Serie 13

1. Mehrkörpersimulation

Lösen Sie mithilfe ihres RKF45-Lösers das folgende Problem:

Wir betrachten im Weltraum p Körper, die in einer Ebene liegen, und Koordinaten r_1, \ldots, r_p , mit $r_p \in \mathbb{R}^2$, und Masse m_1, \ldots, m_p haben. Laut Newton's Gravitationsgesetz wirkt Körper k auf den Körper j mit der Kraft

$$Gm_j m_k \frac{r_k - r_j}{|r_k - r_j|^3}.$$

Die Kraft auf Körper r_j zeigt in die Richtung von r_k mit Stärke proportional zu $|r_k-r_j|^{-2}$. Wir wählen jetzt die Zeitskala so, dass die universale Gravitationskonstant gleich 1 ist. Die Bewegung der Körper, die über Gravitation aufeinander einwirken, ist gegeben durch

$$\ddot{r}_j = A_j(r_1, \dots, r_p) = \sum_{k \neq j} m_k \frac{r_k - r_j}{|r_k - r_j|^3}.$$

Mithilfe von Anfangswerten $r_j(0)$ und $\dot{r}_j(0)$, kann man das Problem auf ein Anfangswertproblem für Systeme erster Ordnung zurückführen:

$$x_{4(j-1)+1} = r_{x,j}$$
 (die x -Komponente von r_j)
 $x_{4(j-1)+2} = r_{y,j}$ (die y -Komponente von \dot{r}_j)
 $x_{4(j-1)+3} = \dot{r}_{x,j}$ (die x -Komponente von \dot{r}_j)
 $x_{4(j-1)+4} = \dot{r}_{y,j}$ (die y -Komponente von \dot{r}_j)

Auf diesem Wege erhalten wir $x_1 = r_{x,1}$ und $x_8 = \dot{r}_{y,2}$. Das ODE System für x(t) ist dann

$$\frac{d}{dt} \begin{pmatrix} x_{4(j-1)+1} \\ x_{4(j-1)+2} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} x_{4(j-1)+3} \\ x_{4(j-1)+4} \end{pmatrix}
\frac{d}{dt} \begin{pmatrix} x_{4(j-1)+3} \\ x_{4(j-1)+4} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} A_{x,j}(r_1, \dots, r_p) \\ A_{y,j}(r_1, \dots, r_p) \end{pmatrix}$$

Dieses Problem ist in der Datei body_problem.m für 2 Körper und eine Wahl von Anfangsdaten vorimplementiert. Schreiben Sie eine Funktion twobodyrhs.m und rufen Sie das Template body_problem.m auf, um die Simulation zu sehen. Wie verhalten sich die adaptiven Schrittweiten?

2. Molekular-Dynamik mit dem Verlet-Algorithmus

In dieser Aufgabe betrachten wir eine Anwendung von sog. Strukturerhaltenden Verfahren auf Molekulardynamik (MD) Simulationen. Als Verfahren soll der berühmte *Verlet-Algorithmus* verwendet werden, welcher oft in praktischen MD-Simulationen verwendet wird wegen seinen "guten" Eigenschaften¹.

Als System betrachten wir einen (kleinen) gefrorenen Argon-Kristall bestehend aus N=7 Argon Atomen. Sechs der Atome sind auf einem regelmässigen Hexagon um ein zentrales Atom verteilt. Um die Wechselwirkung zwischen den Atomen zu beschreiben benutzen wir ein Lennard-Jones Potential (welches oft ein elementarer Bestandteil einer verfeinerten Behandlung in praktischen MD-Simulationen ist). Das Potential der Wechselwirkung eines Atoms α mit einem Atom β ist dann gegeben durch

$$U_{\alpha\beta}(\mathbf{r}_{\alpha}, \mathbf{r}_{\beta}) = 4\varepsilon \left(\left(\frac{\sigma}{r_{\alpha\beta}} \right)^{12} - \left(\frac{\sigma}{r_{\alpha\beta}} \right)^{6} \right).$$

Hier sind ε und σ Konstanten, $\mathbf{r}_{\alpha\beta} = \mathbf{r}_{\alpha} - \mathbf{r}_{\beta}$ der Vektor von der Position von Atom β zum Atom α und $r_{\alpha\beta} = |\mathbf{r}_{\alpha\beta}|$. Das totale Potential des Systems ist dann gegeben durch die Summe

$$U_{\text{tot}}(\mathbf{r}_1, ..., \mathbf{r}_N) = \sum_{\substack{\beta=1\\\beta \neq \alpha}}^{N} U_{\alpha\beta}$$

und die Bewegunsgleichungn des Systems lauten dann

$$m\ddot{\mathbf{r}}_{\alpha} = -\frac{\partial U_{\text{tot}}}{\partial \mathbf{r}_{\alpha}}(\mathbf{r}_{1},...,\mathbf{r}_{N}) \quad (\alpha = 1,...,N)$$

wobei m die Masse eines Atoms ist.

Gegeben die Anfangs-Positionen und -Geschwindigkeiten der Atome haben wir also ein Anfangswert-Problem (AWP). Die Idee von MD-Simulationen ist nun dieses AWP zu lösen um dadurch Informationen über (z.B.) thermodynamische Grössen des Systems zu gewinnen. Hier wollen wir nicht weiter in die Kunst von MD-Simulationen eingehen, sondern einfach dieses "Spielzeug" Problem mit dem berühmten Verlet-Algorithmus lösen. Dieses Verfahren hat Konsistenz-Ordnung p=2 und sehr gute Erhaltungs-Eigenschaften von gewissen Kerngrössen.

Der Verlet-Algorithmus berechnet die Position und Geschwindigkeit des α -sten Atom zum nächsten Zeitschritt $(\mathbf{r}_{\alpha}^{j+1}, \mathbf{v}_{\alpha}^{j+1})$ aus den derzeitigen $(\mathbf{r}_{\alpha}^{j}, \mathbf{v}_{\alpha}^{j})$ mit folgender Re-

¹Für mehr Informationen zu MD-Simulationen und dem Verlet-Algorithmus verweisen wir z.B. auf M. P. Allen, D. J. Tildesley, "Computer Simulation of Liquids", Oxford University Press, 1989.

kursion

$$\begin{aligned} \mathbf{v}_{\alpha}^{j+1/2} &= \mathbf{v}_{\alpha}^{j} + \frac{1}{m_{\alpha}} \mathbf{F}_{\alpha}^{j} \frac{\Delta t}{2} \\ \mathbf{r}_{\alpha}^{j+1} &= \mathbf{r}_{\alpha}^{j} + \mathbf{v}_{\alpha}^{j+1/2} \Delta t \\ \mathbf{v}_{\alpha}^{j+1} &= \mathbf{v}_{\alpha}^{j+1/2} + \frac{1}{m_{\alpha}} \mathbf{F}_{\alpha}^{j+1} \frac{\Delta t}{2}. \end{aligned}$$

Hier bezeichnet \mathbf{F}_{α}^{j} die totale Kraft zur Zeit t^{j} auf das α -ste Atom. Diese hängt von den Positionen aller Atome ab und ist hier gegeben durch

$$\mathbf{F}_{\alpha}^{j} = -\frac{\partial U_{\text{tot}}}{\partial \mathbf{r}_{\alpha}}(\mathbf{r}_{1}^{j},...,\mathbf{r}_{N}^{j}) = \sum_{\substack{\beta=1\\\beta\neq\alpha}}^{N} \mathbf{f}_{\alpha\beta}^{j}$$

wobei

$$\mathbf{f}_{\alpha\beta}^{j} = \frac{48\varepsilon}{\sigma^{2}} \left[\left(\frac{\sigma}{r_{\alpha\beta}^{j}} \right)^{14} + \frac{1}{2} \left(\frac{\sigma}{r_{\alpha\beta}^{j}} \right)^{8} \right] \mathbf{r}_{\alpha\beta}^{j}$$

die Kraft des Atom β auf Atom α zur Zeit t^j ist.

Lassen Sie das Matlab-Programm argon.m laufen. Dieses simuliert die Bewegung der 7 Argon Atome für 0.5 Nanosekunden, einmal mit dem Matlab Löser ode 45 und einmal dem obigen Verlet-Algorithmus, und plottet die zeitliche Entwicklung der totalen Energie

$$E_{\text{tot}} = \sum_{\alpha=1}^{N} \frac{m}{2} v_{\alpha}^2 + U_{\text{tot}}.$$

Was beobachten Sie?

Abgabe: Bis Freitag, den 29.05.2020.