

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)。这使得许多关于 \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

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

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

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

$kb \ll 1$ 的近似

$$\text{由 } \sin x/x = 1 - \frac{x^2}{6} + o(x^4), x \rightarrow 0, \quad \left[\frac{\sin(kb)}{kb} \right]^n \approx \left(1 - \frac{k^2 b^2}{6} \right)^n, kb \ll 1$$

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

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

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

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

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

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长时，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：

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

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

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

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

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

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

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

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

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

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

$$= k_\rho r_\theta (\sin\theta_k \cos\varphi_k \sin\theta_r \cos\varphi_r + \sin\theta_k \sin\varphi_k \sin\theta_r \sin\varphi_r + \cos\theta_k \cos\theta_r)$$

$$= k_\rho r_\theta [\sin\theta_k \sin\theta_r \cos(\varphi_k - \varphi_r) + \cos\theta_k \cos\theta_r]$$

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

如果在整个 \mathbb{R}^3 上的关于 \vec{r} 的积分含 $\vec{r} \cdot \vec{r}$ ，在球坐标下 $\vec{r} \cdot \vec{r} = \|\vec{r}\|^2 \cos^2\omega$ ，其中 ω 遍历 $[0, \pi]$ ， φ 遍历 $[0, 2\pi]$ ，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 $\hat{\rho}$ 方向相同。