

Ankündigung:

Di, 10.02.15 in der VL:

Vorstellung der Projekte durch
kurze Präsentationen

Historische Bemerkung zu Computersimulation

"Geburtsstunde" von ^{Metropolis -} Computersimulation

1952 "MANIAC" in Los Alamos ^{wurde} zugänglich gemacht
(für nicht-militärische Nutzer)
benutzt bei Entwicklung der ersten Atombombe
und zum Code-Büchle während der 2. Weltkriegs

1953 Erste MC Simulation
eines einfachen Fluides

→ Berechnung von Zustandsgleichungen
(NIST)

N. Metropolis, Rosenbluth, A. Teller,
E. Teller, J. Chem. Phys. 21, 1087 (1953)

~~1956~~ 1956 Erste MD Simulation eines
Hart-Kugel-Fluids

B. Alder, A. Wainwright

1957 Ersk MC/ MD - Studien der Kristallisation
Hanta Myer

Weiter wichtige Namen

• Kurt Binder (Hainz)

Computersimulation: Flüssigkeit, Flüssigkristall,
insbes. Ink-Sta-Schily

• Dan Frankel

• Mike Allen

} Computersimulation von
Flüssigkristalle (u.a. komplexes
Fluid)

⇒ Binder!

IV.2. Monte-Carlo - Simulationen

• Ziel: Berechnung von Ensemble-Mittelwerten

EB in Kanon. Ensemble (N, V, T)

$$\langle A \rangle = \frac{1}{Z} \int dx A(x) e^{-\beta H(x)}$$

$$\text{mit } Z = \int dx e^{-\beta H(x)}$$

$$\text{mit } \int dx = \begin{cases} \int d^D r = \int dp_1 \dots \int dp_n \int dq_1 \dots \int dq_n \\ \text{z.B.} \end{cases}$$

$\int dS$ Spaltenfunktion, $XY: \text{Tr} \dots = \sum_{s=1}^n \sum_{s=1}^n \dots \sum_{s=1}^n$

Man stellt:

Es geht um die Berechnung
hochdimensionaler Integrale

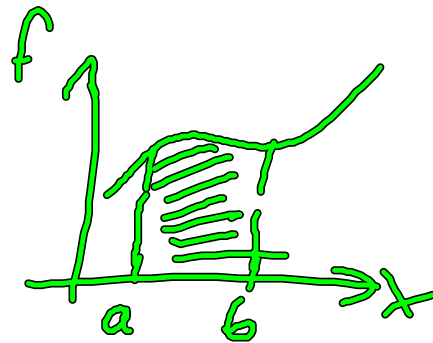
(\hookrightarrow für große Systeme (N groß))

Numerische Lösung?

Betrachte zunächst eindimensionales Feld

IV.2.1. Einfache Integralauswertung

$$I = \int_a^b dx f(x)$$



a) Zerlege Intervall $[a, b]$ in Gitter
 mit äquidistanten Stützstellen (Drehkreuz)

$$x_j = a + (j-1) \Delta x \quad \text{mit} \quad \Delta x = \frac{b-a}{M}$$

$$x_1 = a$$

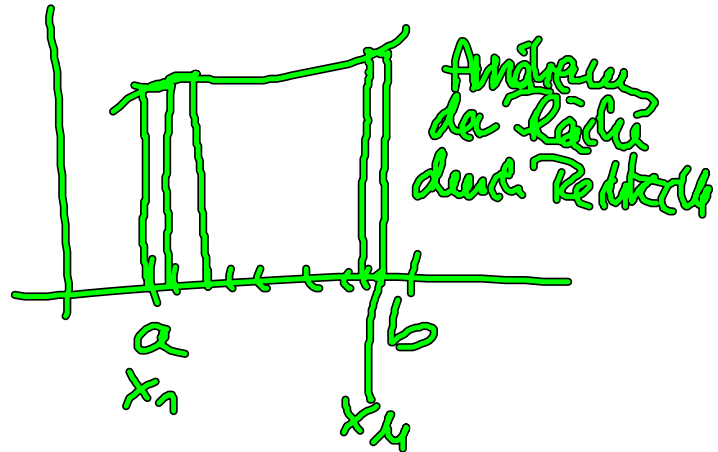
$$x_M = a + (M-1) \Delta x$$

M : Zähl der
Stützstellen

Näherung:

$$I \approx \sum_{j=1}^M f(x_j) \Delta x$$

wird exakt im Limes $M \rightarrow \infty$
 $(\Delta x \rightarrow 0)$



falls speziell:

$$a=0, b=1$$

aus dieser Formel.
 \Rightarrow

$$I \approx \frac{1}{M} \sum_{j=1}^M f(x_j)$$

Aber: Diese Auswertung wird problematisch
 bei Anwendung auf hochdimensionale Hg's!

Insgesamt hat man die Dimension

$f \cdot N$

Teildivisor

Zahl der Freiheitsgrade pro Teil

z.B. $f=3$ (Kugel in 3 Raumdimensionen)

z.B. $N=100$, $f=3$ ($N_i = (x_i, y_i, z_i)$
 $i=1, \dots, N$)

→ Funktion maps auf

M^{300} Sitzstelle ausgefüllt wird (zur Bestimmung der Objektiv!)

z.B. 3 Sitzstelle.

$M^{300} \sim 3^{300} \sim 10^{143}$ Punkte!

• Weiterer Nachteil eines äquidistanten Gitters bei der Auswertung:

Bei große N sind fast alle Gitterpunkte auf der Oberfläche des multidimensionalen Hyperkubus!

betrachte die Einfachheit halber $f=1$

⇒ Funktion maps auf M^N Sitzstelle ausgefüllt wird

betrachte den Aufwand

$$\left(\frac{M-Z}{M}\right)^N$$

Wahrsch.

M^N : Gesamtzahl der Sitzstellen

$(M-Z)^N$: Zahl der Sitzstellen im "Korridor" der Integrale

$$\left(1 - \frac{Z}{M}\right)^N$$

M groß

$$= e^{N \ln\left(1 - \frac{Z}{M}\right)} \approx e^{-N \frac{Z}{M}}$$

$N \rightarrow \infty \rightarrow 0$

benutze $\ln(1-x) \approx -x$
 x klein

\Rightarrow schlechte Auswertung der Integrale!

Alternativ:

b) Benutze zur Auswertung von I zufällig gewählte Sitzstelle x_i

⇒ "Random Number Generator"
(Zufallsgenerator)

$$I = \int_a^b dx f(x) \stackrel{a=0, b=1}{=} \int_0^1 dx f(x) \approx \frac{1}{M} \sum_{j=1}^M f(x_j)$$

mit $x_j \in [0,1]$
gleichförmige Verteilung

Setze hier fest:
 $\Delta x = \frac{1}{M}$

⇒ "simple sampling Monte Carlo"

Anwendung auf Ensemble-Mittelwert

$$\langle A \rangle = \frac{1}{Z} \int dx A(x) e^{-\beta H(x)}$$

äquidistant Gitter

$$\begin{aligned} &\Rightarrow \int dx \sum_{j=1}^M A(x_j) e^{-\beta H(x_j)} \\ &\quad \int dx \sum_{j=1}^M e^{-\beta H(x_j)} \\ &= \frac{\sum_{j=1}^M A(x_j) e^{-\beta H(x_j)}}{\sum_{j=1}^M e^{-\beta H(x_j)}} \end{aligned}$$

$\Delta x = \frac{1}{M}$
 $x_j = (x_j^1, \dots, x_j^d)$

jedes Gittergitter zufällig gewählt!

IV. 2.2. Importance Sampling

Problem bei Simple Sampling

Wahrsch. für das Auftreten einer Konfiguration

$$g(\underline{x}) = \frac{1}{Z} e^{-\beta H(\underline{x})} \quad \text{Kanon. Verteilung}$$

Phasenraumdicke
(Verteilungsfunktion;
für Mikrozustände)

⇒ energetisch ungünstige Zustände haben verschwindendes statist. Gewicht

Tafel:

gleichförmig verteilte Sitzstühle

sind ineffizient, da die Teilchen

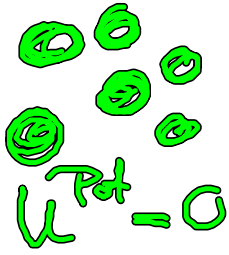
für die meisten Konfigurationen verschwinden!

Beispiel: Dichtes Fluid aus harten Kugeln



$$u_{HS}(r) = \begin{cases} \infty & , r < \sigma \\ 0 & , r \geq \sigma \end{cases}$$

Potentielle Energie



$$g(x) = 0!!$$



Jede Überlappungskonfiguration führt zu $g(x) = 0$

\Rightarrow nullifiziert

Löschungstrategie

Wähle Sitzstellen aus auf Basis ihrer "Wichtigkeit"

\Rightarrow "Importance Sampling"

Betrachte dazu wieder 1-dim Integral

$$I = \int_0^1 dx f(x)$$

$$= \int_0^1 dx \tilde{p}(x) \frac{f(x)}{\tilde{p}(x)}$$

hier $\tilde{p}(x)$
beliebig
(dort wo $f(x)$ ist)

Discretisierung $\approx \frac{1}{M} \sum_{j=1}^M \tilde{p}(x_j) \frac{f(x_j)}{\tilde{p}(x_j)}$

hier können die x_j noch regulär oder
uniform verteilt sein

Sehe die normierte Verteilungsfunktion
der Stichprobe an:

$$p(x_j) = \frac{\tilde{p}(x_j)}{\sum_{j=1}^M \tilde{p}(x_j)} = \frac{1}{M} \tilde{p}(x_j)$$

falls $\tilde{p} = 1$ gleichmäßig
verteilt

$$M = \sum_{j=1}^M 1 = M$$

Idee:

Man kann wie folgt ersetzen \leftarrow

$$\sum_{j=1}^M p(x_j) \dots \dots = \sum_{j=1}^{M'} \dots$$

wobei hier die Stich
stellen anhand der
normalen Verteilung
 $p(x)$ gezogen sind!

$$\begin{aligned} I &\approx \frac{1}{M} \sum_{j=1}^M \tilde{p}(x_j) \frac{f(x_j)}{\tilde{p}(x_j)} \\ &= \frac{\hat{M}}{M} \sum_{j=1}^{\hat{M}} p(x_j) \frac{f(x_j)}{\tilde{p}(x_j)} \\ &= \frac{\hat{M}}{M} \sum_{j=1}^{M'} \frac{f(x_j)}{\tilde{p}(x_j)} = \frac{1}{M} \sum_{j=1}^{M'} \frac{f(x_j)}{p(x_j)} \end{aligned}$$

(\hat{M}_p)

vgl.: vorher M

$$I \approx \frac{1}{M} \sum_{j=1}^M f(x_j)$$

Anwendung auf Ensemble-Mittelwert

$$\langle A \rangle = \frac{\sum_{j=1}^M A(x_j) e^{-\beta H(x_j)}}{\sum_{j=1}^M e^{-\beta H(x_j)}}$$

Simple Sampling

$$= \frac{\sum_{j=1}^M \frac{A(x_j) e^{-\beta H(x_j)}}{P(x_j)}}{\sum_{j=1}^M \frac{1}{P(x_j)} e^{-\beta H(x_j)}}$$

Importance Sampling

Typischerweise wählt man

$$P(x_j) = \frac{1}{Z} e^{-\beta H(x_j)} = S(x_j)$$

Erwartungswert

$$\langle A \rangle = \frac{\sum_{j=1}^M A(x_j) e^{-\beta H(x_j)}}{\sum_{j=1}^M e^{-\beta H(x_j)}} = \frac{\sum_{j=1}^M A(x_j)}{\sum_{j=1}^M 1}$$

Wichtig:
1/2 Wert
sich
kann

$$\sum_{j=1}^M 1 = M$$

bei Importance Sampling
bleibt das Ziel
von Satz 2.1
erhalten!

$$\Rightarrow \langle A \rangle = \frac{1}{M} \sum_{j=1}^M A(x_j)$$

Importance Sampling für Erwartungswert

Sitzstellen (Konfigurationen der Teilchen)
werden ausgewählt entsprechend dem kanon.
Verteilung!!

Frage:

Wie fühl man hyperbuce Sampling
praktisch durch??

Kurz - Antwort.

„Tendons Walk“ durch die
Konfigurationenraum

(Marka - Kette)