

АКАДЕМИЯ НАУК СССР
НАУЧНЫЙ ЦЕНТР БИОЛОГИЧЕСКИХ ИССЛЕДОВАНИЙ
НАУЧНО-ИССЛЕДОВАТЕЛЬСКИЙ ВЫЧИСЛИТЕЛЬНЫЙ ЦЕНТР

ПРЕПРИНТ

А. М. МОЛЧАНОВ

**АСИМПТОТИКА
МНОГОМЕРНЫХ ИНТЕГРАЛОВ**

Метод Хинчина в статистической механике

ПУШИНО - 1987

Указан класс нелинейных функционалов, задаваемых многомерными интегралами, вычисление которых упрощается с увеличением размерности.

Даны приложения к вычислению статистических сумм специального вида.

Введение.

=====

В задаче вычисления статистических сумм мы так же далеки от существенных сдвигов, как и раньше. И это несмотря на бурное развитие вычислительной техники.

В значительно менее громоздкой задаче имитационного моделирования опыт работы резюмирован словосочетанием "прклятие размерности", хотя речь идет "всего лишь" о тысячах компонент. Что же говорить о физических задачах, где "нормально" число Авогадро

$$N = 6.10^{23}$$

Вспомним, однако, Лапласа, который с законной гордостью писал, что его метод "тем более точен, чем более он необходим".

В предлагаемой работе разбирается обобщение подхода А.Я.Хинчина, позволяющее свести вычисление одного важного класса многомерных интегралов (в том числе статистических сумм специального вида) к методу Лапласа.

п° 1. Независимые компоненты

=====

Статистическая сумма - частный случай многомерного интеграла от скалярной функции,

$$I = \int_X F(X) dX = \int_{x_1} \dots \int_{x_N} F(x_1, \dots, x_N) dx_1 \dots dx_N \quad (1)$$

Здесь и далее используются естественные обозначения:

$$X = (x_1, \dots, x_N) \quad (2)$$

для многомерного пространства X , состоящего из большого числа N одинаковых компонент x_i , и обозначение,

$$dX = dx_1 \dots dx_N, \quad (3)$$

для меры в этом пространстве.

Реалистический подход к таким задачам развит А.Я.Хинчиным. Основная идея - резкое сужение класса изучаемых функций $F(X)$.

Для усвоения идеи выясним условия, при которых интеграл сводится к произведению интегралов по компонентам

$$\int_X F(X) dX = \int_{X^*} F^*(X^*) dX^* \int_{X^{**}} F^{**}(X^{**}) dX^{**} \quad (4)$$

Достаточные условия почти очевидны:

$$X = (X^*, X^{**}) \quad (5)$$

$$dX = dX^* dX^{**} \quad (6)$$

$$F(X) = F^*(X^*) F^{**}(X^{**}) \quad (7)$$

Первые два соотношения выражают идею прямого произведения пространства с мерой, а вот третье накладывает весьма жесткое ограничение на допустимые функции $F(x)$. В том виде, как оно получено, оно означает мультипликативность по аргументам. Удобнее, однако, перейти к логарифмам и тогда это условие означает аддитивность:

$$H(X) = H^*(X^*) + H^{**}(X^{**}) \quad (8)$$

Хинчин назвал подовые функции "сумматорными" и проводил последовательное изучение этого класса функций. Один из его основных результатов — установление своеобразной "эргодичности" сумматорных функций.

В статистической физике обычно рассматривают три главных типа ОСРЕДНЕНИЯ — по ВРЕМЕНИ (T), по ПРОСТРАНСТВУ (X) и по ЧАСТИЦАМ (N). Утверждение о равенстве средних по времени (T) и по фазовому пространству (X) именуется ЭРГОДИЧЕСКОЙ ГИПОТЕЗОЙ, а само свойство — эргодичностью. Естественно назвать такую эргодичность — TX -эргодичностью.

Логически возможны три типа эргодических равенств. А.Я. ХИНЧИН первым, повидимому, обратил внимание на значение XN -эргодичности.

Это замечательное свойство — обобщение и функциональный аналог Закона Больших Чисел. Оно асимптотически точно при большом ($N \gg 1$) числе компонент и допускает следующее качественное описание.

Выделим одну ("базовую") сумматорную функцию $H(X)$.

Левая другая сумматорная функция $A(X)$ почти постоянна,

$$A(X) \approx A(E),$$

на каждой поверхности уровня,

$$H(X) = E,$$

базовой функции H .

Одно из следствий этой замечательной теоремы и приводит А.Я.Хинчина к установлению XN -эргодичности, причем осреднение по пространству задается (определенным образом) функцией $H(X)$.

▶ Замечание

▶ =====

▶ Имеется в виду близость $A(X)$ и $A(E)$ в среднем квадратичном или по мере. Для эргодических рассмотрений этого вполне достаточно. ▲

Это построение дает возможность полного анализа системы, состоящей из **н е з а в и с и м ы х** компонент. Однако такие системы можно исследовать многими другими способами, и метод Хинчина, к сожалению, затерялся среди них. Между тем (как мы увидим ниже), алгоритм, намеченный А.Я.Хинчиным в общих чертах, применим к значительно более общей задаче о взаимодействии.

п° 2. Числа заполнения

Буквальное понимание метода Хинчина не выводит за пределы независимых компонент и стандартной теории возмущений — слабое взаимодействие, малая плотность и тому подобное. Однако естественное обобщение основной идеи (в двух отношениях) значительно углубляет подход.

Это, во-первых, векторный характер базисной функции H и, во-вторых, расширение класса функций $F(X)$.

Формализуем этот новый подход.

Пространство X

Фазовое пространство системы – это прямое произведение большого числа N ,

$$N \gg 1, \quad (9)$$

одинаковых компонент x_i ,

$$X = (x_1, x_2, \dots, x_N). \quad (10)$$

Макро-пространство есть прямое произведение микро-пространств.

Мера dX

Мера в фазовом пространстве "большой" системы X индуцирована мерой dx , заданной на компоненте x_i ,

$$dX = dx_1 dx_2 \dots dx_N. \quad (11)$$

Макро-мера есть прямое произведение микро-мер.

Базисная функция $H(X)$

Аддитивно построена по вектор-функции $h(x_i)$, заданной на компоненте x_i ,

$$H(X) = h(x_1) + h(x_2) + \dots + h(x_N). \quad (12)$$

Макро-функция $H(X)$ есть сумма микро-функций $h(x_i)$.

Понятия прямой суммы, прямого произведения являются наиболее

полным формализованным выражением идеи независимости компонент.

Функция $F(X)$

Произвольная скалярная функция f от вектор-функции $N(X)$:

$$F(X) = f(N(X)). \quad (13)$$

Главный инструмент учета взаимодействия - возможность рассмотрения произвольных, а не только аддитивных или мультипликативных функций $f(N)$.

Отметим уже сейчас обстоятельство, важное для дальнейших построений.

Функция $F(X)$ постоянна на каждой поверхности уровня функции $N(X)$,

$$N(X) = E. \quad (14)$$

Это существенное расширение по сравнению с исходной схемой Хинчина. Там рассматривались только экспоненты,

$$F(X) = e^{-\tau N(X)}, \quad (15)$$

а функция $N(X)$ была скалярной (и лишь в случае квантовых статистик рассматривалась решетка на плоскости).

Итак, нам нужно вычислить интеграл вида

$$I = \int_X f(N) dX. \quad (16)$$

Его можно переписать в форме интеграла Лебега-Стилтьеса,

$$I = \int_E f(E) dV(E), \quad (17)$$

где $V(E)$ есть объем левеего множества, то есть множества, ограниченного поверхностью уровня E ,

$$H(X) \leq E. \quad (18)$$

В случае вектор-функции $H(X)$ интерпретация $V(E)$ меняется, но формула для I сохраняется. Этот прием был независимо найден в физике для дискретных сумм. Величина, аналогичная $dV(E)$, получила выразительное название - "числа заполнения".

Предположим далее, что $V(E)$ дифференцируемая функция и, обозначив $\Omega(E)$ ее производную, запишем:

$$\int_X f(H) dX \stackrel{\equiv}{=} \int_E f(E) \Omega(E) dE. \quad (19)$$

Замечание

.....
 Это соотношение задает линейный функционал Ω ,
 $I = \Omega [f]$,
 на пространстве гладких функций $f(E)$. При такой интерпретации допустимы обобщенные функции Ω (например, δ -функция или даже производные от δ -функции). Это позволяет на равных правах рассматривать интегралы и суммы и суммы интегралов. Иначе говоря, компонента x может быть как непрерывным, так и дискретным пространством, что необходимо в задачах, содержащих спиновые переменные.

Достоинства метода наиболее четко видны из этого соотношения. Они состоят в следующих особенностях. Размерность интеграла в левой части,

$$\dim X = N \dim x \quad (20)$$

огромна из-за количества компонент N , а размерность интеграла в правой части,

$$\dim E = \dim H = \dim h = K, \quad (21)$$

не зависит от N .

Это, конечно, самое главное. Но есть и второе обстоятельство. Для аппроксимации интересующих нас скалярных функций $F(X)$ мы располагаем двумя независимыми средствами — мы можем произвольно задавать векторную функцию $H(X)$ и (независимо) скалярную функцию $f(H)$. В интеграле справа один из множителей есть прямо $f(H)$ (и не зависит от H), а второй $\Omega(H)$ определяется только свойствами $H(X)$.

п° 3. Преобразование Лапласа

=====

Базисная функция $H(X)$,

$$H(X) = \begin{pmatrix} 1 \\ H(X) \\ 2 \\ H(X) \\ \dots \\ K \\ H(X) \end{pmatrix} \tag{22}$$

аддитивна по компонентам x . Поэтому экспонента от нее,

$$f(H, \tau) = e^{-\tau H(X)} = e^{-\tau H_1(X)} \dots e^{-\tau H_K(X)} \tag{23}$$

мультипликативна по компонентам x . Обозначим через $\Phi(\tau)$ соответствующий функционал:

$$\Phi(\tau) = \int_X e^{-\tau H(X)} dX. \tag{24}$$

Применяя общую формулу к этому интегралу, находим, что

$$\Phi(\tau) = \int_E e^{-\tau E} \Omega(E) dE, \quad (25)$$

Следовательно, $\Phi(\tau)$ есть преобразование Лапласа $\Omega(E)$ и мы можем, наоборот, выразить Ω через Φ

$$\Omega(E) = \int_{\Gamma} e^{\tau E} \Phi(\tau) d\tau \quad (26)$$

Подставляя найденное выражение $\Omega(E)$ в основную формулу, получим:

$$\int_X f(H) dX = \int_E \int_{\Gamma} f(E) e^{\tau E} \Phi(\tau) dE d\tau \quad (27)$$

В правой части появился интеграл кратности $2K$ вместо K -кратного в формуле (19). Однако такая запись предпочтительнее, так как содержит $\Phi(\tau)$ и не содержит трудно вычисляемую функцию $\Omega(E)$. Функцию же $\Phi(\tau)$ мы найдем, используя мультипликативность экспоненты от аддитивной функции:

$$\Phi(\tau) = \int_X e^{-\tau H(X)} dX = \int_x \dots \int_x e^{-\tau h(x_1)} \dots e^{-\tau h(x_N)} dx \dots dx \quad (28)$$

1 N

Следовательно N - кратный интеграл распадается в произведение N однократных интегралов.

Здесь однократным мы считаем интеграл по фазовому пространству одной компоненты, которое, конечно, может быть многомерным. Главное - это избавиться от интегралов по всему X , справиться с "проклятием" размерности - числом N

Более того, все интегралы-сомножители оказываются одинаковыми и характеристическая функция $\Phi(\tau)$,

$$\Phi(\tau) = \prod_{i=1}^N \left(\int_x e^{-\tau h(x_i)} dx_i \right) = \left(\int_x e^{-\tau h(x)} dx \right)^N \quad (29)$$

оказывается просто N -ой степенью аналогичной, но уже однокомпонентной функции.

Вводя характеристическую микро-функцию $\Xi(\tau)$:

$$\bar{z}(\tau) = \int_x e^{-\tau h(x)} dx \quad (30)$$

задаваемую интегралом по фазовому пространству только одной компоненты x , мы находим, что макро-функция $\Phi(\tau)$ есть просто степень микро-функции $\bar{z}(\tau)$:

$$\Phi(\tau) = [\bar{z}(\tau)]^N \quad (31)$$

и, следовательно,

$$\int_x f(H) dx = \int_E \int_{\Gamma} f(E) e^{\tau E} [\bar{z}(\tau)]^N dE d\tau \quad (32)$$

Возвращаясь к старым обозначениям, можно (если это нужно) разделить задачи вычисления ядра $\Omega(E)$ и функционала Ω , $I = \Omega[f]$

Функционал Ω , $I = \Omega[f]$ выражается через ядро $\Omega(E, N)$ и заданную функцию $F(X) = f(H(X))$:

$$\int_x f(H) dx = \int_E f(E) \Omega(E, N) dE \quad (33)$$

Возможность вычисления ядра $\Omega(E, N)$,

$$\Omega(E, N) = \int_{\Gamma} e^{\tau E} [\bar{z}(\tau)]^N d\tau, \quad (34)$$

определяется только знанием характеристической функции $\bar{z}(\tau)$,

$$\bar{z}(\tau) = \int_x e^{-\tau h(x)} dx, \quad (35)$$

и не зависит ни от каких других свойств компоненты x .

Кроме того эти формулы показывают, что аморфная качественная характеристика – многокомпонентность системы X (которая вынуждала даже основные определения выписывать с многоточиями) превратились в количественную характеристику N – показатель степени в формуле для Ω .

Обозначения:

Для дальнейшего удобно ввести обозначение $\Delta(\tau, x)$ для плотности распределения (под'интегральной функции):

$$\Delta(\tau, x) = \exp [- \tau h(x)] \quad (36)$$

Это позволяет записать характеристическую функцию в компактной форме:

$$\bar{\xi}(\tau) = \int_x \Delta(\tau, x) dx, \quad (37)$$

Ниже мы увидим, что "проклятие" размерности превращается в этой задаче в "благословение". Асимптотика $N \gg 1$ оказывается значительно проще, чем прямые вычисления для $N = 10$ или даже $N = 3$.

В приведенных формулах расцеплены три аспекта нашей задачи – компонента, система и функция $F(x)$.

Свойства компоненты x входят только в $\bar{\xi}(\tau)$. Если $\bar{\xi}(\tau)$ известна, то в дальнейшем свойства компоненты уже не имеют значения – они целиком (для нашей задачи) учтены при вычислении $\bar{\xi}(\tau)$. В частности, весьма различные компоненты x могут порождать одну и ту же $\bar{\xi}(\tau)$. Это первый аспект.

Факт многокомпонентности локализован в свойствах функции Ω и, более точно, только в показателе N . Это второй аспект.

Наконец, третий аспект – характер функции $F(X)$ – имеет значение только на заключительной стадии вычислений. Напомним, что рассматривается вполне определенный класс функций – произвольные $f(E)$, заданные на векторе N . Иными словами, рассматриваются функции от функции, причем аргументом является функция N . Это, разумеется, радикальное сужение исходной задачи, когда подразумевались любые функции $F(X)$ (что, конечно, необозримо).

Но это существенное расширение подхода А.Я.Хинчина, когда допускались только сумматорные функции и экспоненты от них. Такое рассмотрение слишком узко и равносильно отказу от рассмотрения взаимодействия. Более точно, на такой основе можно учесть (методами теории возмущений) лишь слабое взаимодействие (или малую плотность и тому подобное).

В предлагаемом, более общем, подходе сохраняется, тем не менее, основной алгоритм аддитивных базисных функций ("сумматорных" по терминологии Хинчина). Меняется, однако, его назначение. Если раньше он был целью, то теперь он становится средством – сред-

ством решения более трудной задачи со взаимодействием.

п°. 4. Парное взаимодействие.

=====

Статистические суммы, изучаемые в физике, обычно имеют вид :

$$Z(\beta) = \int_{x_1} \int_{x_2} \dots \int_{x_N} e^{-\beta G(x_1, x_2, \dots, x_N)} dx_1 dx_2 \dots dx_N \quad (38)$$

где $G(x)$ - гамильтониан системы,

$$G(x) = \sum_{i=1}^N a_i(x) + \frac{1}{2} \sum_{i=1}^N \sum_{k=1}^N b_{ik}(x_i, x_k) \quad (39)$$

Гамильтониан содержит слагаемые двух типов. Первый тип - $a(x)$ - описывает взаимодействие частицы с внешним миром. В ньютоновском приближении (при отсутствии третьих тел) оно сводится к кинетической энергии,

$$a(x) = \frac{m v^2}{2} \quad (40)$$

Второй тип слагаемых - $b(x, y)$ - описывает взаимодействие частиц друг с другом. Мы ограничиваемся парным взаимодействием. Иначе следовало бы рассматривать слагаемые, зависящие от большего числа аргументов, например, $c(x, y, z)$. Подобное обобщение не вносит в алгоритм существенных изменений. В ньютоновском приближении взаимодействие описывается потенциалом $U(x, y)$, зависящим только от координат и не содержащим импульсов.

В предлагаемой работе рассматривается специальный класс функций $b(x, y)$, для которого можно провести все выкладки до конца. Дадим определение этого класса.

Определение K-функции

Функция $q(x)$ называется K-функцией (по отношению к данному базису), если она есть линейная комбинация конечного числа, (а именно K штук) функций базиса

$$q(x) = \sum_{\mu=1}^K C_{\mu} q_{\mu}(x) \quad (41)$$

Аналогично определение K-функций от двух переменных

$$q(x, y) = \sum_{\mu=1}^K \sum_{\sigma=1}^K C_{\mu\sigma} q_{\mu}(x) q_{\sigma}(y). \quad (42)$$

Несколько замечаний по поводу определения.

Во-первых, определение существенно зависит от базиса. В другом базисе K-функция обычно содержит бесконечное число слагаемых (весь ряд Фурье по новому базису).

Во-вторых, для функций одной переменной любое конечное семейство функций можно дополнить до базиса так, что это семейство станет семейством K-функций.

В-третьих, K-функции — это естественное обобщение понятия квазиногчленов.

В-четвертых, это понятие аналогично (более точно, двойственно) понятию финитной функции.

Финитная функция обращается в нуль на далеких координатах в данном пространстве; K-функция обращается в нуль на далеких коэффициентах Фурье в данном базисе (а именно, начиная с K+1 коэффициента).

Итак, введем некоторый базис {q},

$$q_{\mu} = \sum_{\mu} C_{\mu} q_{\mu}(x), \quad (43)$$

в пространстве функций одной переменной q(x),

$$q(x) = \sum_{\mu} C_{\mu} q_{\mu}(x). \quad (44)$$

Предположим далее, что взаимодействие b(x, y) есть K-функция в этом базисе

$$b(x, y) = \frac{1}{\mu\sigma} \sum_{\mu} \sum_{\sigma} V q^{\mu}(x) q^{\sigma}(y) \quad (45)$$

В этих записях использовано правило суммирования по верхним и нижним индексам.

Для дальнейшего удобно отличать "внутреннее" (микро) суммирование от "внешнего" (макро)

"Внутреннее" суммирование - это суммирование по состояниям с использованием греческих индексов и без знака суммы.

"Внешнее" суммирование - это суммирование по частицам с использованием латинских индексов и со знаком суммы.

Возвращаясь к вычислению статистической суммы, подставим выражение для $b(x, y)$ в формулу для гамильтониана

$$B = \sum_{i=1}^N a_i(x) + \frac{1}{2} \sum_{i=1}^N \sum_{k=1}^N \frac{1}{\mu\sigma} V q^{\mu}(x_i) q^{\sigma}(x_k). \quad (46)$$

Изменим порядок суммирования в четырехкратной сумме

$$B = \left[\sum_{i=1}^N a_i(x) \right] + \frac{1}{2} \frac{1}{\mu\sigma} V \left[\sum_{i=1}^N q^{\mu}(x_i) \right] \left[\sum_{k=1}^N q^{\sigma}(x_k) \right] \quad (47)$$

Это выражение подсказывает идею ввести новые переменные

$$A(x) = \sum_{i=1}^N a_i(x), \quad (48)$$

$$Q^{\mu}(x) = \sum_{i=1}^N q^{\mu}(x_i), \quad (49)$$

и рассматривать B как многочлен от этих переменных

$$B = A + \frac{1}{2} \frac{1}{\mu\sigma} V Q^{\mu} Q^{\sigma} \quad (50)$$

Элементарные, казалось бы, выкладки демонстрируют глубокий факт.

Парное взаимодействие B задается многочленом (скалярным) второй степени от сумматорной (векторной) функции H ,

$$H(x) = \begin{vmatrix} A(x) \\ Q^{\mu}(x) \\ Q^{\sigma}(x) \end{vmatrix}. \quad (51)$$

Проведенные выкладки позволяют записать многомерный интеграл, определяющий статистическую сумму,

$$Z(\beta) = \int_x \int_x \dots \int_x e^{-\beta G(x_1, x_2, \dots, x_N)} dx_1 dx_2 \dots dx_N, \quad (52)$$

в более компактной форме:

$$Z(\beta) = \int_E \int_{\Gamma} e^{-\beta G(E) + \tau E + N \ln \xi(\tau)} dE d\tau \quad (53)$$

Произошло уменьшение размерности интеграла. Оно превратило "невывислимую" задачу $Z=I[\beta; X]$ в трудную, но реальную задачу $Z=I[\beta; E, \tau]$. Это стало возможным из-за специального выбора векторной функции $H(X)$, (построенной по гамильтониану B) и представления гамильтониана B в виде квадратичной функции от H . Такое построение возможно далеко не для всякого гамильтониана. Достаточным условием является принадлежность функции $b(x, y)$ классу K -функций в некотором базисе.

Взаимодействие по три - $s(x, y, z)$ - "тройное" взаимодействие можно учесть точно так же. Различие в том, что гамильтониан B будет уже кубичной, а не квадратичной сумматорной функцией $H(X)$.

Заключение.

=====

Метод Хинчина позволяет существенно уменьшить размерность многомерных интегралов для специального класса под'интегральных функций.

Общий вид таких функций - это функция от функции:

$$F(X) = f(E), \quad E = H(X), \quad (f)$$

где $f=f(E)$ - произвольная скалярная функция векторного аргумента E , а $E = H(X)$ - сумматорная вектор-функция

$$H(X) = h_1(x_1) + \dots + h_N(x_N). \quad (H)$$

Показано, что для этого специального класса имеет место тождество:

$$\int_x \dots \int_x F(x_1, \dots, x_N) dx_1 \dots dx_N \stackrel{?}{=} \int_E \int_{\Gamma} f(E) e^{\tau E} [\xi(\tau)]^N dE d\tau, \quad (E\Gamma)$$

сводящее интеграл кратности $L = N \dim(x)$, к интегралу кратности $2K$ и, что очень важно, число N входит уже только в показатель под'интегральной функции. Это подсказывает идею применить к вычислению интеграла метод перевала.

Приложение к статистической физике ограничено возможностью записи статистической суммы в нужном виде. Показано, что это возможно для модельных ситуаций.

Более точно. Пусть статистическая сумма имеет вид:

$$Z(\beta) = \int_{x_1} \int_{x_2} \dots \int_{x_N} e^{-\beta G(x_1, x_2, \dots, x_N)} dx_1 dx_2 \dots dx_N, \quad (6)$$

Пусть, далее, гамильтониан системы $G(X)$ задан формулой:

$$G(x) = \sum_{i=1}^N a_i(x_i) + \frac{1}{2} \sum_{i=1}^N \sum_{k=1}^N b_{ik}(x_i, x_k), \quad (6)$$

где функция $b(x, y)$, описывающая взаимодействие, принадлежит узкому классу модельных K -функций:

$$b(x, y) = \frac{\mu}{\mu\sigma} B q(x) \frac{\sigma}{q(y)}, \quad (K)$$

Тогда общий метод Хинчина применим и к этой (модельной) задаче и приводит к тождеству:

$$Z(\beta) = \int_E \int_{\Gamma} e^{-\beta G(E) + \tau E + N \ln \xi(\tau)} dE d\tau \quad (Z)$$

где функция $G(E)$ – это просто многочлен второго порядка от своих аргументов

$$G = A + \frac{1}{2} B \frac{\mu}{\mu\sigma} Q Q \quad (6H)$$

Очевидная идея применить метод перевала к вычислению такой статсуммы реализована во второй части препринта.

Уравнения, определяющие седловую точку, оказываются системой нелинейных интегральных уравнений. Эту систему можно записать в форме уравнения Власова-Хинчина.

ЛИТЕРАТУРА

- 1 Хинчин А.Я. Математические основания статистической механики
Москва, Гостехиздат, 1943
- 2 Молчанов А.М. Билинейные системы. Препринт НЦБИ АН СССР,
Пушино 1982
- 3 Молчанов А.М. Макродинамика. Препринт НЦБИ АН СССР,
Пушино 1984

Post scriptum

Прямые вычисления статистических сумм не под силу не только современной, но и будущей вычислительной технике.

Действительно, самая грубая оценка снизу логарифма числа операций, необходимых для вычисления I , это $N \lg 2 = .301N$ операций, где N - число частиц (размерность X). И это если взять всего две точки по каждой оси. А если взять десять (что тоже мало!), то получится $N \dots$

Согласимся ждать результата целый год (≈ 32 миллиона секунд). Если K производительность ЭВМ - число операций в секунду, то за это время ЭВМ произведет L операций ($L \approx K \cdot 32$ миллиона)

Число частиц N в системе (которую мы сможем "обсчитать" за этот томительный год) оценивается неравенством

$$N \leq \frac{7 \log(3.10 K)}{\log 2} < 3.4 (7 + \log K) \quad (K)$$

Даже если оптимистично считать, что производительность ЭВМ $K =$ "миллиард миллиардов операций в секунду", то мы получаем грустную оценку для N ,

$$N < 65$$

в то время как интересные N "начинаются" с сотен и тысяч ...

T10066. 20.04.87 г. Тир. 350 экз. Зак. 318Р.
Уч.-изд.л. 1,0. Изд. № 138. Бесплатно.

Отпечатано с оригинала-макета на ротаприте в
Отделе научно-технической информации Научного центра
биологических исследований АН СССР в Пушкине

