike satunnaiskävelyn skaalausrajana



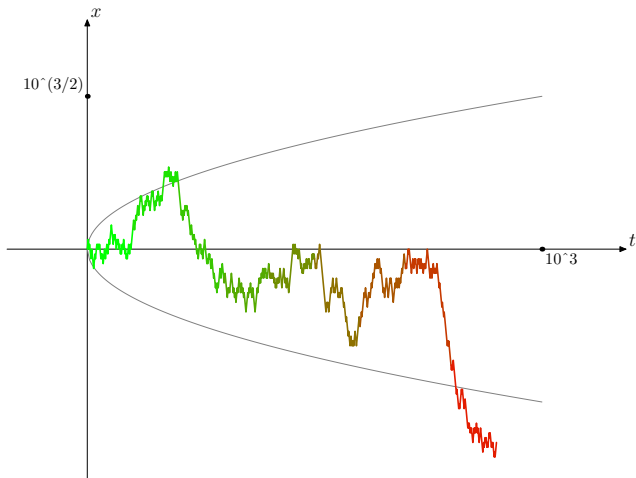
Esimerkki III: Brownin liike satunnaiskävelyn skaalausrajana



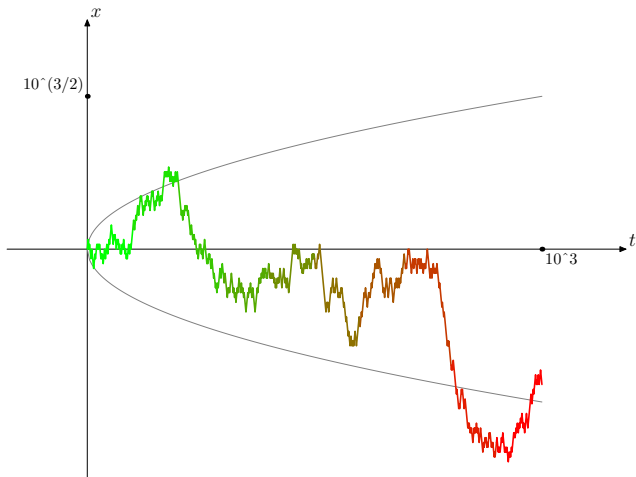
Esimerkki III: Brownin liike satunnaiskävelyn skaalausrajana



Esimerkki III: Brownin liike satunnaiskävelyn skaalausrajana

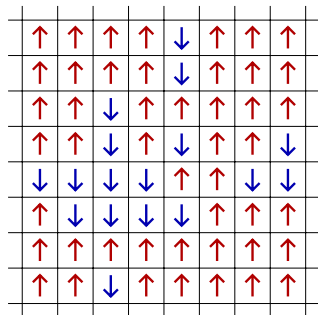


Esimerkki III: Brownin liike satunnaiskävelyn skaalausrajana

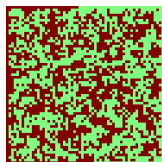


Esimerkki IV: Termodynaaminen raja vai skaalausraja

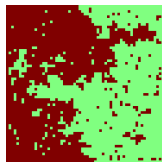
Termodynaaminen raja: $L \rightarrow \infty$



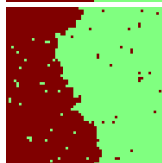
Skaalausraja: hilaväli $\rightarrow 0$



$x > \sqrt{2} - 1$

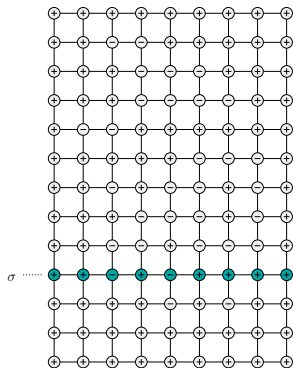


$x = \sqrt{2} - 1$



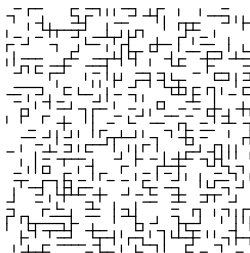
$x < \sqrt{2} - 1$

Esimerkki IV: 2D Ising-malli vapaiden fermioneiden avulla

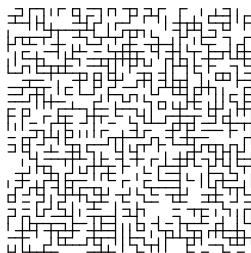


Esimerkki V: Faasitransitio perkolaatioissa

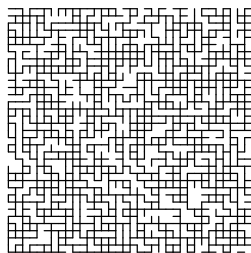
$p = 0.3$



$p = 0.5$



$p = 0.7$

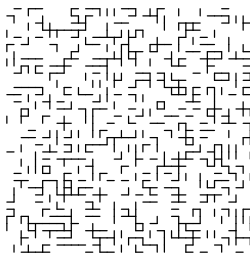


- *Perkolaatiotodennäköisyys*

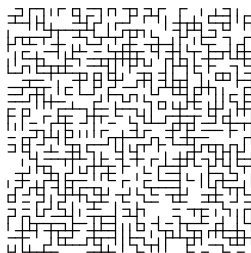
$$\begin{aligned}\theta(p) &= P_p(\text{origo kuuluu äärettömän suureen avoimeen klusteriin}) \\ &= P_p(\text{origosta alkaa äärettömän pitkä} \\ &\quad \text{avoin (yksinkertainen) polku})\end{aligned}$$

Esimerkki V: Faasitransitio perkolaatiossa

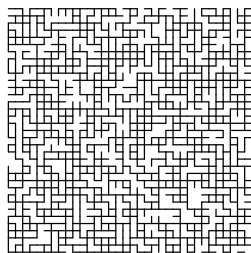
$p = 0.3$



$p = 0.5$



$p = 0.7$



- *Perkolaatiotodennäköisyys*

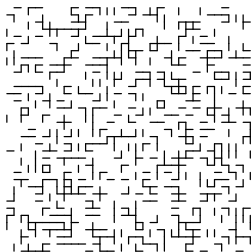
$\theta(p) = P_p(\text{origo kuuluu äärettömän suureen avoimeen klusteriin})$
 $= P_p(\text{origosta alkaa äärettömän pitkä avoin (yksinkertainen) polku})$

- Kriittinen parametri $0 \leq p_c \leq 1$:

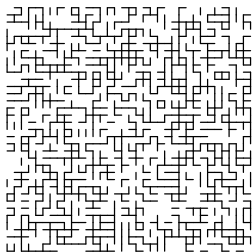
$$\begin{cases} \theta(p) = 0, & p < p_c \\ \theta(p) > 0, & p > p_c \end{cases}$$

Esimerkki V: Faasitransitio perkolaatioissa

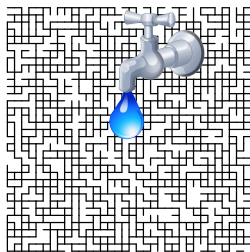
$p = 0.3$



$p = 0.5$



$p = 0.7$



- *Perkolaatiotodennäköisyys*

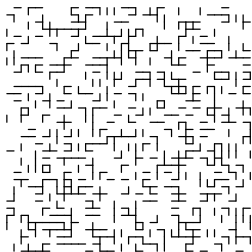
$$\begin{aligned}\theta(p) &= P_p(\text{origo kuuluu äärettömän suureen avoimeen klusteriin}) \\ &= P_p(\text{origosta alkaa äärettömän pitkä} \\ &\quad \text{avoin (yksinkertainen) polku})\end{aligned}$$

- Kriittinen parametri $0 \leq p_c \leq 1$:

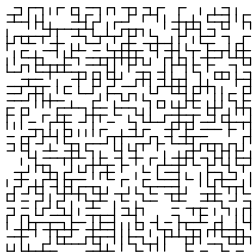
$$\begin{cases} \theta(p) = 0, & p < p_c \\ \theta(p) > 0, & p > p_c \end{cases}$$



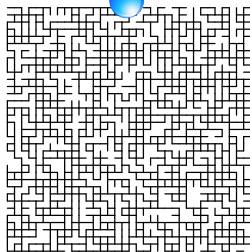
$p = 0.3$



$p = 0.5$



$p = 0.7$



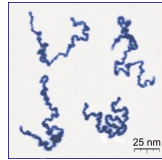
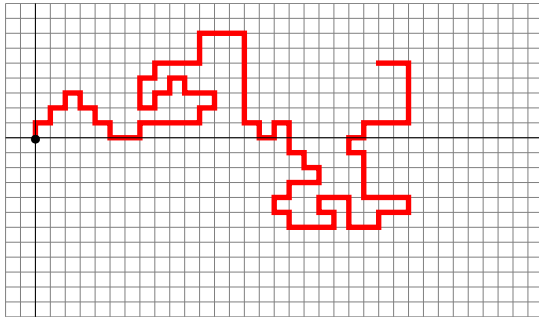
- *Perkolaatiotodennäköisyys*

$$\begin{aligned}\theta(p) &= P_p(\text{origo kuuluu äärettömän suureen avoimeen klusteriin}) \\ &= P_p(\text{origosta alkaa äärettömän pitkä} \\ &\quad \text{avoin (yksinkertainen) polku})\end{aligned}$$

- Kriittinen parametri $0 \leq p_c \leq 1$:

$$\begin{cases} \theta(p) = 0, & p < p_c \\ \theta(p) > 0, & p > p_c \end{cases}$$

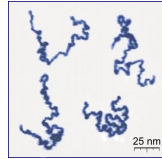
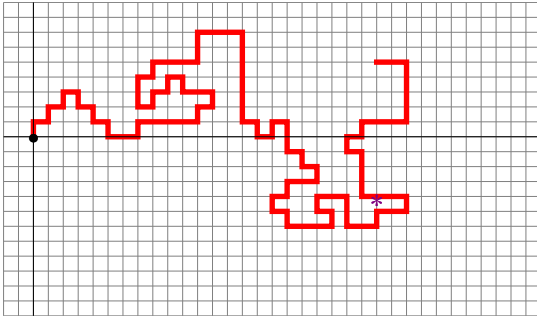
Esimerkki VI: Markov-ketju Monte Carlo ja polymeeri



(polymeerejä)

- polymeerimalli: tasainen jakauma origosta alkavien N askeleen injektiivisten hilakävelyjen joukossa

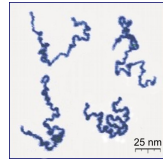
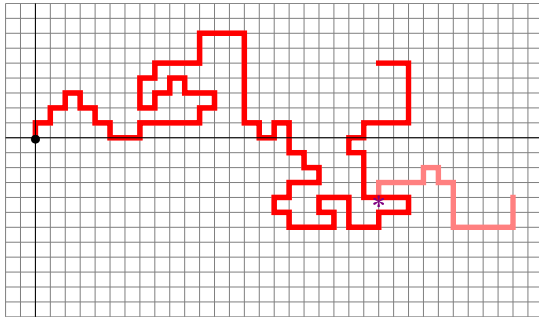
Esimerkki VI: Markov-ketju Monte Carlo ja polymeeri



(polymeerejä)

- polymeerimalli: tasainen jakauma origosta alkavien N askeleen injektiivisten hilakävelyjen joukossa
- Monte Carlo Markov ketju
 - valitaan satunnainen taitoskohta
 - taitetaan loppuosaa satunnaisella hilasymmetrialla
 - jos saatu kävely ei injektiivinen, pidetään alkuperäinen

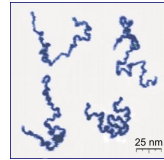
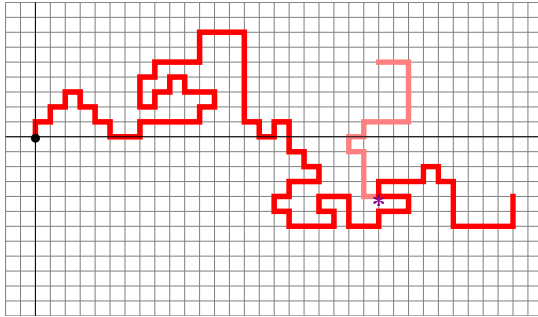
Esimerkki VI: Markov-ketju Monte Carlo ja polymeeri



(polymeerejä)

- polymeerimalli: tasainen jakauma origosta alkavien N askeleen injektiivisten hilakävelyjen joukossa
- Monte Carlo Markov ketju
 - valitaan satunnainen taitoskohta
 - taitetaan loppuosaa satunnaisella hilasymmetrialla
 - jos saatu kävely ei injektiivinen, pidetään alkuperäinen

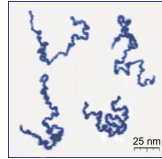
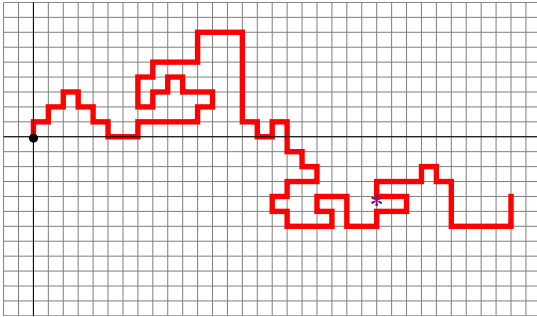
Esimerkki VI: Markov-ketju Monte Carlo ja polymeeri



(polymeerejä)

- polymeerimalli: tasainen jakauma origosta alkavien N askeleen injektiivisten hilakävelyjen joukossa
- Monte Carlo Markov ketju
 - valitaan satunnainen taitoskohta
 - taitetaan loppuosaa satunnaisella hilasymmetrialla
 - jos saatu kävely ei injektiivinen, pidetään alkuperäinen

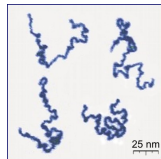
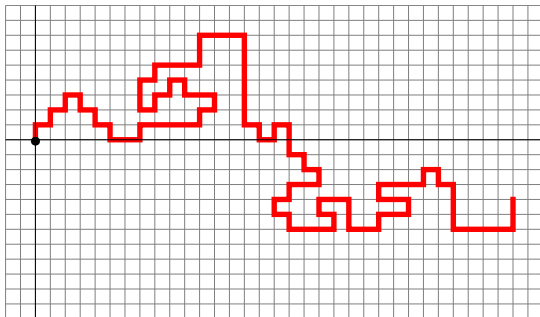
Esimerkki VI: Markov-ketju Monte Carlo ja polymeeri



(polymeerejä)

- polymeerimalli: tasainen jakauma origosta alkavien N askeleen injektiivisten hilakävelyjen joukossa
- Monte Carlo Markov ketju
 - valitaan satunnainen taitoskohta
 - taitetaan loppuosaa satunnaisella hilasymmetrialla
 - jos saatu kävely ei injektiivinen, pidetään alkuperäinen

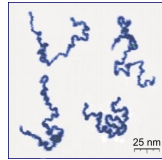
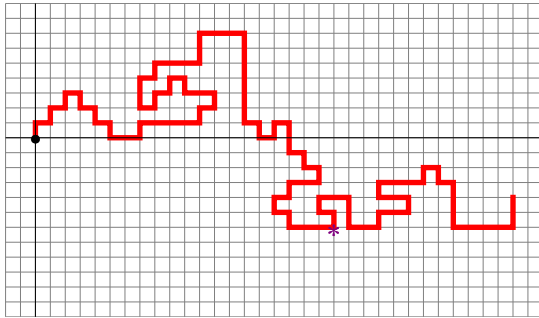
Esimerkki VI: Markov-ketju Monte Carlo ja polymeeri



(polymeerejä)

- polymeerimalli: tasainen jakauma origosta alkavien N askeleen injektiivisten hilakävelyjen joukossa
- Monte Carlo Markov ketju
 - valitaan satunnainen taitoskohta
 - taitetaan loppuosaa satunnaisella hilasymmetrialla
 - jos saatu kävely ei injektiivinen, pidetään alkuperäinen

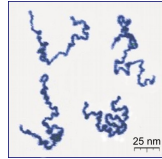
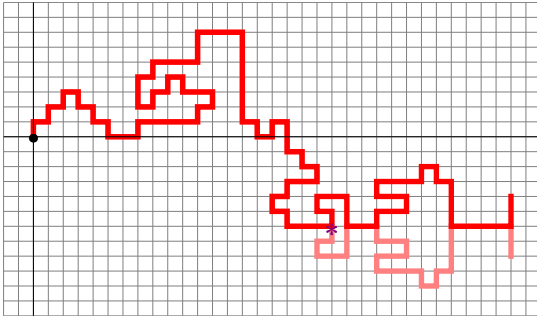
Esimerkki VI: Markov-ketju Monte Carlo ja polymeeri



(polymeerejä)

- polymeerimalli: tasainen jakauma origosta alkavien N askeleen injektiivisten hilakävelyjen joukossa
- Monte Carlo Markov ketju
 - valitaan satunnainen taitoskohta
 - taitetaan loppuosaa satunnaisella hilasymmetrialla
 - jos saatu kävely ei injektiivinen, pidetään alkuperäinen

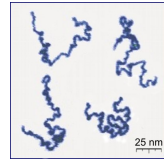
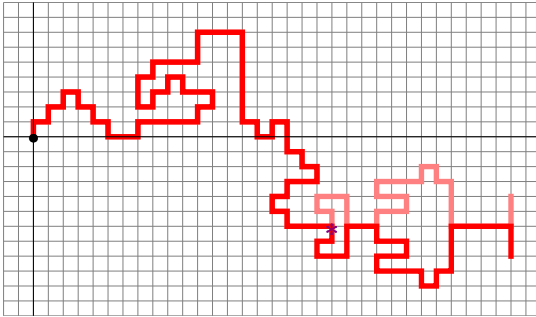
Esimerkki VI: Markov-ketju Monte Carlo ja polymeeri



(polymeerejä)

- polymeerimalli: tasainen jakauma origosta alkavien N askeleen injektiivisten hilakävelyjen joukossa
- Monte Carlo Markov ketju
 - valitaan satunnainen taitoskohta
 - taitetaan loppuosaa satunnaisella hilasymmetrialla
 - jos saatu kävely ei injektiivinen, pidetään alkuperäinen

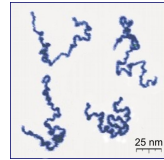
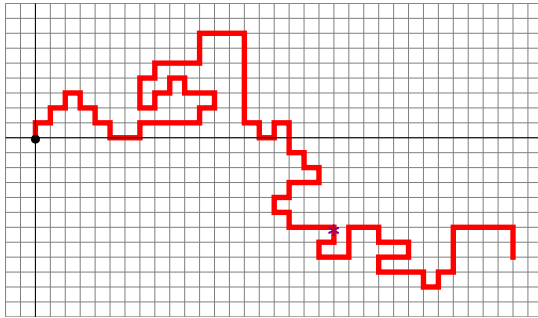
Esimerkki VI: Markov-ketju Monte Carlo ja polymeeri



(polymeerejä)

- polymeerimalli: tasainen jakauma origosta alkavien N askeleen injektiivisten hilakävelyjen joukossa
- Monte Carlo Markov ketju
 - valitaan satunnainen taitoskohta
 - taitetaan loppuosaa satunnaisella hilasymmetrialla
 - jos saatu kävely ei injektiivinen, pidetään alkuperäinen

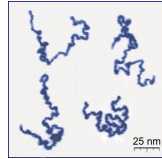
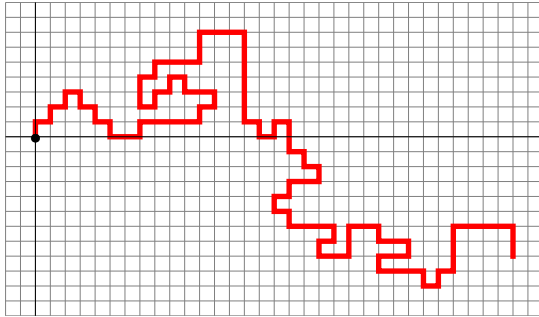
Esimerkki VI: Markov-ketju Monte Carlo ja polymeeri



(polymeerejä)

- polymeerimalli: tasainen jakauma origosta alkavien N askeleen injektiivisten hilakävelyjen joukossa
- Monte Carlo Markov ketju
 - valitaan satunnainen taitoskohta
 - taitetaan loppuosaa satunnaisella hilasymmetrialla
 - jos saatu kävely ei injektiivinen, pidetään alkuperäinen

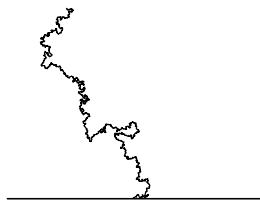
Esimerkki VI: Markov-ketju Monte Carlo ja polymeeri



(polymeerejä)

- polymeerimalli: tasainen jakauma origosta alkavien N askeleen injektiivisten hilakävelyjen joukossa
- Monte Carlo Markov ketju
 - valitaan satunnainen taitoskohta
 - taitetaan loppuosaa satunnaisella hilasymmetrialla
 - jos saatu kävely ei injektiivinen, pidetään alkuperäinen

Esimerkki 7: viimeaikaisia tuloksia



2D kvanttigravitaatio:

http://youtu.be/LZk_RJQmr9I

