

# برهم‌کنش هیدرودینامیکی دو کره در حضور گرادیان دما، اثر هم‌بستگی میان حرکت دو ذره بر ضریب سره

گلناز نجفی گل‌وندانی<sup>۱</sup>، فرشته سالاری<sup>۱</sup>، سید نادر رسولی<sup>۲</sup>

۱. گروه فیزیک، دانشکده علوم پایه، دانشگاه گیلان، رشت

۲. پژوهشکده فیزیک، پژوهشگاه دانش‌های بنیادی (IPM)، تهران

پست الکترونیکی: blume.sein@gmail.com

## چکیده:

برای بررسی تاثیر ساختار داخلی ملکول‌ها در اثر سره، ما به بررسی اعمال گرادیان دما به یک تک ذره شناور در سیال می‌پردازیم. تک ذره مورد بررسی با دو ریز کره که با فنر نرمی به یکدیگر متصل شده‌اند، یا به صورت جداگانه در دام دو انبرک نوری قرار گرفته‌اند، مدل شده است. ما نیرویی که این مجموعه دو کره‌ای در حضور گرادیان دما، به سیال پیرامون خود وارد می‌کند را محاسبه کرده؛ و با استفاده از آن ضریب سره مربوط به این مدل دو ذره‌ای را بدست می‌آوریم. در گام بعدی، وابستگی گرانشی سیال به دما را در محاسبات وارد کرده، و اثر این تصحیح را بر نتایج خود بررسی می‌نماییم.

**واژه‌های کلیدی:** گرادیان دما، اثر سره، محلول کلئوئیدی، وابستگی دمایی گرانشی، برهم‌کنش هیدرودینامیکی، معادله لانژون

## ۱. مقدمه

بود، به دلیل دمای غیریکنواخت تغییر می‌کنند. در نتیجه، نتایج ترمودینامیک تعادلی از جمله یک‌نواختی چگالی متوسط، نیز لزوماً مشاهده نمی‌شوند [۲].

پاسخ چگالی یک محلول به اعمال گرادیان دما – به احترام دانش‌مند سوئیس شارل سره<sup>۱</sup> – اثر سره یا دماپنشی<sup>۲</sup> نامیده می‌شود [۳]. دلیل این نام‌گذاری مطالعات وسیعی است که شارل سره در نیمه دوم قرن نوزدهم در مورد چگالی محلول آب+نمک طعام در حضور گرادیان دما انجام داده است [۴ و ۵]. هرچند سابقه کار دقیق روی این پدیده حداقل به ۲۵ سال پیش‌تر از سره و مطالعات کارل لودیگ، فیزیولوژیست آلمانی بازمی‌گردد [۶]، و به همین دلیل این اثر گاهی اثر لودیگ-سره نیز گفته می‌شود. اما متغیری که برای بررسی کمی<sup>۳</sup> چگالی

اعمال گرادیان دما به یک محلول چندتایی موجب خروج آن از شرایط تعادل ترمودینامیکی می‌شود. یکی از ساده‌ترین نتایج خروج از تعادل ترمودینامیکی، برهم‌خوردن چگالی اولیه ذرات در محلول است. در غیاب یک برهم‌کنش بلندبرد داخلی یا میدان خارجی، تعادل ترمودینامیک به معنای چگالی یک‌نواخت برای مواد تشکیل دهنده محلول می‌باشد. می‌توان این یک‌نواختی را با پیشینه‌کردن آنتروپی مجموعه، به سادگی فهمید [۱]. اما وقتی دمای محلول از یک‌سوی آن به دیگر سو تغییر می‌کند، تعریف تعادلی آنتروپی دیگر قابل استفاده نیست، در واقع معادلات پایه‌ای که پیشینه‌شدن آنتروپی از آن‌ها نتیجه شده

<sup>1</sup> Charles Soret

<sup>2</sup> Thermodiffusion

<sup>3</sup> Quantitative

غیریک‌نواخت محلول/حلال در حضور گرادیان دما اندازه‌گیری/محاسبه می‌شود، به ضریب سُرهِ مشهور است [۲]. پس از لودینگ و سُرهِ، این اثر در طیف وسیعی از محلول‌ها، مانند محلول‌های دوتایی [۷]، محلول‌های پلیمری [۸-۱۰]، کلئیدی [۱۱-۱۴] و ... مورد مطالعه قرار گرفت. اما جالب است که علی‌رغم گذشت حدود ۱۶۵ سال از بررسی کمی و دقیق این اثر، هنوز سازوکار آن محل بحث و حتی مناقشه علمی است [۱۴ و ۱۵].

یکی از ساده‌ترین مثال‌های مورد بررسی در اثر سُرهِ محلول‌های دوتایی، مانند آب + الکل، بنزن + سایکلوهگزان<sup>۱</sup>، و ... می‌باشد [۷]. در چنین مثال‌هایی دو ماده به‌خوبی در یک‌دیگر حل می‌شوند، و در شرایط هم‌دما ترکیبی یک‌نواخت و همگن را ایجاد می‌کنند. اما زمانی که دمای محلول از یک‌سو به دیگرسوی آن تغییر می‌کند، چگالی دو ماده دیگر یک‌نواخت نمی‌ماند؛ یک ماده بیش‌تر در ناحیه گرم‌تر و دیگری در ناحیه سردتر جمع می‌شوند [۶ و ۱۷]. یک سؤال پایه‌ای برای پژوهش‌گران، حالت حدی بسیار رقیق در چنین محلول‌هایی است [۷]. یعنی اگر برای مثال چگالی الکل بسیار کمتر از آب باشد، طوری که بتوان مطمئن بود احتمال برهم‌کنش ملکولی مستقیم الکل-الکل بسیار ناچیز است، مسئله به حرکت یک تک ملکول الکل، در آب پیرامون آن فرومی‌کاهد. طبیعی است که اگر در یک آزمایش ذهنی، تک ملکول الکل را برداشته و با یک (یا چند) ملکول آب جای‌گزین نماییم، اثر سره عملاً ناپدید می‌شود. یعنی ما با ظرفی که در آن تنها ملکول‌های آب قرار دارند مواجه خواهیم بود. اگر چنین ظرفی در معرض گرادیان دما قرار بگیرد، به دلیل تعادل مکانیکی، فشار در سرتاسر آن یکسان خواهد بود [۱۷]. در عین حال، به دلیل تراکم‌ناپذیری آب، چگالی آب نیز در تمام ظرف ثابت خواهد بود [۱۷]. یعنی، آن‌دسته از ملکول‌های آب که جایگزین ملکول الکل شده‌اند، با احتمال یکسان در هر یک از دو ناحیه گرم یا سرد قرار خواهند گرفت. اما زمانی که یک تک ملکول الکل در ظرف آب قرار دارد، احتمال قرار داشتن آن در دو ناحیه سرد و گرم

متفاوت می‌شود. یعنی در حد محلول رقیق، ریشه اثر سره مستقیماً به تفاوت در ساختار ملکول الکل در مقایسه با ملکول‌های آب برمی‌گردد. به‌همین دلیل بخشی از پژوهش در این مورد به‌صورت مشخص به بررسی اثر ساختار یا درجات آزادی داخلی ملکول‌های حل‌شده بر اثر سُرهِ اختصاص دارند [۱۸ و ۱۹]. برای مثال در مورد محلول بنزن + سایکلوهگزان، هردو ملکول بنزن و سایکلوهگزان به لحاظ هندسی تقارن دارند، و در داخل این ملکول‌ها شکست تقارن راست‌چپ، یا بالا-پایین رخ نداده‌است، که بتوان حرکت یک‌سویه ملکول‌های مربوطه در حضور گرادیان دما را به شکست تقارن در داخل ملکول‌ها نسبت داد. در نتیجه ریشه پدیده جایی میان تفاوت در درجات آزادی و ساختار داخلی دو ملکول می‌باشد.

سؤال چالش برانگیزی که بلافاصله طرح می‌شود، این است که آیا می‌توان برای بررسی این پدیده از معادلات مربوط به ماده پیوسته- در این جا نوبی-استوکس<sup>۲</sup> و نیز لانژون<sup>۳</sup>- استفاده کرد. دو معادله مذکور با فرض ساختار بسیار ریز سیال، در مقایسه با ذراتی که در آن غوطه‌ور می‌باشند، نگاشته شده‌اند. حال اگر ریشه مسئله سُرهِ مربوط به تفاوت در ساختار ملکولی ماده حل‌شده، با ملکول‌های حلال باشد، آیا این انتظار معقولی است که با استفاده از این معادله‌ها به بررسی اثر سُرهِ بپردازیم؟ یا آن‌که باید از ابتدا و مستقیماً با استفاده از شبیه‌سازی دینامیک ملکولی به بررسی این پدیده بپردازیم؟ این چالش آشنایی است که در بسیاری از مسئله‌هایی که با ریزسیال، و مواد حل‌شده‌ای در ابعاد چند نانومتر ( $\sim 1\text{nm}$ ) یا کمتر سروکار دارند، وجود دارد [۲۰]. یک راه ساده برای روبروشدن با این چالش اعتماد به معادلات مربوط به ماده پیوسته، و محاسبه نتایج مربوطه و سپس مقایسه آن‌ها با داده‌های تجربی موجود است. به تجربه دیده شده‌است که در موارد متعددی این مدل‌ها به‌خوبی کار می‌کنند، و می‌توانند بخشی از مشاهدات تجربی را توضیح بدهند [۱۲ و ۱۳]، اما در عین حال مواردی هم وجود دارند که برای این‌که بتوان اثر سُرهِ را توصیف کرد، باید یک تصحیح مفهومی یا پدیده‌شناختی را در این معادلات در نظر گرفت

<sup>1</sup> Benzene + Cyclohexane

<sup>2</sup> Navier Stokes

<sup>3</sup> Langevin

[۲۱]، تصحیحی که بتواند اثر تقریب میدان میانگین<sup>۱</sup> را - که در هنگام استخراج معادلات ماده پیوسته از ساختار گسسته به کار رفته است - جبران نماید.

اگر بخواهیم با استفاده از معادلات محیط پیوسته، اثر سره را در یک محلول دوتایی رقیق بررسی کنیم، یک رویکرد ساده استفاده از مدل جرم و فنر غوطه‌ور در سیال است. یعنی ملکول‌های غوطه‌ور را به صورت کره‌های صلبی که به واسطه تعدادی فنر به یکدیگر متصل شده‌اند، در نظر بگیریم. سابقه چنین شکلی از مدل‌سازی - حداقل - به بررسی رفتار ملکول‌های پلیمری در سیال برمی‌گردد. برای مثال، مدل زیم<sup>۲</sup> مدلی است که عناصر تشکیل دهنده یک ملکول پلیمری به صورت کره‌های سختی که به واسطه فنر به یکدیگر متصل شده و یک زنجیره را تشکیل داده‌اند، مدل می‌شوند. این مدل می‌تواند بخشی از رفتار تعادلی و ویسکوالاستیک<sup>۳</sup> محلول‌های پلیمری را توصیف نماید [۲۲]، هرچند این توصیف محدودیت‌هایی دارد و در شرایط غیرتعادلی استفاده از این مدل با محدودیت‌هایی مواجه می‌شود [۲۳].

به عنوان ساده‌ترین مدل برای یک ملکول تنها، که در دریایی از سیال غوطه‌ور است، می‌توان دو کره را که با یک فنر به هم دیگر متصل شده‌اند، در نظر گرفت. برهم‌کنش فیزی ساده‌ترین شکل از یک برهم‌کنش کلی است که می‌توان میان دو ذره تصور کرد. در غیاب گرادیان دما، این مجموعه، یعنی دو کره متصل با فنر، هیچ حرکت خالصی در جهت موازی یا مخالف گرادیان دما ندارد. دلیل این مطلب تقارن جهت است که هنوز به واسطه یک میدان خارجی شکسته نشده است. اما وجود گرادیان دمای  $\vec{\nabla}T = (\partial T / \partial \vec{x})\vec{x}$  تقارن  $\vec{x} \leftrightarrow -\vec{x}$  را می‌شکند و می‌تواند موجب حرکت خالص این مجموعه در سیال شود. در این صورت انتظار این است که با بررسی حرکت تصادفی دو کره، که حال به واسطه برهم‌کنش مستقیم فیزی و نیز برهم‌کنش‌های هیدرودینامیکی جفت شده‌اند، بتوان حرکت خالص این مجموعه را در جهت موازی یا مخالف گرادیان دما

مشاهده کرد.

یکی از مزیت‌های غیربدیهی این مدل‌سازی ساده آن است که علاوه بر مطالعه نظری، می‌تواند به صورت تجربی نیز مورد مطالعه مستقیم قرار بگیرد. یعنی اگر دو کره به ابعاد میکرومتر را با یک فنر نازک و انعطاف‌پذیر به یکدیگر متصل نماییم و درون سیال قرار بدهیم، معادلات حاکم بر حرکت آن‌ها همان معادله‌هایی خواهند بود که اگر دو کره با ابعاد چند نانومتر را با یک برهم‌کنش هم‌آهنگ<sup>۴</sup> به یکدیگر مقید کرده و در سیال غوطه‌ور می‌ساختیم. حال آن‌که می‌توان دو کره میکرومتری را در زیر میکروسکوپ دید، و حرکت آن‌ها را ثبت کرد. در نتیجه می‌توان پیش‌بینی‌های نظری چنین مدل‌سازی ساده‌ای را در آزمایش‌گاه بررسی کرد. و سپس نتایج آن در ابعاد میکرومتر را تا ابعاد چند نانومتر تعمیم داد [۲۴].

اما برای آن‌که بتوان رفتار چنین مدل ساده‌ای را به شکل کامل ثبت کرد، لازم است که دو کره از محدوده دید میکروسکوپ نیز خارج نشوند، این یک محدودیت آزمایش‌گاهی است. و برای همین چه در این مسئله، و چه در خانواده‌ای از مسائل مشابه، پژوهش‌گران ترجیح می‌دهند با استفاده از چند انبرک نوری<sup>۵</sup> کره‌ها را در آب مقید سازند، تا کره‌ها در ناحیه کانونی میکروسکوپ باقی بمانند، و مکان آن‌ها با دقت قابل ثبت باشد. این قید تجربی، برای طیفی از آزمایش‌هایی که با ریزکره‌های غوطه‌ور در آب انجام شده است، مطرح می‌باشد؛ و البته محدودیت جدی هم ایجاد نمی‌کند. برای مثال، نخستین آزمایش مربوط به ریزشناگر سه‌کره‌ای که یکی از مشهورترین مدل‌ها برای ساختن ریزشناگر در ابعاد میکرومتر و پایین‌تر می‌باشد، با سه ریزکره انجام شد که هرکدام به واسطه یک انبرک نوری به دام افتاده بودند [۲۵].

<sup>1</sup> Mean field

<sup>2</sup> Zimm

<sup>3</sup> viscoelastic

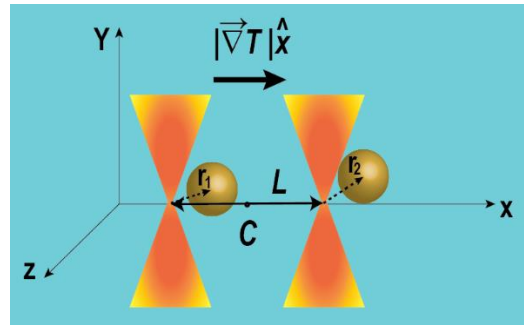
<sup>4</sup> harmonic

<sup>5</sup> Optical tweezer

شده است.

در سال ۲۰۱۹ و در همکاری با آزمایشگاه چیکوتا، دو نفر از ما اثر جریان خارجی سیال را بر دو کره مقید شده - به وسیله انبرک نوری - بررسی کردیم [۲۴]. یکی از سئوال‌های مطرح شده در آن پژوهش این بود که آیا میدان خارجی جریان سیال می‌تواند اثر نابدیهی بر نیروی خالصی که دو کره به سیال وارد می‌کنند داشته باشد. حال در این پژوهش ما همین پرسش را وقتی میدان خارجی اعمال شده از جنس گرادیان دما باشد، تکرار می‌کنیم. مشخصا اگر اعمال گرادیان دما به مدل ساده دو کره‌ای ما موجب این شود که نیروی خالصی به سیال وارد شود، می‌توان این محاسبه را به صورت مستقیم به اثر سره، یعنی وقتی دو کره مقید با فنر می‌توانستند آزادانه در سیال حرکت کنند، مرتبط ساخت.

پیشینه تحقیق در مورد کره‌های به دام افتاده در دو دمای مختلف به پژوهش سن. چیلیبرتو<sup>۴</sup> و هم‌کارانش سال ۲۰۱۴ بر می‌گردد. آن‌ها به مطالعه هم‌بستگی<sup>۵</sup> دو کره که توسط دو انبرک نوری - در دو دمای موثر متفاوت - به دام افتاده بودند، پرداختند [۲۹]. آنها با اعمال یک نیروی تصادفی به یکی از کره‌ها به آن دمای موثر بالاتری نسبت دادند [۳۰]. سپس با در نظر گرفتن برهم‌کنش هیدرودینامیکی کره‌ها و حل معادلات لانژون نتایج مربوط به خود هم‌بستگی<sup>۵</sup> هر کره، و نیز هم‌بستگی متقابل<sup>۶</sup> آنها در شرایط تعادل ترمودینامیکی<sup>۷</sup> اصلاح کردند. در نهایت، آن‌ها به محاسبه جریان انرژی منتقل شده از کره گرم‌تر به سردتر پرداختند. اما نیروی خالص وارد شده به سیال، جریان سیال ناشی از گرادیان دما، و نیز ضریب سره متغیرهایی هستند، که اساسا مورد بررسی چیلیبرتو و هم‌کارانش قرار نگرفتند. در ما به طور مشخص سه متغیر ذکر شده را بررسی می‌کنیم. در عین حال، از آنجایی که وابستگی مکانی دما، موجب وابستگی مکانی گرانیروی<sup>۷</sup> سیال می‌باشد، ما اثر وابستگی دمایی/مکانی گرانیروی سیال را نیز بر محاسبات خود لحاظ می‌کنیم. بررسی



شکل ۱. دو کره به شعاع  $a$  که هر یک در یکی تله نوری به دام افتاده است. فاصله مرکز دو تله از هم  $L$  است و گرادیان دما موازی با خط واصل فرضی دو تله در جهت محور  $x$  ها می‌باشد،  
$$\vec{\nabla}T = (\partial T / \partial x)\hat{x}$$

حال آن که مدل اولیه این شناگر شامل سه کره‌ای بود که در امتداد یک خط قرار گرفته و به جای تله‌های نوری با دو میله انعطاف پذیر به هم دیگر متصل شده بودند [۲۶].

براین مبنا مدل مورد بررسی ما دو کره صلب به شعاع  $a$  می‌باشد که هر کدام با یک تله نوری با ضریب سختی یکسان  $K_S$  در دو نقطه از فضا مقید شده‌اند. ما این مجموعه را در معرض گرادیان دمای  $\vec{\nabla}T = (\partial T / \partial x)\hat{x}$  قرار می‌دهیم، و سئوال این است که آیا جفت شدگی در حرکت دو کره در حضور گرادیان دما می‌تواند موجب اعمال یک نیروی خالص به سیال و ایجاد یک جریان دائمی در آن بشود؟

سابقه بررسی دو کره که هر یک به وسیله یک انبرک نوری مقیده شده‌اند، نخست به آزمایش مینرز و کوئیک<sup>۱</sup> در سال ۱۹۹۹ برمی‌گردد [۲۷]. هرچند در آن آزمایش میدان خارجی وجود ندارد، و حرکت تعادلی دو کره بررسی می‌شود، اما اثر برهم‌کنش هیدرودینامیکی به صورت یک هم‌بستگی غیربدهی میان حرکت دو ذره خود را نشان داده است. بعد از آن چند آزمایش مشابه برای زمانی که حرکت دو کره از یک الگوی خاص تعیینی<sup>۲</sup> [۲۸]، یا تصادفی<sup>۳</sup> [۲۹] تبعیت کند، و یا این که این مجموعه در معرض جریان سیال قرار داشته باشد [۲۴]، انجام

<sup>1</sup> Meiners & Quake

<sup>2</sup> deterministic

<sup>3</sup> stochastic

<sup>4</sup> S.Ciliberto

<sup>5</sup> Autocorrelation

<sup>6</sup> Cross-correlation

<sup>7</sup> Viscosity

پایین رخ می‌دهد [۳۶]. این یعنی می‌توانیم از جملات اینرسی در معادلات حرکت صرف‌نظر کنیم. در نتیجه معادله حرکت دو کره در جهت  $x$ ها به صورت دو معادله لائزون [۳۷] جفت‌شده در می‌آیند:

$$\begin{aligned} -K_S X_R + F_{R,x} + \zeta_R &= 0, \\ -K_S X_L + F_{L,x} + \zeta_L &= 0 \end{aligned} \quad (1)$$

در این معادله  $X_R$  (یا  $X_L$ ) جابه‌جایی ریزکره سمت راست (یا چپ) از محل تله نوری مربوطه،  $F_{R,x}$  (یا  $F_{L,x}$ ) نیروی هیدرودینامیکی وارد شده به ریزکره سمت راست (یا چپ)، و نیز  $\zeta_R$  (یا  $\zeta_L$ ) نوفه افت‌وخیز کننده وارد شده به ریزکره راست (یا چپ) می‌باشند.

مجموعه دو کره و سیال پیرامون آن‌ها، در معرض گرادیان دمای  $\vec{T} = (\partial T / \partial x) \hat{x}$  قرار گرفته‌اند، که  $(\partial T / \partial x) > 0$ . یعنی اگر دمای نقطه  $C$  در وسط دو تله را  $T_0$  بنامیم، دما در محل تله سمت راست  $T_R = T_0 + (\partial T / \partial x) \times L / 2$  و در محل تله سمت چپ  $T_L = T_0 - (\partial T / \partial x) \times L / 2$  خواهد بود. این اختلاف دما به معنای تفاوت در شدت افت و خیز گرمایی برای دو کره، و نیز تغییر در گرانیوی سیال می‌باشد. با توجه به رفتار کاهشی گرانیوی بر حسب دما در اغلب سیالات [۳۸ و ۳۹]، گرانیوی سیال در محل کره سمت راست کمتر از مقدار آن در محل کره سمت چپ می‌باشد. تغییر در شدت افت‌وخیز و گرانیوی سیال، به طور مستقیم در نیروی هیدرودینامیکی که به دو کره وارد می‌شود، تاثیر می‌گذارد، و تقارن مسئله را می‌شکند.

در عین حال، تغییر دما به معنای تغییر در ضریب شکست سیال نیز می‌باشد. این یعنی سختی فیزیکی تله‌های نوری - که اساساً به دلیل تفاوت در ضریب شکست نوری ریزکره‌ها با سیال پیرامون آن‌ها رخ می‌دهد - در میان دو تله متفاوت خواهد بود،  $K_{S,R} \neq K_{S,L}$ . اما به دلیل این‌که این مسئله مدلی ساده برای مسئله دو کره است که با یک فنر با ضریب سختی مشخص به

گرانیوی وابسته به مکان، یکی از مسائل پرتکرار در حوزه مواد نرم و زیستی می‌باشد. به عنوان مثال میکروشناگرها در طبیعت (سلول‌ها و انواع باکتری‌ها) حین عبور از محیطی با گرانیوی متفاوت تحت تاثیر قرار گرفته و جهت حرکت خود را تغییر می‌دهند [۳۱]. درست مانند انواع گرادیان نوری، شیمیایی، مغناطیسی، دمایی، گرانشی که منجر به حرکت خاص شناگر با عناوین مختلف مانند فوتوتاکسی<sup>۱</sup>، کموتاکسی<sup>۲</sup> و غیره می‌شوند، وجود گرادیان گرانیوی نیز می‌تواند منجر به حرکت ویسکوتاکسی<sup>۳</sup> برای سلول/شناگر زیستی شود. به همین منظور مقالات متعددی به بررسی حرکت تک شناگر غیرفعال<sup>۴</sup> به شکل ریزکره و یا پیکربندی ترکیبی از ریزکره‌ها در گرانیوی وابسته به دما/مکان پرداخته‌اند [۳۲-۳۴]. بررسی اثر گرادیان گرانیوی روی تانسور اوسین در برهم‌کنش هیدرودینامیکی نیز توسط هلموت لون<sup>۵</sup> و همکارانش حین بررسی اثر ویسکوتاکسی روی شناگرها در سال ۲۰۱۷ انجام شده است [۳۲]. همین‌طور در سال ۲۰۲۲ داس<sup>۶</sup> به حل معادله استوکس در حضور نقاطی با شکسانی متفاوت پرداخت و اختلال ناشی از این گسستگی گرانیوی را روی میدان سیال بررسی کرده است [۳۵]. ما نیز با نظر گرفتن گرادیان گرانیوی تلاش می‌کنیم، نیروی خالصی که دو کره مقید شده در مسئله ما به سیال وارد می‌کنند، و نیز ضریب سره<sup>۷</sup> مربوط به آن‌ها را اصلاح بنماییم.

## ۲. ساختار مسئله

چندان که گفته شد، ما دو ریزکره به شعاع  $a$  ( $a \sim 1 \mu\text{m}$ ) را که در سیال غوطه‌ور می‌باشند، و با دو تله نوری با سختی برابر  $K_S$  به دام افتاده‌اند، در نظر می‌گیریم. دو تله روی محور  $x$ ها قرار گرفته‌اند، و به اندازه  $L$  از یکدیگر فاصله دارند. دمای متوسط این مجموعه حدود دمای اتاق ( $T \sim 298^\circ \text{Kelvin}$ ) می‌باشد، و با توجه به گرانیوی آب که حدود  $\eta \approx 10^{-3} \text{ kg/ms}$  می‌باشد، مسئله در حد عدد رینولدز<sup>۷</sup>

<sup>1</sup> Phototaxis

<sup>2</sup> Chemotaxis

<sup>3</sup> Viscotaxis

<sup>4</sup> Passive swimmer

<sup>5</sup> Hartmut Löwen

<sup>6</sup> Das

<sup>7</sup> Reynolds number

برای مسئله  $N$  ریز ذره معلق در سیال، می توان نیروی ناشی از هر ذره را به صورت یک تابع دلتای دیراک در نظر گرفت، و در این صورت چگالی نیروی شکل عمومی:

$$\vec{f}(\vec{r}) = \sum_{i=1, \dots, N} \vec{f}_i \delta^3(\vec{r} - \vec{r}_i) \quad (4)$$

را خواهد داشت، که  $\vec{f}_i \delta^3(\vec{r} - \vec{r}_i)$  نشان دهنده چگالی نیرویی است که ذره  $i$ ام در نقطه  $\vec{r}_i$  به سیال وارد می کند. در مسئله ما سیال تا بی نهایت امتداد دارد، و سرعت سیال نیز در بی نهایت صفر می باشد. در این صورت برای بررسی اثر ذره  $i$ ام بر میدان سرعت سیال، باید معادله:

$$-\nabla P(\vec{r}) + \eta \nabla^2 \vec{V}(\vec{r}) = -\vec{f}_i \delta^3(\vec{r} - \vec{r}_i) \quad (5)$$

را با شرط مرزی فشار و سرعت صفر در بی نهایت حل کرد. که جواب شناخته شده استوکس لت، برای فشار:

$$P(\vec{r}) = \vec{f}_i \cdot \vec{r} / (4\pi |\vec{r}|^3), \quad (6-الف)$$

و سرعت سیال:

$$\vec{V}(\vec{r}) = \frac{\vec{f}_i}{8\pi\eta} \left( \frac{\hat{I}}{|\vec{r}|} + \frac{\vec{r}\vec{r}}{|\vec{r}|^3} \right) \quad (6-ب)$$

به دست می آید [۳۶ و ۴۲]، در این رابطه  $\hat{I}$  تانسور همانی است. این حل ریشه شکل عمومی تانسور اوسین است که نیروی وارد شده از سوی هر ذره را به سرعت سیال در هر نقطه دلخواه از فضا، و از این طریق به سرعت سیال در مکان ذرات دیگر مربوط می سازد. مشخصاً اگر شرط مرزی بدون لغزش روی سطح ریزذرات برقرار باشد، سرعت سیال در محل هریک از ذرات برابر با سرعت همان ذره خواهد بود، و در نتیجه با معادلات جفت شده:

$$\vec{r}_i = \sum_{j=1}^N M_{ij} \vec{f}_j \quad (7)$$

روبرو خواهیم بود که  $\vec{r}_i$  سرعت ذره دلخواه  $i$ ام، و  $\vec{f}_j$  نیروی هیدرودینامیکی وارد شده از سوی ذره  $j$ ام به سیال می باشند. به طور مشخص عناصر تانسور اوسین را می توان به شکل زیر تعریف کرد:

همدیگر متصل شده اند، و در آن حالت به دلیل جنس نیروی میان دو کره - که از قانون سوم نیوتن پیروی می کند - وابستگی نیرو بر حسب جابه جایی برای هر دو کره یکسان می باشد. در نتیجه ما در این مسئله ضریب سختی دو تله را برابر فرض می کنیم،  $K_{S,R} = K_{S,L}$ .

در نهایت، تنها برای سادگی و بدون از دست دادن کلیت مسئله، ما خود را به حرکت دو ریزکره در جهت افقی محدود کرده، و از حرکت سه بعدی آن ها صرف نظر کرده ایم. محاسبات ما که در مورد حرکت دو ریزکره در حضور جریان سیال (یعنی میدان خارجی، جریان سیال است) انجام شده است، این انتظار را تأیید می کنند که محدود کردن مسئله به یک بعد، کلیت نتیجه اصلی آن را تغییر نمی دهد [۲۴ و ۴۰]. مشخصاً حل مسئله در سه بعد نتیجه ای مشابه با حل یک بعدی آن دارد، که تنها روی تعداد بیش تری از درجات آزادی جمع خورده است. در نتیجه اندازه متغیرهای مربوطه افزایش یافته است، بی آنکه تغییر علامتی مشاهده شود، یا به لحاظ مفهومی تغییری رخ دهد.

### ۳. نیروهای هیدرودینامیکی و افت و خیز گرمایی:

#### تانسور اوسین<sup>۱</sup>

برای حل دو معادله لانژون جفت شده، معادله (۱)، لازم است وابستگی نیروهای هیدرودینامیکی و نیز نوفه را بشناسیم. به دلیل عدد رینولدز پایین، معادله حاکم بر سیال شکل خطی شده معادله نوی استوکس می باشد [۱۷].

$$-\nabla P + \nabla \cdot (\eta [\nabla \vec{V} + (\nabla \vec{V})^T]) = -\vec{f} \quad (2)$$

در این جا،  $P$  فشار سیال،  $\eta$  گرانیروی آن،  $\vec{V}$  میدان سرعت سیال، و  $\vec{f}$  چگالی نیرویی است که به واسطه میدان نیروی خارجی، یا ذرات خارجی معلق در سیال به آن وارد می شود. اگر  $\eta$  وابستگی فضایی نداشته باشد، با عمل گر  $\nabla$  جابه جا می شود، و پس از کمی محاسبه [۱۷]، معادله (۱) ساده شده و آنچه به معادله استوکس مشهور است [۴۱]، به دست می آید:

$$-\nabla P(\vec{r}) + \eta \nabla^2 \vec{V}(\vec{r}) = -\vec{f}(\vec{r}) \quad (3)$$

<sup>1</sup> Oseen tensor

$$\begin{pmatrix} \dot{x}_R \\ \dot{x}_L \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} M_{11} & M_{12} \\ M_{21} & M_{22} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} F_R \\ F_L \end{pmatrix} \quad (9)$$

که عناصر تانسور فوق عبارت‌اند از:

$$M_{11} = M_{22} = \frac{1}{6\pi\eta a}, \quad (10)$$

$$M_{12} = M_{21} = \frac{2}{8\pi\eta r}$$

می‌توان رابطه (9) را بصورت:

$$\begin{pmatrix} \dot{x}_R \\ \dot{x}_L \end{pmatrix} = \left\{ \frac{I}{6\pi\eta a} + \frac{1}{8\pi\eta r} \begin{pmatrix} 0 & 2 \\ 2 & 0 \end{pmatrix} \right\} \begin{pmatrix} F_R \\ F_L \end{pmatrix} \quad (11)$$

بازنویسی کرد که در آن I تانسور همانی  $2 \times 2$  است. ما در این مسئله فاصله بین دو کره را بصورت  $r = L + x_R - x_L$  تعریف می‌کنیم و خود را به افت و خیزهای کوچک یعنی  $x_R, x_L \ll L$  محدود می‌کنیم، از طرفی فرض می‌کنیم شعاع دوکره از فاصله بین آن دو خیلی کوچکتر باشد، ( $a \ll r$ ). در نهایت می‌توانیم با معکوس کردن تانسور اوسین (پیوست) و بسط دادن روابط تا مرتبه اول نسبت به  $\varepsilon$ ، نیروی هیدرودینامیکی که هر کره به سیال وارد می‌کند را محاسبه کنیم:

$$\begin{pmatrix} F_R \\ F_L \end{pmatrix} = M^{-1} \begin{pmatrix} \dot{x}_R \\ \dot{x}_L \end{pmatrix} = \frac{1}{6\pi\eta a} \begin{pmatrix} \dot{x}_R - 2\varepsilon \dot{x}_L \\ \dot{x}_L - 2\varepsilon \dot{x}_R \end{pmatrix} + 6\pi\eta a \begin{pmatrix} 2\varepsilon \frac{x_R - x_L}{L} \dot{x}_L \\ 2\varepsilon \frac{x_R - x_L}{L} \dot{x}_R \end{pmatrix} + O(\varepsilon^2) \quad (12)$$

در رابطه بالا  $\varepsilon = 3a/4L$ ، معیاری از قدرت برهم‌کنش هیدرودینامیکی بین کره‌ها می‌باشد. نیرویی که به هر کره از سمت سیال وارد می‌شود قرینه نیرویی است که هر کره مطابق با رابطه (12) به سیال وارد می‌کند.

**۳.۲ محاسبه هم‌بستگی میان نوفه کره راست با نوفه کره چپ (دو خود هم‌بستگی، و یک هم‌بستگی متقابل)**

در شرایط تعادل ترمودینامیکی و در غیاب هر گونه عامل اختلالی خارجی می‌توانیم به کمک قضیه همپاری انرژی به

$$M_{ij} = \begin{cases} \frac{1}{6\pi\eta a} & i = j \\ \frac{1}{8\pi\eta} \left( \frac{1 + e_{ij}e_{ij}}{r_{ij}} \right) & i \neq j \end{cases} \quad (8)$$

که  $r_{ij}$  اندازه برداری است که هر جفت ذره را به هم وصل می‌کند و  $e_{ij}$  بردار یکه در این راستاست.

تصویر ذهنی که به معادله (7) می‌انجامد، شامل این تقریب است که اولاً ابعاد ریز ذرات از هر طول فیزیکی دیگر در مسئله به اندازه کافی کوچکتر است، در نتیجه می‌توان ذرات را به صورت نقاط مادی، و نیروی واردشده از سوی آنها به سیال را به صورت نیروی نقطه‌ای در نظر گرفت. هم‌چنین گرانیروی ذرات وابستگی مکانی نداشته، و در تمام سیال مقدار مشخصی دارد.

همانطور که از رابطه (7) می‌توان مشاهده کرد، سرعت هر ذره ترکیب خطی است از نیرویی که همان کره به سیال وارد می‌کند به اضافه تصحیح میدان سرعت سیال به واسطه نیروهایی که بقیه ذرات به سیال وارد می‌کنند. یعنی اگر تنها یک ذره به سیال نیروی  $\vec{f}$  وارد می‌کرد سرعت آن ذره برابر بود با  $\vec{r} = \frac{\vec{f}}{6\pi\eta a}$ ، اما حضور ذرات دیگر این سرعت را به صورت خطی تصحیح می‌کند.

ما ابتدا مسئله حرکت جفت‌شده دو ذره در حضور گرادیان دما را با همین شکل از تانسور اوسین حل کرده و در مورد نتایج فیزیکی آن بحث می‌کنیم. سپس اثرات ناشی از وابستگی گرانیروی به مکان را به صورت یک تصحیح مرتبه اول روی نتایج خود بررسی می‌نماییم.

**۳.۱ محاسبه نیروی هیدرودینامیکی وارد شده به هر یک از دو کره، برای حالت دل‌خواه حرکتی**

همانطور که قبلاً بیان شد، در مسئله مورد بررسی ما مرکز تله‌های نوری روی محور  $\hat{X}$  واقع شده‌است و کره‌ها محدود به حرکت در راستای  $\hat{X}$  هستند. یعنی نیرویی که هر کره به سیال پیرامون خود وارد می‌کند در راستای خط واصل آنها (محور  $\hat{X}$ ) می‌باشد، در نتیجه می‌توان تانسور اوسین را برای این مسئله بصورت یک ماتریس  $2 \times 2$  نوشت:

معادلات رابطه (۱) جایگذاری می‌کنیم. در نتیجه معادلات جفت‌شده لانژون به شکل زیر در می‌آیند:

$$0 = -K_S x_R - 6\pi\eta a \left\{ \dot{x}_R - 2\varepsilon \dot{x}_L \right. \\ \left. + 2\varepsilon \frac{x_R - x_L}{L} \dot{x}_L \right\} + \zeta_R(t), \\ 0 = -K_S x_L - 6\pi\eta a \left\{ \dot{x}_L - 2\varepsilon \dot{x}_R \right. \\ \left. + 2\varepsilon \frac{x_R - x_L}{L} \dot{x}_R \right\} + \zeta_L(t) \quad (18)$$

در حالت همدمای،  $T_R = T_L$ ، می‌توان دستگاه معادلات (۱۸) را قطری کرد. به این منظور به پایه:

$$\begin{cases} \Delta x = x_R - x_L, \bar{x} = (x_R + x_L) / 2 \\ \Delta \zeta = \zeta_R - \zeta_L, \bar{\zeta} = (\zeta_R + \zeta_L) / 2 \end{cases} \quad (19)$$

می‌رویم. در حضور گرادیان دما نیز این پایه‌ها بسیار در حل مسئله کمک کننده هستند:

$$0 = -K_S \bar{x} - 6\pi\eta a \left\{ \dot{\bar{x}}(1 - 2\varepsilon) \right. \\ \left. + 2\varepsilon \frac{\Delta x}{L} \dot{\bar{x}} \right\} + \bar{\zeta}(t), \\ 0 = -K_S \Delta x - 6\pi\eta a \left\{ \Delta \dot{x}(1 + 2\varepsilon) \right. \\ \left. + 2\varepsilon \frac{\Delta x}{L} (\Delta \dot{x}) \right\} + \Delta \zeta(t) \quad (20)$$

دو معادله بالا این اجازه را به ما می‌دهند که دستگاه معادلات را بصورت اختلاقی تا مرتبه دلخواه  $\varepsilon$  حل کنیم.

با حفظ تنها جملات خطی بر حسب جایجایی کره‌ها و تعریف  $\tau = \gamma / K_S$  و  $\gamma = 6\pi\eta a$  خواهیم داشت:

$$\Delta x(t) = \Delta x(0) e^{-\frac{t}{\tau(1+2\varepsilon)}} \\ + \int_0^t \left( \frac{\Delta \zeta(s)}{\gamma(1+2\varepsilon)} e^{-\frac{t-s}{\tau(1+2\varepsilon)}} \right) ds \quad (21-الف) \\ \bar{x}(t) = \bar{x}(0) e^{-\frac{t}{\tau(1-2\varepsilon)}} \\ + \int_0^t \left( \frac{\bar{\zeta}(s)}{\gamma(1-2\varepsilon)} e^{-\frac{t-s}{\tau(1-2\varepsilon)}} \right) ds \quad (21-ب)$$

زمانی که  $t \gg \tau$ ، جملات مربوط به شرایط اولیه در جواب‌ها به سمت صفر میل می‌کند، و آن بخش از جواب‌ها باقی می‌مانند که به هم‌بستگی‌ها، و متوسط‌های پایای سیستم (steady correlations, and averages) مربوط می‌شوند. ما ابتدا به محاسبه هم‌بستگی‌ها در غیاب شرایط اولیه می‌پردازیم؛ سپس بر مبنای آن‌ها رفتارهای پایای مجموعه را محاسبه می‌کنیم.

بررسی رفتار آماری نیروی نوفه سیال در محل هر کره، پردازیم. در این شرایط هر کدام از کره‌ها که مقید به فیزی با ضریب سختی  $K_S$  شده‌اند مستقل از یکدیگر به افت و خیز حول نقطه تعادل می‌پردازند:

$$\begin{cases} \langle x_R^2(t) \rangle = \langle x_L^2(t) \rangle = k_B T / K_S, \\ \langle x_R(t) x_L(t) \rangle = \langle x_R(t) \rangle \langle x_L(t) \rangle = 0 \end{cases} \quad (13)$$

در حضور گرادیان دمایی  $\vec{\nabla} T = (\partial T / \partial x) \hat{x}$  فرض می‌کنیم که هریک از کره‌ها در دمای مکان خود یعنی  $T_L$  و  $T_R$  تعادل موضعی حرارتی دارند، یعنی:

$$\begin{cases} \langle x_R^2(t) \rangle = k_B T_R / K_S, \\ \langle x_L^2(t) \rangle = k_B T_L / K_S \end{cases} \quad (14)$$

در نتیجه کافی است با حل معادلات جفت شده لانژون به محاسبه متوسط مربع جابجایی هر کره پردازیم و نتیجه را با رابطه (۱۴) تطبیق دهیم، در این صورت می‌توانیم همبستگی متقابل بین نوفه سیال در مکان دو کره را بدست آوریم:

$$\langle \zeta_R(t) \zeta_L(t') \rangle = 2k_B T_0 (-6\pi\eta a \times 2\varepsilon) \delta(t-t') \quad (15)$$

همانطور که ملاحظه می‌شود جمله داخل پرانتز همان عنصر قطر فرعی تانسور اوسین است. یعنی:

$$\langle \zeta_R(t) \zeta_L(t') \rangle = 2k_B T_0 \hat{M}_{ij}^{-1} \delta(t-t') \quad (16)$$

در واقع از آنجایی که نیروی نوفه در بستر سیال شکل گرفته‌است، اثر آن نیز با همان تانسور اوسین منتقل می‌شود. به همین ترتیب همبستگی نیروی نوفه در مکان هر کره عبارت است از:

$$\begin{cases} \langle \zeta_R(t) \zeta_R(t') \rangle = 2k_B T_R (6\pi\eta a) \delta(t-t'), \\ \langle \zeta_L(t) \zeta_L(t') \rangle = 2k_B T_L (6\pi\eta a) \delta(t-t') \end{cases} \quad (17)$$

#### ۴. حل معادلات لانژون، بدون وابستگی دمایی گرانی،

در گام نخست از وابستگی دمایی در گرانی سیال صرف نظر می‌کنیم، در این صورت تنها اثر گرادیان دمای غیر صفر به صورت تفاوت میان شدت افت و خیز گرمایی در محل دو کره خواهد بود. به منظور نشان دادن این تفاوت به کمک روابط (۱۲) نیروی هیدرودینامیکی که به هر کره وارد می‌شود را در



اکنون می‌توانیم خود همبستگی هر کره را بر حسب همبستگی‌های مربوط به  $\Delta x$  و  $\bar{x}$  بازنویسی کنیم:

$$\begin{aligned} \langle x_L(t)x_L(t') \rangle &= \\ \langle \bar{x}(t)\bar{x}(t') \rangle &+ \frac{1}{4} \langle \Delta x(t)\Delta x(t') \rangle \quad (26) \\ -\frac{1}{2} \langle \bar{x}(t)\Delta x(t') + \bar{x}(t')\Delta x(t) \rangle \end{aligned}$$

خودهمبستگی کره راست نیز مانند رابطه (26) است با این تفاوت که علامت جمله سوم مثبت است. به کمک روابط (21) می‌توانیم همبستگی‌های مورد نیاز در رابطه (26) را بدست آوریم، در این صورت خواهیم داشت:

$$\begin{aligned} \langle x_L(t)x_L(t+\Delta t) \rangle &= \\ \frac{K_B}{2K_S} (T_0 - \frac{T_R - T_L}{2}) &(e^{-\frac{\Delta t}{\tau(1-2\varepsilon)}} + e^{-\frac{\Delta t}{\tau(1+2\varepsilon)}}) \quad (27) \\ = \frac{K_B T_L}{2K_S} &(e^{-\frac{\Delta t}{\tau(1-2\varepsilon)}} + e^{-\frac{\Delta t}{\tau(1+2\varepsilon)}}) \end{aligned}$$

همانطور که واضح است در حالت همدم، یعنی  $T_R = T_L$ ، به نتیجه‌آشنای مینرز و کوئیک [35]. می‌رسیم. می‌توان ملاحظه کرد در حد  $\Delta t \rightarrow 0$ ، هر دو تابع نمایی به یک میل می‌کنند، و متوسط افت و خیز کره چپ برابر با همان مقداری است که از قضیه همپاری انرژی سراغ داریم:

$$\langle x_L^2(t) \rangle = \frac{K_B T_L}{K_S} \quad (28)$$

اکنون برای محاسبه خود همبستگی کره راست کافی است در رابطه (26) جای اندیس  $L$  و  $R$  را عوض کنیم، در نتیجه خواهیم داشت:

$$\begin{aligned} \langle x_R(t)x_R(t+\Delta t) \rangle &= \\ \frac{K_B}{2K_S} (T_0 - \frac{T_L - T_R}{2}) &(e^{-\frac{\Delta t}{\tau(1-2\varepsilon)}} + e^{-\frac{\Delta t}{\tau(1+2\varepsilon)}}) \quad (29) \end{aligned}$$

همانطور که انتظار داریم کره راست که در دمای بالاتری نسبت به کره چپ قرار گرفته است با دامنه بیشتری نسبت به آن افت و خیز می‌کند (پرانتر اول در رابطه بالا برابر است با  $T_R$ ). در گام آخر می‌توانیم همبستگی متقابل بین کره‌ها را بدست آوریم:

برای حل عمومی مجموعه معادلات (20)، می‌توان با استفاده از بسط اختلالی بر حسب توان‌های  $\varepsilon$  به حل مراتب بالاتر نزدیک شد:

$$\bar{x} = \bar{x}_0 + \varepsilon \bar{x}_1 + O(\varepsilon^2), \quad (22)$$

$$\Delta x = \Delta x_0 + \varepsilon \Delta x_1 + O(\varepsilon^2)$$

باید توجه داشت که ما در حین نوشتن معادلات (20) از تانسور اوسینی استفاده کردیم که بسط آن تنها تا مرتبه اول نسبت به  $\varepsilon$  نگه داشته شده بود، بنابراین در بسط جابجایی‌ها نیز توجه می‌کنیم که به این قرارداد پایبند بمانیم. با برگرداندن روابط (22) در معادلات پایه و مساوی قرار دادن ضرایب توان‌های برابر  $\varepsilon$  معادله متناسب با هر مرتبه از اختلال به دست می‌آید. به عنوان مثال پاسخ معادله مربوط به جملات مرتبه صفر مربوط به  $\bar{x}$  برابر است با ( $t \gg \tau$ ):

$$\bar{x}_0(t) = \int_0^t \frac{\zeta(s)}{\gamma} e^{-\frac{t-s}{\tau}} ds \quad (23)$$

با جایگذاری مجدد نتایج مرتبه صفر به روش بازگشتی می‌توان معادله مربوط به  $\bar{x}_1$  را بصورت زیر نوشت:

$$\dot{\bar{x}}_1 + \frac{1}{\tau} \bar{x}_1 = 2(1 - \frac{\Delta x_0(t)}{L})(-\frac{\bar{x}_0(t)}{\tau} + \frac{\zeta(t)}{\gamma}) \quad (24)$$

می‌توان نشان داد اگر در رابطه بالا از جمله  $\Delta x_0(t)$  صرف نظر کنیم، و معادله را برای  $\bar{x}_1$  حل کنیم، حاصل همان چیزی می‌شود که اگر رابطه (21-ب) را بر حسب  $\varepsilon$  بسط دهیم و نتیجه را تا مرتبه اول نگه داریم. این کار معادل این است که در اعلام نتیجه  $\bar{x}$  تنها خود را به محدود به افت و خیز مربوط به همان متغیر کنیم و از اثر جملات ضربی  $\zeta(t)\Delta\zeta(t)$  صرف نظر کنیم. تمام این استدلال در مورد متغیر  $\Delta x$  نیز صادق است.

#### ۴.۱ محاسبه همبستگی‌ها،

با توجه به تعریف جابجایی نسبی و متوسط کره‌ها می‌توانیم جابجایی هر کره را در فضای حقیقی بصورت زیر بازنویسی کنیم:

$$x_L = \bar{x} - \Delta x / 2, \quad (25)$$

$$x_R = \bar{x} + \Delta x / 2$$

در شرایطی که هیچ عامل بیرونی تقارن مسئله را به هم نزند،  $S_G = 0$  می‌باشد. این یعنی  $F_{NQ}$  حول صفر نوسان می‌کند، و متوسط آن صفر می‌باشد. اما در شرایط مسئله ما که گرادیان دما، تقارن راست-چپ را شکسته‌است، می‌توانیم به محاسبه مقدار آن پردازیم.

با استفاده از جفت معادلات (۲۰) (البته بصورت خطی شده) و معادلات (۲۴) می‌توان متغیر روبش را برحسب جابجایی نسبی و متوسط بازنویسی کنیم:

$$2 \times S_G = \langle X_R \dot{X}_L - X_L \dot{X}_R \rangle = \langle \dot{\bar{X}} \Delta X - \bar{X} \Delta \dot{X} \rangle$$

$$= \lim_{\Delta t \rightarrow 0} \frac{\Delta X(t) \bar{X}(t + \Delta t) - \bar{X}(t) \Delta X(t + \Delta t)}{\Delta t} \quad (35)$$

و با استفاده از روابط (۲۱) می‌توان حاصل را بصورت زیر محاسبه کرد:

$$S_G = -\varepsilon(D_R - D_L) \quad (36)$$

که  $D_i = K_B T_i / \gamma$  ضریب پخش کره نام است. در نتیجه متوسط نیروی افقی خالص برابر خواهد بود با:

$$\langle \vec{F}_{NQ} \rangle = -4\varepsilon^2 K_B \vec{\nabla} T \quad (37)$$

مشخص است که در عدم حضور گرادیان دما متوسط نیرویی که به سیال وارد می‌شود صفر است اما در حضور گرادیان دما جریانی از ناحیه گرم سیال به ناحیه سرد برقرار می‌شود.

اما آیا نیروی بدست آمده در رابطه (۳۷) منطقی به نظر می‌رسد؟ ما انتظار داریم که نیروی کل متناسب با قرینه گرادیان افت و خیز حرارتی دو کره باشد، از آنجایی که دامنه افت و خیز گرمایی در مکان کره راست بیشتر از کره چپ است انتظار می‌رود که نیرویی سیال را از ناحیه گرمتر به ناحیه سردتر هل دهد. از طرفی از آنجایی که برهم‌کنش هیدرودینامیکی عامل ایجاد این نیرو است پس حاصل باید با  $a^2$  یعنی حاصل ضرب شعاع دو کره متناسب باشد. عامل بدون بعدی که بر حسب شعاع کره‌ها و فاصله بین آنهاست و همچنین شدت برهم‌کنش را نشان می‌دهد  $\varepsilon$  است، در نتیجه انتظار داریم حاصل متوسط نیروی خالص با  $\varepsilon^2$  متناسب باشد.

اگر به محاسبه فشار و میدان سرعت سیال در فواصل دور علاقه‌مند باشیم،  $\langle \vec{F}_{NQ} \rangle$  به عنوان چشمه‌ای برای جمله غالب در نتایج مربوط به نیروی نقطه‌ای اثر خواهد کرد:

$$\langle X_L(t) X_R(t') \rangle =$$

$$\langle \bar{X}(t) \bar{X}(t') \rangle - \frac{1}{4} \langle \Delta X(t) \Delta X(t') \rangle \quad (30)$$

$$+ \frac{1}{2} \langle \bar{X}(t) \Delta X(t') - \bar{X}(t') \Delta X(t) \rangle$$

با جایگذاری هم‌بستگی‌های مورد نیاز در رابطه بالا می‌توان نوشت:

$$\langle X_L(t) X_R(t + \Delta t) \rangle =$$

$$= \frac{K_B T_L}{2K_S} \times \left( e^{-\frac{\Delta t}{\tau(1-2\varepsilon)}} - e^{-\frac{\Delta t}{\tau(1+2\varepsilon)}} \right) \quad (31)$$

دوباره با تبدیل L و R به یکدیگر آخرین وابستگی متقابل بصورت زیر بدست می‌آید:

$$\langle X_R(t) X_L(t + \Delta t) \rangle =$$

$$= \frac{K_B T_R}{2K_S} \times \left( e^{-\frac{\Delta t}{\tau(1-2\varepsilon)}} - e^{-\frac{\Delta t}{\tau(1+2\varepsilon)}} \right) \quad (32)$$

همانطور که ملاحظه می‌شود تنها اختلاف در دو همبستگی متقابل محاسبه شده در بالا تفاوت در دمای دو کره است، بطورکلی در حالت هم دما این دو رابطه هیچ تفاوتی با هم ندارند و نمودارهای آنها کاملاً روی هم قرار می‌گیرند.

**۴.۲ محاسبه نیروی خالص که در جهت افقی به سیال وارد می‌شود،**

برای محاسبه نیروی خالصی که به سیال وارد می‌شود، با توجه به تقارن موجود در راستای y و z می‌توان استدلال کرد که نیازی به محاسبه نیرو در این دو راستا نیست، چون متوسط آنها صفر خواهد بود. اما برای محاسبه نیروی افقی کافی است اولین جملات غالب در نتایج نیروی هیدرودینامیکی دو کره را در رابطه (۱۲) نظر بگیریم:

$$F_{NQ} = F_R + F_L = \gamma \times \frac{4\varepsilon}{L} \left( \frac{X_R \dot{X}_L - X_L \dot{X}_R}{2} \right) \quad (33)$$

که NQ نماینده Non-Equilibrium می‌باشد. عبارت داخل پرانتز در رابطه بالا نرخ سطح جاروب شده در فضای فاز دو بعدی  $X_R - X_L$  جابجایی کره‌ها می‌باشد. ما متوسط آنسامبلی آن را متغیر روبش نامیده‌ایم [۲۴]:

$$S_G = \left\langle \frac{X_R \dot{X}_L - X_L \dot{X}_R}{2} \right\rangle \quad (34)$$

موارد، می‌توان از این پیچیدگی‌ها صرف‌نظر کرد، و به سادگی ضریب سُرِه را به سرعت سوق<sup>۱</sup> مربوط ساخت. در این صورت اگر سرعت رانش یک ذره، ملکول، یا ... در حضور گرادیان دما به صورت  $\vec{V}_{\text{drift}} = cte \vec{\nabla} T$  بیان شود، این سرعت به‌طور مستقیم به ضریب سُرِه مربوط می‌شود [۱۲]:

$$\vec{V}_{\text{drift}} = -S_T D \vec{\nabla} T \quad (۴۲)$$

در نتیجه ضریب سُرِه به سادگی:

$$S_T = -cte / D \quad (۴۳)$$

به دست می‌آید.

تا این‌جا در مسئله ما چیزی به نام سرعت سوق وجود ندارد، و برعکس هردو کره به دام افتاده‌اند. اما می‌توان نیروی متوسطی که دو کره به سیال وارد می‌کنند،  $\langle \vec{F}_{\text{NQ}} \rangle$ ، را برای محاسبه سرعت سوق آن‌ها، در حالتی که در دام تله‌های نیافتاده بودند، اما با یک فنر نرم به‌کدیگر متصل بودند، به کار برد. فرض می‌کنیم، میدان سرعت خارجی سیال،  $V_0 \hat{x}$ ، نیز در مسئله ما وجود می‌داشت. سؤال می‌کنیم مقدار و جهت سرعت سیال چقدر باید می‌بود، تا نیروی خالص وارده به دو کره صفر بشود؟ نیروی خالص وارده به دو کره از رابطه:

$$\langle \vec{F}_{\text{drag}} \rangle = 2 \times (6\pi\eta a)(1 - 2\varepsilon) V_0 \hat{x} + O(\varepsilon^2) \quad (۴۴)$$

پیروی می‌کند [۴۰]. به همین شکل، اگر به جای میدان سرعت خارجی  $V_0 \hat{x}$ ، دو کره با سرعت سوق متوسط  $V_{\text{drift}} \hat{x}$  حرکت کنند، نیروی متوسط وارده به آن‌ها:

$$\langle \vec{F}_{\text{drag}} \rangle = -2 \times (6\pi\eta a)(1 - 2\varepsilon) V_{\text{drift}} \hat{x} \quad (۴۵)$$

خواهد بود. در حالت پایا کل نیروی وارده به دو کره - ناشی از گرادیان دما + رانش آن‌ها - صفر خواهد بود، از  $\langle \vec{F}_{\text{drag}} \rangle + \langle \vec{F}_{\text{drag}} \rangle = 0$  و در نتیجه سرعت سوق از:

$$V_{\text{drift}} = + \frac{\langle \vec{F}_{\text{NQ}} \rangle}{2 \times (6\pi\eta a)} + O(\varepsilon^2) = -4\varepsilon^2 \frac{K_B \vec{\nabla} T}{2 \times (6\pi\eta a)} \quad (۴۳)$$

به دست می‌آید [۲۴]. حال اگر، ضریب پخش دو کره را از

$$D = \frac{K_B T}{2 \times (6\pi\eta a)}$$

مقدار:

$$\langle P(\vec{r}) \rangle = \frac{1}{4\pi} \frac{\vec{r} \cdot \langle \vec{F}_{\text{NQ}} \rangle}{|\vec{r}|^3} \quad (۳۸-الف)$$

$$\vec{V}(\vec{r}) = \frac{1}{8\pi\eta} \left( \frac{\langle \vec{F}_{\text{NQ}} \rangle}{|\vec{r}|} + \frac{\langle \vec{F}_{\text{NQ}} \rangle \cdot \vec{r}}{|\vec{r}|^3} \right) \quad (۳۸-ب)$$

#### ۴.۳ محاسبه سرعت سیال در مرکز دو تله

علاوه بر فواصل دور، محاسبه سرعت سیال در مرکز دو تله نیز از اهمیت برخوردار است. زیرا در حالتی که دمای سیال برای هر دو کره یکسان است و شرایط کاملاً متقارن است انتظار داریم که سرعت در مرکز خط واصل دو کره حول صفر نوسان داشته باشد. اما در حضور گرادیان دمایی چه اتفاقی می‌افتد؟ با در نظر گرفتن تقریب استوکس-لت برای کره‌ها می‌توانیم سرعت را در نقطه C محاسبه کنیم:

$$\vec{V}_R = \frac{1}{8\pi\eta} \left\{ \frac{F_R \hat{x}}{\left(\frac{L}{2} + x_R\right)} + \frac{F_R \hat{x} \cdot \hat{x}}{\left(\frac{L}{2} + x_R\right)} \right\}, \quad (۴۰)$$

$$\vec{V}_L = \frac{1}{8\pi\eta} \left\{ \frac{F_L \hat{x}}{\left(\frac{L}{2} - x_L\right)} + \frac{F_L \hat{x} \cdot \hat{x}}{\left(\frac{L}{2} - x_L\right)} \right\}$$

در نتیجه مجموع سرعت ناشی از حرکت کره راست و چپ در نقطه C برابر است با:

$$\begin{aligned} \langle \vec{V}_C \rangle &= \frac{24\varepsilon^2}{L} \langle x_R \dot{x}_L - x_L \dot{x}_R \rangle \\ &= -2 \times \frac{24\varepsilon^3 K_B}{\gamma} \vec{\nabla} T \end{aligned} \quad (۴۱)$$

نتیجه بدست آمده دوباره متناسب با متغیر روبش شده‌است، بنابراین انتظار داریم زمانی سرعت غیر صفر داشته باشیم که عاملی تقارن مسئله را شکسته باشد.

#### ۵. ارتباط با ضریب سُرِه

در حالت کلی، ضریب سُرِه تنها تابع سرعت رانش ذرات در حضور گرادیان دما نمی‌باشد، و محاسبه آن می‌تواند پیچیدگی‌های بیشتر داشته باشد [۴۳]. اما این پیچیدگی‌ها ریشه در محاسبات ترمودینامیک غیر تعادلی دارند، در بسیاری از

<sup>۱</sup> drift velocity

تعریف می‌نماییم. دلیل علامت منفی در تعریف فعلی این است که می‌خواهیم  $\beta$  مثبت باشد، و می‌دانیم که گرانشی آب و بسیاری از سیال‌های نیوتنی با افزایش دما کاهش می‌یابد. با این تعریف  $\beta$  در تمام بازه میان نقطه ذوب تا جوش آب، در فشار اتاق مثبت خواهد بود.

با این تعریف، گرانشی سیال در نقطه ذوب دلخواه فضا از رابطه: 
$$\eta \approx \eta_0(1 - \beta |\nabla T| x) = \eta_0(1 - \beta |\nabla T| x) \quad (48)$$
 به دست خواهد آمد، که  $|\nabla T|$  گرادیان میدان دما در مبدا می‌باشد.

در نتیجه می‌توان گرانشی را در هر  $x$  دلخواه از رابطه  $\eta = \eta_0(1 - \beta |\nabla T| x)$  بدست آورد. در مرحله بعد سعی می‌کنیم تابع گرین مربوط به معادله استوکس را در این شرایط حل کنیم (پیوست)، در نتیجه می‌توانیم به تانسور اوسین اصلاح شده دست پیدا کنیم.

به این منظور مرکز مختصات را در نقطه  $C$  وسط خط واصل دو کره در نظر می‌گیریم، با توجه به اینکه کره راست در دمای بالاتری قرار گرفته است گرانشی آن کاهش یافته و برابر خواهد بود با  $\eta_R = \eta_0(1 - \beta |\nabla T| (\frac{L}{2} + x_R))$  و گرانشی در مکان کره چپ برابر است با  $\eta_L = \eta_0(1 - \beta |\nabla T| (-\frac{L}{2} + x_L))$ . از طرفی استفاده از نتیجه پیوست در جمله اصلاحیه تابع گرین در این مسئله معادل این است که در نتایج قبلی خود از تابع گرین یعنی رابطه (9) بجای  $\eta$ ، گرانشی در مکان کره مورد نظر را قرار دهیم. در نتیجه تانسور اوسین ( $\hat{M}$ ) تا مرتبه اول نسبت به  $|\nabla T|$  بصورت زیر نوشته می‌شود:

$$\begin{pmatrix} \dot{x}_R \\ \dot{x}_L \end{pmatrix} = \hat{M} \begin{pmatrix} F_R \\ F_L \end{pmatrix}, \quad \hat{M} = \frac{1}{\gamma} \times \begin{pmatrix} 1 + \beta |\nabla T| (\frac{L}{2} + x_R) & \frac{3a}{4|r|} (1 + \beta |\nabla T| |r|) \\ \frac{3a}{4|r|} (1 - \beta |\nabla T| |r|) & 1 + \beta |\nabla T| (-\frac{L}{2} + x_L) \end{pmatrix} \quad (49)$$

که  $\gamma = 6\pi \eta_0 a$  و  $r = L + x_R - x_L$

$$S_T = + \frac{4\varepsilon^2}{T} = + \frac{9}{16} \frac{a^2}{L^2} \times \frac{1}{T} \quad (46)$$

به دست می‌آید. جالب است که در این سطح از تقریب، ضریب سره مستقل از سختی فنر، در این جا سختی تله‌ها، به دست آمده است. این مطلب احتمالاً ناشی از تقریب عدد رینولدز پایین است! مشخصاً تنها متغیرهایی که بخشی از ابعاد آن‌ها از جنس جرم می‌باشد، سختی فنری، چگالی سیال، و نیز جرم دو کره می‌باشند. حال اگر ما به دلیل عدد رینولدز پایین از دو متغیر از این سه متغیر صرف‌نظر کرده باشیم، طبیعی است که متغیر سوم هم نمی‌تواند ظاهر شود، چون در ضریب سره نیز ردپایی از بعد جرم وجود ندارد. در نتیجه حذف شدن سختی فنری نتیجه دور از پیش‌بینی نمی‌باشد. هم‌چنین ضریب سره برحسب ابعاد شناگر/ذره معلق در سیال،  $L$ ، به صورت یک‌نوا نزولی است. این مطلب به وضوح با داده تجربی که اغلب صعودی بودن ضریب سره با ابعاد ذره را نشان می‌دهند، در تناقض است. این ممکن است به دلیل محدود بودن محاسبات به اولین جمله غیر صفر ( $\sim \varepsilon^2$ ) باشد. یعنی، اگر مراتب بالاتر  $\varepsilon$  را در محاسبات لحاظ کنیم، این مشاهده تغییر کند.

و دست آخر این مشاهده با نتیجه مشابه پوسانه-نجفی [44] در تناقض است. ما هنوز نمی‌دانیم ریشه این تناقض در کجا است. اما امیدواریم در کارهای بعد، که مسئله را در حالت کلی‌تر حل خواهیم کرد، این تناقض نیز حل شود، یا ریشه آن کاملاً شفاف شود.

## 6. اثر وابستگی فضای گرانشی بر تانسور اوسین، و نیروهای موثر در مسئله،

وابستگی مکانی گرانشی، یعنی  $\nabla \eta \neq 0$ ، ساختار مسئله ما را تغییر می‌دهد. هرچند گرانشی تابعیت دمایی آرنیوسی دارد  $\eta(T) = \eta(T_0) \exp(-\kappa(T - T_0))$ ، اما برای بازه کوچک،  $T_L < T < T_R$ ، ما تنها به وابستگی خطی آن بسنده می‌کنیم، و ثابت  $\beta$  را به صورت

$$\beta = - \frac{\partial \ln(\eta)}{\partial T} \quad (47)$$

$$-k_s \bar{x} - \gamma(1-2\varepsilon)\dot{\bar{x}} + 4\gamma L\beta |\nabla T| (1-2\varepsilon)\Delta \dot{x} + \bar{\zeta} = 0 \quad (50)$$

$$-k_s \Delta x - \gamma(1+2\varepsilon)\Delta \dot{x} + \gamma L\beta |\nabla T| (1+2\varepsilon)\dot{\bar{x}} + \Delta \zeta = 0$$

یک راه حل مسئله این است که دستگاه معادلات را در حالت کلی قطری کنیم و با استفاده از پایه‌های بدست آمده جدید جفت‌شدگی معادلات را رفع کنیم، باید توجه داشت که در این شرایط باید با استفاده از قضیه افت و خیز تلف همبستگی نوفه سیال را در پایه‌های جدید بدست آوریم. اما با توجه به اینکه از حل مسئله در شرایط  $\beta = 0$  همبستگی نوفه در پایه‌های  $\Delta \zeta$  و  $\bar{\zeta}$  را می‌شناسیم، سعی می‌کنیم مسیر حلی را انتخاب کنیم که بتوانیم از اطلاعات قبلی مسئله استفاده کنیم.

به این منظور می‌توانیم دستگاه معادلات (۱) را بصورت ماتریسی زیر بنویسیم:

$$\begin{pmatrix} \mathbf{F}_R \\ \mathbf{F}_L \end{pmatrix} = -\mathbf{K}_S \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 1 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x_R \\ x_L \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} \zeta_R \\ \zeta_L \end{pmatrix} \quad (51)$$

با جایگذاری رابطه بالا در رابطه (۴۹) برای حالتی که  $x_R = x_L = 0$  (زیرا در این مرحله تنها به جملات خطی نسبت به جابجایی نیاز داریم تا دستگاه معادلات را بصورت خطی حل کنیم) یعنی:

$$\begin{pmatrix} \dot{x}_R \\ \dot{x}_L \end{pmatrix} = \frac{1}{\gamma} \begin{pmatrix} 1 + \frac{\beta |\nabla T| L}{2} & 2\varepsilon(1 + \frac{\beta |\nabla T| L}{2}) \\ 2\varepsilon(1 - \frac{\beta |\nabla T| L}{2}) & 1 - \frac{\beta |\nabla T| L}{2} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \mathbf{F}_R \\ \mathbf{F}_L \end{pmatrix} \quad (52)$$

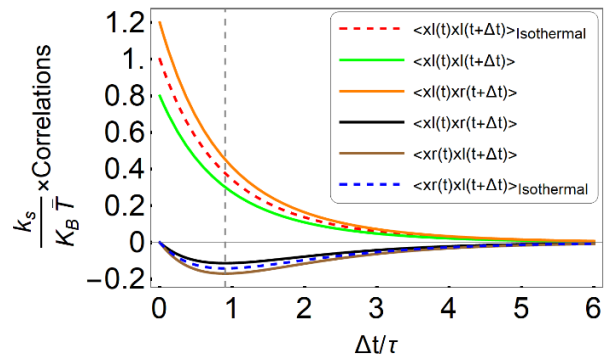
خواهیم داشت:

$$|\dot{x}_i\rangle + \frac{1}{\tau} \hat{Q} |x_i\rangle = \frac{1}{\gamma} \hat{Q} |\zeta_i\rangle \quad (53)$$

که در رابطه بالا  $\tau = \gamma / K_S$  و  $\hat{Q} = \gamma \hat{M}$  و  $|x_i\rangle = \begin{pmatrix} x_R \\ x_L \end{pmatrix}$

می‌باشند. در نتیجه با استفاده از رابطه عملگری (۵۳) می‌توان نتایج کلی دینامیک هر کره را در حالتی که مدت به اندازه کافی طولانی از شرایط اولیه مسئله گذشته باشد بدست آورد:

$$|x_i\rangle = \frac{1}{\gamma} \int_{-\infty}^t ds e^{-\frac{(t-s)\hat{Q}}{\tau}} \hat{Q} |\zeta_i\rangle \quad (54)$$



شکل ۲. خود همبستگی و همبستگی متقابل برای جابه‌جایی دو کره، برحسب زمان بهنجار شده. زمان برحسب یکای زمانی  $\tau = 6\pi\eta a / K_S$  بهنجار گشته، و تمام مقادیر همبستگی نیز بر مقدار تعادلی خود همبستگی  $\langle x^2 \rangle = K_B T / K_S$  تقسیم شده‌اند. برای این‌که دو تفاوت نمودارها در حضور گرادیان دما با حالت هم‌دما (نمودارهای خط‌چین) به‌سادگی دیده شود، اختلاف دمای دو کره ۴.۰ دمای متوسط آن‌ها اختیار شده است. مقدار کمینه نمودارهای همبستگی متقابل در  $t = \tau \times (1 - \frac{2}{3}e^2)$  رخ می‌دهد که در شکل با خط‌چین مشخص شده است.

به‌عنوان مثال تنها تفاوت در عناصر قطر اصلی تانسور بالا، استفاده از  $\eta_R$  و  $\eta_L$  بجای  $\eta$  در رابطه (۹) است. همین‌طور ضریب تغییر کرده در عناصر قطر فرعی مثل  $M_{12}$  ( $M_{21}$ ) نیز اصلاح ناشی از تغییر گرانشی در مکان کره راست (چپ) است که نسبت به کره دیگر سنجیده شده است.

همانطور که ملاحظه می‌شود جمله اصلاحی در تانسور اوسین از مرتبه  $\beta |\nabla T| \times a$  می‌باشند، یعنی اگر شیب تغییرات و شکسانی نسبت به شعاع کره‌ها خیلی کوچک‌تر باشد ( $\beta |\nabla T| \times a \ll 1$ ) می‌توان از تصحیح ایجاد شده برای برهمکنش هیدرودینامیکی در بلند برد صرف نظر کرد.

### ۶.۱ تصحیح ایجاد شده در معادلات لانژون و همبستگی‌ها،

با معکوس کردن رابطه (۵۲) می‌توانیم نیروهای هیدرودینامیکی اصلاح شده را بدست آوریم، با جایگذاری در معادلات لانژون و رفتن به پایه‌های جابجایی متوسط و نسبی خواهیم دید که معادلات همچنان جفت‌شده باقی می‌مانند. در نتیجه استفاده از مسیر قبلی حل مسئله در این حالت چندان کمک کننده نخواهد بود.

جلوتر می‌توانیم از این متغیرها به متغیرهای حقیقی مسئله یعنی جابجایی کره چپ و راست برگردیم.

## ۶.۲ تصحیح ایجاد شده در جواب نهایی مسئله

اکنون که اطلاعات ما از اصلاحات تانسور اوسین تکمیل شده‌است می‌توانیم با معکوس کردن آن نیروی کلی که به سیال وارد می‌شود را محاسبه کنیم.

$$\begin{pmatrix} \mathbf{F}_R \\ \mathbf{F}_L \end{pmatrix} = \gamma \begin{pmatrix} \mathbf{M}_{11}^{-1} & \mathbf{M}_{12}^{-1} \\ \mathbf{M}_{21}^{-1} & \mathbf{M}_{22}^{-1} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \dot{\mathbf{x}}_R \\ \dot{\mathbf{x}}_L \end{pmatrix} \quad (59)$$

عناصر این ماتریس عبارت‌اند از:

$$\begin{aligned} \mathbf{M}_{11}^{-1} &= 1 - \beta |\nabla T| \left( \frac{L}{2} + x_R \right) \\ \mathbf{M}_{22}^{-1} &= 1 + \beta |\nabla T| \left( \frac{L}{2} - x_L \right) \\ \mathbf{M}_{12}^{-1} &= 2\varepsilon \left( \frac{x_R - x_L}{L} - 1 \right) \\ &\quad + \varepsilon \beta |\nabla T| L \left( \frac{2(x_R + x_L)}{L} - 1 \right) \\ \mathbf{M}_{21}^{-1} &= 2\varepsilon \left( \frac{x_R + x_L}{L} - 1 \right) \\ &\quad + \varepsilon \beta |\nabla T| L \left( \frac{2(x_R + x_L)}{L} + 1 \right) \end{aligned} \quad (60)$$

شاید مقایسه جملات اضافه شده به عناصر معکوس تانسور اوسین خالی از فایده نباشد، معکوس ماتریس تعریف شده در رابطه (۱۲) برابر است با:

$$\hat{\mathbf{M}}^{-1} = \gamma \begin{pmatrix} 1 & 2\varepsilon \left( \frac{x_R - x_L}{L} - 1 \right) \\ 2\varepsilon \left( \frac{x_R - x_L}{L} - 1 \right) & 1 \end{pmatrix} \quad (61)$$

اکنون می‌توانیم به محاسبه نیروی خالص وارد شده به سیال پردازیم:

$$\mathbf{F}_{NQ} = \mathbf{F}_R + \mathbf{F}_L = \gamma \times \frac{4\varepsilon}{L} \left( \frac{x_R \dot{x}_L - x_L \dot{x}_R}{2} \right) \quad (62)$$

محاسبه مجدد متغیر رویش:

با بهره‌گیری از روابط (۵۸) می‌توانیم اختلاف همبستگی متقابل موجود در رابطه (۶۲) را محاسبه کنیم، طبق محاسبات به عمل آمده متغیر رویش تا توان دوم نسبت به  $\beta$  هیچ وابستگی از خود نشان نمی‌دهد و می‌توان این کمیت را بصورت زیر نوشت:

در این مرحله می‌کوشیم ماتریس  $\hat{\mathbf{Q}}$  را بر اساس ماتریس

$$\hat{\mathbf{I}} + 2\varepsilon \hat{\mathbf{N}} = \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 0 \end{pmatrix} \quad \hat{\mathbf{I}} \text{ و } \hat{\mathbf{N}}$$

ماتریس همانی  $2 \times 2$  می‌باشند:

$$\hat{\mathbf{Q}} = \hat{\mathbf{I}} + 2\varepsilon \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 0 \end{pmatrix} + \frac{\beta |\nabla T| L}{2} \begin{pmatrix} 1 & 2\varepsilon \\ -2\varepsilon & -1 \end{pmatrix} \quad (55)$$

$$= \hat{\mathbf{I}} + 2\varepsilon \hat{\mathbf{N}} + \frac{\beta |\nabla T| L}{2} \hat{\mathbf{A}}$$

حال با توجه به پیوست ۵ می‌توان نوشت:

$$e^{-\frac{(t-s)\hat{\mathbf{Q}}}{\tau}} = e^{-\frac{(t-s)}{\tau} \left( \hat{\mathbf{I}} + \frac{s-t}{\tau} (2\varepsilon \hat{\mathbf{N}} + \frac{\beta |\nabla T| L}{2} \hat{\mathbf{A}}) \right)} \quad (56)$$

به کمک رابطه بالا می‌توانیم عبارت عملگری در رابطه (۵۴) را تا مرتبه اول نسبت به  $\varepsilon$  و  $\beta |\nabla T|$  بسط تیلور دهیم:

$$\begin{aligned} |x_i\rangle &= \\ \frac{1}{\gamma} \int_{-\infty}^t ds e^{-\frac{(t-s)}{\tau} \left\{ \hat{\mathbf{I}} + (1 + \frac{s-t}{\tau}) (2\varepsilon \hat{\mathbf{N}} + \frac{\beta |\nabla T| L}{2} \hat{\mathbf{A}}) \right\}} |\zeta_i\rangle \end{aligned} \quad (57)$$

از طرفی می‌دانیم که ویژه بردارها و ویژه مقادیرهای متناظر برای ماتریس  $\hat{\mathbf{I}} + 2\varepsilon \hat{\mathbf{N}}$  برابراند با:

$$\begin{aligned} |e_1\rangle &= \frac{1}{\sqrt{2}} \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix}, \quad \lambda_1 = 1 + 2\varepsilon, \\ |e_2\rangle &= \frac{1}{\sqrt{2}} \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \end{pmatrix}, \quad \lambda_2 = 1 - 2\varepsilon \end{aligned} \quad (58)$$

با این حساب می‌توانیم با رفتن به پایه‌های ویژه برداری تعریف شده در بالا رابطه (۵۷) را برای متغیرهای آشنای  $\Delta \mathbf{x} = \mathbf{x}_R - \mathbf{x}_L$  و  $\bar{\mathbf{x}} = (\mathbf{x}_R + \mathbf{x}_L) / 2$  حل کنیم، با استفاده از ضرب طرفین رابطه (۵۷) در بردارهای سطری  $\langle e_1 |$  و  $\langle e_2 |$  می‌توانیم به تحول زمانی  $\Delta \mathbf{x}$  و  $\bar{\mathbf{x}}$  دست پیدا کنیم:

$$\begin{aligned} \bar{\mathbf{x}}(t) &= \int_{-\infty}^t ds \frac{e^{-\frac{(t-s)}{\tau}}}{\gamma} \left\{ \bar{\zeta}(s) + \left( 1 + \frac{s-t}{\tau} \right) \right. \\ &\quad \left. \times (2\varepsilon \bar{\zeta}(s) + \frac{\beta |\nabla T| L}{4} (1 - 2\varepsilon) \Delta \zeta(s)) \right\} \end{aligned} \quad (58\text{-الف})$$

$$\begin{aligned} \Delta \mathbf{x}(t) &= \int_{-\infty}^t ds \frac{e^{-\frac{(t-s)}{\tau}}}{\gamma} \left\{ \Delta \zeta(s) + \left( 1 + \frac{s-t}{\tau} \right) \right. \\ &\quad \left. \times (-2\varepsilon \Delta \zeta(s) + \beta |\nabla T| L (1 + 2\varepsilon) \bar{\zeta}(s)) \right\} \end{aligned} \quad (58\text{-ب})$$

حال، می‌توانیم خود همبستگی و همبستگی متقابل متغیرهای جابجایی متوسط و جابجایی نسبی را بدست آوریم و نرخ متوسط سطح جاروب شده را محاسبه کنیم. بعلاوه در یک گام

$$S_G = -\frac{\varepsilon}{\gamma} K_B \Delta T \quad (63)$$

محاسبه سرعت در مرکز تله‌ها:

با استفاده از رابطه سرعت می‌توانیم سرعت ناشی از هر کره را در مرکز خط واصل محاسبه کنیم، در نتیجه با توجه به محاسبات ارائه شده در پیوست خواهیم داشت:

$$V_C = \frac{F_R + F_L}{2\pi\eta_0 L} \left(1 - \frac{x_R - x_L}{L}\right) - \frac{F_R - F_L}{2\pi\eta_0 L} \left(\frac{x_R + x_L}{L} + \frac{\beta |\nabla T| L}{4}\right) \quad (64)$$

همانطور که مشخص است برای محاسبه سرعت سیال در نقطه C به مجموع و تفاضل نیروهایی که هر کره به سیال وارد می‌کند نیاز داریم. با استفاده از روابط ارائه شده در معادله (60) می‌توانیم مقدار متوسط سرعت را محاسبه کنیم:

$$\langle V_C \rangle = - \left(24 \frac{\varepsilon^2}{L} - \frac{9 a^2 \beta^2 |\nabla T|^2}{8 L}\right) \langle \dot{x}_R x_L - \dot{x}_L x_R \rangle \quad (65)$$

$$= - \left(24 \frac{\varepsilon^2}{L} - \frac{9 a^2 \beta^2 |\nabla T|^2}{8 L}\right) \left(\frac{\varepsilon}{\gamma} L K_B \bar{\nabla T}\right)$$

با توجه به نتیجه بدست آمده می‌توان اظهار کرد این اثر تا مرتبه خطی نسبت به عامل اختلالی تغییری در نتیجه قبلی مسئله ایجاد نمی‌کند. اولین تصحیح غیر صفر مربوط به توان سه  $\bar{\nabla} T$  است، یعنی نتیجه به دست آمده تحت تبدیل  $x \leftrightarrow -x$  که معادل با قرینه کردن گرادیان دمایی است کلا تغییر علامت می‌دهد.

## 7. نتیجه گیری

ما در این مقاله می‌کوشیم با پیش‌نهاد یک مدل ساده و قابل بررسی در آزمایشگاه به درک اثر سره نزدیک شویم. در نگاه اول، ما مستقیماً به مسئله سره نمی‌پردازیم: دو ریز ذره مورد بررسی در دام انبرک نوری گرفتار هستند و جز نوسانات گرمایی - که بواسطه برهم کنش هیدرودینامیکی جفت شده‌اند - امکان حرکت یکسویه‌ای در مقیاس طولانی را ندارند. به منظور بررسی اثر گرادیان دما بر روی این مدل ما به نیروی خالصی که به سیال وارد می‌شود نگاه می‌کنیم. نخستین نتیجه این مدل‌سازی آن است که شکست تقارن ناشی از حضور گرادیان دما منجر به اعمال نیروی خالص به سیال می‌شود.

مشخصاً اعمال گرادیان دما به‌طور مستقیم هیچ نیروی خالصی به هیچ‌کدام از دو ذره وارد نمی‌کند، اما تقارن حرکت‌های کاتوره‌ای هر ذره در جهت موازی یا مخالف با گرادیان دما را برهم می‌زند. وقتی این شکست تقارن، با یک متغیر افت و خیز کننده دیگر جفت می‌شود، موجب اعمال نیروی خالص به سیال می‌شود.

در مرحله بعدی با استفاده از محاسبه نیروی خالص وارد شده بر سیال، به محاسبه ضریب سره می‌پردازیم ( $S_T = +\frac{4\varepsilon^2}{T}$ ).

این نتیجه وابستگی به جرم را که در برخی از محلول‌های دوتایی مشاهده شده بود [V]، نشان نمی‌دهد. این البته انتظاری بود که از ابتدا می‌داشتیم. چون حل مسئله در عدد رینولدز پایین مستلزم صرف نظر کردن از جملات اینرسی بود، و طبیعی است که در نتیجه نهایی اثری از جرم دیده نشود. این بدان معنا است، که برای مشاهده اثر مزبور، باید یک مرتبه جلوتر برویم، و اثر جملات اینرسی در معادله نوی استوکس را - حداقل تا جمله مرتبه اول - در نظر بگیریم.

در عین حال نتیجه ما با نتیجه محاسبه نجفی-پوسانه [44] در تناقض است. اما بر مبنای استدلالی که در متن مقاله آوردیم، انتظار داریم وابستگی سرعت سوق، و نیز ضریب سره به شعاع ذرات از جنس  $a^2$  باشد، و به همین دلیل جواب خود را صحیح تلقی می‌کنیم.

در مرحله نهایی وابستگی دمایی گرانیوی سیال به دما را وارد محاسبات تانسور اوسین و برهم کنش هیدرودینامیکی کرده‌ها می‌کنیم. جالب است که اصلاح معادلات بر اساس این تصحیح‌ها، نتایج اولیه ما را تا توان اول نسبت به  $\nabla T$  دچار تغییر نمی‌کند.

### پیوست 1: حل تابع گرین برای گرانیوی وابسته به مکان

در حد عدد رینولدز پایین معادله کلی استوکس بصورت زیر نوشته می‌شود، که در آن گرانیوی سیال ثابت فرض نشده‌است:

$$-\bar{\nabla} \cdot \mathbf{P} + \bar{\nabla} \cdot (\eta [\bar{\nabla} \bar{\mathbf{V}} + (\bar{\nabla} \bar{\mathbf{V}})^T]) = -\bar{\mathbf{f}} \quad (66)$$

در رابطه فوق،  $\bar{\nabla} \bar{\mathbf{V}} + (\bar{\nabla} \bar{\mathbf{V}})^T$  طبق تعریف [17] برابر است

اکنون با در نظر گرفتن شرط تراکم ناپذیری سیال ( $\vec{\nabla} \cdot \vec{v} = 0$ ) می‌توانیم رابطه بالا را به معادله‌ای مستقل از  $\vec{v}$  تبدیل کنیم:

$$\nabla^2 p_1 = -2\eta_0 \nabla^2 V_{x0} \quad (72)$$

سپس با در نظر گرفتن بسط فوریه برای فشار و سرعت خواهیم داشت:

$$p_1(\mathbf{r}) = \int p_1(\mathbf{k}) \frac{e^{i\mathbf{k} \cdot \mathbf{r}}}{\sqrt{2\pi^3}} d^3\mathbf{k} \quad (73\text{-الف})$$

$$V_{0x}(\mathbf{r}) = \int V_{0x}(\mathbf{k}) \frac{e^{i\mathbf{k} \cdot \mathbf{r}}}{\sqrt{2\pi^3}} d^3\mathbf{k} \quad (73\text{-ب})$$

با جایگذاری انتگرال‌های تبدیل فوریه در رابطه (72) خواهیم داشت:

$$p_1(\mathbf{k}) = -2 \eta_0 V_{x0}(\mathbf{k}) \quad (74)$$

در نتیجه می‌توان جمله اصلاحی مرتبه اول فشار را برابر با  $p_1(\mathbf{r}) = -2 \eta_0 V_{x0}(\mathbf{r})$  بدست.

۱-۲. محاسبه جمله اصلاحی سرعت:

با برگرداندن نتیجه فشار در رابطه (71) خواهیم داشت:

$$\nabla^2 \vec{v}_1 = \frac{\partial}{\partial x} \vec{V}_0 - \vec{\nabla} V_{x0} + x \nabla^2 \vec{V}_0 \quad (75)$$

با توجه به اینکه ما فعلاً خود را به حرکت در راستای  $x$  محدود کرده‌ایم، بنابراین راحت‌تر است که در مرحله اول به حل مولفه  $x$  معادله (75) بپردازیم، در نتیجه معادله مذکور به فرم زیر ساده می‌شود:

$$\nabla^2 v_{1x} = x \nabla^2 V_{x0} \quad (76)$$

می‌دانیم [45] که پاسخ گرین معادله لاپلاس برابر است با  $-\frac{1}{4\pi r}$ ، بنابراین پاسخ معادله (76) برابر خواهد بود با:

$$v_{1x}(\mathbf{r}) = \iiint G(\mathbf{r}-\mathbf{r}_0) \left( x_0 \nabla^2 V_{x0} \Big|_{\mathbf{r}=\mathbf{r}_0} \right) d x_0 d y_0 d z_0 \quad (77)$$

با استفاده از انتگرال‌گیری جزء به جزء می‌توانیم انتگرال را ساده‌تر کنیم:

$$\begin{aligned} G(\mathbf{r}, \mathbf{r}_0) x_0 \nabla^2 V_{x0}(\mathbf{r}_0) &= \vec{\nabla}_0 \cdot (G(\mathbf{r}, \mathbf{r}_0) x_0 \vec{\nabla}_0 V_{x0}(\mathbf{r}_0)) \\ &\quad - \vec{\nabla}_0 \cdot (V_{x0}(\mathbf{r}_0) \vec{\nabla}_0 (x_0 G(\mathbf{r}, \mathbf{r}_0))) \\ &\quad + V_{x0}(\mathbf{r}_0) \nabla^2 (x_0 G(\mathbf{r}, \mathbf{r}_0)) \end{aligned} \quad (78)$$

با دو برابر نرخ تانسور کرنش  $\epsilon$  که در سه بعد یک تانسور مرتبه ۲ با ۹ آرایه است، به عنوان مثال عناصر ماتریسی آن عبارت‌اند از

$$\frac{1}{2} \left( \frac{\partial V_i}{\partial x_j} + \frac{\partial V_j}{\partial x_i} \right), \quad \text{که در آن اندیس‌ها می‌توانند بین سه}$$

راستای مختلف دستگاه دکارتی تغییر داشته‌باشند)  $(i, j = 1, 2, 3)$ . برای شرایطی که  $\eta$  ثابت و سیال تراکم‌ناپذیر

فرض می‌شود یعنی  $\vec{\nabla} \cdot \vec{V} = 0$ ، معادله (66) به معادله آشنای

استوکس تبدیل می‌شود. با در نظر گرفتن تابعیت خطی برای

گرانروی سیال مطابق با  $\eta = \eta_0 (1 - \beta |\nabla T| x)$  می‌توانیم رابطه (66) را بصورت زیر بازنویسی کنیم:

$$-\vec{\nabla} P + \vec{\nabla} \eta \cdot (\vec{\nabla} \cdot \vec{V} + (\vec{\nabla} \cdot \vec{V})^T) + \eta \nabla^2 \vec{V} = -\vec{f}(\vec{r}) \quad (67)$$

با استفاده از خاصیت ضرب بردار در تانسور می‌توانیم عبارت دوم از سمت چپ را در معادله فوق به دست آوریم:

$$-\vec{\nabla} P - \beta |\nabla T| x \left( \frac{\partial}{\partial x} \vec{V} + \vec{\nabla} V_x \right) + \eta_0 (1 - \beta |\nabla T| x) \nabla^2 \vec{V} = -\vec{f}(\vec{r}) \quad (68)$$

در این رابطه عبارت  $\frac{\partial}{\partial x} \vec{V} + \vec{\nabla} V_x$  را می‌توان بصورت سه عنصر نرخ تانسور کرنش در صفحه عمود بر گرادیان گرانروی در نظر گرفت.

به منظور به دست آوردن تابع گرین، در قدم اول اثر هر ذره در سیال را بصورت نیروی نقطه‌ای در نظر می‌گیریم. سپس فشار و سرعت سیال را بر حسب پارامتر اختلالی  $|\nabla T| \beta$  بسط می‌دهیم و توجه خود را تنها معطوف به اولین جمله در بسط می‌کنیم:

$$\vec{V} = \vec{V}_0 + \beta |\nabla T| \vec{v}_1 \quad (69)$$

$$P = P_0 + \beta |\nabla T| p_1$$

با جایگذاری مقادیر اختلالی سرعت و فشار در معادله استوکس پاسخ جملات مرتبه صفر نسبت به عامل اختلالی همان تابع گرین معروف است:

$$-\vec{\nabla} P_0 + \eta_0 \nabla^2 \vec{V}_0 = -F_0 \hat{i} \delta(\vec{r} - \vec{r}_0) \quad (70)$$

جملات مرتبه یک نسبت به عامل اختلالی برابر است با:

$$-\vec{\nabla} p_1 + \eta_0 \nabla^2 \vec{v}_1 - \eta_0 \left( \frac{\partial}{\partial x} \vec{V}_0 + \vec{\nabla} V_{x0} + x \nabla^2 \vec{V}_0 \right) = 0 \quad (71)$$



$$v_{x1}(r) = \frac{f_0}{8\pi \eta_0} \left( \frac{x}{2r} + \frac{x^3}{2r^3} \right)$$

$$v_{y1}(r) = \frac{f_0}{8\pi \eta_0} \left( \frac{y(x^2 - y^2)}{2r^3} \right) \quad (85)$$

$$v_{z1}(r) = \frac{f_0}{8\pi \eta_0} \left( \frac{z(x^2 - y^2)}{2r^3} \right)$$

پیوست ۲. استخراج رابطه اصلاحیه مرتبه اول سرعت

در مسیر بدست آوردن جمله خطی سرعت نسبت به  $\beta$  به انتگرال زیر رسیدیم:

$$-2 \iiint_{-\infty}^{\infty} G(r-r_0) \frac{\partial V_{x0}(r_0)}{\partial x_0} dx_0 dy_0 dz_0 \quad (86)$$

به منظور حل رابطه انتگرالی بالا از بسط تابع گرین بر اساس هماهنگ‌های کروی استفاده می‌کنیم، یعنی:

$$G(r-r_0) = -\frac{1}{4\pi} \times 4\pi \sum_1 \sum_m \frac{1}{2l+1} \frac{r_{<}^l}{r_{>}^{l+1}} y_{1,m}^*(\theta', \phi') y_{1,m}(\theta, \phi) \quad (87)$$

از طرفی از پاسخ سرعت نیروی نقطه‌ای در جهت  $x$  می‌دانیم که:

$$\frac{\partial V_{x0}(r_0)}{\partial x_0} = \frac{f_0}{8\pi \eta_0} \left( \frac{x_0}{(x_0^2 + y_0^2 + z_0^2)^{3/2}} - \frac{3x_0^3}{(x_0^2 + y_0^2 + z_0^2)^{5/2}} \right) \quad (88)$$

در نتیجه برای محاسبه انتگرال مربوط به جمله اول در رابطه (۸۸) می‌توانیم از مختصات کروی استفاده کنیم، یعنی  $x_0 = r_0 \sin(\theta) \cos(\phi)$  و در نهایت صورت کسر را برحسب هارمونیک‌های کروی بازنویسی کنیم:

$$\sin(\theta_0) \cos(\phi_0) = \sqrt{\frac{2\pi}{3}} (y_{1,-1}(\theta_0, \phi_0) - y_{1,1}(\theta_0, \phi_0)) \quad (89)$$

با جایگذاری رابطه بالا در انتگرال (۴۵) و با تبدیل المان حجم دکارتی به المان حجم کروی یعنی  $r_0^2 dr_0 \sin(\theta_0) d\theta_0 d\phi_0$  و همچنین با استفاده از شرط تعامد توابع هارمونیک‌های کروی برای جمله اول انتگرال خواهیم داشت:

با استفاده از قضیه دیورژانس و در نظر گرفتن شرط مرزی دیریکله [45] برای تابع گرین و سرعت ناشی از نیروی نقطه‌ای روی سطح مرزی محصور در بی‌نهایت می‌توان دو جمله اول در رابطه بالا را صفر در نظر گرفت، در نتیجه تنها جمله سوم از رابطه (۷۸) باقی می‌ماند که با استفاده از تعریف لاپلاسین دو تابع می‌توان آنرا ساده‌تر کرد [۴۶]:

$$\nabla_0^2 (G(r, r_0) x_0) = 2 \frac{\partial G(r-r_0)}{\partial x_0} + x_0 \nabla_0^2 G(r, r_0) \quad (90)$$

در نهایت خواهیم داشت:

$$v_{1x}(r) = x V_{x0}(r) + 2 \iiint_{-\infty}^{\infty} V_{x0}(r_0) \frac{\partial G(r-r_0)}{\partial x_0} dx_0 dy_0 dz_0 \quad (90)$$

با اعمال رابطه:

$$V_{x0}(r_0) \frac{\partial G(r-r_0)}{\partial x_0} = \frac{\partial (G(r-r_0) V_{x0}(r_0))}{\partial x_0} - G(r-r_0) \frac{\partial V_{x0}(r_0)}{\partial x_0} \quad (91)$$

در انتگرال رابطه (۹۰) به فرم نهایی زیر می‌رسیم:

$$-2 \iiint_{-\infty}^{\infty} G(r-r_0) \frac{\partial V_{x0}(r_0)}{\partial x_0} dx_0 dy_0 dz_0 \quad (92)$$

در این مرحله می‌توانیم با استفاده از بسط تابع گرین بر اساس توابع هماهنگ‌های کروی [۲۸] و همچنین پاسخ سرعت نیروی نقطه‌ای مطابق با روابط زیر انتگرال را محاسبه کنیم:

$$V_{x0}(r_0) = \frac{f_0}{8\pi \eta_0} \left( \frac{1}{\sqrt{x_0^2 + y_0^2 + z_0^2}} + \frac{x_0^2}{\sqrt{x_0^2 + y_0^2 + z_0^2}^3} \right) \quad (93)$$

$$G(r-r_0) = -\frac{1}{4\pi} \times 4\pi \sum_1 \sum_m \frac{1}{2l+1} \frac{r_{<}^l}{r_{>}^{l+1}} y_{1,m}^*(\theta', \phi') y_{1,m}(\theta, \phi) \quad (94)$$

نتیجه بدست آمده برای تصحیح مرتبه اول سرعت عبارت است از:

$$v_{x1}(r) = \frac{f_0}{8\pi\eta_0} \left( \frac{x}{2r} + \frac{x^3}{2r^3} \right)$$

$$v_{y1}(r) = \frac{f_0}{8\pi\eta_0} \left( \frac{y(x^2 - y^2)}{2r^3} \right) \quad (94)$$

$$v_{z1}(r) = \frac{f_0}{8\pi\eta_0} \left( \frac{z(x^2 - y^2)}{2r^3} \right)$$

### پیوست ۳. محاسبه سرعت در نقطه C

برای محاسبه سرعت سیال در مرکز خط واصل دو کره، از پاسخ استوکس-لت برای نیروی نقطه‌ای در راستای  $x$  بعلاوه اصلاحیه مرتبه اول ارائه شده در بخش ۲ خواهیم داشت:

$$V_{CR} = \frac{f_R}{8\pi\eta_0} \left( \frac{2}{\frac{1}{2} + x_R} - \beta |\nabla T| \right) \hat{x}$$

$$V_{CL} = \frac{f_L}{8\pi\eta_0} \left( \frac{2}{\frac{1}{2} - x_L} + \beta |\nabla T| \right) \hat{x} \quad (95)$$

که رابطه اول سرعت ناشی از حرکت کره راست و رابطه دوم سرعت ناشی از کره چپ در مکان مورد نظر است. با بسط دادن روابط بالا به ازای  $x_R, x_L \ll L$  تا مرتبه اول خواهیم داشت:

$$V_C = \frac{F_R + F_L}{2\pi\eta_0 L} \left( 1 - \frac{x_R - x_L}{L} \right) - \frac{F_R - F_L}{2\pi\eta_0 L} \left( \frac{x_R + x_L}{L} \right) + \frac{\beta |\nabla T|}{8\pi\eta_0} (F_L - F_R) \quad (96)$$

با جایگذاری نیروهایی که کره‌های چپ و راست به سیال وارد می‌کنند با استفاده از رابطه (۲۲) به نتیجه نهایی خواهیم رسید:

$$\langle V_C \rangle = - \left( \frac{24 \varepsilon^2}{L} - \frac{9 a^2 \beta^2 |\nabla T|^2}{8 L} \right) \times \langle \dot{x}_R x_L - \dot{x}_L x_R \rangle \quad (97)$$

### پیوست ۴. قضیه افت و خیز تلف:

در عدم حضور هرگونه میدان خارجی فرض بر این است که هر کدام از کره‌هایی که در دام پتانسیل فنری گیر افتاده‌اند حرکت میرای مستقل از هم دارند ( $\langle x_R(t) x_L(t) \rangle = 0$ ). از طرفی با استفاده از قضیه همپاری انرژی می‌دانیم متوسط دامنه افت و خیز کره‌ها بصورت زیر خواهند بود:

$$= -\sqrt{\frac{2\pi}{3}} \frac{1}{3} \frac{f_0}{8\pi\eta_0} (y_{1,-1}(\theta, \varphi) - y_{1,1}(\theta, \varphi)) \times \left( \int_0^r \frac{r_0}{r^2} dr_0 + \int_r^\infty \frac{r}{r_0^2} dr_0 \right) \quad (90)$$

حاصل انتگرال شعاعی در رابطه (۹۰) برابر خواهد بود با  $\frac{3}{2}$ . اکنون برای محاسبه جمله دوم سرعت باید  $x_0^3$  را برحسب هماهنگ‌های کروی بازنویسی کنیم، باید توجه داشت که می‌توانیم از اتحاد  $\cos^3 \phi = (\cos 3\phi + 3\cos \phi) / 4$  برای پیدا کردن تابع مورد نظر استفاده کنیم:

$$x_0^3 = r_0^3 \text{Sin}^3(\theta) \text{Cos}^3(\varphi)$$

$$= \frac{r_0^3}{2} \sqrt{\frac{4\pi}{35}} (y_{3,-3}(\theta, \varphi) - y_{3,3}(\theta, \varphi)) + \frac{3}{4} \frac{r_0^3}{2} \left\{ -\frac{2}{5} \sqrt{\frac{4\pi}{21}} (y_{3,-1}(\theta, \varphi) - y_{3,1}(\theta, \varphi)) + \frac{4}{5} \sqrt{\frac{2\pi}{3}} (y_{1,-1}(\theta, \varphi) - y_{1,1}(\theta, \varphi)) \right\} \quad (91)$$

از طرفی حاصل انتگرال شعاعی مورد نیاز نیز برابر خواهد بود با:

$$\int_0^\infty \frac{r_0^3}{r_0^4} dr_0 = \int_0^r \frac{r_0^3}{r_0^4} dr_0 + \int_r^\infty \frac{r_0^3}{r_0^4} dr_0 = \frac{7}{12} \quad (92)$$

و در نهایت برای نتیجه نهایی جمله اصلاحی سرعت بر حسب هماهنگ‌های کروی خواهیم داشت:

$$v_{x1}(r) = x v_{x0}(r)$$

$$= -2 \frac{f_0}{8\pi\eta_0} \left\{ -\sqrt{\frac{\pi}{6}} (y_{1,-1}(\theta, \varphi) - y_{1,1}(\theta, \varphi)) + 3 \left[ \frac{1}{24} \sqrt{\frac{4\pi}{35}} (y_{3,-3}(\theta, \varphi) - y_{3,3}(\theta, \varphi)) - \frac{3}{120} \sqrt{\frac{4\pi}{21}} (y_{3,-1}(\theta, \varphi) - y_{3,1}(\theta, \varphi)) + \frac{3}{10} \sqrt{\frac{2\pi}{3}} (y_{1,-1}(\theta, \varphi) - y_{1,1}(\theta, \varphi)) \right] \right\} \quad (93)$$

که می‌توانیم با بازنویسی روابط برحسب  $r$  نتیجه را در مختصات دکارتی بدست آوریم:

## پیوست ۵. استخراج رابطه ۵۶

با توجه به تعریف سری مکلووران تابع نمایی می‌دانیم که می‌توانیم آن را بصورت  $e^x = (1 + \frac{x}{N})^N$  تعریف کنیم. حال اگر نمای تابع یک عملگر بصورت  $A + \varepsilon B$  باشد، می‌توانیم تابع را برحسب ضریب کوچک  $\varepsilon$  تا مرتبه ی اول بسط تیلور دهیم. در این صورت خواهیم داشت:

$$e^{A+\varepsilon B} = (I + \frac{A+\varepsilon B}{N})^N = e^A + \sum_{m=0}^{N-1} (I + \frac{A}{N})^m (\frac{\varepsilon B}{N})(I + \frac{A}{N})^{N-m-1} \quad (102)$$

با توجه به اینکه تعداد جملات سری بالا یعنی  $N$  به سمت بی‌نهایت میل می‌کند، می‌توانیم جمع گسسته بالا را به انتگرال زیر با اعمال تغییر متغیر  $\lambda = \frac{m}{N}$  تبدیل کنیم:

$$e^{A+\varepsilon B} = e^A + \varepsilon \int_0^1 e^{\lambda A} B e^{(1-\lambda)A} d\lambda = \int_0^1 e^{\lambda A} (I + \varepsilon B) e^{(1-\lambda)A} d\lambda \quad (103)$$

اکثون با اعمال رابطه بیکر-هاسدوروف<sup>۱</sup> [46] در رابطه (۱۰۳) و با توجه به تعریف  $\hat{Q} = \hat{I} + 2\varepsilon \hat{N} + \frac{\beta |\nabla T| L}{2} \hat{A}$  می‌توانیم رابطه ۳۱ را با توجه به بسط بالا بازنویسی کنیم:

$$e^{\frac{(t-s)\hat{Q}}{\tau}} = e^{\frac{(t-s)}{\tau} (\hat{I} + \frac{s-t}{\tau} (2\varepsilon \hat{N} + \frac{\beta |\nabla T| L}{2} \hat{A}))} \quad (104)$$

$$\langle x_R(t)^2 \rangle = \frac{K_B T_R}{k_s} \quad (98)$$

$$\langle x_L(t)^2 \rangle = \frac{K_B T_L}{k_s}$$

در نتیجه می‌توان بلافاصله افت و خیز مربوط به متغیرهای جابجایی نسبی و متوسط را بدست آورد:

$$\langle \bar{x}(t)^2 \rangle = \frac{K_B \bar{T}}{2k_s} \quad (99)$$

$$\langle \Delta x(t)^2 \rangle = \frac{2K_B \bar{T}}{k_s}$$

$\langle \bar{x}(t) \Delta x(t) \rangle = \frac{K_B \Delta T}{2k_s}$   
از طرفی، در شرایط  $\beta = 0$  یعنی با استفاده از روابط (۲۱):

$$\Delta x(t) = \int_{-\infty}^t \frac{\Delta \zeta(s)}{\gamma(1+2\varepsilon)} e^{-\frac{t-s}{\tau(1+2\varepsilon)}} ds \quad (100)$$

$$\bar{x}(t) = \int_{-\infty}^t \frac{\bar{\zeta}(s)}{\gamma(1-2\varepsilon)} e^{-\frac{t-s}{\tau(1-2\varepsilon)}} ds$$

می‌توان به محاسبه  $\langle \bar{x}(t)^2 \rangle$ ،  $\langle \Delta x(t)^2 \rangle$  و  $\langle \bar{x}(t) \Delta x(t) \rangle$  پرداخت و با برابر قرار دادن با نتایج مورد انتظار از قضیه همپاری انرژی، می‌توانیم همبستگی نیروی نوفه را در پایه‌های نسبی و متوسط بدست آوریم:

$$\langle \bar{\zeta}(t) \bar{\zeta}(t') \rangle = \gamma (1-2\varepsilon) K_B \bar{T} \delta(t-t')$$

$$\langle \Delta \zeta(t) \Delta \zeta(t') \rangle = 4\gamma (1+2\varepsilon) K_B \bar{T} \delta(t-t') \quad (101)$$

$$\langle \Delta \zeta(t) \bar{\zeta}(t') \rangle = \gamma K_B \Delta T \delta(t-t')$$

## مراجع

1. M Kardar, Statistical physics of particles, Cambridge University Press, (2007).
2. S R De Groot, P Mazur, Non-equilibrium thermodynamics, Courier Corporation, (2013).
3. J K Platten, P Costesèque, "Charles Soret. A short biography", The European Physical Journal 15(2004) 235.
4. C Soret, "Sur letat dequilibre que prend au point de vue de sa concentration une dissolution saline primitivement homogène dont deux parties sont portees a des temperatures diffentes", Arch Sci Phys Nat ,2 (1879) 48.
5. C Soret, "Influence de la temp' erature sur la distribution ", Acad. Sci. Paris C. R ,91 (1880) 289.
6. C Ludwig, "Difusion awischen ungleich erwärmten Orten gleich zusammengesetzter Lösungen ", Sitz Math Naturwiss Classe Kaiserichen Akad Wiss, 20 (1856) 539.
7. C Debuschewitz , W Köhler, "Molecular Origin of Thermal Diffusion in Benzene+Cyclohexane Mixtures ", Physical review letters ,87 (2001) 055901.
8. M E Hovingh, G H Thompson, J C Giddings, "Column parameters in thermal field-flow fractionation ", Analytical Chemistry , 42 (1970) 195.

<sup>1</sup> Baker–Campbell–Hausdorff formula

9. a J C G Martin Schimpf, "Characterization of thermal diffusion in polymer solutions by thermal field-flow fractionation: dependence on polymer and solvent parameters", *Journal of Polymer Science Part B: Polymer Physics*, 27 (1989) 1317.
10. W Köhler, A Krekhov, W Zimmermann, "Thermal diffusion in polymer blends: Criticality and pattern formation", *Complex Macromolecular Systems I*, Springer Science & Business Media, (2010) 145.
11. R Piazza, A Guarino, "Soret effect in interacting micellar solutions", *Physical review letters*, 88 (2002) 208302.
12. S N Rasuli, R Golestanian, "Soret motion of a charged spherical colloid", *Physical review letters*, 101 (2008) 108301.
13. D B Mayer, D Braun, T Franosch, "Thermophoretic motion of a charged single colloidal particle", *Physical Review E*, 107 (2023) 044602.
14. D B Mayer, T Franosch, D Braun, "Thermophoresis beyond local thermodynamic equilibrium", *Physical Review Letters*, 130 (2023) 168202.
15. K I Morozov, W Köhler, "Can the thermophoretic mobility of uncharged colloids be predicted", *Langmuir*, 38 (2022) 2478.
16. S Semenov, M Schimpf, "Theory of Soret coefficients in binary organic solvents", *The Journal of Physical Chemistry B*, 118 (2014) 3115.
17. L D Landau, E M Lifshitz, *Fluid Mechanics: Landau and Lifshitz: Course of Theoretical Physics*, Elsevier, (2013).
18. T Araki, N Chikakiyo, "Contribution of internal degree of freedom of soft molecules to Soret effect", *Physical Review E*, 103 (2021) 042611.
19. O R Gittus, J D Olarte-Plata, F Bresme, "Thermal orientation and thermophoresis of anisotropic colloids: The role of the internal composition", *The European Physical Journal E*, 42 (2019) 1.
20. L Bocquet, E Charlaix, "Nanofluidics, from bulk to interfaces", *Chemical Society Reviews*, 39 (2010) 1073.
21. A Wurger, "Molecular-weight dependent thermal diffusion in dilute polymer solutions", *Physical review letters*, 102 (2009) 078302.
22. B H Zimm, "Dynamics of polymer molecules in dilute solution: viscoelasticity, flow birefringence and dielectric loss", *The journal of chemical physics*, 24 (1956) 269.
23. G Najafi, P Cicuta, S N Rasuli, "Dance of a Polymer Chain Against an External Fluid", Under preparation.
24. G Najafi Gol-Vandani, S Di Leo, J Kotar, P Cicuta, S N Rasuli, "Two Microspheres in an External Flow: a Dance of Cause and Effect", arXiv:1906.07621, (2019).
25. M Leoni, J Kotar, B Bassetti, P Cicuta, M C Lagomarsino, "A basic swimmer at low Reynolds number", *Soft Matter*, 5 (2009) 472.
26. A Najafi, R Golestanian, "Simple swimmer at low Reynolds number: Three linked spheres", *Physical Review E*, 69 (2004) 062901.
27. J C Meiners, S R Quake, "Direct measurement of hydrodynamic cross correlations between two particles in an external potential", *Physical Review Letters*, 82 (1999) 2211.
28. M Leoni, B Bassetti, J Kotar, P Cicuta, M C Lagomarsino, "Minimal two-sphere model of the generation of fluid flow at low Reynolds numbers", *Physical Review E*, 81(2010) 036304.
29. A Bérut, A Petrosyan, S Ciliberto, "Energy flow between two hydrodynamically coupled particles kept at different effective temperatures", *Europhysics Letters*, 107 (2014) 60004.
30. I A Martinez, E Roldan, J M R Parrondo and D Peetrov, "Effective heating to several thousand kelvins of an optically trapped sphere in a liquid", *PRE*, 87 (2013)
31. A Swidsinski, "Viscosity gradient within the mucus layer determines the mucosal barrier function and the spatial organization of the intestinal microbiota", *INFLAMMATORY BOWEL DISEASES*, 13 (2007), 963.
32. B Liebchen, P Monderkamp, B T Hagen and H Löwen, "Microswimmer Navigation in Viscosity Gradients", *Phys. Rev. Lett*, 120 (2018).
33. K Shoele, P S Eastham, "Effects of nonuniform viscosity on ciliary locomotion", *PHYSICAL REVIEW FLUIDS*, 3 (2018).
34. C Datt, G J Elfring, "Active Particles in Viscosity Gradients", *Phys. Rev. Lett*, 123 (2019).
35. D Das, "Flow field disturbance due to point viscosity variations in a heterogeneous fluid", *Phys. Rev. Fluids*, 8 (2023).
36. W B Russel, D A Saville, W R Schowalter, *Colloidal dispersions*, Cambridge university press, (1991).
37. P Langevin, "Sur la theorie du mouvement brownien", *Compt. Rendus*, 146 (1908) 530.

38. A K Doolittle, "Studies in Newtonian flow. I. The dependence of the viscosity of liquids on temperature ",Journal of Applied Physics, 22 (1951) 1031.
39. J Hallett, "The temperature dependence of the viscosity of supercooled water ",Proceedings of the Physical Society, 82 (1963) 1046.
40. S N Rasuli, G Najafi Gol-Vandani, P Cicuta, "Reverse Dance of Two Trapped Beads in External Flow I: A Far Field Approach ",under preparation , (2023).
41. G G Stokes, "On the effect of the internal friction of fluids on the motion of pendulums ",Transactions of the Cambridge Philosophical Society ,4 (1851) 8.
42. C W Oseen, Neuere methoden und ergebnisse in der hydrodynamik ,<sup>1</sup> ,Akademische Verlagsgesellschaft, (1927).
43. E Bringuier, "On the notion of thermophoretic velocity ",Philosophical Magazine, 87 (2007) 873.
44. A Najafi و F Pousaneh, "Thermophoresis and the Effect of Hydrodynamic Interactions in a Linear Model for Colloids ",International Journal of Modern Physics B, 25 (2011) 4379.
45. J D Jackson, "Classical Electrodynamics", Wiley, (1998).
46. G B Arfcan, H J Weber, F Harris, "Mathematical Methods for Physicists ,"Academic Press, (2005).
47. C Van den Broeck, R Kawai, P Meurs, "Microscopic analysis of a thermal Brownian motor ",Physical Review Letters ,<sup>93</sup> (2004) 090601

فصلنامه علمی پژوهشی  
پایه علمی  
مجله علمی پژوهشی  
فصلنامه علمی پژوهشی  
پایه علمی  
مجله علمی پژوهشی