

Ecole Nationale des Ponts et Chaussées

2005-2006

Stage Scientifique

Prénom Nom

Titre

Projet réalisé en collaboration avec le CERMICS
Ecole Nationale des Ponts et Chaussées
6 et 8 avenue Blaise Pascal
Cité Descartes - Champs sur Marne
77455 Marne la Vallée Cedex 2

Tuteur : Gabriel Stoltz

26 avril 2022

Résumé

Résumé des travaux.

Table des matières

Chapitre 1

La simulation moléculaire

Nous nous intéressons dans le cadre de cette étude à la modélisation de systèmes moléculaires. Par exemple, on pourrait appliquer les résultats obtenus à un gaz parfait, inerte, comme l'argon.

Il n'est pas possible de connaître les solutions exactes des équations différentielles qui régissent la dynamique moléculaire. Ainsi, on a recours à la simulation numérique, opération qui consiste en la discrétisation des lois fondamentales du problème; on obtient alors pour résultats des photographies de la solution à des instants réguliers. L'augmentation de la puissance des moyens informatiques permet de réaliser des simulations sur des temps de plus en plus longs, et les schémas d'intégration atteignent le million voire le milliard d'itérations.

Il est important alors que les méthodes d'approximation choisies puissent conserver des propriétés qualitatives de la solution. L'approche géométrique de l'intégration apportera des réponses à ce problème central. On insistera alors sur les notions clés qu'il convient de retenir comme critères de sélection d'un bon intégrateur.

L'étude par méthodes numériques des systèmes moléculaires pourra aussi être validée par le calcul de moyennes de grandeurs physiques du système, comme la température, la capacité calorifique ou la pression. Ainsi, on saura si la modélisation est bonne ou non lorsque les moyennes calculées correspondront à nos attentes théoriques.

1.1 Description des systèmes moléculaires

On considère un système formé de N particules (typiquement, des atomes), décrit par une configuration $q = (q_1, \dots, q_N)$ (avec $q_i \in \mathbb{R}^d$, où $d = 1, 2, 3$ est la dimension de l'espace ambiant). Chaque particule, de masse m_i , a une impulsion $p_i = m_i \dot{q}_i$. On note $p = (p_1, \dots, p_N)$, et M la matrice de masse du système, c'est-à-dire $M = \text{Diag}(m_1, \dots, m_N)$.

Les interactions entre les particules sont décrites par une fonction $V \equiv V(q)$, appelée énergie potentielle. Toute la physique du système est contenue dans V . Ainsi, pour un gaz parfait tel que l'argon, les interactions entre les atomes sont bien décrites par un potentiel de paire de type Lennard-Jones. Dans ce cas,

$$V(q) = \sum_{1 \leq i < j \leq N} \mathcal{V}(|q_i - q_j|),$$

avec

$$\mathcal{V}(r) = \epsilon \left(\left(\frac{\sigma}{r} \right)^{12} - \left(\frac{\sigma}{r} \right)^6 \right).$$

Pour l'argon, $\epsilon/k_B = 120$ K, et $\sigma = 3.405$ Å.

L'énergie totale, somme de l'énergie potentielle et de l'énergie cinétique, est supposée pouvoir s'écrire

$$H(q, p) = V(q) + \frac{1}{2} p^T M^{-1} p.$$

La fonction $H(q, p)$ est le Hamiltonien du système.

On postule que la dynamique du système est régie par la dynamique de Newton :

$$\begin{cases} \dot{q} = M^{-1} p \\ \dot{p} = -\nabla V(q) \end{cases} \quad (1.1)$$

qui peut aussi s'écrire matriciellement sous la forme :

$$\frac{dy}{dt} = J \nabla H$$

où J est la matrice réelle carrée de taille $2Nd$:

$$J = \begin{pmatrix} 0 & I \\ -I & 0 \end{pmatrix},$$

y repésente le vecteur (q, p) de \mathbb{R}^{2Nd} . Par la suite, on fera l'hypothèse qu'il y a une et une seule solution (??). Ceci est le cas par exemple si le champ de force ∇V est globalement lipschitzien (par application du théorème de Cauchy-Lipschitz).

1.2 Observables

1.2.1 Définition

On peut décrire le système de particules de N particules de manière déterministe en résolvant les équations de la mécanique. L'évolution du système est alors décrite par une trajectoire dans un espace à $6Nd$ dimensions appelé espace des phases. A chaque instant, le système est compl tement décrit par la connaissance du $6Nd$ -uplet $(q_1, \dots, q_N, p_1, \dots, p_N)$, où $q_i, p_i \in \mathbb{R}^d$, où $d = 1, 2, 3$ est la dimension de l'espace ambiant.

On peut résoudre les équations du mouvement. Mais ceci n'est possible que pour des systèmes d'au mieux une centaine de milliers de molécules et sur des temps très courts, de l'ordre de 10^{-8} s. Pour un système macroscopique, le nombre de particules est de l'ordre du nombre d'Avogadro $\mathcal{N}_A = 6,02 \times 10^{23}$. Il est donc totalement inenvisageable de simuler compl tement un système macroscopique.

On adoptera ainsi une approche statistique du problème. On ne s'intéressera pas aux micro- tats, mais à leur probabilité, ce qui nous permettra d'accéder à des grandeurs moyenn es sur l'ensemble du système, aussi appelées observables.

A l'échelle macroscopique, le système est décrit par des grandeurs globales A , comme par exemple la température T ou la pression P . Chacune de ces grandeurs évolue vers sa moyenne $\langle A \rangle$. Si le système subit une  g re fluctuation, ces grandeurs reviendront à leur valeur moyenne. Elles définissent un état d'équilibre macroscopique, que l'on appellera macro- tat.

1.2.2 Quelques exemples

Chaleur spécifique à volume constant C_V

Pour un fluide dont le comportement est régi par un potentiel de paire de type Lennard-Jones, on définit la chaleur spécifique à volume constant par :

$$C_V = \frac{N_A}{N k_B T^2} (\langle H^2 \rangle - \langle H \rangle^2).$$

Pression P dans un liquide

La pression P dans un liquide peut être définie comme une moyenne $P = \langle A \rangle$, où

$$A = \frac{1}{3V} \sum_{i=1}^N \left(\frac{p_i^2}{m_i} - q_i \cdot \partial_{q_i} V(q) \right),$$

où V est le volume occupé par le fluide.

1.3 Ensemble microcanonique

1.3.1 Définition

Propriété 1 (Conservation du Hamiltonien le long d'une trajectoire) On montre facilement que la dynamique (??) est telle que l'énergie totale $H(q, p)$ est préservée le long de la trajectoire. En effet,

$$\frac{dH(q(t), p(t))}{dt} = \partial_q H(q(t), p(t)) \cdot \dot{q}(t) + \partial_p H(q(t), p(t)) \cdot \dot{p}(t).$$

Utilisant alors (??) et la définition (??) du Hamiltonien H ,

$$\frac{dH(q(t), p(t))}{dt} = \nabla V(q(t)) \cdot M^{-1}p(t) + M^{-1}p(t) \cdot (-\nabla V(q(t))) = 0.$$

Ceci montre que $H(q(t), p(t)) = H(q^0, p^0)$ pour tout temps t .

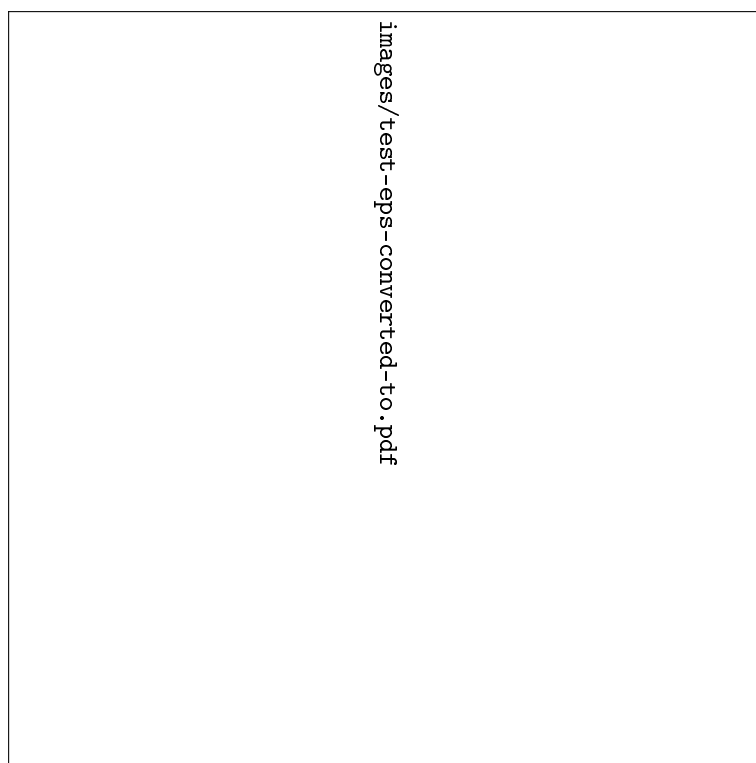


FIGURE 1.1 – Exemple de figure.

Voir la Figure ?? ou ??.

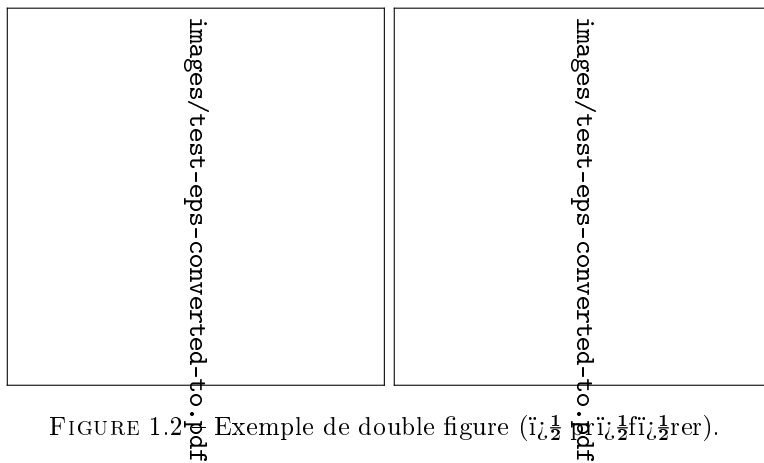


FIGURE 1.2 Exemple de double figure (il est préférable d'utiliser un fichier unique pour les deux figures).

Chapitre 2

Echantillonnage de la mesure microcanonique

etc...

Bibliographie

- [1] E. HAIRER, CH. LUBICH, AND G. WANNER, *Geometric Numerical Integration, Structure-Preserving Algorithms For Ordinary Differential Equations*, Springer Series in Computational Mathematics **31** (Springer-Verlag, Berlin, 2002).