

# Molekuláris dinamika



10. előadás

# Miről is szól a MD?

- nagy részecskeszámú rendszerek
- ismerjük a törvényeket mikroszkópikus szinten



Hogyan tudjuk megérteni a  
folyadékok, gázok, szilárdtestek  
makroszkópikus viselkedését?

minden részecske  
mozgását szimuláljuk



**MOLEKULÁRIS DINAMIKA**

a részecskék mozgásegyenleteit integráljuk numerikusan

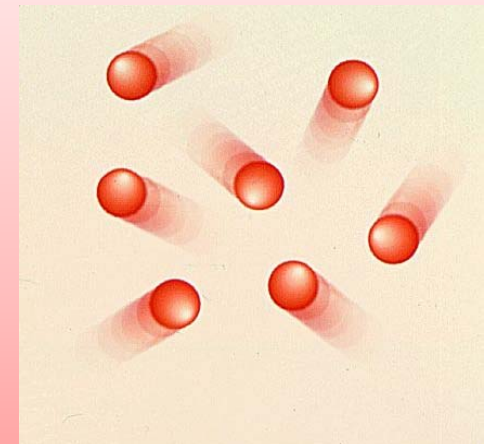
ha a rendszer egyensúlyban van, a hőmérséklet, nyomás és más makroszkópikus mennyiség meghatározható az időbeli átlagokból

**ALAPOK:** A. Rahman, Phys. Rev. **136**, A405 (1964); L. Verlet, Phys. Rev. **159**, 98 (1967)



## RECEPT:

- végy N pontszerű részecskét;
- használj klasszikus mechanikát;
- a pontoknak adj tömeget, pozíciót és sebességet;
- a pontok kölcsönhatását modellezd potenciálokkal, ezekből számolj erőket;
- a rendszer időbeli fejlődését megkapod a Newton egyenletek integrálásával.



# Történeti áttekintés

## kontinuum

- 1500-1600: L. da Vinci, Galileo Galilei
- 1700-1800: Euler, Bernoulli  
**merev testek, rudak**  
(parciális differenciálegyenletek, kontinuum elméletek)
- **Kontinuum mechanikai elmélet**
- 1930: **törések, diszlokációk elméletének kifejlesztése**
- 1960-1970: **végelem módszer**
- 1990: **végelem módszerek és molekuláris dinamikai módszerek egyesítése**

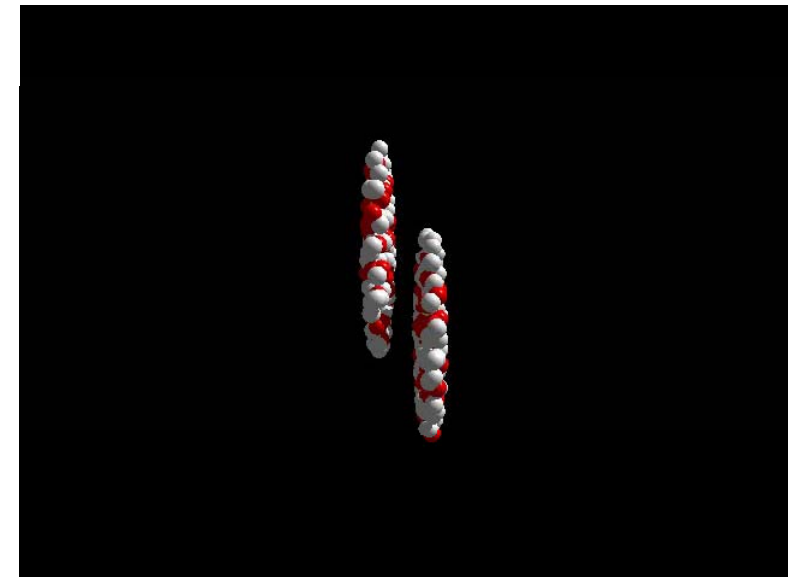
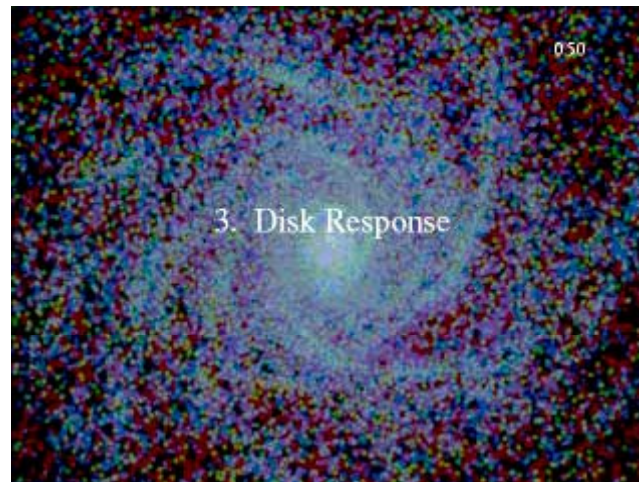
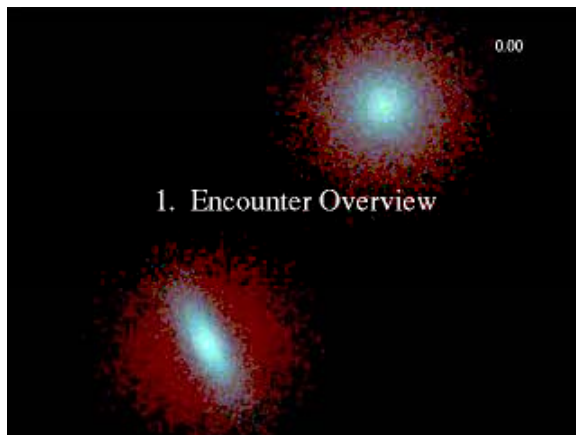
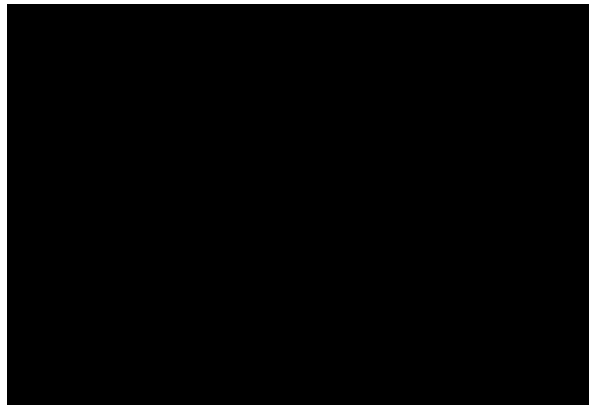
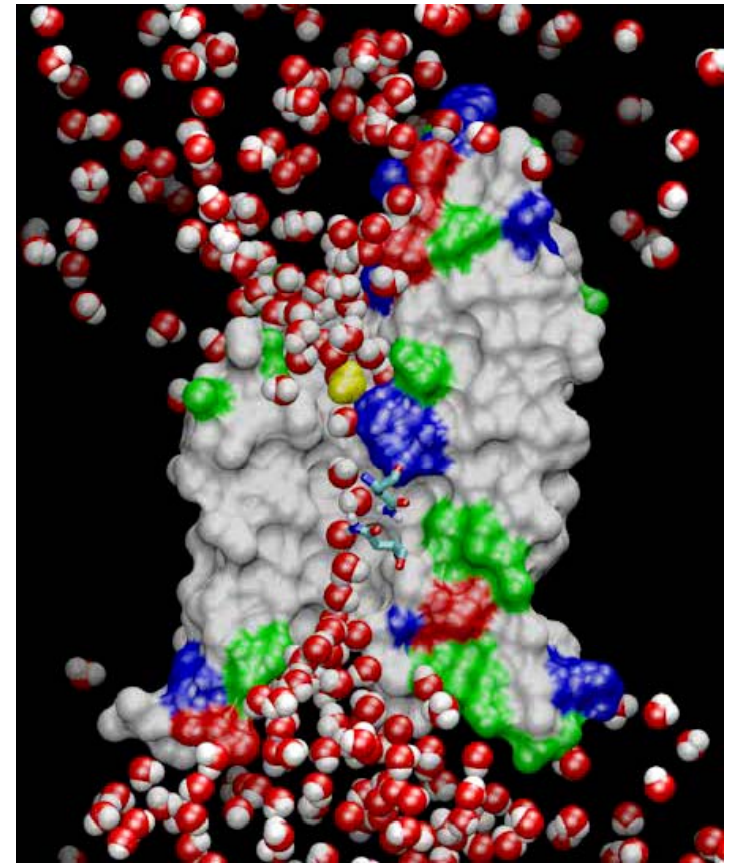
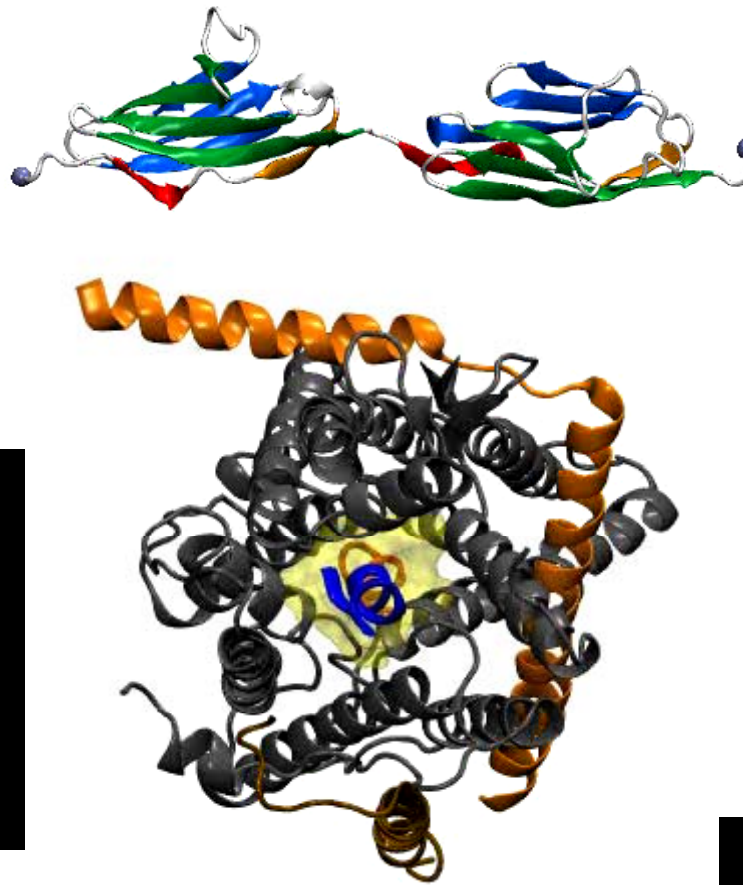
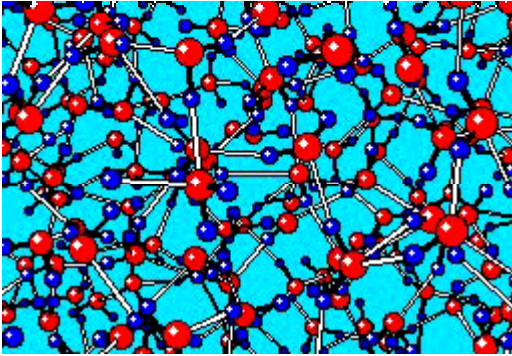
## atomi szint

- XX. század: **atomok felfedezése**
- 1950-es évek vége: Alder és Wainwright, **molekuláris dinamika, egyszerű folyadékok** viselkedése
- 1964: Rahman, **folyékony argon** szimulációja **valószerű potenciálokkal**
- 1960-1980: Kohn-Sham, **numerikus módszerek**, pl. DFT
- 1974: Stillinger és Rahman, valós rendszer (**folyékony víz**) első MD szimulációja
- 1980: Yip  
1990: Abraham és társai  
első **repedés- és törésszimuláció**

- biofizikai rendszerek, törések, deformációk MD szimulációja rutin feladat
- a szimulációs technikák száma robbanásszerűen megnőtt:  
sajátos problémák sajátos módszerekkel,  
vegyes kvantummechanikai/klasszikus mechanikai szimulációk  
enzimreakciók és törések szimulációjára



# Példák MD szimulációkra

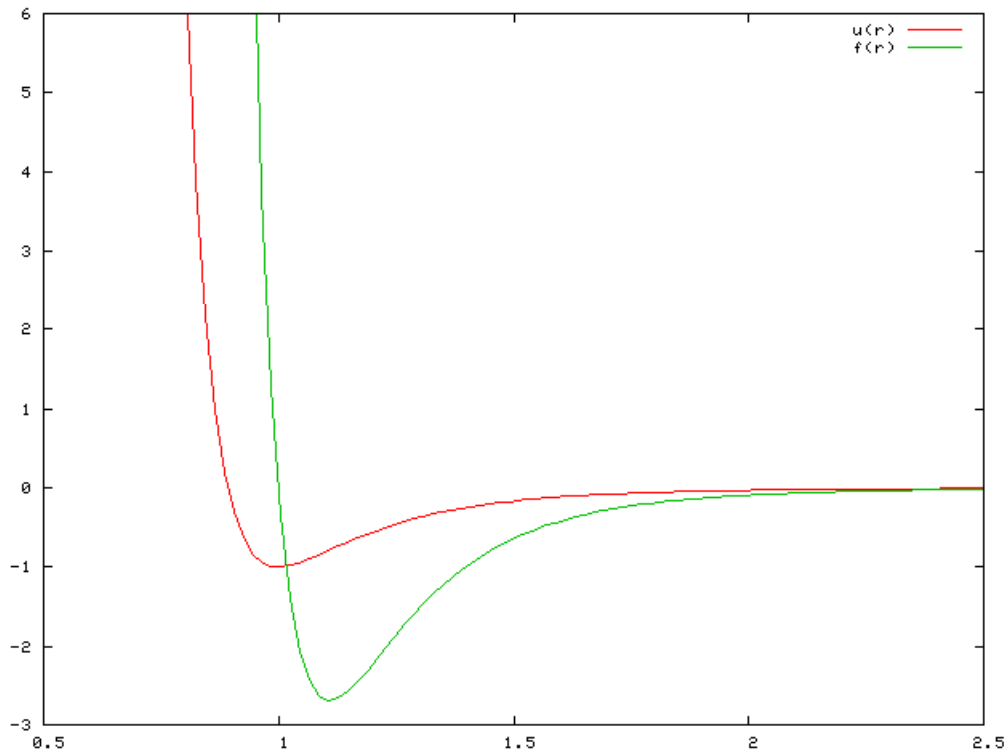


# Az intermolekuláris potenciál

## az argon szimulációja:

- klasszikus dinamika
- gömb alakú atomok
- kémiai kölcsönhatás nincs
- a belső struktúrától eltekintünk
- párkölcsönhatás:  
magok taszítása + van der Waals vonzás

$$U(r) = u(r_{12}) + u(r_{13}) + \dots + u(r_{23}) + \dots =$$
$$= \sum_{i=1}^{N-1} \sum_{j=i+1}^N u(r_{ij})$$



## Lennard-Jones potenciál

$$u(r) = \epsilon \left[ \left( \frac{\sigma}{r} \right)^{12} - 2 \left( \frac{\sigma}{r} \right)^6 \right]$$

## Lennard-Jones erő

$$F(r) = \frac{-dU(r)}{dr} = 12 \frac{\epsilon}{\sigma} \left[ \left( \frac{\sigma}{r} \right)^{13} - \left( \frac{\sigma}{r} \right)^7 \right]$$

# Mennyiségek

általában úgy választjuk, hogy ne kelljen túl nagy/kicsi számokkal dolgozni

egységnek választjuk:  $\sigma = 1; \epsilon = 1; m = 1.$

**átalakítás:**

mennyiség	egység	érték az Argon esetében
távolság	$\sigma$	$3.4 \times 10^{-10} m$
energia	$\epsilon$	$1.65 \times 10^{-21} J$
tömeg	$m$	$6.69 \times 10^{-26} kg$
idő	$\sigma (m/\epsilon)^{1/2}$	$2.17 \times 10^{-12} s$
sebesség	$(\epsilon/m)^{1/2}$	$1.57 \times 10^2 m/s$
erő	$\epsilon/\sigma$	$4.85 \times 10^{-12} N$
nyomás	$\epsilon/\sigma^2$	$1.43 \times 10^{-2} Nm^{-1}$
hőmérséklet	$\epsilon/k_B$	120K

pl. 2000 időlépés,  $\Delta t = 0.01$   $\longrightarrow$   $t = 20 = 4.34 \times 10^{-11} s$

tipikus szimulációs idők:  $10^{-11} - 10^{-9} s \dots 10^{-6} s$

# Inicializálás

használt változók:

```
const int N = 64;           // number of particles
double r[N][3];             // positions
double v[N][3];             // velocities
double a[N][3];             // accelerations
```

**a kezdeti konfiguráció közel kell legyen az egyensúlyi konfigurációhoz!!!**

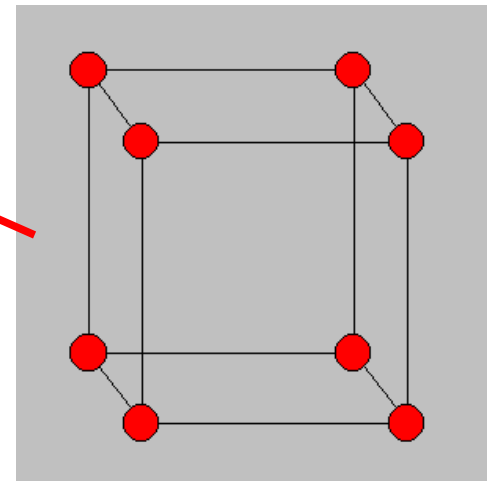
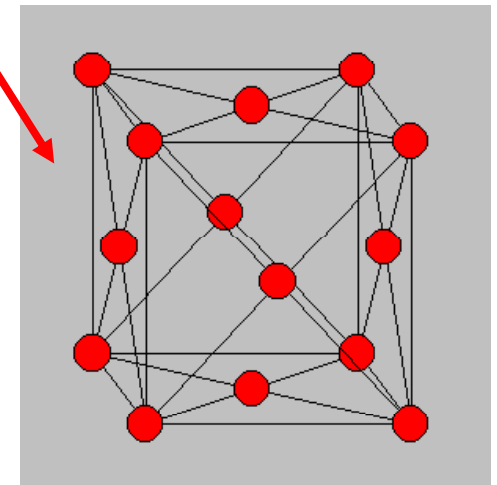
sűrű rendszer: kezdeti helyzetek lapcentrált köbös rács rácspontjaiban  
az adott hőmérsékletnek megfelelő véletlenszerű sebességek

első verzióban egyszerű köbös rácsra inicializáljuk az atomokat:

```
double L = 10;              // linear size of cubical volume
double vMax = 0.1;          // maximum initial velocity component
void initialize() {

    // initialize positions
    int n = int(ceil(pow(N, 1.0/3))); // number of atoms in each direction
    double a = L / n;                // lattice spacing
    int p = 0;                        // particles placed so far
    for (int x = 0; x < n; x++)
        for (int y = 0; y < n; y++)
            for (int z = 0; z < n; z++) {
                if (p < N) {
                    r[p][0] = (x + 0.5) * a;
                    r[p][1] = (y + 0.5) * a;
                    r[p][2] = (z + 0.5) * a;
                }
                ++p;
            }

    // initialize velocities
    for (int p = 0; p < N; p++)
        for (int i = 0; i < 3; i++)
            v[p][i] = vMax * (2 * rand() / double(RAND_MAX) - 1);
}
```



# Newtoni mozgásegyenletek

**EZT A RENDSZERT KELL INTEGRÁLNI!!!**

az i. atom mozgásegyenlete:

$$\vec{a}_i(t) \equiv \frac{d\vec{v}_i(t)}{dt} = \frac{d^2\vec{r}_i(t)}{dt^2} = \frac{\vec{F}_i}{m}$$

erők számítása

$$\vec{F}_{i \leftarrow j} = -\vec{F}_{j \leftarrow i} = 12(\vec{r}_i - \vec{r}_j) \left[ \left( \frac{1}{r} \right)^{-14} - \left( \frac{1}{r} \right)^{-8} \right]$$
$$\vec{F}_i = \sum_{\substack{j=1 \\ j \neq i}}^N \vec{F}_{i \leftarrow j}$$

```
void computeAccelerations() {  
  
    for (int i = 0; i < N; i++)                // set all accelerations to zero  
        for (int k = 0; k < 3; k++)  
            a[i][k] = 0;  
  
    for (int i = 0; i < N-1; i++)                // loop over all distinct pairs i,j  
        for (int j = i+1; j < N; j++) {  
            double rij[3];                      // position of i relative to j  
            double rSqd = 0;  
            for (int k = 0; k < 3; k++) {  
                rij[k] = r[i][k] - r[j][k];  
                rSqd += rij[k] * rij[k];  
            }  
            double f = 12 * (pow(rSqd, -7) - pow(rSqd, -4));  
            for (int k = 0; k < 3; k++) {  
                a[i][k] += rij[k] * f;  
                a[j][k] -= rij[k] * f;  
            }  
        }  
}
```



# Verlet integrálási algoritmusok

sebesség Verlet algoritmus:

$$\vec{r}_i(t+dt) = \vec{r}_i(t) + \vec{v}_i(t)dt + \frac{1}{2}\vec{a}_i(t)dt^2$$

$$\vec{v}_i(t+dt) = \vec{v}_i(t) + \frac{1}{2}[\vec{a}_i(t+dt) + \vec{a}_i(t)]dt$$

```
void velocityVerlet(double dt) {  
    computeAccelerations();  
    for (int i = 0; i < N; i++)  
        for (int k = 0; k < 3; k++) {  
            r[i][k] += v[i][k] * dt + 0.5 * a[i][k] * dt * dt;  
            v[i][k] += 0.5 * a[i][k] * dt;  
        }  
    computeAccelerations();  
    for (int i = 0; i < N; i++)  
        for (int k = 0; k < 3; k++)  
            v[i][k] += 0.5 * a[i][k] * dt;  
}
```

**a feladattól függően más integrálási algoritmusok is alkalmazhatók (lásd 3. és 8. előadás)**

# Egyszerű makroszkopikus mennyiségek mérése

általános szabály:

$$\langle A \rangle = \frac{1}{N_T} \sum_{k=1}^{N_T} A(k \, dt)$$

potenciális energia  $\langle V(\vec{r}_1, \vec{r}_2, \dots, \vec{r}_N) \rangle = \langle V \rangle$

mozgási energia  $\left\langle \frac{1}{2} \sum_i m_i v_i^2 \right\rangle = \langle K \rangle$

teljes energia  $\langle E \rangle = \langle K \rangle + \langle V \rangle = E = \text{állandó}$

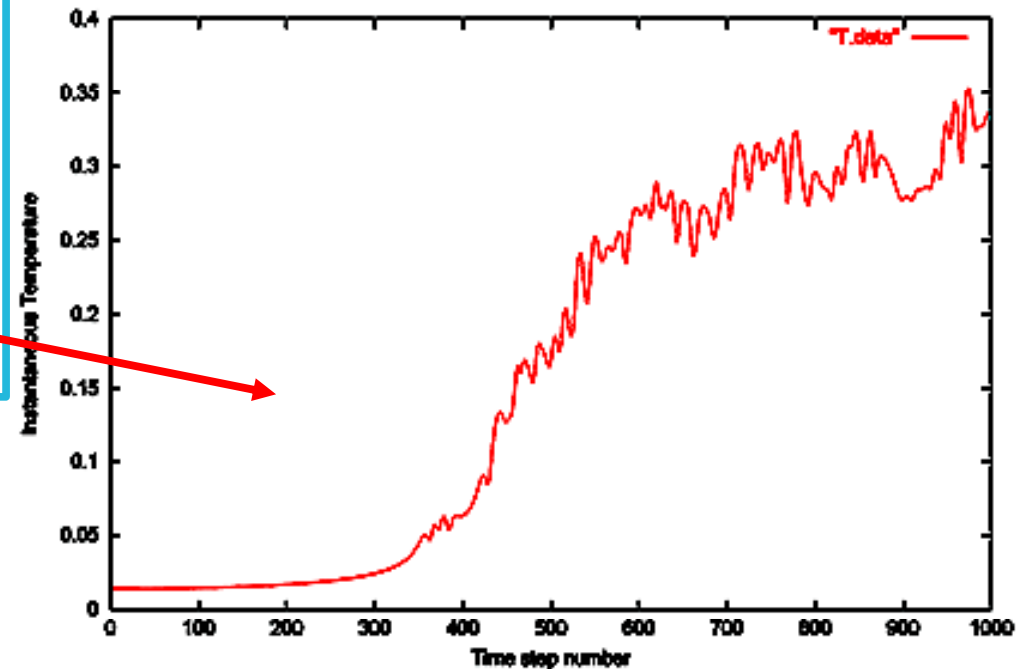
**HŐMÉRSÉKLET:** Boltzmann ekvipartíciós tétele alapján a pillanatnyi hőmérséklet

$$3(N-1) \frac{1}{2} k_B T = \left\langle \frac{m}{2} \sum_{i=1}^N v_i^2 \right\rangle$$

```
double instantaneousTemperature() {  
    double sum = 0;  
    for (int i = 0; i < N; i++)  
        for (int k = 0; k < 3; k++)  
            sum += v[i][k] * v[i][k];  
    return sum / (3 * (N - 1));  
}
```

# A szimuláció

```
int main() {  
    initialize();  
    double dt = 0.01;  
    ofstream file("T.data");  
    for (int i = 0; i < 1000; i++) {  
        velocityVerlet(dt);  
        file << instantaneousTemperature() << '\n';  
    }  
    file.close();  
}
```



## HIÁNYOSSÁGOK:

- a térfogat nem állandó → határfeltételek alkalmazása
- a kezdeti pozíciókat és sebességeket jobban meg kell választani  
→ LCK rács használata + Maxwell-Boltzmann eloszlás a sebességekre
- a rendszert kell hagyni, hogy termális egyensúlyba kerüljön az adott hőmérsékleten
- makroszkopikus mennyiségek átlagának mérése

# Javított verzió

kezdeti pozíciók LCK inicializálása  
sebességek inicializálása Maxwell-Boltzmann statisztika alapján  
periodikus határfeltételek alkalmazása  
minimum kép elve

## paraméterek

```
int N = 64;           // number of particles
double rho = 1.2;     // density (number per unit volume)
double T = 1.0;       // temperature
double **r;           // positions
double **v;           // velocities
double **a;           // accelerations
```

## inicializálás

```
void initialize() {
    r = new double* [N];
    v = new double* [N];
    a = new double* [N];
    for (int i = 0; i < N; i++) {
        r[i] = new double [3];
        v[i] = new double [3];
        a[i] = new double [3];
    }
    initPositions();
    initVelocities();
}
```

# Kezdeti pozíciók

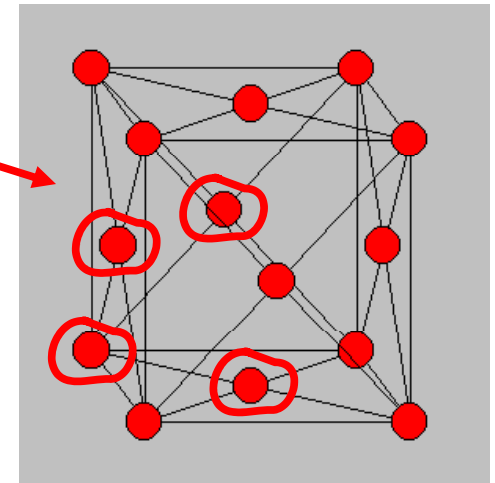
lapcentrált köbös rácsra helyezzük az atomokat

```
double L; // linear size of cubical volume

void initPositions() {

    // compute side of cube from number of particles and number density
    L = pow(N / rho, 1.0/3);

    // find M large enough to fit N atoms on an fcc lattice
    int M = 1;
    while (4 * M * M * M < N)
        ++M;
    double a = L / M; // lattice constant of conventional cell
    // 4 atomic positions in fcc unit cell
    double xCell[4] = {0.25, 0.75, 0.75, 0.25};
    double yCell[4] = {0.25, 0.75, 0.25, 0.75};
    double zCell[4] = {0.25, 0.25, 0.75, 0.75};
    int n = 0; // atoms placed so far
    for (int x = 0; x < M; x++)
        for (int y = 0; y < M; y++)
            for (int z = 0; z < M; z++)
                for (int k = 0; k < 4; k++)
                    if (n < N) {
                        r[n][0] = (x + xCell[k]) * a;
                        r[n][1] = (y + yCell[k]) * a;
                        r[n][2] = (z + zCell[k]) * a;
                        ++n;
                    }
}
```



$(0,0,0)$ ,  $(0.5,0.5,0)$ ,  
 $(0.5,0,0.5)$ ,  $(0,0.5,0.5)$



# Kezdeti sebességek

```
double gasdev () {
    static bool available = false;
    static double gset;
    double fac, rsq, v1, v2;
    if (!available) {
        do {
            v1 = 2.0 * rand() / double(RAND_MAX) - 1.0;
            v2 = 2.0 * rand() / double(RAND_MAX) - 1.0;
            rsq = v1 * v1 + v2 * v2;
        } while (rsq >= 1.0 || rsq == 0.0);
        fac = sqrt(-2.0 * log(rsq) / rsq);
        gset = v1 * fac;
        available = true;
        return v2*fac;
    } else {
        available = false;
        return gset;
    }
}
```

Box-Müller algoritmus

$$P(x) = \frac{e^{-(x-x_0)^2/(2\sigma^2)}}{\sqrt{2\pi\sigma^2}}$$

```
void rescaleVelocities() {
    double vSqdSum = 0;
    for (int n = 0; n < N; n++)
        for (int i = 0; i < 3; i++)
            vSqdSum += v[n][i] * v[n][i];
    double lambda = sqrt( 3 * (N-1) * T / vSqdSum );
    for (int n = 0; n < N; n++)
        for (int i = 0; i < 3; i++)
            v[n][i] *= lambda;
}
```

## Maxwell-Boltzmann eloszlás

$$P(\mathbf{v}) = \left( \frac{m}{2\pi k_B T} \right)^{3/2} e^{-m(v_x^2 + v_y^2 + v_z^2)/(2k_B T)}$$

```
void initVelocities() {
    // Gaussian with unit variance
    for (int n = 0; n < N; n++)
        for (int i = 0; i < 3; i++)
            v[n][i] = gasdev();
    // Adjust velocities so center-of-mass velocity is zero
    double vCM[3] = {0, 0, 0};
    for (int n = 0; n < N; n++)
        for (int i = 0; i < 3; i++)
            vCM[i] += v[n][i];
    for (int i = 0; i < 3; i++)
        vCM[i] /= N;
    for (int n = 0; n < N; n++)
        for (int i = 0; i < 3; i++)
            v[n][i] -= vCM[i];

    // Rescale velocities to get the desired instantaneous temperature
    rescaleVelocities();
}
```

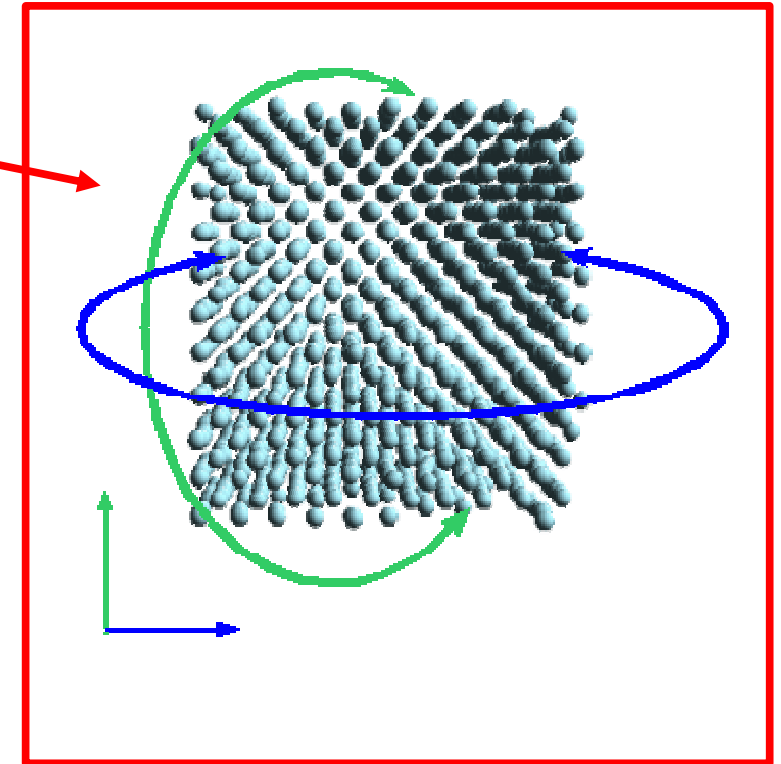
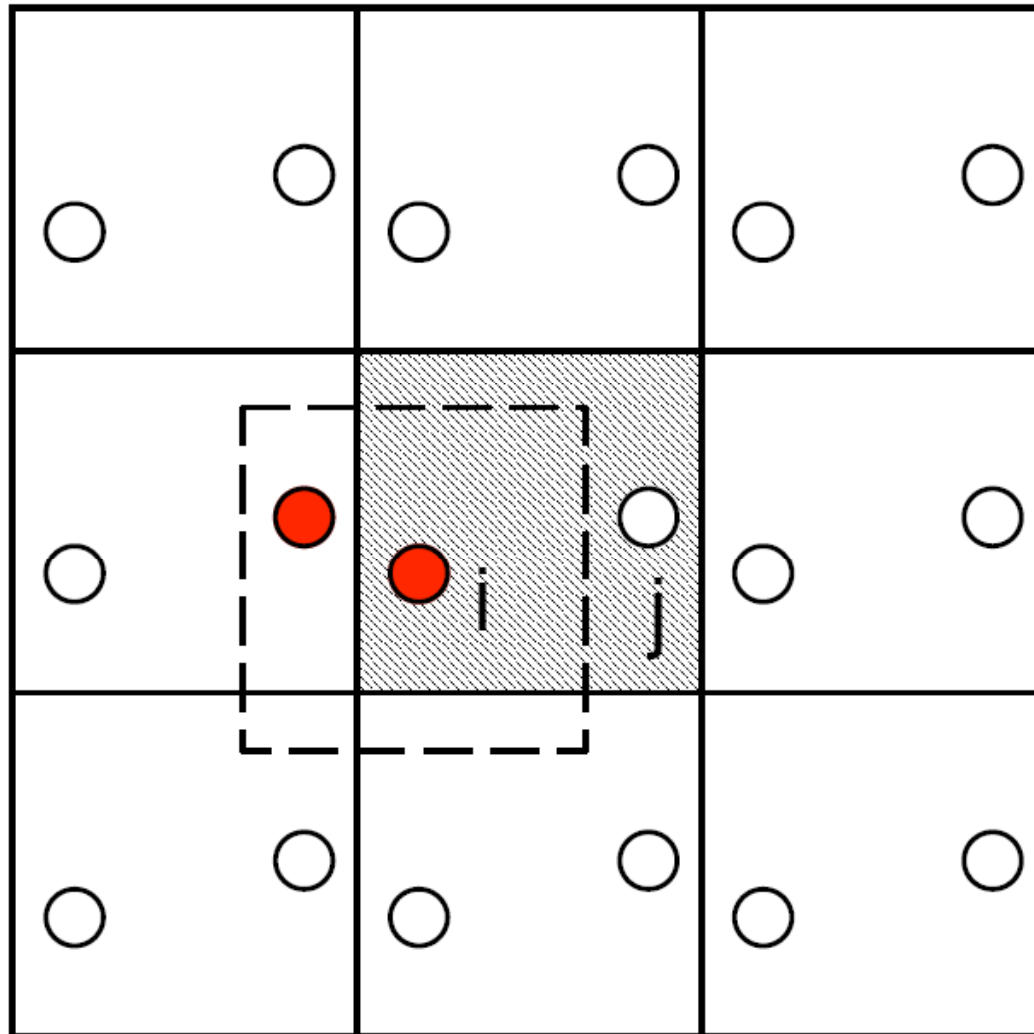
$$\mathbf{v}_{CM} = \frac{\sum_{i=1}^N m \mathbf{v}_i}{\sum_{i=1}^N m}$$

$$\mathbf{v}_i \longrightarrow \lambda \mathbf{v}_i \quad \lambda = \sqrt{\frac{3(N-1)k_B T}{\sum_{i=1}^N m v_i^2}}$$

# Mozgásegyenletek integrálása

periodikus határfeltételek

minimális kép konvenció



HA  $|x_{ij}| > L/2$ :

HA  $x_{ij} < 0$ :  $x_{ij} = x_{ij} + L$

KÜLÖNBEN:  $x_{ij} = x_{ij} - L$

...

# Mozgásegyenletek integrálása

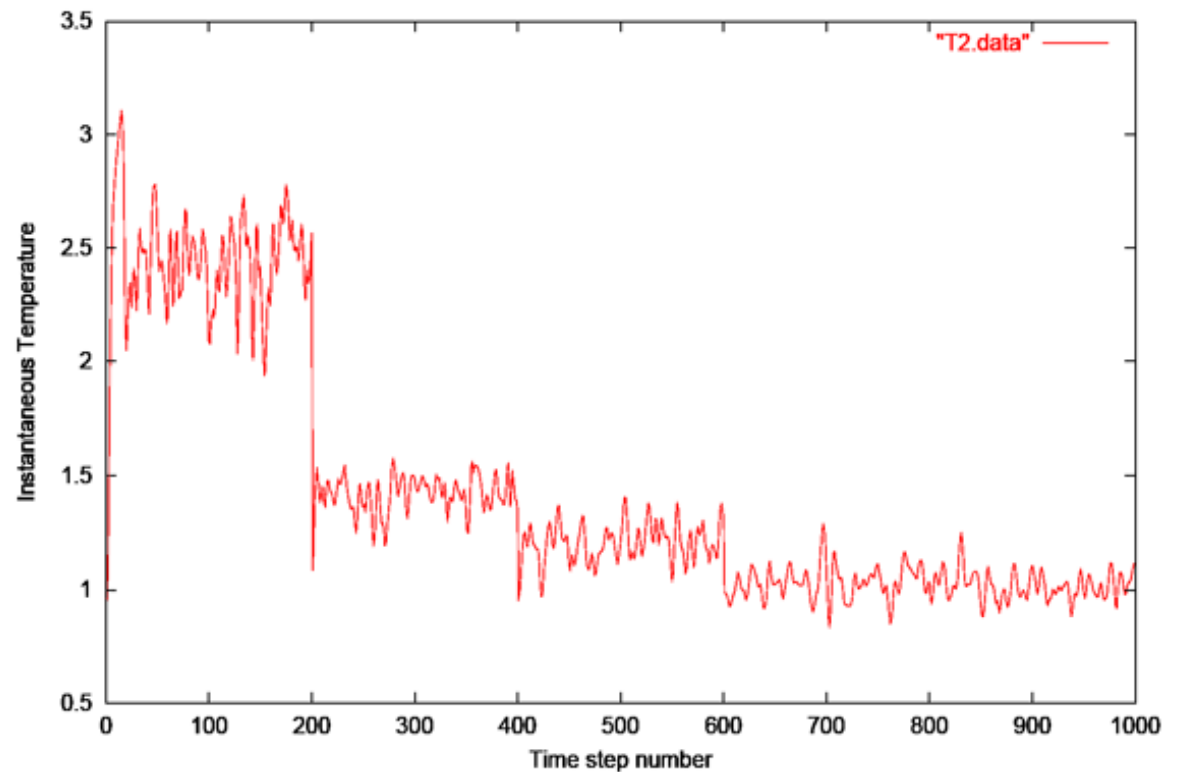
```
void computeAccelerations() {  
  
    for (int i = 0; i < N; i++)          // set all accelerations to zero  
        for (int k = 0; k < 3; k++)  
            a[i][k] = 0;  
  
    for (int i = 0; i < N-1; i++)          // loop over all distinct pairs i,j  
        for (int j = i+1; j < N; j++) {  
            double rij[3];                // position of i relative to j  
            double rSqd = 0;  
            for (int k = 0; k < 3; k++) {  
                rij[k] = r[i][k] - r[j][k];  
                // closest image convention  
                if (abs(rij[k]) > 0.5 * L) {  
                    if (rij[k] > 0)  
                        rij[k] -= L;  
                    else  
                        rij[k] += L;  
                }  
                rSqd += rij[k] * rij[k];  
            }  
            double f = 12 * (pow(rSqd, -7) - pow(rSqd, -4));  
            for (int k = 0; k < 3; k++) {  
                a[i][k] += rij[k] * f;  
                a[j][k] -= rij[k] * f;  
            }  
        }  
    }  
}
```

# Sebesség Verlet algoritmus

```
void velocityVerlet(double dt) {
    computeAccelerations();
    for (int i = 0; i < N; i++)
        for (int k = 0; k < 3; k++) {
            r[i][k] += v[i][k] * dt + 0.5 * a[i][k] * dt * dt;
            // use periodic boundary conditions
            if (r[i][k] < 0)
                r[i][k] += L;
            if (r[i][k] >= L)
                r[i][k] -= L;
            v[i][k] += 0.5 * a[i][k] * dt;
        }
    computeAccelerations();
    for (int i = 0; i < N; i++)
        for (int k = 0; k < 3; k++)
            v[i][k] += 0.5 * a[i][k] * dt;
}
```

# A szimuláció

```
int main() {  
    initialize();  
    double dt = 0.01;  
    ofstream file("T2.data");  
    for (int i = 0; i < 1000; i++) {  
        velocityVerlet(dt);  
        file << instantaneousTemperature() << '\n';  
        if (i % 200 == 0)  
            rescaleVelocities();  
    }  
    file.close();  
}
```





# A nyomás meghatározása

tekintünk egy képzeletbeli egységnyi felületet a rendszerben:

a nyomás a felületre ható normális irányú erő nagyságához köthető  
a felületen egységnyi idő alatt “áthaladó” impulzushoz köthető

**virial egyenlet alapján:**

$$p(t) = \frac{N k_B T(t)}{V} + \frac{1}{DV} \sum_{i=1}^N \sum_{j>i} \vec{r}_{ij} \vec{F}_{ij}$$

**a részecskék mozgásából  
származó járulék**

az ideális gáztól jól ismert összefüggés

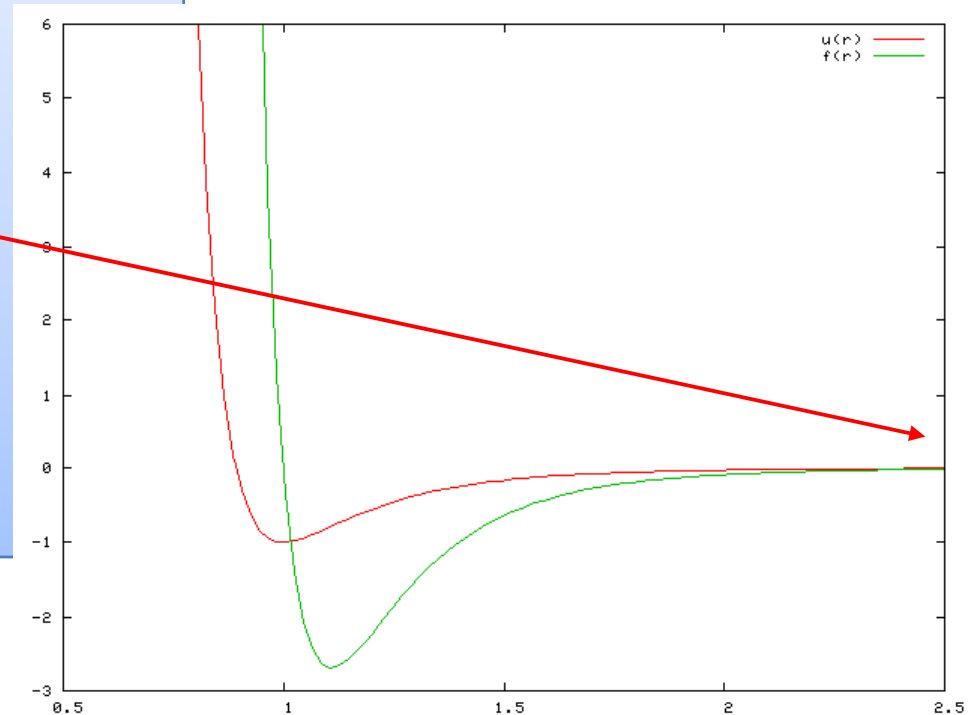
**a felület különböző oldalán lévő  
részecskék között ható erők járuléka**

# MD kód optimalizálása

a legidőigényesebb rész az erők (gyorsulások) kiszámítása

L. Verlet, Phys. Rev. 159, 98 (1967)  
két optimalizálást javasolt:

1. **a potenciál "farkának" levágása  $r_{vág} = 2.5$ -nél**
2. **szomszédlisták tárolása:**
  - ➔ legyen  $r_{max} > r_{vág}$  (pl.  $r_{max} = 3.2$ )
  - ➔ rögzítünk minden  $(ij)$  párt, melyre  $r_{ij} < r_{max}$
  - ➔ a párok listáját csak minden 20-30 lépés után frissítjük



Másik lehetőség:  
**csatolt cellák módszere**

