Prof. Dr. Matteo Rizzi und Dr. Markus Schmitt - Institut für Theoretische Physik, Universität zu Köln Github: https://github.com/markusschmitt/compphys2022 Inhalt dieses Notebooks: Zufälliges Clusterwachstum, Herangehensweise für numerische Experimente Zufälliges Clusterwachstum 100 µm Ablagerung von Gold aufgedampft auf einer Glasoberfläche. Bild aus [J. Phys. Chem. 1995, 99, 15, 5639-5644] Modell: • Teilchen bewegen sich auf einem Quadratgitter. • Es gibt ein erstes Teilchen, an dem der Cluster wächst -- der "Seed" • Teilchenbewegung entspricht einem Random walk. ullet Wenn eine der nächsten benachbarten Zellen eines Teilchen zum Cluster gehört, wird das Teilchen mit Wahrscheinlichkeit  $p_{nn}$  dem Cluster hinzugefügt und bewegt sich nicht weiter ullet Wenn eine der übernächsten benachbarten Zellen eines Teilchen zum Cluster gehört, wird das Teilchen mit Wahrscheinlichkeit  $p_{nnn}$  dem Cluster hinzugefügt und bewegt sich nicht weiter In [1]: using Plots, Random, LinearAlgebra Random walk In [2]: function walk!(x, directions=[1,2,3,4]) d = rand(directions) **if** d == 1 # links x[1] = 1end **if** d == 2 # rechts x[1] += 1end **if** d **==** 3 # oben x[2] = 1end **if** d == 4 # unten x[2] += 1end end Out[2]: walk! (generic function with 2 methods) In [9]: # Test x = [0, 0]res = zeros(2,100)for i in 1:100 res[:,i] = copy(x)walk!(x) end plot(res[1,:], res[2,:]) Out[9]: 0 **-**5 -10-15-8 -6 -2 Initialisierung In [10]: # Erzeuge zufällige Startpositionen auf einem Kreis mit Radius R function init particle(R) # Zufälligen Winkel generieren phi = 2 \* pi \* rand() # Teilchenposition berechnen x = zeros(Int, 2)x[1] = Int(round(R \* cos(phi)))x[2] = Int(round(R \* sin(phi)))return x end Out[10]: init\_particle (generic function with 1 method) In [11]: # Test plot() for i in 1:100 x = init\_particle(100) scatter!([x[1]],[x[2]], aspect\_ratio=:equal, legend=:none) end plot!() Out[11]: 50 0 -50 -100100 150 -150-100-50 50 Buchhaltung: Nachbarn zählen In [12]: # Zähle die besetzen benachbarten Gitterplätze # und erzeuge ein Array mit den unbesetzten Nachbarplätzen (=möglichen Bewegungsrichtungen). function find\_neighbors(x, C) L = size(C)[1]free\_neighbors = [] # Liste der freien benachbarten Gitterplätze # nächste Nachbarn nearest = 0 # Zahlvariable für besetzt nächste Nachbarn # links **if** x[1] > 1**if** C[x[1]-1,x[2]] == 1nearest += 1 else push!(free\_neighbors, 1) end end # rechts if x[1] < L**if** C[x[1]+1,x[2]] == 1nearest += 1 else push!(free\_neighbors, 2) end end # oben **if** C[x[1],x[2]-1] == 1nearest += 1 push!(free\_neighbors, 3) end end # unten if x[2] < L**if** C[x[1],x[2]+1] == 1nearest += 1 else push!(free\_neighbors, 4) end end # übernächste Nachbarn next nearest = 0 # Zahlvariable für besetzt übernächste Nachbarn # links oben **if** x[1] > 1 & x[2] > 1if C[x[1]-1,x[2]-1] == 1next\_nearest += 1 end end # rechts oben **if** x[1] < L & x[2] > 1

Computerphysik Programmiertutorial 12

# Anfangswert für R\_max

global R\_max **for** i **in** 1:20

anim = @animate for i in 1:200

gif(anim, "cluster\_growth.gif")

2. Zerlegen des Problems in Teilprobleme.

4. Lösungen mit einfachen Beispielen testen.

5. Daten produzieren.

- Info: Saved animation to

# Simulation step

R\_max = grow!(C, R\_max, p\_nn, p\_nnn)

heatmap(C, xlims=(100,300), ylims=(100,300), axis=:off, xticks=:none, yticks=:none,

Problemlösungsalgorithmus für numerische Experimente

1. Analysieren des Problems: Gleichungen verstehen und numerische Aufgaben identifizieren.

3. Lösungen der Teilprobleme implementieren (separate Funktionen).

6. Daten analysieren. Das Ergebnis auf Plausibilität prüfen.

Numerische Experimente werden schnell komplex. Daher sollte man beim Lösen des Problems schrittweise vorgehen um den Überblick zu behalten und Fehler frühzeitig zu identifizieren:

legend=:none, aspect\_ratio=:equal, color=cgrad(:grays,rev=true))

fn = /Users/markus/Cloud/synology/Teaching/Computerphysik/2022/compphys2022/tutorials/cluster\_growth.gif
@ Plots /Users/markus/.julia/packages/Plots/5S9Hg/src/animation.jl:114

 $R_max = 10$ 

end

end

Out[14]:

# Plot

if C[x[1]+1,x[2]-1] == 1next\_nearest += 1 end end # links unten **if** x[1] > 1 && x[2] < Lif C[x[1]-1,x[2]+1] == 1next\_nearest += 1 end end # rechts unten **if** x[1] < L && x[2] < Lif C[x[1]+1,x[2]+1] == 1next\_nearest += 1 end end return (free\_neighbors, nearest, next\_nearest) end Out[12]: find\_neighbors (generic function with 1 method) Simulationsschritt In [13]: function grow!(C, Rmax, p\_nn, p\_nnn) L = size(C)[1] # Gittergröße x0 = [div(L,2), div(L,2)] # Position des Seeds# Teilchen initialisieren  $x = init_particle(1.5*Rmax) + x0$ # Verwerfe das Teilchen, wenn es sich zu weit vom Cluster entfernt while norm(x-x0) < min(3\*Rmax, div(L,2))# Finde Nachbarn free\_neighbors, nearest\_neighbors, next\_nearest\_neighbors = find\_neighbors(x,C) # Teilchen absorbieren for \_ in 1:nearest\_neighbors if rand() < p\_nn</pre> C[x[1], x[2]] = 1end end for \_ in 1:next\_nearest\_neighbors if rand() < p\_nnn</pre> C[x[1], x[2]] = 1end end **if** C[x[1], x[2]] == 1Rmax = max(Rmax, norm(x-x0))return Rmax end # Teilchen bewegen walk!(x, free\_neighbors) end return Rmax end Out[13]: grow! (generic function with 1 method) **Simulation** In [14]: Random.seed! (4321) L = 400 # Systemgröße C = zeros(Int8, L, L) # Cluster array C[div(L,2),div(L,2)] = 1 # Seed Teilchen# Wahrscheinlichkeiten  $p_nn = 0.8$  $p_nnn = 0.05$