

# Computergestütztes wissenschaftliches Rechnen

## SoSe 2004

Alexander K. Hartmann, Universität Göttingen

2. Juli 2004

### 8.3 Simulation der Boltzmann Verteilung

Statistische Physik definiert durch Boltzmann Verteilung  $P(y) \sim e^{-H(y)/k_B T}$ ,  
 $H(y)$ = Energie von Zustand  $y$ ,  $T$ = Temperatur.

Aus der detaillierten Ballance

$$W_{zy}P(z) - W_{yz}P(y) = 0 \quad \forall y, z \quad (1)$$

folgt:

$$W_{zy} = W_{yz} e^{-H(y)/k_B T} / e^{-H(z)/k_B T} = W_{yz} e^{-[H(y)-H(z)]/k_B T}$$

Dabei können viele  $W_{zy} = 0$  sein (Übergänge nur zwischen “Nachbarn”).

Eine (von vielen) Möglichkeiten, (1) zu erfüllen, ist:

$$W_{zy} = 1 / [1 + e^{[H(y)-H(z)]/k_B T}] \quad (2)$$

denn es gilt

$$\begin{aligned} W_{yz} e^{-[H(y)-H(z)]/k_B T} &= \frac{1}{1 + e^{[H(z)-H(y)]/k_B T}} e^{-[H(y)-H(z)]/k_B T} \\ &= \frac{1}{e^{[H(y)-H(z)]/k_B T} + 1} = W_{zy} \end{aligned} \quad (3)$$

Eine andere bekannte Wahl ist

$$W_{zy} = \begin{cases} 1 & \text{if } H(y) - H(z) < 0 \\ e^{-[H(y)-H(z)]/k_B T} & \text{else} \end{cases}$$

(Metropolis Kriterium).

Realisierung in der Praxis: Man generiert aus  $y(t)$  einen *Testzustand*  $y' \neq y$ , wobei alle Zustände mit  $W(y(t)|y') > 0$  gleichwahrscheinlich sind. Dann wird  $y'$  als nächster Zustand mit der Wahrscheinlichkeit  $W(y(t)|y') > 0$  akzeptiert, also  $y(t+1) = y'$  und ansonsten bleibt  $y(t+1) = y(t)$ .

Hinweis/Ausblick: Falls die Übergangsraten  $W_{yz}$  klein sind (also  $W_{yy}$  groß), ist es effizienter für jeden möglichen Übergang ein Zeit  $t'(y, y')$  auszuwürfeln, wo der Übergang stattfindet, und dann als nächstes Ereignis, also das mit der kleinsten Übergangszeit, zu nehmen (analog zur Ereignisgesteuerten Simulation, hier genannt “Waiting Time Method”) und direkt die Uhr von  $t$  zu  $\min t'$  vorzustellen.

## 8.4 Oberflächendiffusion

Menge aller Zustände  $y$  der diskreten Oberfläche ist die Menge aller  $y = \{h(\underline{x})\}$ , also die Menge aller Höhenprofile (nicht endlich, s.u.).

Oberflächen werden durch Diffusion aufgeraut  $\rightarrow$  glatte Oberflächen bei  $T = 0$ .  
Ein Modell für Oberflächendiffusion: Hamiltonian

$$H(\{h(\underline{x})\}) := \sum_{\langle \underline{x}, \underline{x} + \underline{\delta} \rangle} \Delta h(\underline{x}, \underline{x} + \underline{\delta})^2 := \sum_{\langle \underline{x}, \underline{x} + \underline{\delta} \rangle} (h(\underline{x}) - h(\underline{x} + \underline{\delta}))^2$$

Summe  $\langle \underline{x}, \underline{x} + \underline{\delta} \rangle$  ist über alle Paare von benachbarten Gitterplätze. Für jede Stufe liefert  $H$  einen Beitrag. ( $H$  hat Energieminimum  $H = 0$  bei  $h(\underline{x}) = \text{const.}$ )

Hier:

1) Alle Zustände  $\{h(\underline{x}) + K\}$ ,  $K = \dots, -2, -1, 0, 1, 2, \dots$  sind äquivalent zueinander.

2) Zustände mit  $\Delta h \rightarrow \infty$  sind exponentiell unwahrscheinlich

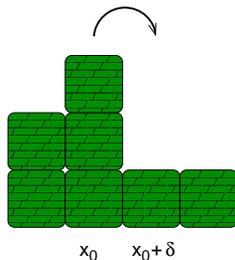
$\rightarrow$  man kann in der Praxis (endliche Simulationszeiten) annehmen, dass man das System mittels einer Markovkette simulieren kann.

Monte Carlo Move:

Zustand  $y(t) = \{h(\underline{x})\}$  gegeben.

Als Nachbarzustand wird genommen:

ein Teilchen ist von einer Position  $\underline{x}_0$  zu einer Nachbarposition  $\underline{x}_0 + \underline{\delta}$  gehüpft (z.B.  $\delta = \pm 1$  in einer Dimension)



Also formal  $y' = \{h'(\underline{x})\}$  mit

$$h'(\underline{x}) = \begin{cases} h(\underline{x}) - 1 & \text{für } \underline{x} = \underline{x}_0 \\ h(\underline{x}) + 1 & \text{für } \underline{x} = \underline{x}_0 + \underline{\delta} \\ h(\underline{x}) & \text{sonst} \end{cases}$$

Alle Nachbarzustände gleichwahrscheinlich  $\rightarrow \underline{x}_0$  und  $\underline{\delta}$  werden gleichwahrscheinlich ausgelöst.

Energieunterschied:

$$\begin{aligned} \Delta H &= H(\{h'(\underline{x})\}) - H(\{h(\underline{x})\}) \\ &= (h'(\underline{x}_0) - h'(\underline{x}_0 \pm \underline{\delta}))^2 - (h(\underline{x}_0) - h(\underline{x}_0 \pm \underline{\delta}))^2 \\ &= (h(\underline{x}_0) - 1 - (h(\underline{x}_0 \pm \underline{\delta}) + 1))^2 - (h(\underline{x}_0) - h(\underline{x}_0 \pm \underline{\delta}))^2 = \dots \end{aligned}$$

Implementierung:

```

/***** diffusion() *****/
/** Performs one Monte Carlo sweep for diffusion **/
/** on 1d surface given by 'h' **/
/** Uses periodic boundary conditions (pbc) **/
/** Activated diffusion is used, see M. Siegert and **/
/** M. Plischke, Phys. Rev. E 50, 917 (1994) **/
/** PARAMETERS: (*)= return-parameter **/
/**     glob: global data **/
/**     (*) h: height field **/
/** RETURNS: **/
/**     nothing **/
/*****/
void diffusion(system_t *glob, int *h)
{
    int pos;          /* position on x-axis of surface */
    int neighb;      /* position of neighbour */
    int step;
    int energy_old, energy_new;
    double prob;     /* Monte Carlo probability */

    for(step=0; step<glob->L; step++) /* one sweep */
    {
        pos = (int) floor(glob->L*drand48());
        if(drand48() < 0.5) /* choose randomly */
        {
            if(pos==0) /* left neighbour, pbc */
                neighb = glob->L - 1;
            else
                neighb = pos - 1;
        }
        else
        {
            if(pos==(glob->L-1)) /* right neighbour, pbc */
                neighb = 0;
            else
                neighb = pos + 1;
        }
        energy_old = (h[pos]-h[neighb])*(h[pos]-h[neighb]);
        energy_new = (h[pos]-h[neighb]-2)*(h[pos]-h[neighb]-2);
        prob = 1.0/(1.0+exp((energy_new-energy_old)/glob->T));
        if(drand48() < prob) /* accept move ? */
        {
            h[pos] -= 1; /* particle jumps from 'pos' */
            h[neighb] += 1; /* to 'neighb' */
        }
    }
}

```

Zufallsdeposition zusammen mit Diffusion: Man findet eine geringere Rauigkeit,  
 $w(t) \sim t^\beta$  mit  $\beta \approx 0.25$ :

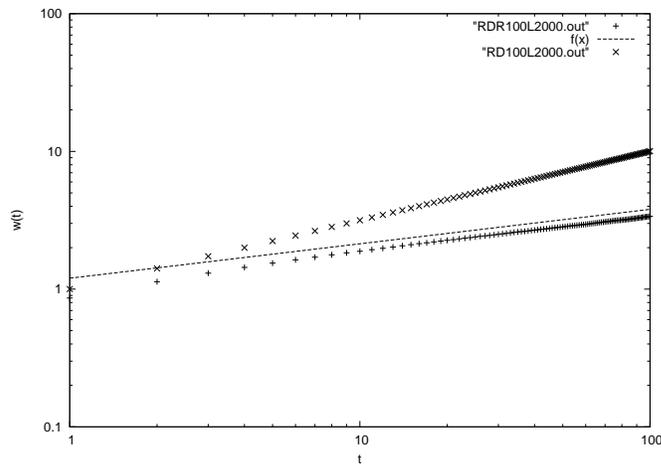


Abbildung 1: Rauigkeit  $w$  als Funktion der Zeit  $t$  für Zufallsdeposition + Diffusion ( $T = 0.2$ , 1 Diffusionssweep pro Depositionssweep), gemittelt über 100 Läufe, Systemgröße  $L = 2000$ . Die Gerade stellt zum Vergleich die Funktion  $1.2t^{0.25}$  dar.

## 9 Datenanalyse

### 9.1 Daten fitten

Fitten = eine parametrisierte Funktion an Datenpunkte anpassen, indem die Parameter geändert werden.

Hier: Mit `gnuplot`:

Beispiel Fitte Funktion  $w(t) = at^\beta$  an Rauigkeit als Funktion der Zeit für Zufallsdeposition mit Diffusion.

```
gnuplot> f(x)=a*x**b
gnuplot> a=1
gnuplot> b=1
```

Fit erfolgt mit Marquardt-Levenberg Algorithmus [1] Algorithmus. Grundidee: Minimiere gesamten quadratischen Abstand aller Messpunkte  $(x_i, y_i)$  von der Kurve

$$\chi^2 = \sum_i (w(x_i) - y_i)^2 \quad (4)$$

Gnuplot Befehl: `fit`. Man muß die Funktion, den Datensatz und die zu ändernden Parameter angeben, hier:

```
gnuplot> fit f(x) "RDR100L2000.out" via a,b
```

Gnuplot gibt Log Informationen (hier nicht dargestellt) und das Ergebnis an:

```
After 8 iterations the fit converged.
final sum of squares of residuals : 0.0677055
rel. change during last iteration : -1.61691e-08
```

```
degrees of freedom (ndf) : 98
rms of residuals          (stdfit) = sqrt(WSSR/ndf)      : 0.0262845
```

variance of residuals (reduced chisquare) = WSSR/ndf : 0.000690873

Final set of parameters		Asymptotic Standard Error	
=====		=====	
a	= 1.03759	+/- 0.006054	(0.5834%)
b	= 0.256376	+/- 0.001456	(0.568%)

correlation matrix of the fit parameters:

	a	b
a	1.000	
b	-0.987	1.000

Die Qualität des Fits, wie gut also die Daten zu der gegebenen Funktion passen, kann man aus den 3 Zeilen nach "degree of freedom" sehen:

- *Degrees of freedom* = Anzahl der Datenpunkte minus Zahl der Parameters des Fits.
- WSSR is  $\chi^2$  aus (4).
- Daraus kann man die *Qualität*  $Q$  berechnen := Wahrscheinlichkeit, dass der Wert von  $\chi^2$  schlechter ist als beim jetzigen Fit, unter der Voraussetzung, dass die Datenpunkte  $y_i$  mit Mittelwert  $w(x_i)$  und Varianz 1 verteilt sind. Je größer  $Q$  ist, desto besser ist die Qualität des Fits. Um  $Q$  auszurechnen, kann man das kleine Programm `Q.c` benutzen.

```
#include <stdio.h>
#include "nr.h"
int main(int argc, char **argv)
{
    float ndf, chi2_per_df;
    sscanf(argv[1], "%f", &ndf);
    sscanf(argv[2], "%f", &chi2_per_df);
    printf("Q=%e\n", gammq(0.5*ndf, 0.5*ndf*chi2_per_df));
    return(0);
}
```

Es verwendet `gammq` aus den *Numerical Recipes* [1]. Es wird in der Form `Q <ndf> <WSSR/ndf>` aufgerufen.

Anmerkung 1:

Die Konvergenz hängt von den Startwerten ab, der Algorithmus kann in lokalen Minima gefangen sein, besonders bei vielen Parametern.

Anmerkung 2:

Genauer ist es, wenn man bei Fits noch die Fehlerbalken ( $=\sqrt{\text{Var}(y_i)/(M-1)}$ ,  $\text{Var}(y_i)$ =Varianz des Wertes  $y_i$  aus  $M$  Messungen, siehe Anfängerpraktikum) der  $y$ -Werte mit berücksichtigt. Dann muss man die Spalten, wo  $x$ -Werte  $x_i$ ,  $y$ -Werte  $y_i$  und Fehler  $\sigma_i$  stehen, explizit angeben, z.B.:

```
gnuplot> fit f(x) "RDR100L2000.out" using 1:2:3 via a,b
```

Jeder Datenpunkt geht dann mit einem Gewicht umgekehrt in den Fit ein, und die Abweichung wird relativ zu  $\sigma_i$  gemessen:

$$\chi^2 = \sum_i \left[ \frac{w(x_i) - y_i}{\sigma_i} \right]^2. \quad (5)$$

Ergebnis des Fits:

After 4 iterations the fit converged.

final sum of squares of residuals : 10113.5

rel. change during last iteration : -1.05911e-07

degrees of freedom (ndf) : 98

rms of residuals (stdfit) = sqrt(WSSR/ndf) : 10.1587

variance of residuals (reduced chisquare) = WSSR/ndf : 103.199

Final set of parameters		Asymptotic Standard Error	
=====		=====	
a	= 0.966968	+/- 0.008133	(0.8411%)
b	= 0.275605	+/- 0.002391	(0.8674%)

correlation matrix of the fit parameters:

	a	b
a	1.000	
b	-0.946	1.000

Die Qualität des Fits ist nicht gut (WSSR/ndf=100, gut wäre so um 1) →

Anmerkung 3:

Man kann auch den Bereich angeben, wo gefittet werden soll. Für kleine Zeiten passt das Verhalten hier nicht, daher Fit nur für größere:

```
gnuplot> fit [10:100] f(x) "RDR100L2000.out" u 1:2:3 via a,b
```

(ergibt WSSR/ndf : 0.808035 und Kurve passt auch gut, wenn man sie mit plot plottet.)

Anmerkung 4:

Auch das Programm `xmgrace` macht nicht-lineare Fits, aber es berechnet keine Fehlerbalken für die Parameter.

## Literatur

- [1] W.H. Press, S.A. Teukolsky, W.T. Vetterling, and B.P. Flannery, *Numerical Recipes in C* (Cambridge University Press, Cambridge 1995)