



GAËTAN
CANE
LJAD,
UCA

Prélude

Limite
cinétique

Limite
hydro

ÉTUDE DE LA SUPERDIFFUSION D'ÉNERGIE D'UNE CHAÎNE HARMONIQUE BRUITÉE SOUMISE À UN CHAMP MAGNÉTIQUE

GAËTAN CANE
LJAD, UCA

25/10/2021

Chaîne harmonique

GAËTAN
CANE
LJAD,
UCA



Prélude

Dynamique
micro-
scopique

Objectif

Limite
cinétique

Limite
hydro

Chaîne harmonique



GAËTAN
CANE
LJAD,
UCA

$q(x, t) := (q_1(x, t), q_2(x, t))$: position de la particule x au temps t .

$p(x, t) := (p_1(x, t), p_2(x, t))$: vitesse de la particule x au temps t .

Prélude

Dynamique
micro-
scopique

Objectif

Limite
cinétique

Limite
hydro

Chaîne harmonique



$q(x, t) := (q_1(x, t), q_2(x, t))$: position de la particule x au temps t .

$p(x, t) := (p_1(x, t), p_2(x, t))$: vitesse de la particule x au temps t .

Échelle microscopique

GAËTAN
CANE
LJAD,
UCA

Prélude
Dynamique
micro-
scopique
Objectif

Limite
cinétique

Limite
hydro

Chaîne harmonique



GAËTAN
CANE
LJAD,
UCA

$q(x, t) := (q_1(x, t), q_2(x, t))$: position de la particule x au temps t .

$p(x, t) := (p_1(x, t), p_2(x, t))$: vitesse de la particule x au temps t .

Prélude
Dynamique
micro-
scopique
Objectif

Limite
cinétique

Limite
hydro

Échelle microscopique

$$\frac{d}{dt}q_i(x, t) = p_i(x, t)$$

$$\frac{d}{dt}p_i(x, t) = q_i(x+1, t) + q_i(x-1, t) - 2q_i(x, t)$$

Chaîne harmonique



$q(x, t) := (q_1(x, t), q_2(x, t))$: position de la particule x au temps t .

$p(x, t) := (p_1(x, t), p_2(x, t))$: vitesse de la particule x au temps t .

Échelle microscopique

$$\frac{d}{dt} q_i(x, t) = p_i(x, t)$$

$$\begin{aligned} \frac{d}{dt} p_i(x, t) &= q_i(x+1, t) + q_n(x-1, t) - 2q_n(x, t) \\ &+ B(\delta_{i,1} p_2(x, t) - \delta_{i,2} p_1(x, t)) \end{aligned}$$

Chaîne harmonique



GAËTAN
CANE
LJAD,
UCA

$q(x, t) := (q_1(x, t), q_2(x, t))$: position de la particule x au temps t .

$p(x, t) := (p_1(x, t), p_2(x, t))$: vitesse de la particule x au temps t .

Prélude
Dynamique
micro-
scopique
Objectif

Limite
cinétique

Limite
hydro

Échelle microscopique

$$\frac{d}{dt}q_i(x, t) = p_i(x, t)$$

$$\frac{d}{dt}p_i(x, t) = q_i(x+1, t) + q_n(x-1, t) - 2q_n(x, t)$$

$$+ B(\delta_{i,1}p_2(x, t) - \delta_{i,2}p_1(x, t)) + \varepsilon \text{ noise.}$$

Chaîne harmonique



$q(x, t) := (q_1(x, t), q_2(x, t))$: position de la particule x au temps t .

$p(x, t) := (p_1(x, t), p_2(x, t))$: vitesse de la particule x au temps t .

Échelle microscopique

$$\frac{d}{dt}q_i(x, t) = p_i(x, t)$$

$$\frac{d}{dt}p_i(x, t) = q_i(x+1, t) + q_i(x-1, t) - 2q_i(x, t)$$

$$+ B(\delta_{i,1}p_2(x, t) - \delta_{i,2}p_1(x, t)) + \varepsilon \text{ noise.}$$

Générateur infinitésimal de la dynamique

$$\mathcal{A} + B\mathcal{G} + \varepsilon \mathcal{S}.$$

Objectif de l'étude

Energie au temps t :

$$E(t) := \frac{1}{2} \sum_{x \in \mathbb{Z}} |p(x, t)|^2 + \frac{1}{2} \sum_{x \in \mathbb{Z}} |q(x+1, t) - q(x-1, t)|^2$$

GAËTAN
CANE
LJAD,
UCA

Prélude

Dynamique
micro-
scopique

Objectif

Limite
cinétique

Limite
hydro

Objectif de l'étude

Energie au temps t :

$$\begin{aligned} E(t) &:= \frac{1}{2} \sum_{x \in \mathbb{Z}} |p(x, t)|^2 + \frac{1}{2} \sum_{x \in \mathbb{Z}} |q(x+1, t) - q(x-1, t)|^2 \\ &:= \sum_{x \in n\mathbb{Z}} e_x(t). \end{aligned}$$

GAËTAN
CANE
LJAD,
UCA

Prélude

Dynamique
micro-
scopique

Objectif

Limite
cinétique

Limite
hydro

Objectif de l'étude

Energie au temps t :

$$\begin{aligned} E(t) &:= \frac{1}{2} \sum_{x \in \mathbb{Z}} |p(x, t)|^2 + \frac{1}{2} \sum_{x \in \mathbb{Z}} |q(x+1, t) - q(x-1, t)|^2 \\ &:= \sum_{x \in n\mathbb{Z}} e_x(t). \end{aligned}$$

La dynamique **préserve l'énergie** et le **moment**.

GAËTAN
CANE
LJAD,
UCA

Prélude

Dynamique
micro-
scopique

Objectif

Limite
cinétique

Limite
hydro

Objectif de l'étude

Energie au temps t :

$$\begin{aligned} E(t) &:= \frac{1}{2} \sum_{x \in \mathbb{Z}} |p(x, t)|^2 + \frac{1}{2} \sum_{x \in \mathbb{Z}} |q(x+1, t) - q(x-1, t)|^2 \\ &:= \sum_{x_j \in \mathbb{Z}} e_x(t). \end{aligned}$$

La dynamique **préserve l'énergie** et le **moment**. Soit μ^ε la distribution initiale de la dynamique.

GAËTAN
CANE
LJAD,
UCA

Prélude

Dynamique
micro-
scopique
Objectif

Limite
cinétique

Limite
hydro

Objectif de l'étude

Energie au temps t :

$$\begin{aligned} E(t) &:= \frac{1}{2} \sum_{x \in \mathbb{Z}} |p(x, t)|^2 + \frac{1}{2} \sum_{x \in \mathbb{Z}} |q(x+1, t) - q(x-1, t)|^2 \\ &:= \sum_{x_j \in \mathbb{Z}} e_x(t). \end{aligned}$$

La dynamique **préserve l'énergie** et le **moment**. Soit μ^ε la distribution initiale de la dynamique.

Hypothèse naturelle sur le système

Objectif de l'étude

Energie au temps t :

$$\begin{aligned} E(t) &:= \frac{1}{2} \sum_{x \in \mathbb{Z}} |p(x, t)|^2 + \frac{1}{2} \sum_{x \in \mathbb{Z}} |q(x+1, t) - q(x-1, t)|^2 \\ &:= \sum_{x \in n\mathbb{Z}} e_x(t). \end{aligned}$$

La dynamique **préserve l'énergie** et le **moment**. Soit μ^ε la distribution initiale de la dynamique.

Hypothèse naturelle sur le système

$$\lim_{\varepsilon \rightarrow 0} \varepsilon \sum_{x \in \mathbb{Z}} J(\varepsilon x) \mathbb{E}_{\mu^\varepsilon} [e_x(0)] = \int_{\mathbb{R}} \mathcal{W}_0(u) J(u) du.$$

Objectif de l'étude

Energie au temps t :

$$\begin{aligned} E(t) &:= \frac{1}{2} \sum_{x \in \mathbb{Z}} |\rho(x, t)|^2 + \frac{1}{2} \sum_{x \in \mathbb{Z}} |q(x+1, t) - q(x-1, t)|^2 \\ &:= \sum_{x \in n\mathbb{Z}} e_x(t). \end{aligned}$$

GAËTAN
CANE
LJAD,
UCA

Prélude

Dynamique
micro-
scopique
Objectif

Limite
cinétique

Limite
hydro

La dynamique **préserve l'énergie** et le **moment**. Soit μ^ε la distribution initiale de la dynamique.

Hypothèse naturelle sur le système

$$\lim_{\varepsilon \rightarrow 0} \varepsilon \sum_{x \in \mathbb{Z}} J(\varepsilon x) \mathbb{E}_{\mu^\varepsilon} [e_x(0)] = \int_{\mathbb{R}} \mathcal{W}_0(u) J(u) du.$$

Peut-on avoir une équation pour $\mathcal{W}(t, u)$?

Distribution de Wigner

GAËTAN
CANE
LJAD,
UCA

Soit $(\widehat{\Psi}_i)_{i \in \{1,2\}} : \mathbb{R}^+ \times \mathbb{T} \rightarrow \mathbb{C}$ définit par

$$\forall i \in \{1,2\}, \quad (\mathcal{A} + B\mathcal{G})[\widehat{\Psi}_i(k, t)] = -i \omega_i(k) \widehat{\Psi}_i(k, t).$$

Prélude

Limite
cinétique

Distribution de
Wigner

Équation de
Boltzmann

Limite
hydro

Distribution de Wigner

GAËTAN
CANE
LJAD,
UCA

Soit $(\widehat{\Psi}_i)_{i \in \{1,2\}} : \mathbb{R}^+ \times \mathbb{T} \rightarrow \mathbb{C}$ définit par

$$\forall i \in \{1,2\}, \quad (\mathcal{A} + B\mathcal{G})[\widehat{\Psi}_i(k, t)] = -i \omega_i(k) \widehat{\Psi}_i(k, t).$$

Prélude

Limite
cinétique

Distribution de
Wigner

Équation de
Boltzmann

Limite
hydro

On définit la distribution de Wigner $\mathcal{W}^\varepsilon : [0, T] \times \mathbb{R} \times \mathbb{T} \rightarrow \mathbb{R}$ par

Distribution de Wigner

GAËTAN
CANE
LJAD,
UCA

Soit $(\widehat{\Psi}_i)_{i \in \{1,2\}} : \mathbb{R}^+ \times \mathbb{T} \rightarrow \mathbb{C}$ défini par

$$\forall i \in \{1,2\}, \quad (\mathcal{A} + B\mathcal{G})[\widehat{\Psi}_i(k, t)] = -i \omega_i(k) \widehat{\Psi}_i(k, t).$$

Prélude

Limite
cinétique

Distribution de
Wigner

Équation de
Boltzmann

Limite
hydro

On définit la distribution de Wigner $\mathcal{W}^\varepsilon : [0, T] \times \mathbb{R} \times \mathbb{T} \rightarrow \mathbb{R}$ par

$$\mathcal{W}^\varepsilon(t, p, k) = \frac{\varepsilon}{2} \sum_{i=1}^2 \mathbb{E}_{\mu^\varepsilon} \left[\widehat{\Psi}_i \left(k - \frac{\varepsilon p}{2}, t\varepsilon^{-1} \right)^* \widehat{\Psi}_i \left(k + \frac{\varepsilon p}{2}, t\varepsilon^{-1} \right) \right].$$

Distribution de Wigner

GAËTAN
CANE
LJAD,
UCA

Soit $(\widehat{\Psi}_i)_{i \in \{1,2\}} : \mathbb{R}^+ \times \mathbb{T} \rightarrow \mathbb{C}$ défini par

$$\forall i \in \{1,2\}, \quad (\mathcal{A} + B\mathcal{G})[\widehat{\Psi}_i(k, t)] = -i \omega_i(k) \widehat{\Psi}_i(k, t).$$

Prélude

Limite
cinétique

Distribution de
Wigner

Équation de
Boltzmann

Limite
hydro

On définit la distribution de Wigner $\mathcal{W}^\varepsilon : [0, T] \times \mathbb{R} \times \mathbb{T} \rightarrow \mathbb{R}$ par

$$\mathcal{W}^\varepsilon(t, p, k) = \frac{\varepsilon}{2} \sum_{i=1}^2 \mathbb{E}_{\mu^\varepsilon} \left[\widehat{\Psi}_i \left(k - \frac{\varepsilon p}{2}, t\varepsilon^{-1} \right)^* \widehat{\Psi}_i \left(k + \frac{\varepsilon p}{2}, t\varepsilon^{-1} \right) \right].$$

Si J est une fonction lisse sur \mathbb{R} alors

$$\langle \mathcal{W}^\varepsilon(t), J \rangle = \varepsilon \sum_{x \in \mathbb{Z}} \mathbb{E}_{\mu^\varepsilon} [e_x(t\varepsilon^{-1})] J(\varepsilon x) + O_J(\varepsilon).$$

**Pour comprendre le comportement macroscopique de l'énergie,
nous devons étudier celui de \mathcal{W}^ε .**

Équation de Boltzmann linéaire

GAËTAN
CANE
LJAD,
UCA

Theorem (Basile, Olla, Komorowski, 09' Saito, Sasada, Suda, 18')

\mathcal{W}^ε converge vers $f := (f_1, f_2)$ où pour $(u, k) \in \mathbb{R} \times \mathbb{T}$

$$\partial_t f_i(t, u, k) + \frac{v(k)}{2\pi} \partial_u f_i(t, u, k) = \mathcal{L}_B[f_i](t, u, k). \quad \text{Échelle mésoscopique}$$

Prélude

Limite
cinétique

Distribution de
Wigner

Équation de
Boltzmann

Limite
hydro

Équation de Boltzmann linéaire

GAËTAN
CANE
LJAD,
UCA

Theorem (Basile, Olla, Komorowski, 09' Saito, Sasada, Suda, 18')

\mathcal{W}^ε converge vers $f := (f_1, f_2)$ où pour $(u, k) \in \mathbb{R} \times \mathbb{T}$

$$\partial_t f_i(t, u, k) + \frac{v(k)}{2\pi} \partial_u f_i(t, u, k) = \mathcal{L}_B[f_i](t, u, k). \quad \text{Échelle mésoscopique}$$

$$\mathcal{L}_B[f_i](t, u, k) = \sum_{j=1}^2 \int_{\mathbb{T}} \theta_i^2(k) R(k, k') \theta_j^2(k') (f_j(t, u, k') - f_j(t, u, k)) dk'.$$

Prélude

Limite
cinétique

Distribution de
Wigner

Équation de
Boltzmann

Limite
hydro

Équation de Boltzmann linéaire

Theorem (Basile, Olla, Komorowski, 09' Saito, Sasada, Suda, 18')

\mathcal{W}^ε converge vers $f := (f_1, f_2)$ où pour $(u, k) \in \mathbb{R} \times \mathbb{T}$

$$\partial_t f_i(t, u, k) + \frac{v(k)}{2\pi} \partial_u f_i(t, u, k) = \mathcal{L}_B[f_i](t, u, k). \quad \text{Échelle mésoscopique}$$

$$\mathcal{L}_B[f_i](t, u, k) = \sum_{j=1}^2 \int_{\mathbb{T}} \theta_i^2(k) R(k, k') \theta_j^2(k') (f_j(t, u, k') - f_j(t, u, k)) dk'.$$

Ici

$$v(k) = \frac{4\pi \sin(\pi k) \cos(\pi k)}{\sqrt{\sin^2(\pi k) + \frac{B^2}{4}}} \quad R(k, k') = 16 \sin^2(\pi k) \sin(\pi k').$$

$$\theta_1(k) = \left(\frac{1}{2} + \frac{B}{4\sqrt{\sin^2(\pi k) + \frac{B^2}{4}}} \right)^{\frac{1}{2}} \quad \theta_2(k) = \left(\frac{1}{2} - \frac{B}{4\sqrt{\sin^2(\pi k) + \frac{B^2}{4}}} \right)^{\frac{1}{2}}.$$

Processus markoviens de sauts

\mathcal{L}_B est le générateur infinitésimal d'un processus markovien de saut.

GAËTAN
CANE
LJAD,
UCA

Prélude

Limite
cinétique

Limite
hydro

**Processus de
saut**

Limite hydro-
dynamique

Processus markoviens de sauts

\mathcal{L}_B est le générateur infinitésimal d'un processus markovien de saut.

$$\begin{aligned}\mathcal{L}_B[f_i](u, k, t) &= \sum_{j=1}^2 \int_{\mathbb{T}} \theta_i^2(k) R(k, k') \theta_j^2(k') (f_i(t, u, k') - f_j(t, u, k)) dk' \\ &= \sum_{j=1}^2 \lambda(k, i) \int_{\mathbb{T}} P(k, i, dk', j) (f_i(t, u, k') - f_j(t, u, k)) dk'.\end{aligned}$$

GAËTAN
CANE
LJAD,
UCA

Prélude

Limite
cinétique

Limite
hydro

Processus de
saut

Limite hydro-
dynamique

Processus markoviens de sauts

\mathcal{L}_B est le générateur infinitésimal d'un processus markovien de saut.

$$\begin{aligned}\mathcal{L}_B[f_i](u, k, t) &= \sum_{j=1}^2 \int_{\mathbb{T}} \theta_i^2(k) R(k, k') \theta_j^2(k') (f_i(t, u, k') - f_j(t, u, k)) dk' \\ &= \sum_{j=1}^2 \lambda(k, i) \int_{\mathbb{T}} P(k, i, dk', j) (f_i(t, u, k') - f_j(t, u, k)) dk'.\end{aligned}$$

Explication du processus :

GAËTAN
CANE
LJAD,
UCA

Prélude

Limite
cinétique

Limite
hydro

Processus de
saut

Limite hydro-
dynamique

Processus markoviens de sauts

\mathcal{L}_B est le générateur infinitésimal d'un processus markovien de saut.

$$\begin{aligned}\mathcal{L}_B[f_i](u, k, t) &= \sum_{j=1}^2 \int_{\mathbb{T}} \theta_i^2(k) R(k, k') \theta_j^2(k') (f_i(t, u, k') - f_j(t, u, k)) dk' \\ &= \sum_{j=1}^2 \lambda(k, i) \int_{\mathbb{T}} P(k, i, dk', j) (f_i(t, u, k') - f_j(t, u, k)) dk'.\end{aligned}$$

Explication du processus :

- Si $(K(t), I(t)) = (k, i)$.

Processus markoviens de sauts

\mathcal{L}_B est le générateur infinitésimal d'un processus markovien de saut.

$$\begin{aligned}\mathcal{L}_B[f_i](u, k, t) &= \sum_{j=1}^2 \int_{\mathbb{T}} \theta_i^2(k) R(k, k') \theta_j^2(k') (f_i(t, u, k') - f_j(t, u, k)) dk' \\ &= \sum_{j=1}^2 \lambda(k, i) \int_{\mathbb{T}} P(k, i, dk', j) (f_i(t, u, k') - f_j(t, u, k)) dk'.\end{aligned}$$

Explication du processus :

- Si $(K(t), I(t)) = (k, i)$.
- Le processus attend durant un temps $\lambda(k, i)$.

Processus markoviens de sauts

\mathcal{L}_B est le générateur infinitésimal d'un processus markovien de saut.

$$\begin{aligned}\mathcal{L}_B[f_i](u, k, t) &= \sum_{j=1}^2 \int_{\mathbb{T}} \theta_i^2(k) R(k, k') \theta_j^2(k') (f_i(t, u, k') - f_j(t, u, k)) dk' \\ &= \sum_{j=1}^2 \lambda(k, i) \int_{\mathbb{T}} P(k, i, dk', j) (f_i(t, u, k') - f_j(t, u, k)) dk'.\end{aligned}$$

Explication du processus :

- Si $(K(t), I(t)) = (k, i)$.
- Le processus attend durant un temps $\lambda(k, i)$.
- Le processus passe de (k, i) à (k', j) avec probabilité $P(k, i, k', j)$.

Processus markoviens de sauts

\mathcal{L}_B est le générateur infinitésimal d'un processus markovien de saut.

$$\begin{aligned}\mathcal{L}_B[f_i](u, k, t) &= \sum_{j=1}^2 \int_{\mathbb{T}} \theta_i^2(k) R(k, k') \theta_j^2(k') (f_i(t, u, k') - f_j(t, u, k)) dk' \\ &= \sum_{j=1}^2 \lambda(k, i) \int_{\mathbb{T}} P(k, i, dk', j) (f_i(t, u, k') - f_j(t, u, k)) dk'.\end{aligned}$$

Explication du processus :

- Si $(K(t), I(t)) = (k, i)$.
- Le processus attend durant un temps $\lambda(k, i)$.
- Le processus passe de (k, i) à (k', j) avec probabilité $P(k, i, k', j)$.

On définit

$$\forall t \geq 0, \quad Z_u(t) = u + \frac{1}{2\pi} \int_0^t \mathbf{v}(K(s)).$$

Processus markoviens de sauts

\mathcal{L}_B est le générateur infinitésimal d'un processus markovien de saut.

$$\begin{aligned}\mathcal{L}_B[f_i](u, k, t) &= \sum_{j=1}^2 \int_{\mathbb{T}} \theta_i^2(k) R(k, k') \theta_j^2(k') (f_i(t, u, k') - f_j(t, u, k)) dk' \\ &= \sum_{j=1}^2 \lambda(k, i) \int_{\mathbb{T}} P(k, i, dk', j) (f_i(t, u, k') - f_j(t, u, k)) dk'\end{aligned}$$

Explication du processus :

- Si $(K(t), I(t)) = (k, i)$.
- Le processus attend durant un temps $\lambda(k, i)$.
- Le processus passe de (k, i) à (k', j) avec probabilité $P(k, i, k', j)$.

On définit

$$\forall t \geq 0, \quad Z_u(t) = u + \frac{1}{2\pi} \int_0^t \mathbf{v}(K(s)).$$

Alors

$$f_i(t, u, k) = \mathbb{E}_{(k, i)} \left[f_{I(t)}^0(Z_u(t), K(t)) \right].$$

Étude d'une marche aléatoire

GAËTAN
CANE
LJAD,
UCA

On note \mathcal{N}_t le nombre de saut jusqu'au temps t .

Prélude

Limite
cinétique

Limite
hydro

**Processus de
saut**

Limite hydro-
dynamique

Étude d'une marche aléatoire

GAËTAN
CANE
LJAD,
UCA

On note \mathcal{N}_t le nombre de saut jusqu'au temps t . Alors :

$$Z_u(t) = u + \sum_{n=1}^{\mathcal{N}_t} \lambda(K_n, I_n) \mathbf{v}(K_n).$$

Prélude

Limite
cinétique

Limite
hydro

Processus de
saut

Limite hydro-
dynamique

Étude d'une marche aléatoire

GAËTAN
CANE
LJAD,
UCA

On note \mathcal{N}_t le nombre de saut jusqu'au temps t . Alors :

$$Z_u(t) = u + \sum_{n=1}^{\mathcal{N}_t} \lambda(K_n, I_n) \mathbf{v}(K_n).$$

Soit π la mesure invariante de la chaîne de Markov $(K_n, I_n)_{n \in \mathbb{N}}$.

Prélude

Limite
cinétique

Limite
hydro

Processus de
saut

Limite hydro-
dynamique

Étude d'une marche aléatoire

GAËTAN
CANE
LJAD,
UCA

On note \mathcal{N}_t le nombre de saut jusqu'au temps t . Alors :

$$Z_u(t) = u + \sum_{n=1}^{\mathcal{N}_t} \lambda(K_n, I_n) \mathbf{v}(K_n).$$

Prélude

Limite
cinétique

Limite
hydro

Processus de
saut

Limite hydro-
dynamique

Soit π la mesure invariante de la chaîne de Markov $(K_n, I_n)_{n \in \mathbb{N}}$. Alors pour r suffisamment grand

$$\pi \{ (k, i) \mid \lambda(k, i) \mathbf{v}(k) > r \} \sim \begin{cases} r^{-\frac{3}{2}} & \text{si } B = 0. \\ r^{-\frac{5}{3}} & \text{si } B \neq 0. \end{cases}$$

Étude d'une marche aléatoire

GAËTAN
CANE
LJAD,
UCA

On note \mathcal{N}_t le nombre de saut jusqu'au temps t . Alors :

$$Z_u(t) = u + \sum_{n=1}^{\mathcal{N}_t} \lambda(K_n, I_n) \mathbf{v}(K_n).$$

Prélude

Limite
cinétique

Limite
hydro

Processus de
saut

Limite hydro-
dynamique

Soit π la mesure invariante de la chaîne de Markov $(K_n, I_n)_{n \in \mathbb{N}}$. Alors pour r suffisamment grand

$$\pi \{(k, i) \mid \lambda(k, i) \mathbf{v}(k) > r\} \sim \begin{cases} r^{-\frac{3}{2}} & \text{si } B = 0. \\ r^{-\frac{5}{3}} & \text{si } B \neq 0. \end{cases}$$

Alors Z_u converge vers un processus de Lévy.

Limite hydrodynamique

Soit $\alpha \in \left\{ \frac{3}{2}, \frac{5}{3} \right\}$

GAËTAN
CANE
LJAD,
UCA

Prélude

Limite
cinétique

Limite
hydro

Processus de
saut

Limite hydro-
dynamique

Limite hydrodynamique

Soit $\alpha \in \left\{ \frac{3}{2}, \frac{5}{3} \right\}$ et ρ la solution sur $[0, T] \times \mathbb{R}$ de

$$\begin{cases} \partial_t \rho(t, u) = -D(-\Delta_u)^{\frac{\alpha}{2}} \rho(t, u) \\ \rho(0, u) = \rho^0(u). \end{cases} \quad \boxed{\text{Échelle macroscopique}} \quad (1)$$

GAËTAN
CANE
LJAD,
UCA

Prélude

Limite
cinétique

Limite
hydro

Processus de
saut

Limite hydro-
dynamique

Limite hydrodynamique

Soit $\alpha \in \left\{ \frac{3}{2}, \frac{5}{3} \right\}$ et ρ la solution sur $[0, T] \times \mathbb{R}$ de

$$\begin{cases} \partial_t \rho(t, u) = -D(-\Delta_u)^{\frac{\alpha}{2}} \rho(t, u) \\ \rho(0, u) = \rho^0(u). \end{cases} \quad \boxed{\text{Échelle macroscopique}} \quad (1)$$

Alors on a :

$$\lim_{N \rightarrow \infty} \sum_{i=1}^2 \int_{\mathbb{T}} \left| f_i \left(Nt, uN^{-\frac{1}{\alpha}}, k \right) - \frac{1}{2} \rho(t, u) \right|^2 dk = 0,$$

GAËTAN
CANE
LJAD,
UCA

Prélude

Limite
cinétique

Limite
hydro

Processus de
saut

Limite hydro-
dynamique

Limite hydrodynamique

Soit $\alpha \in \left\{ \frac{3}{2}, \frac{5}{3} \right\}$ et ρ la solution sur $[0, T] \times \mathbb{R}$ de

$$\begin{cases} \partial_t \rho(t, u) = -D(-\Delta_u)^{\frac{\alpha}{2}} \rho(t, u) \\ \rho(0, u) = \rho^0(u). \end{cases} \quad \boxed{\text{Échelle macroscopique}} \quad (1)$$

GAËTAN
CANE
LJAD,
UCA

Prélude

Limite
cinétique

Limite
hydro

Processus de
saut

Limite hydro-
dynamique

Alors on a :

$$\lim_{N \rightarrow \infty} \sum_{i=1}^2 \int_{\mathbb{T}} \left| f_i \left(Nt, uN^{-\frac{1}{\alpha}}, k \right) - \frac{1}{2} \rho(t, u) \right|^2 dk = 0,$$

Bilan :

L'hypothèse naturelle sur notre système était :

$$\lim_{\varepsilon \rightarrow 0} \varepsilon \sum_{x \in \mathbb{Z}} J(\varepsilon x) \mathbb{E}_{\mu^\varepsilon} [e_x(0)] = \int_{\mathbb{R}} \mathcal{W}_0(u) J(u) du.$$

Limite hydrodynamique

Soit $\alpha \in \left\{ \frac{3}{2}, \frac{5}{3} \right\}$ et ρ la solution sur $[0, T] \times \mathbb{R}$ de

$$\begin{cases} \partial_t \rho(t, u) = -D(-\Delta_u)^{\frac{\alpha}{2}} \rho(t, u) \\ \rho(0, u) = \rho^0(u). \end{cases} \quad \boxed{\text{Échelle macroscopique}} \quad (1)$$

Alors on a :

$$\lim_{N \rightarrow \infty} \sum_{i=1}^2 \int_{\mathbb{T}} \left| f_i \left(Nt, uN^{-\frac{1}{\alpha}}, k \right) - \frac{1}{2} \rho(t, u) \right|^2 dk = 0,$$

Bilan :

L'hypothèse naturelle sur notre système était :

$$\lim_{\varepsilon \rightarrow 0} \varepsilon \sum_{x \in \mathbb{Z}} J(\varepsilon x) \mathbb{E}_{\mu^\varepsilon} [e_x(0)] = \int_{\mathbb{R}} \mathcal{W}_0(u) J(u) du.$$

La question était :

Peut-on obtenir une équation pour $\mathcal{W}(t, u)$?

Limite hydrodynamique

Soit $\alpha \in \left\{ \frac{3}{2}, \frac{5}{3} \right\}$ et ρ la solution sur $[0, T] \times \mathbb{R}$ de

$$\begin{cases} \partial_t \rho(t, u) = -D(-\Delta_u)^{\frac{\alpha}{2}} \rho(t, u) \\ \rho(0, u) = \rho^0(u). \end{cases} \quad \text{Échelle macroscopique} \quad (1)$$

Alors on a :

$$\lim_{N \rightarrow \infty} \sum_{i=1}^2 \int_{\mathbb{T}} \left| f_i \left(Nt, uN^{-\frac{1}{\alpha}}, k \right) - \frac{1}{2} \rho(t, u) \right|^2 dk = 0,$$

Bilan :

L'hypothèse naturelle sur notre système était :

$$\lim_{\varepsilon \rightarrow 0} \varepsilon \sum_{x \in \mathbb{Z}} J(\varepsilon x) \mathbb{E}_{\mu^\varepsilon} [e_x(0)] = \int_{\mathbb{R}} \mathcal{W}_0(u) J(u) du.$$

La question était :

Peut-on obtenir une équation pour $\mathcal{W}(t, u)$?

OUI et l'équation est

$$\partial_t \mathcal{W}(t, u) = -D(-\Delta_u)^{\frac{\alpha}{2}} \mathcal{W}(t, u).$$