

# 自由结合链的末端距概率密度

2020年12月26日 星期六 上午1:27

△ 球面上的均匀分布: 三维欧几里德空间  $\mathbb{R}^3$  的位置向量  $\vec{r}$  满足概率密度  $\psi(\vec{r})$ ,

$$\psi(\vec{r}) = \frac{1}{4\pi b^2} \delta(\|\vec{r}\| - b), \quad \psi: \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}$$

是半径为  $b$  的球面上的均匀分布。其中 Dirac delta 函数

$$\delta(\vec{r}) = (2\pi)^{-3} \int_{\mathbb{R}^3} \exp(i\vec{k} \cdot \vec{r}) d\vec{k}, \quad \delta \text{ 是狄拉克函数}$$

△ 球面上的均匀分布与正态分布的关系: 若  $\vec{r}$  满足半径为  $b$  的球面分布, 则  $r_i/b \sim N(0, 1), i=1, 2, 3$  (Muller (1979) Commun. ACM 2: 29)。这便得许多关于  $\vec{r}$  在直角坐标轴上的投影的一维随机行走乘积。

△  $\psi(\vec{r})$  满足归一化条件:

$$\begin{aligned} \int_{\mathbb{R}^3} \psi(\vec{r}) d\vec{r} &= \frac{1}{4\pi b^2} \int_{\mathbb{R}^3} \delta(\|\vec{r}\| - b) d\vec{r} = \frac{1}{4\pi b^2} \int_{-\infty}^{\infty} \int_{-\infty}^{\infty} \int_{-\infty}^{\infty} \delta(\sqrt{r_1^2 + r_2^2 + r_3^2} - b) \\ &= \frac{1}{4\pi b^2} \int_0^{2\pi} d\phi \int_0^\pi \sin\theta d\theta \int_0^\infty dr \delta(r - b) \\ &= \frac{1}{4\pi b^2} \cdot b^2 \cdot 2 \cdot 2\pi \\ &= 1 \end{aligned}$$

△ 考虑  $n$  个首尾相连、独立满足式 (1) 的分布的向量  $\vec{r}_1, \dots, \vec{r}_n$  记为  $\{\vec{r}_i\}$ 。如此组成的链称为自由结合链 (freely jointed chain),  $\vec{r}_i, i=1, \dots, n$  称链段向量, 一组特定的链段向量  $\{\vec{r}_i\}$  称为自由结合链的一个构象。

△ 自由结合链取构象  $\{\vec{r}_i\}$  的概率密度是  $\Psi(\{\vec{r}_i\})$ , 它是各个链段向量的联合分布

$$\Psi(\{\vec{r}_i\}) = \prod_{i=1}^n \psi(\vec{r}_i)$$

$$\int_{\mathbb{R}^{3n}} \Psi(\{\vec{r}_i\}) d\{\vec{r}_i\} = \prod_{i=1}^n \int_{\mathbb{R}^3} \psi(\vec{r}_i) d\vec{r}_i = 1$$

△ 自由结合链在某构象  $\{\vec{r}_i\}$  下的末端位移向量  $\vec{R}(\{\vec{r}_i\}) = \sum_{i=1}^n \vec{r}_i$ 。自由结合链的末端位移向量为  $\vec{R}$  的概率密度是  $\Phi(\vec{R})$ , 它是所有  $\{\vec{r}_i\} | \sum_{i=1}^n \vec{r}_i = \vec{R}$  的概率之和, 即

$$\begin{aligned} \Phi(\vec{R}) &= \int_{\mathbb{R}^3} d\vec{r}_1 \dots \int_{\mathbb{R}^3} d\vec{r}_n \delta(\vec{R} - \sum_{i=1}^n \vec{r}_i) \Psi(\{\vec{r}_i\}) \\ &= \int_{\mathbb{R}^3} d\vec{r}_1 \dots \int_{\mathbb{R}^3} d\vec{r}_n \int_{\mathbb{R}^3} d\vec{k} \exp[i\vec{k} \cdot (\vec{R} - \sum_{i=1}^n \vec{r}_i)] \psi(\vec{r}_1) \dots \psi(\vec{r}_n) \\ &= \frac{1}{(2\pi)^3} \int_{\mathbb{R}^3} d\vec{k} \exp[i\vec{k} \cdot \vec{R}] \prod_{i=1}^n \int_{\mathbb{R}^3} d\vec{r}_i \exp[-i\vec{k} \cdot \vec{r}_i] \psi(\vec{r}_i) \\ &= \frac{1}{(2\pi)^3} \int_{\mathbb{R}^3} d\vec{k} \exp[i\vec{k} \cdot \vec{R}] \left[ \int_{\mathbb{R}^3} d\vec{r} \exp[-i\vec{k} \cdot \vec{r}] \psi(\vec{r}) \right]^n \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} \text{其中 } \int_{\mathbb{R}^3} d\vec{r} \exp[-i\vec{k} \cdot \vec{r}] \psi(\vec{r}) &= \frac{1}{4\pi b^2} \int_0^\infty \int_0^\pi \int_0^{2\pi} \exp[-i\vec{k} \cdot \vec{r}] \delta(r - b) r^2 \sin\theta dr d\theta d\phi \\ &= \frac{1}{4\pi b^2} \cdot \frac{4\pi b \sin(kb)}{k} \\ &= \frac{\sin(kb)}{kb} \end{aligned}$$

$$\therefore \Phi(\vec{R}) = \frac{1}{(2\pi)^3} \int_{\mathbb{R}^3} d\vec{k} \exp[i\vec{k} \cdot \vec{R}] \left( \frac{\sin(kb)}{kb} \right)^n$$

△  $kb \ll 1$  的近似

$$\text{由 } \sin x/x = 1 - \frac{x^2}{6} + o(x^2), x \rightarrow 0, \quad \left[ \frac{\sin(kb)}{kb} \right]^n \approx \left( 1 - \frac{k^2 b^2}{6} \right)^n, kb \ll 1$$

$$\text{又由 } \exp(-x) = 1 - x + o(x), x \rightarrow 0, \quad \exp\left(-\frac{1}{6} n k^2 b^2\right) \approx 1 - \frac{1}{6} n k^2 b^2, kb \ll 1$$

$$\therefore \left[ \frac{\sin(kb)}{kb} \right]^n \approx \exp\left(-\frac{1}{6} n k^2 b^2\right)$$

$$\begin{aligned} \Phi(\vec{R}) &\approx \frac{1}{(2\pi)^3} \int_{\mathbb{R}^3} d\vec{k} \exp[i\vec{k} \cdot \vec{R}] \exp\left(-\frac{1}{6} n k^2 b^2\right) \\ &= \frac{1}{(2\pi)^3} \prod_{i=1}^3 \int_{-\infty}^{\infty} dk_i \exp[ik_i R_i - \frac{1}{6} n k_i^2 b^2] \end{aligned}$$

$$= \frac{1}{(2\pi)^3} \prod_{i=1}^3 \sqrt{\frac{6\pi}{nb^2}} \exp\left(-\frac{3R_i^2}{2nb^2}\right)$$

$$= \left( \frac{3}{2\pi nb^2} \right)^{3/2} \exp\left(-\frac{3\|\vec{R}\|^2}{2nb^2}\right)$$

近似的  $\Phi(\vec{R})$  满足归一化条件。

△ 特别地, 由近似式,  $\langle \|\vec{R}\|^2 \rangle = nb^2, kb \ll 1$ 。

△  $kb \ll 1$  可翻译为  $n \gg 1$ , 即当我们关心的相关尺度远大于链段时, 即链长很大。

△ 事实上, 由中心极限定理, 无穷多个任意分布的随机量之和的分布是正态分布。

球坐标系:

$$\begin{cases} x = \rho \sin\theta \cos\varphi & \rho > 0, 0 < \theta \leq \pi, 0 < \varphi < 2\pi \\ y = \rho \sin\theta \sin\varphi \\ z = \rho \cos\theta \end{cases}$$

$$J = \begin{pmatrix} \sin\theta \cos\varphi & \rho \cos\theta \cos\varphi & -\rho \sin\theta \sin\varphi \\ \sin\theta \sin\varphi & \rho \cos\theta \sin\varphi & \rho \sin\theta \cos\varphi \\ \cos\theta & -\rho \sin\theta & 0 \end{pmatrix}$$

$$\vec{e}_1 = (\sin\theta \cos\varphi, \sin\theta \sin\varphi, \cos\theta)^T$$

$$\vec{e}_2 = (\rho \cos\theta \cos\varphi, \rho \cos\theta \sin\varphi, -\rho \sin\theta)^T$$

$$\vec{e}_3 = (-\rho \sin\theta \sin\varphi, \rho \sin\theta \cos\varphi, 0)^T$$

$$h_1 = 1, h_2 = \rho, h_3 = \rho \sin\theta$$

$$\begin{cases} x^2 = x \sin\theta \cos\varphi + y \sin\theta \sin\varphi + z \cos\theta = \sqrt{x^2 + y^2 + z^2} \\ y^2 = x \cos\theta \cos\varphi + y \cos\theta \sin\varphi - z \sin\theta = 0 \\ z^2 = -x \sin\varphi + y \cos\varphi = 0 \end{cases}$$

注意: 一般地, 点  $\vec{r} = r_\rho \hat{\rho} + r_\theta \hat{\theta} + r_\varphi \hat{\varphi}$  的基  $\hat{\rho}, \hat{\theta}, \hat{\varphi}$  依赖于  $\vec{r}$ 。故

$$\vec{r} = k_\rho \hat{\rho}(k) + r_\theta \hat{\theta}(k)$$

$$\vec{R} \cdot \vec{F} = k_\rho r_\rho \hat{\rho}(k) \cdot \hat{\rho}(F)$$

$$= k_\rho r_\rho [\sin\theta_k \cos\varphi_k \sin\theta_F \cos\varphi_F + \sin\theta_k \sin\varphi_k \sin\theta_F \sin\varphi_F + \cos\theta_k \cos\theta_F]$$

$$= k_\rho r_\rho [\sin\theta_k \sin\theta_F \cos(\varphi_k - \varphi_F) + \cos\theta_k \cos\theta_F]$$

$$= k_\rho r_\rho \cos\omega, \quad \omega \text{ 是 } \vec{r} \text{ 与 } \vec{F} \text{ 的夹角}$$

如果在整个  $\mathbb{R}^3$  上的关于  $\vec{r}$  的积分含  $\vec{r} \cdot \vec{F}$ , 在球坐标下  $\vec{r} \cdot \vec{F} = \|\vec{r}\| \|\vec{F}\| \cos\omega$  其中  $\omega$  遍历  $[0, \pi]$ ,  $\varphi$  遍历  $[0, 2\pi]$ , 则  $\omega$  遍历  $[0, \pi]$ , 积分可使  $\omega = 0$  而保持原值。有些书的表述是: (在积分时) 不妨选  $\vec{r}$  与  $z$  轴方向相同。