▼ニュートン方程式

Copyright @2010 by Shigeto R. Nishitani

ニュートンはティコ・ブラーへやケプラーの太陽系の観測を基に、 粒子、 剛体球の古典 的な運動方程式を導いた、太陽系の運動は直感的に理解しやすいので、それを記述する ケプラーの法則から見ていく

▼ ケプラーの法則の視覚化

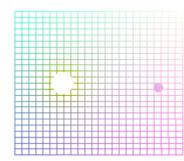
ケプラーの法則は

第1法則(楕円軌道の法則):惑星は、太陽をひとつの焦点とする楕円軌道上を動

第2法則(面積速度一定の法則):惑星と太陽とを結ぶ線分が単位時間に描く面積 は. 一定である.

第3法則(調和の法則):惑星の公転周期の2乗は、軌道の長半径の3乗に比例する である このうち、第1と第2法則を視覚化すると下記の通りとなる

```
tmp:=[[1.995499248, -0.8992494792e-1], [1.978599987,
-.1892845822], [1.949096870, -.2874362623], [1.906844688,
-.3837042244], [1.851630204, -.4773585802], [1.783167578,
-.5675901158], [1.701092302, -.6534784844], [1.604953846,
-.7339503458], [1.494207473, -.8077222107], [1.368206607,
-.8732196335j, [1.226199090, -.9284591568j, [1.067335289, -.9708698302], [.8907075786, -.9970133803], [.6954697665,
-1.002129121], [.4811638197, -.9793665893], [.2486093915,
-.9184625248], [0.2412795050e-2, -.8035400533],
[-.2417377506, -.6105284679], [-.4382395350, -.3123373982], [-.4967632174, 0.7424236313e-1],
[-.3743717192, .4363904666], [-.1504738434, .6926486454], [0.9860825922e-1, .8522751524], [.3414384128,
 .9436229580], [.5679019134, .9876637201], [.7753432123,
.9979336736], [.9636343432, .9832536630], [1.133475444, .9495924413], [1.285785717, .9011552434], [1.421480224, .8410175569], [1.541390963, .7715052948], [1.646243831, .6944315164], [1.736657303, .6112494185], [1.813148875,
.5231547540], [1.876143624, .4311567338], [1.925982479,
.3361288119], [1.962929432, .2388463368], [1.987177233, .1400155883], [1.998851625, 0.4029719115e-1]]:
with(plots):with(plottools):
potential: =plot3d(-1/sqrt(x^2+y^2)-0.1,x=-1..2.5,y=-1.5.
 .1.5, view=-2.5..0, style=wireframe);
                        potential := PLOT3D(...)
                                                                           (1.1.1)
planet3:=proc(x)
qlobal tmp,e;
   plots[display]([potential,
     sphere([tmp[x][1],tmp[x][2],-1/sqrt(tmp[x][1]^2+tmp[x]
[2]^2)],0.1)], style=patchnogrid );
tmp2:=[];
for i from 1 to 39 do
  tmp2:=[op(tmp2),planet3(i)];
                                                                           (1.1.2)
                               tmp2 := [ ]
display(tmp2,insequence=true,scaling=constrained,
orientation=[-90,0], axes=none);
```



この図を少し傾けると重力ポテンシャルの様子が示されている. 楕円軌道や面積速 度が一定となる原因が直観的に理解できるのでは?

▼ 分子動力学法の基本

惑星の軌道は摩擦のない宇宙空間での2体の重力だけで考えることができる単純な 動きなので、比較的容易に再現することができる。この運動を記述する方程式がニ ュートンの運動方程式

$$F = ma$$

である. ここでFはForce (力), mはmass (質量), aはaccelleration (加速度) である. aを微分で明示すると.

$$F = m \frac{d^2}{dt^2} r(t)$$

となる。r(t)がある時間での位置をさしているとする。これを微小時間hで級数展開 して $t + h e^{t}$ -hでの和をとると、t + hでの位置を $r(t - h) e^{t}$)での情報から予測する ことができる.

> eq1:=r(t+h)=subs(x-t=h,series(r(x),x=t,3));

$$eq1 := r(t+h) = r(t) + D(r)(t) h + \frac{1}{2} D^{(2)}(r)(t) h^2 + O(h^3)$$
 (1.2.1)

> eq2:=r(t-h)=subs(x-t=-h,series(r(x),x=t,3));

$$eq2 := r(t-h) = r(t) - D(r)(t)h + \frac{1}{2}D^{(2)}(r)(t)(-h)^2 + O((-h)^3)$$
 (1.2.2)

> eq3:=convert(eq1+eq2,polynom);

$$eq3 := r(t+h) + r(t-h) = 2 r(t) + D^{(2)}(r)(t) h^2$$
 (1.2.3)

> eq4:=solve(eq3,r(t+h));

$$eq4 := 2 r(t) + D^{(2)}(r)(t) h^2 - r(t-h)$$
 (1.2.4)

>
$$r(t+h)=sort(subs((D@@2)(r)(t)=F/m,eq4),h,ascending);$$

 $r(t+h)=2r(t)-r(t-h)+\frac{Fh^2}{m}$ (1.2.5)

このように微分方程式を差分方程式に変換し、数値的に解いていく方法がVerlet法であり、そのほかの種々の分子動力学法の手法の基本となる考え方である。

▼Verlet法による解

実際の粒子 (剛体球) の運動を記述するには粒子にかかるF(力) を知る必要がある。惑星の軌道を考えるときには単純に太陽を中心とする重力

$$F = -G \frac{mM}{d^2}$$

であるので非常に単純になる。Gは重力定数,m,Mは2体それぞれの質量,dは2体間の距離である

適当に規格化して,惑星の位置をr:=[x,y]とすると,距離d:=sqrt(x^2,y^2)として,力は F:=1/d^2

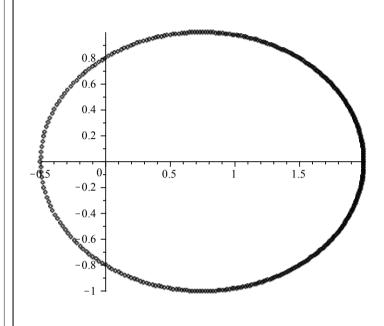
で与えられる. その力ベクトルを位置によって分解すると, [-x/d,-y/d]となるので,

L:= $(x*x+y*y)^(3/2)$; force:=[-x/L,-y/L];

で求めることができる。

初期値er(0-h), r(0)に適当におけば、後は(1.2.5)式に従って芋ずる式で惑星の未来の軌跡をシミュレーションすることができる

```
> restart:
   with(plots):
   force:=proc(pos)
     local x,y,L;
     x:=pos[1];
     y:=pos[2];
L:=(x*x+y*y)^(3/2);
return [-x/L,-y/L];
   end proc:
   Verlet:=proc(r0,rh)
      global m, h;
      local f,x,y;
      f:=force(r0);
     x:=2*r0[1]-rh[1]+h^2/m*f[1];
     y:=2*r0[2]-rh[2]+h^2/m*f[2];
     return [x,y];
   end proc:
   dx:=0.0;dy:=0.01;
   h:=0.01;
   m:=0.2;
   r:=[[2,0],[2-dx,-dy]];
   for i from 1 to 392 do
     r:=[op(r), Verlet(r[-1], r[-2])];
   end do:
                               dx := 0.
                              dy := 0.01
                               h := 0.01
                               m := 0.2
                        r := [[2, 0], [2., -0.01]]
                                                                    (1.3.1)
   pointplot(r,scaling=constrained);
```



39

display(tmp1,insequence=true,scaling=constrained);

(1.3.4)

> nops(tmp1);

