

6. 分子動力学シミュレーション

6-1. プラサンブル平均と長時間平均.

$$\langle A \rangle = \frac{\int dp^n dq^n A(q^n, p^n) P(q^n, p^n)}{\int dp^n dq^n P(q^n, p^n)}$$

$$\langle A \rangle_t = \lim_{T \rightarrow \infty} \frac{1}{T} \int_0^T dt A(q^n(t), p^n(t))$$

($q^n(t)$, $p^n(t)$ は運動方程式の解とみなされる。)

適切な分布関数と運動方程式を述べる。

$$\langle A \rangle = \langle A \rangle_t$$

例えは、① P_{NVE} (ミクロカカル分布関数) と Newton の運動方程式 (エネルギー一定)

② P_{NVT} (カカル分布関数) と Nose-Hoover 等の温度計付の運動方程式

③ P_{NPV} 及び温度計、圧力計付の運動方程式

⋮

6-2. 運動方程式 (マクロナビゲーション : E一定)

質量 m の同種粒子 N 個からなる系を考える。

$$\frac{d^2 \mathbf{r}_i}{dt^2} = \frac{\mathbf{F}_i}{m}$$

\mathbf{F}_i : まわりの粒子から粒子 i が受ける力

$$(i = 1, 2, \dots, N)$$

粒子間の相互作用が $\propto r^{-n}$ とされる場合

$$\mathbf{F}_i = -\frac{\partial U(\mathbf{r}_1, \dots, \mathbf{r}_N)}{\partial \mathbf{r}_i}$$

$$= -\sum_{\substack{j=1 \\ (j \neq i)}}^N \frac{\partial}{\partial \mathbf{r}_i} \phi(r_{ij}) = \sum_{\substack{j=1 \\ (j \neq i)}}^N f_{ij}$$

$$\left(\frac{\partial}{\partial \mathbf{r}_i} = \mathbf{e}_x \frac{\partial}{\partial x_i} + \mathbf{e}_y \frac{\partial}{\partial y_i} + \mathbf{e}_z \frac{\partial}{\partial z_i} \right)$$

$$r_{ij} = |\mathbf{r}_i - \mathbf{r}_j| = \sqrt{(x_i - x_j)^2 + (y_i - y_j)^2 + (z_i - z_j)^2}$$

$$\therefore \frac{\partial r_{ij}}{\partial x_i} = \frac{x_i - x_j}{r_{ij}}$$

$$\therefore f_{ij} = -\frac{\partial}{\partial \mathbf{r}_i} \phi(r_{ij})$$

$$= -\frac{\partial}{\partial r_{ij}} \phi(r_{ij}) \frac{(\mathbf{r}_i - \mathbf{r}_j)}{r_{ij}} = -f_{ji}$$

6-2-1. Verlet (Verlet) 法

$$\frac{d^2 \mathbf{r}_i}{dt^2} = \frac{\mathbf{F}_i}{m} \quad (i=1, 2, \dots, N) \quad (1)$$

$\mathbf{r}_i(t \pm st)$ の Taylor 展開

$$\mathbf{r}_i(t+st) = \mathbf{r}_i(t) + st \frac{d\mathbf{r}_i}{dt}|_t + \frac{st^2}{2} \frac{\mathbf{F}_i(t)}{m} + O(st^3) \quad (3)$$

$$\mathbf{r}_i(t-st) = \mathbf{r}_i(t) - st \frac{d\mathbf{r}_i}{dt}|_t + \frac{st^2}{2} \frac{\mathbf{F}_i(t)}{m} - O(st^3) \quad (4)$$

$$(3)+(4) \quad \mathbf{r}_i(t+st) + \mathbf{r}_i(t-st) = 2\mathbf{r}_i(t) + st^2 \frac{\mathbf{F}_i(t)}{m} + O(st^4) \quad (5)$$

$$(3)-(4) \quad \mathbf{r}_i(t+st) - \mathbf{r}_i(t-st) = 2st \frac{d\mathbf{r}_i}{dt}|_t + O(st^3) \quad (6)$$

$$\therefore \boxed{\mathbf{r}_i(t+st) = 2\mathbf{r}_i(t) - \mathbf{r}_i(t-st) + st^2 \frac{\mathbf{F}_i(t)}{m}} \quad (7)$$

$$\frac{d\mathbf{r}_i}{dt}|_t \equiv \mathbf{v}_i(t) = \frac{1}{2st} \left\{ \mathbf{r}_i(t+st) - \mathbf{r}_i(t-st) \right\} \quad (8)$$

Verlet の差分方程式 (2次の精度)

- $st \rightarrow -st$ の時間反転に對称、對稱。
- 積定性が“高い”とよくいわれる。

追加

Velocity Verlet 法.

$$\left\{ \begin{array}{l} \mathbf{r}_i(t+dt) = \mathbf{r}_i(t) + \mathbf{v}_i(t) dt + \frac{\mathbf{F}_i(t)}{2m} \\ \mathbf{v}_i(t+dt) = \mathbf{v}_i(t) + \frac{\mathbf{F}_i(t+dt) + \mathbf{F}_i(t)}{2m} dt \end{array} \right. \quad \begin{array}{l} (12) \\ (13) \end{array}$$

この Velocity Verlet 法もまた Verlet 法の別表現には、2 つあることを示す。

(12) 2 回目の時間 Σdt だけ進める。

$$\mathbf{r}_i(t+2dt) = \mathbf{r}_i(t+dt) + \mathbf{v}_i(t+dt) dt + \frac{\mathbf{F}_i(t+dt)}{2m} \quad (14)$$

(12) を変形すると。

$$\mathbf{r}_i(t) = \mathbf{r}_i(t+dt) - \mathbf{v}_i(t) dt - \frac{\mathbf{F}_i(t)}{2m} \quad (15)$$

(14)+(15) とし、

$$\begin{aligned} \mathbf{r}_i(t+2dt) + \mathbf{r}_i(t) &= 2 \mathbf{r}_i(t+dt) + [\mathbf{v}_i(t+dt) - \mathbf{v}_i(t)] dt \\ &\quad + \frac{dt^2}{2m} [\mathbf{F}_i(t+dt) - \mathbf{F}_i(t)] \end{aligned}$$

左側を (13) を代入すると。

$$\mathbf{r}_i(t+2dt) + \mathbf{r}_i(t) = 2 \mathbf{r}_i(t+dt) + \frac{dt^2}{m} \mathbf{F}_i(t+dt)$$

両辺の時間 Σdt を戻して整理すると。

$$\mathbf{r}_i(t+dt) = 2 \mathbf{r}_i(t) - \mathbf{r}_i(t-dt) + \frac{dt^2}{m} \mathbf{F}_i(t)$$

\Rightarrow Verlet 法。

6-2-2. Leap-Frog 法.

⑧ の代入) 次式で速度を計算する。

$$\frac{dr_i}{dt} \Big|_{t+\frac{st}{2}} = v_i(t + \frac{st}{2}) = \frac{1}{st} \left\{ r_i(t+st) - r_i(t) \right\} \quad (9)$$

⑦ と)。

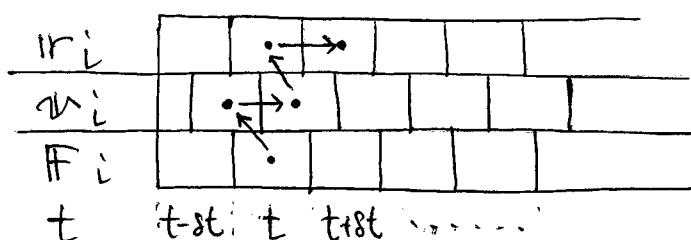
$$r_i(t+st) - r_i(t) = r_i(t) - r_i(t-st) + st^2 \frac{F_i(t)}{m}$$

$$v_i(t + \frac{st}{2}) = v_i(t - \frac{st}{2}) + st \frac{F_i(t)}{m} \quad (10)$$

⑨ と)。

$$r_i(t+st) = r_i(t) + st v_i(t + \frac{st}{2}) \quad (11)$$

Leap-Frog 法 (かえる跳び)



Verlet 法の別表現 → 穀定

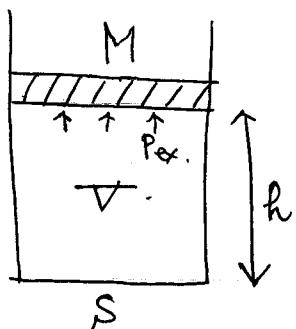
6-2-3. もの他の方法。

- Predictor - Corrector 法。
- Runge - kutta 法。
- Symplectic 法

→ 高次の精度。
(but.. 多歩進む)

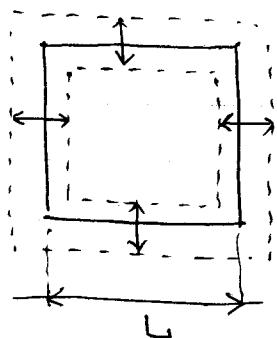
6-3. 扩張系の運動方程式 1. (圧力一定).

Andersen 法



左図の様な可動ピストン(重さ M)の系を考える。

$$\left\{ \begin{array}{l} \text{運動エネルギー} - \frac{M}{2} \dot{r}^2 = \frac{M}{2} \dot{V}^2 / S^2 \\ \text{ポテンシャルエネルギー} - Mgr = P_{ex} Sh \\ = P_{ex} V \end{array} \right.$$



同様に、有効質量 MS^2 の可変体積系である。

$$\left\{ \begin{array}{l} \text{運動エネルギー} - \frac{M}{2} \dot{V}^2 \\ \text{ポテンシャルエネルギー} - P_{ex} V \end{array} \right.$$

$$\left\{ \begin{array}{l} \text{運動エネルギー} - \frac{M}{2} \dot{V}^2 \\ \text{ポテンシャルエネルギー} - P_{ex} V \end{array} \right.$$

△の内部に、質量 m_i の同種粒子 N 個があるとする
辺の長さ L で規格化した粒子座標 $\$$ を導入
すと。

$$r_i = L \$_i \quad (i = 1, 2, \dots, N) \quad ①$$

$$\dot{r}_i = L \dot{\$}_i + L \ddot{\$}_i \approx L \ddot{\$}_i \quad ②$$

全系のラグランジアンは。

$$\mathcal{L} = \sum_{i=1}^N \frac{m}{2} (L \ddot{\$}_i)^2 + \frac{M}{2} \dot{V}^2 - U(L\$^N) - P_{ex} V \quad ③$$

$\$_i, V$ は正準共役な運動量 π_i, Π とする。

$$\pi_i = \frac{\partial \mathcal{L}}{\partial \dot{\$}_i} = m L^2 \dot{\$}_i, \quad \Pi = \frac{\partial \mathcal{L}}{\partial \dot{V}} = M \dot{V} \quad ④$$

全系のハミルトン=ヤンと $\dot{s}_i, \nabla, \pi_i, \Pi$ で表す。

$$\begin{aligned} \mathcal{H} &= \sum_i \frac{m}{2} \dot{r}_i^2 + U(r_i^N) + \frac{M}{2} \dot{\nabla}^2 + P_{ex} \nabla \\ &= \sum_i \frac{m}{2} (\dot{L} s_i)^2 + U(L s^N) + \frac{M}{2} \dot{\nabla}^2 + P_{ex} \nabla \\ &= \sum_i \frac{1}{2m V^{2/3}} \dot{\pi}_i^2 + U(\nabla^{1/3} s^N) + \frac{1}{2M} \dot{\Pi}^2 + P_{ex} \nabla \end{aligned} \quad (5)$$

(s_i, ∇, π_i, Π は対応する。
したがって) 正準運動方程式を得ることが出来る。

$$\left\{ \frac{ds_i}{dt} = \frac{\partial \mathcal{H}}{\partial \pi_i} = \frac{1}{m V^{2/3}} \pi_i \right. \quad (6)$$

$$\frac{d\pi_i}{dt} = -\frac{\partial \mathcal{H}}{\partial s_i} = -\frac{\partial U}{\partial s_i} \quad (7)$$

$$\frac{d\nabla}{dt} = \frac{\partial \mathcal{H}}{\partial \Pi} = \frac{\Pi}{M} \quad (8)$$

$$\begin{aligned} \frac{d\Pi}{dt} &= -\frac{\partial \mathcal{H}}{\partial \nabla} = -\frac{\partial \mathcal{H}}{\partial L} \frac{\partial L}{\partial \nabla} \\ &= \frac{2}{3} \nabla^{-\frac{2}{3}-1} \sum_i \frac{\dot{\pi}_i^2}{2m} - \frac{1}{3} V^{-\frac{2}{3}} \frac{\partial U}{\partial L} - P_{ex}. \end{aligned} \quad (9)$$

$\{r_i, p_i, \nabla, \Pi\}$ は成り立つ。

$$\left\{ \frac{dr_i}{dt} = \frac{p_i}{m} + \frac{1}{3V} \frac{d\nabla}{dt} \right. \quad (10)$$

$$\frac{dp_i}{dt} = -\frac{\partial U}{\partial r_i} - \frac{p_i}{3V} \frac{d\nabla}{dt} \quad (11)$$

$$\frac{d\nabla}{dt} = \frac{\Pi}{M} \quad (12)$$

$$\frac{d\Pi}{dt} = -P_{ex} + \frac{1}{3V} \left(\sum_i \frac{p_i^2}{m} - \sum_i r_i \cdot \frac{\partial U}{\partial r_i} \right) \quad (13)$$

= P_{ex}

⑫ ⑬ を見ると。

$$\text{if } \begin{cases} P(t) - P_{\text{ex}} > 0 & \Rightarrow V \text{ 増加.} \\ P(t) - P_{\text{ex}} < 0 & \Rightarrow V \text{ 減少.} \end{cases}$$

正準方程式を解くことは、式(5)は保たず。

$$H = K + U + \frac{M}{2} \dot{V}^2 + P_{\text{ex}} V = \text{const.}$$

微少.

$$= K + U + P_{\text{ex}} V = H = \text{const.}$$

エントリビー.

従つこの拡張系の運動方程式を解くことにす。

\Rightarrow NPH - 定のアンサンブル平均が求まる。

6-4. 拡張系の運動方程式 2 (温度一定)

Nose 法

対象とする N 粒子系のハミルトニアン。

$$\mathcal{H}_0(P^N, \mathbf{r}^N) = \sum_{i=1}^N \frac{P_i^2}{2m} + U(\mathbf{r}^N)$$

粒子の速度をスケル
する 10^3 m/s .た熱浴と相互作用する新しい自由度 s を導入。
次の様な仮想的なハミルトニアンを考える。

$$\mathcal{H}_{\text{Nose}}(P^N, \mathbf{r}'^N, P_s, s)$$

$$= \sum_{i=1}^N \frac{P_i'^2}{2ms^2} + U(\mathbf{r}'^N) + \frac{P_s^2}{2Q} + gk_B T \log s$$

①

$\{P^N, \mathbf{r}'^N\} \rightarrow$ 拡張系における粒子の座標、と $\overset{\mathbf{r}'^N}{\curvearrowright}$ と $\overset{P^N}{\curvearrowleft}$ に
正準共役な運動量 P'^N

$\{P_s, s\} \rightarrow$ 热浴との相互作用を表す自由度 s 。
と $\overset{s}{\curvearrowright}$ と $\overset{P_s}{\curvearrowleft}$ に正準共役な運動量 P_s

$Q \rightarrow$ 自由度 s の有効質量。

現実系	拡張系	対応関係
r_i	r'_i	$r'_i = r'_i$
P_i	P'_i	$s P'_i = P'_i$
t	t'	$t = \int_0^t dt' / s$ ($s dt = dt'$)

①の $\Pi \equiv \text{ルトニアン} (\mathcal{H}_{\text{Nose}})$ を持つ拡張系の運動方程式が得られれば、それを解くことにより、拡張系のミクロカーネル集団が得られる。

$$\Xi_{\text{Nose}} = \frac{1}{N!} \int dP^N \int dr^N \int dp_s \int ds \delta[\mathcal{H}_{\text{Nose}} - E_0] \quad (2)$$

$dP^N = s^{3N} dP^N$, $dr^N = dr^N$ を注意 (2)
変数を現実系に変更する

$$\Xi_{\text{Nose}} = \frac{1}{N!} \int dP^N \int dr^N \int dp_s \int ds s^{3N} \delta \left[\sum_{i=1}^N \frac{p_i^2}{2m} + U(r^N) + \frac{p_s^2}{2Q} + gk_B T \log s - E_0 \right] \quad (3)$$

$[\dots] \equiv [f(s)]$ とおく。

$$\delta[f(s)] = \frac{\delta(s - s_0)}{df/ds|_{s=s_0}} \quad (s_0 \text{ は } f(s)=0 \text{ の根}) \quad (4)$$

$f(s_0) = 0$ とする。

$$s_0 = \exp \left[-\frac{1}{gk_B T} \left\{ \sum_{i=1}^N \frac{p_i^2}{2m} + U(r^N) + \frac{p_s^2}{2Q} - E_0 \right\} \right] \quad (5)$$

$$df/ds|_{s=s_0} = \frac{gk_B T}{s_0} \quad \delta[f(s)] \quad (6)$$

$$\begin{aligned} \therefore \Xi_{\text{Nose}} &= \frac{1}{N!} \int dP^N \int dr^N \int dp_s \int ds \frac{s^{3N+1}}{gk_B T} \delta(s - s_0) \\ &= \frac{1}{N!} \int dP^N \int dr^N \int dp_s \frac{s_0^{3N+1}}{gk_B T} \\ &= \frac{1}{N!} \int dP^N \int dr^N \int dp_s \exp \left[-\frac{3N+1}{gk_B T} \left\{ \sum_{i=1}^N \frac{p_i^2}{2m} + U(r^N) \right. \right. \\ &\quad \left. \left. + \frac{p_s^2}{2Q} - E_0 \right\} \right]. \end{aligned} \quad (7)$$

$$\exp\left(\frac{3N+1}{gk_B T} E_0\right) \simeq \text{前回出力}, \quad g = 3N+1 \simeq L^2.$$

$$\int dp_s \exp\left(-\frac{3N+1}{gk_B T} \frac{p_s^2}{2Q}\right) \text{ を積分すると.}$$

$$Z_{\text{Nose}} = \text{const. } \frac{1}{N!} \int dp^N \int dr^N \exp\left(-\frac{\mathcal{H}_0}{k_B T}\right) \quad (8)$$

\mathcal{H}_0 = ガル分配関数.

, 拡張系 (p^N, r'^N, p_s, s) の \mathcal{H}_0 ガル
 \Rightarrow 現実系 (p^N, r^N) の ガル

$\mathcal{H}_{\text{Nose}} (P^N, r'^N, P_s, s)$ は \rightarrow 112. 運動方程式

(正準方程式) を求める。

$$\left\{ \begin{array}{l} \frac{dr'_i}{dt'} = \frac{\partial \mathcal{H}_{\text{Nose}}}{\partial P'_i} = \frac{P'_i}{m s^2} \\ \frac{dP'_i}{dt'} = - \frac{\partial \mathcal{H}_{\text{Nose}}}{\partial r'_i} = - \frac{\partial U}{\partial r'_i} \\ \frac{ds}{dt'} = \frac{\partial \mathcal{H}_{\text{Nose}}}{\partial P_s} = \frac{P_s}{Q} \\ \frac{dP_s}{dt'} = - \frac{\partial \mathcal{H}_{\text{Nose}}}{\partial s} = \sum_{i=1}^N \frac{P_i'^2}{m s^3} - \frac{3 N k_B T}{s} \end{array} \right. \quad \begin{array}{l} (9) \\ (10) \\ (11) \\ (12) \end{array}$$

現実系に変数変換する。 $(r'_i \rightarrow r_i, P'_i \rightarrow P_i, t' \rightarrow t)$

$\frac{dr_i}{dt} = \frac{P_i}{m}$ $\frac{dP_i}{dt} = - \frac{\partial U}{\partial r_i} - s P_i$ $\frac{ds}{dt} = \frac{1}{Q} \left[\sum_{i=1}^N \frac{P_i^2}{m} - 3 N k_B T \right]$ <p style="text-align: center;">現実系の全運動エネルギー $\times 2$.</p> $\frac{ds}{dt} = s \zeta$
--

$$(\zeta = \frac{P_s}{Q})$$

この運動方程式、 \mathcal{H} は、

$$\mathcal{H}_{\text{Nose.}} = \sum_{i=1}^N \frac{\mathbf{p}_i^2}{2m} + V(\mathbf{r}) + \frac{1}{2} Q S^2 + 3Nk_B T \log \epsilon$$

が“保存量”である。 (\mathcal{H}_0 は“分子”)

6-5. データ解析.

6-5-1. 热力学平均値.

分子動力学シミュレーションのデータ.

$$\mathbf{r}^N(t), \mathbf{p}^N(t).$$

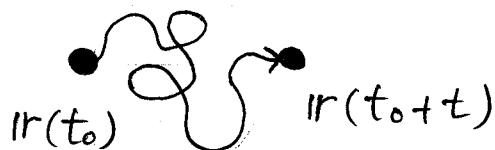
$$(t = t_0 + stj, j = 1, 2, \dots, N_{\text{step}})$$

$$\langle A \rangle_t = \frac{1}{N_{\text{step}}} \sum_{j=1}^{N_{\text{step}}} A(\mathbf{r}^N(t_0 + stj), \mathbf{p}^N(t_0 + stj))$$

$$= \begin{cases} \langle A \rangle_{\text{NVE}} & \text{Newton's Eq. motion} \\ \langle A \rangle_{\text{NPH}} & \text{Andersen's Eq. motion} \\ \langle A \rangle_{\text{NVT}} & \text{Nose Eq. motion} \\ \dots \text{etc.} & \end{cases}$$

6-5-2. 輸送係数.

自己拡散.



$$\text{Prob}(r, t) \equiv \delta(r - r(t_0 + t) + r(t_0))$$

平均2乗変位.

$$\begin{aligned} \langle |r(t_0 + t) - r(t_0)|^2 \rangle &\equiv \langle |r(t) - r(0)|^2 \rangle \\ &= \int dr |r|^2 \text{Prob}(r, t) \end{aligned}$$

$$\text{Prob}(r, t) \equiv \langle \delta(r - r(t_0 + t) + r(t_0)) \rangle$$

時刻 $t = 0$ で原点に
あった粒子が、時刻 t
に場所 $|r|$ にいる確率。



自己拡散係数.

拡散方程式 $\frac{\partial}{\partial t} \text{Prob}(r, t) = D \nabla^2 \text{Prob}(r, t)$
に従う。

$$(\text{Prob}(r, 0) = \delta(r))$$

$$\text{Prob}(r, t) = \frac{1}{(4\pi Dt)^{3/2}} \exp\left(-\frac{|r|^2}{4Dt}\right)$$

$$\therefore \langle |r(t) - r(0)|^2 \rangle = 6Dt$$

Einstein relation
(長時間).

3BBD

$$\begin{aligned}
 \text{Prob}(\mathbf{r}, t) &= \langle \rho^{(1)}(\mathbf{r}, t) \rho^{(1)}(\mathbf{0}, 0) \rangle \\
 &= \left\langle \int d\mathbf{r}' \rho^{(1)}(\mathbf{r}' + \mathbf{r}, t) \rho^{(1)}(\mathbf{r}', 0) \right\rangle \\
 &= \left\langle \int d\mathbf{r}' \delta[\mathbf{r}' + \mathbf{r} - \mathbf{r}(t_0 + t)] \right. \\
 &\quad \times \left. \delta[\mathbf{r}' - \mathbf{r}(t_0)] \right\rangle \\
 &= \left\langle \delta(\mathbf{r} - \mathbf{r}(t_0 + t) + \mathbf{r}(t_0)) \right\rangle \\
 &= \underbrace{\left\langle \delta(\mathbf{r} - \mathbf{r}(t) - \mathbf{r}(0)) \right\rangle}_{\text{時刻 } t=0 \text{ で原点にいた粒子}}
 \end{aligned}$$

時刻 $t=0$ で原点にいた粒子が時刻 t で座標 \mathbf{r} にいた確率

$$\frac{\partial}{\partial t} \rho^{(1)}(\mathbf{r}, t) = D \nabla^2 \rho^{(1)}(\mathbf{r}, t) + \text{Noise}(\mathbf{r}, t)$$

$$\begin{aligned}
 \frac{\partial}{\partial t} \langle \rho^{(1)}(\mathbf{r}, t) \rho^{(1)}(\mathbf{0}, 0) \rangle &\quad | \text{粒子密度} \rightarrow \frac{1}{4} \text{散} \\
 &= D \nabla^2 \langle \rho^{(1)}(\mathbf{r}, t) \rho^{(1)}(\mathbf{0}, t) \rangle
 \end{aligned}$$

$$\underbrace{\frac{\partial}{\partial t} \text{Prob}(\mathbf{r}, t)}_{\text{Prob}(\mathbf{r}, t) \text{ は拡散方程式に従う}} = D \nabla^2 \text{Prob}(\mathbf{r}, t)$$

Prob(\mathbf{r}, t) は拡散方程式に従う。

$$D = \frac{1}{6t} \langle |\mathbf{r}(t) - \mathbf{r}(0)|^2 \rangle \quad (t \rightarrow \infty)$$

拡散係数を求める 1 の方法

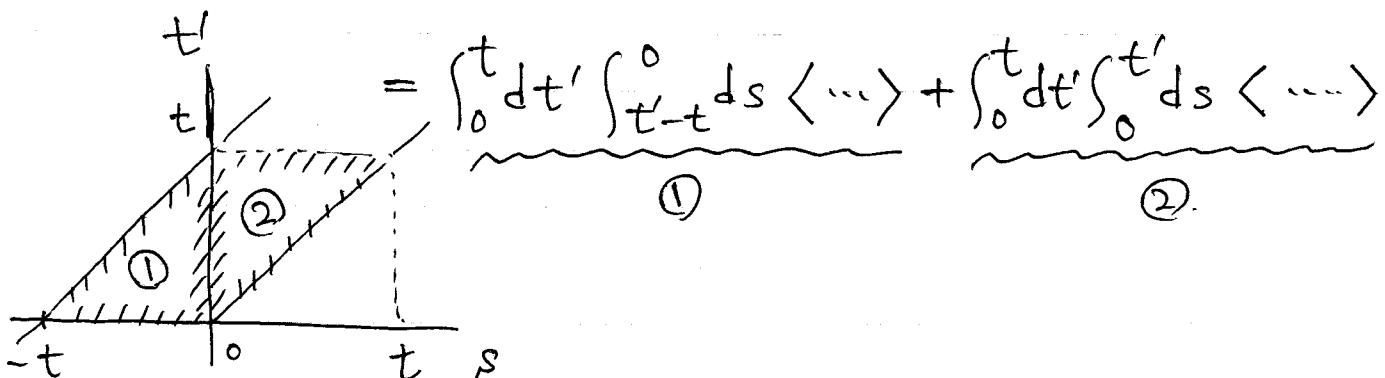
$$\mathbf{r}(t) - \mathbf{r}(0) = \int_0^t \mathbf{v}(t') dt'$$

$$\therefore \langle |\mathbf{r}(t) - \mathbf{r}(0)|^2 \rangle = \int_0^t \int_0^t \langle \mathbf{v}(t') \cdot \mathbf{v}(t'') \rangle dt' dt''$$

平衡状態では、 $\langle \mathbf{v}(t') \cdot \mathbf{v}(t'') \rangle = \langle \mathbf{v}(t'-t'') \cdot \mathbf{v}(0) \rangle$
時間差の関数。

$t'' \rightarrow s = t' - t''$ に変更すると。

$$\langle |\mathbf{r}(t) - \mathbf{r}(0)|^2 \rangle = \int_0^t dt' \int_{t'-t}^{t'} ds \langle \mathbf{v}(s) \cdot \mathbf{v}(0) \rangle$$



積分順序を変更。

$$= \int_{-t}^0 ds \int_0^{t+s} dt' \langle \dots \rangle + \int_0^t ds \int_s^t dt' \langle \dots \rangle$$

$$= \int_{-t}^0 ds (t+s) \langle \dots \rangle + \int_0^t ds (t-s) \langle \dots \rangle$$

$s \rightarrow -s$ に変更。

$$= \int_0^t ds (t-s) \langle \mathbf{v}(-s) \cdot \mathbf{v}(0) \rangle + \int_0^t ds (t-s) \langle \mathbf{v}(s) \cdot \mathbf{v}(0) \rangle$$

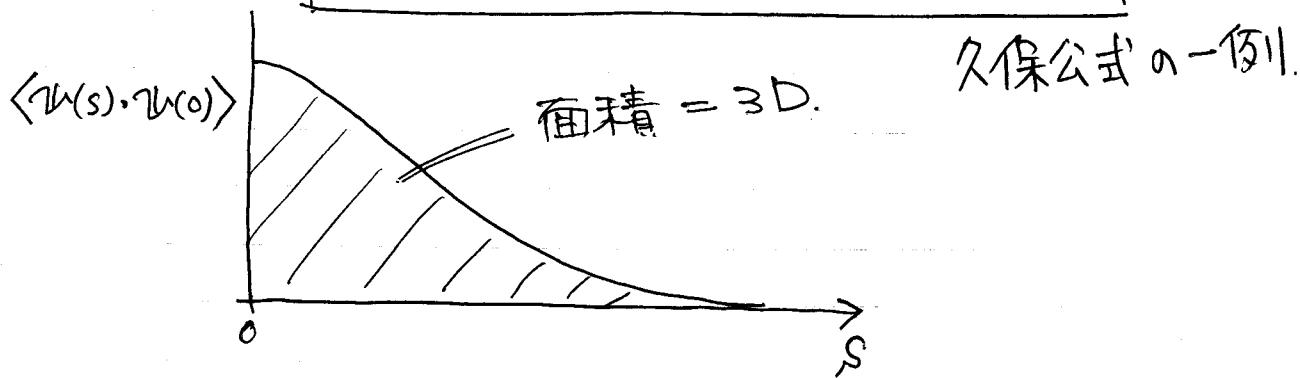
$$= 2 \int_0^t ds (t-s) \langle \dots \rangle$$

$$= 2t \int_0^t ds \left(1 - \frac{s}{t}\right) \langle \dots \rangle$$

$t \rightarrow \infty$ とする。

$$\langle |\mathbf{r}(t) - \mathbf{r}(0)|^2 \rangle = 6Dt = 2t \int_0^\infty ds \langle \mathbf{v}(s) \cdot \mathbf{v}(0) \rangle$$

∴ $D = \frac{1}{3} \int_0^\infty ds \langle \mathbf{v}(s) \cdot \mathbf{v}(0) \rangle$



久保公式の一般形.

$$K = \int_0^\infty dt \langle \dot{\mathbf{Q}}(t) \cdot \dot{\mathbf{Q}}(0) \rangle$$

K: 輸送係数. $\dot{\mathbf{Q}}$: 物理量 Q の流れ.