РАСПРОСТРАНЕНИЕ ЭНЕРГИИ ВДОЛЬ ЦЕПОЧКИ ЧАСТИЦ СО ВЗАИМОДЕЙСТВИЕМ, ОПИСЫВАЕМЫМ ПОТЕНЦИАЛОМ ЛЕННАРД-ДЖОНСА

The chain of particles with interactions described by the Lennard-Jones potential is considered. The interaction of the system with the environment is modeled by self-sustained oscillation systems located at the ends of the system. The temperature distribution along the chain, the energy flow and vibrational amplitudes of some particles are investigated.

Введение. Исследование поведения пизкоразмерных структур привлекает внимание в связи с наличием и широким распространением их реальных прототипов и позможностью их более детального исслелования по сравнению с трехмерными системами [1–3]. Исследование таких систем может дать важную информацию о микроскопических механизмах макроскопических тепловых процессов, протекающих в реальных телах [4].

Представляется важным исследовать попедение низкоразмерных систем в зависимости от характера межчастичных взаимодейстлий. Ранее было подробно исследовано повепение одномерной цепочки частиц, взаимолействующих между собой линейно [5,6] либо с учетом кубических нелинейностей [7]. Однако реальные межчастичные взаимодействия носят более сложный характер, и в случае неполярных частиц хорошим приближенисм является потенциал Леннард-Джонса. Пиже исследованы особенности поведения одномерной цепочки частиц, обусловленные гим типом взаимодействия.

1. Уравнения движения. Рассматривается система *n*+2 частиц одинаковой массы *m*, тергия взаимодействия которых задана потенциалом Леннард-Джонса:

$$\Phi(r) = \varepsilon \left[\left(\frac{\sigma}{r} \right)^{12} - 2 \left(\frac{\sigma}{r} \right)^{6} \right], \qquad (1)$$

где r – расстояние между частицами; є – глубина потенциальной ямы; σ – линейный нараметр потенциала, равный расстоянию между частицами в положении равновесия (рис. 1). Потенциальная энергия имеет минимум в точке, где сила взаимодействия между частицами обращается в нуль и осуществляется переход от отталкивания на малых расстояниях к менее интенсивному притяжению на больших расстояниях. Принятый здесь параметр σ в $\sqrt{2}$ раз отличается от обычно используемого [8], что позволяет упростить запись уравнений лвижения.



Рис. 1. Зависимость потенциальной энергии взаимодействия частиц от расстояния между ними в единицах о

Силу взаимодействия между телами определим как первую производную от потенциальной энергии по межчастичному расстоянию, взятую с противоположным знаком:

$$F(r) = -\Phi'(r) = 12 \frac{\varepsilon}{\sigma} \left[\left(\frac{\sigma}{r} \right)^{13} - \left(\frac{\sigma}{r} \right)^7 \right].$$
(2)

Расстояние между частицами можно представить в виде $r_{j,j+1} = \sigma + \Delta x_{j,j+1}$, где $\Delta x_{j,j+1} = x_{j+1} - x_j$ – взаимное смещение соседних тел; x_j – смещение *j*-того тела от его положения равновесия в системе. Тогла

$$F(r) = 12(\varepsilon/\sigma) \left(\left(1 + \Delta \overline{x}\right)^{-13} - \left(1 + \Delta \overline{x}\right)^{-7} \right), \quad (3)$$

где $\Delta \overline{x} = \Delta x / \sigma$ – смещение тел в безразмерных единицах, т. е. в единицах σ .

Учет взаимодействия системы с окружающей средой достигается введением в уравнения движения двух дополнительных членов, один из которых имитирует отрицательную вязкость (коэффициенты μ_1 и μ_n), а второй – силы сопротивления, кубические по скоростям (коэффициенты γ_1 и γ_n). В качестве обобщенных координат принимаются смещения тел от их положений равновесия. В рассматриваемой системе частиц выделены две подсистемы, которые участвуют в обмене энергией между системой и средой и являются своеобразными термостатами: первые десять и последние десять частиц системы подвержены действию упомянутых выше сил, зависящих от скоростей частиц. Сто частиц между ними представляют систему, поведение которой необходимо исследовать.

Полная система *n*=120 дифференциальных уравнений движения имеет вид

$$m\ddot{x}_{j} = \mu_{1}\dot{x}_{j} - \gamma_{1}\dot{x}_{j}^{3} + F(r_{j-1,j}) - F(r_{j,j+1}),$$

$$j = 1,...,10,$$

$$m\ddot{x}_{j} = F(r_{j-1,j}) - F(r_{j,j+1}), \quad j = 11,...,110,$$

$$m\ddot{x}_{j} = \mu_{n}\dot{x}_{j} - \gamma_{n}\dot{x}_{j}^{3} + F(r_{j-1,j}) - F(r_{j,j+1}),$$

$$j = 111,...,120.$$

Для перехода к безразмерному виду введем $\tau = \sigma \sqrt{m/\epsilon}$ как единицу времени и безразмерные параметры;

$$\alpha_1 = \mu_1 / \mu_n, \quad \alpha_3 = \sigma \mu_1 / \sqrt{\epsilon m},$$

$$\alpha_2 = \gamma_1 / \gamma_n, \quad \alpha_4 = \gamma_1 \sqrt{\epsilon} \quad \sigma / m^{3/2}.$$
(4)

Система уравнений приобретает вид

$$\begin{split} \ddot{x}_{j} &= \sigma \ \frac{\mu_{1}}{m} \sqrt{\frac{m}{\epsilon}} \ \dot{x}_{j} - \sigma \ \frac{\gamma_{1}}{m} \sqrt{\frac{\epsilon}{m}} \ \dot{x}_{j}^{3} + \\ &+ \frac{\tau^{2}}{m\sigma} F(r_{j-1,j}) - \frac{\tau^{2}}{m\sigma} F(r_{j,j+1}), \\ j &= 1, \dots, 10, \end{split}$$

$$\begin{split} \ddot{x}_{j} &= \frac{\tau^{2}}{m\sigma} F(r_{j-1,j}) - \frac{\tau^{2}}{m\sigma} F(r_{j+1,j}), \\ j &= 11, \dots, 100, \end{split}$$

$$\begin{split} \ddot{x}_{j} &= \sigma \frac{\mu_{n}}{m} \sqrt{\frac{m}{\epsilon}} \dot{x}_{j} - \sigma \frac{\gamma_{n}}{m} \sqrt{\frac{\epsilon}{m}} \frac{\sigma^{3}}{\sigma^{3}} \dot{x}_{j}^{3} + \\ &+ \frac{\tau^{2}}{m\sigma} F(r_{j-1,j}) - \frac{\tau^{2}}{m\sigma} F(r_{j,j+1}), \\ j &= 111, \dots, 120. \end{split}$$

Учитывая соотношения (2) и (4), получаем уравнения движения в безразмерной форме

$$\ddot{\bar{x}}_{j} = \alpha_{3}\dot{\bar{x}}_{j} - \alpha_{4}\dot{\bar{x}}_{j}^{3} + 12\left(\bar{r}_{j,j-1}^{-13} - \bar{r}_{j,j-1}^{-7}\right) - 12\left(\bar{r}_{j+1,j}^{-13} - \bar{r}_{j+1,j}^{-7}\right), \qquad j = 1,...,10,$$

$$\begin{split} \ddot{x}_{j} &= 12 \bigg(\overline{r}_{j, j-1}^{-13} - \overline{r}_{j, j-1}^{-7} \bigg) - \\ &- 12 \bigg(\overline{r}_{j+1, j}^{-13} - \overline{r}_{j+1, j}^{-7} \bigg), \qquad j = 2, \dots, n-1, \\ & \ddot{x}_{j} = \frac{\alpha_{3}}{\alpha_{1}} \dot{x}_{j} - \frac{\alpha_{4}}{\alpha_{2}} \dot{x}_{j}^{3} + 12 \bigg(\overline{r}_{j, j-1}^{-13} - \overline{r}_{j, j-1}^{-7} \bigg) - \\ &- 12 \bigg(\overline{r}_{j+1, j}^{-13} - \overline{r}_{j+1, j}^{-7} \bigg), \qquad j = 111, \dots, 120, \end{split}$$

где $\overline{r}_{j,j+1}$ безразмерное расстояние между *j*-той и (*j*+1)-той частицами.

Внутреннюю энергию системы определим как сумму ее кинетической и потенциальной энергий:

$$E = \sum_{j=1}^{n} \frac{1}{2} m \dot{x}_{j}^{2} + \sum_{j=1}^{n+1} \varepsilon \left[\left(\frac{\sigma}{r_{j, j-1}} \right)^{12} - 2 \left(\frac{\sigma}{r_{j, j-1}} \right)^{6} \right],$$

которая в безразмерной форме $\overline{E} = (\tau^2 / m\sigma^2)E$ приобретает вид

$$\overline{E} = \sum_{j=1}^{n} \frac{1}{2} \dot{x}_{j}^{2} + \sum_{j=1}^{n+1} \left[\left(\overline{r}_{j,j-1} \right)^{-12} - 2 \left(\overline{r}_{j,j-1} \right)^{-6} \right].$$

Запишем также выражения для мощностей диссипативных сил, действующих на первые и последние десять тел:

$$N_{1} = (\mu_{1}\dot{x}_{j} - \gamma_{1}\dot{x}_{j}^{3})\dot{x}_{j}, \qquad j = 1,...,10,$$
$$N_{n} = (\mu_{n}\dot{x}_{i} - \gamma_{n}\dot{x}_{j}^{3})\dot{x}_{i}, \qquad j = 111,...,120,$$

или с учетом соотношений (4) между параметрами в безразмерной форме получим

$$\overline{N}_1 = \alpha_4 \dot{\overline{x}}_1^2 - \alpha_3 \dot{\overline{x}}_1^4;$$
$$\overline{N}_n = \frac{\alpha_4}{\alpha_1} \dot{\overline{x}}_n^2 - \frac{\alpha_3}{\alpha_2} \dot{\overline{x}}_n^4.$$

Интегрирование уравнений движения выполнено в среде MatLab [9] по многошаговому алгоритму Адамса – Башворта – Мултона переменного порядка.

2. Результаты вычислений. На рис. 2 представлено распределение температуры вдоль цепочки в безразмерных единицах $\overline{T} = k_B T / \varepsilon$. Безразмерная температура представляется через среднеквадратичную ско-

рюсть движения частиц $k_B T = m < v^2 >$ $\Rightarrow \overline{T} = <\overline{v}^2 >$, усреднение выполняется по премени $<\overline{v}^2 > = \sum_{i=k_{d\bar{n}\bar{d}}}^k \overline{v}_i^2 / (k - k_{d\bar{n}\bar{d}} + 1)$, где \overline{v}_i

шачение скорости на *i*-том шаге интегрирования; k_{ycm} определяет шаг, система может рассматриваться как достигшая стационарного состояния; k – конечный шаг интегрирования.





Данное распределение характеризуется илличием температурного градиента. На рисунке четко выражены граничные эффекты, представляющие собой резкие колебания импературы вблизи границ цепочки. Вполне остественно, что поведение первых и последних десяти тел, подверженных действию неконсервативных сил, зависящих от скоростей исл, существенно отличается от поведения оспольных тел. Однако поведение примерно еще ассяти тел с обоих концов цепочки отражает поличие граничных эффектов.

Крайние тела, располагаясь друг от друга на значительном расстоянии (118 тел), все же проявляют высокую степень синхронизации, пингаясь почти в противофазе (рис. 3).

Оценка коэффициента теплопроводности при усреднении температуры на границах пистемы по десяти крайним телам из ста, не подвергающихся действию диссипативных сил, дает значение $k \approx 11.6$ Вт/(м· К), которое пикчительно меньше, чем в линейной цепоч-[7]. При расчете принимались параметры пистемы ($m = 6.7 \cdot 10^{-25}$ кг, $\sigma = 4.04 \cdot 10^{-10}$ м, $t = 1.66 \cdot 10^{-25}$ Дж), характерные для атомов аргона. Температура на левом конце при этом ривна 486,4 К, на правом – 367,5 К.



Рис. 3. Зависимость координаты от времени для первого, и последнего тел в единицах σ при $\alpha_1 = 1; \alpha_2 = 0.25; \alpha_3 = 1.05; \alpha_4 = 0.95$

При низких значениях температуры системы наблюдается еще более значительная синхронизация крайних тел. Каждое из них поочередно находится в состоянии лишь незначительных колебаний относительно медленно смещающегося положения, и по достижению последним некоторого значения происходит резкий переход к колебательному движению со значительно большей амплитудой (рис. 4). Распределение температуры в этом случае имеет вид параболы с максимумом, приходящимся на тела, расположенные по центру системы (рис. 5).

Изменение температуры при переходе от тела к телу происходит плавно, за исключением тел, расположенных вблизи границ, на которые оказывают определяющее воздействие диссипативные силы.







Рис. 5. Зависимость среднеквадратичной скорости движения тела от номера в системе при $\alpha_1 = 1; \ \alpha_2 = 0.25; \ \alpha_3 = 0.1; \ \alpha_4 = 10$

Анализ движения тел, расположенных на концах цепочки, показывает, что при увеличении температуры крайние тела колеблются относительно положений, смещенных в сторону увеличения эффективной длины цепочки (рис. 6). Наблюдаемый эффект соответствует явлению теплового расширения в макроскопических телах и теоретически объясняется асимметрией потенциала межчастичного взаимодействия (рис. 1).



Рис. 6. Зависимость координаты от времени для первого (серый) и последнего (черный) тел в единицах о при $\alpha_1 = 4$; $\alpha_2 = 0.25$; $\alpha_3 = 1$; $\alpha_4 = 1$

В начальный момент возбуждалась лишь первая частица (левый конец цепочки), а остальные находились в покое. На начальном этапе в поведении системы четко прослеживаются два периода, в течение которых возмущение достигает правого конца, а затем ограженная волна возвращается к левому концу. Прохождение волны по системе прослеживается и в дальнейшем, но возмущения в движении последнего тела постепенно затухают, и выход на стационарный режим требует до десяти указанных периодов.

Литература

1. Smontara F., Lasjaunas J. C., and Maynard R Phonon Poiseuille flow in quasi-one-dimensional single crystals // Phys. Rev. Lett. – 1996. Vol. 77. – P. 5397–5400.

2. Kim P., Shi L., Majumdar A., and McEuen P.L. Thermal transport measurements of individual multiwalled nanotubes // Phys. Rev. Lett. - 2001. – Vol. 87. Art, no. 215502.

3. Schwarzer D., Hanisch C., Kutne P., and Troe J. Vibrational energy transfer in highly excited bridged azulene-aryl compounds: Direct observation of energy flow through aliphatic chains and into the solvent // J. Phys. Chem. B. 2002. – Vol. 106. – P. 8019–8028.

4. Lepri S., Livi R., and Politi R. Thermal conduction in classical low-dimensional lattices // Phys. Reps. – 2003. – Vol. 377. – P. 1–80.

5. Вихренко В.С., Дубинин С.В. Стационарные состояния одномерной цепочки частиц при переносе энергии // Труды БГТУ. Сер. VI. Физ.-мат. науки и информ. – 2004. – Вып. XII. – С. 27–31.

6. Вихренко В.С., Дубинин С.В. Автома тический контроль и автоматизация производственных процессов / Материалы конфе ренции. – Мн.: БГТУ, 2003. – С. 363.

7. Вихренко В.С., Дубинин С.В. // Инж. физ. журнал. – 2005. – Т. 78, № 1. – С. 94 – 100.

8. Наркевич И.И., Волмянский Э.И., Лобко С.И. Физика для ВУЗов. Механика. Молеку лярная физика. – Мн.: Выш. шк., 1992.

9. Дьяконов В.П. MatLab: Учебный курс. СПб.: ПИТЕР, 2001.