

Metode numerice pentru ecuația Landau Lifshitz Gilbert

Sesiunea de comunicări științifice ale studenților, București, 13 mai 2011

Autori:

Alexandru CHIRIȚĂ, fac. Automatică și Calculatoare, gr. 312 AC, anul I

Iulia RĂDULESCU, fac. Automatică și Calculatoare, gr. 312 AC, anul I

Ing. Daniel DAN, fac. De Ing. Electrică, Masterat NANO, Anul II

Coordonatori științifici:

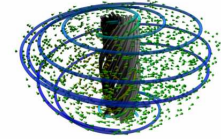
Conf. Dr. Ing. Gabriela CIUPRINA

Prof. Dr. Ing. Daniel IOAN



CUPRINS

- Precesia giromagnetică
- Formularea problemei
- Abordarea numerică
- Metoda Euler explicită
- Metoda Runge Kutta 4
- Bibliografie



I. Precesia giromagnetică

- Deducerea ecuației modelului giromagnetic continuu:

$$\boxed{\vec{\mu} = -\gamma \vec{L}} \quad (1)$$

$$\boxed{\frac{d\vec{L}}{dt} = \vec{\mu} \times \vec{H}} \quad (2) \Rightarrow \boxed{\frac{d\vec{\mu}}{dt} = -\gamma \vec{\mu} \times \vec{H}} \quad (3)$$

$$\gamma = \frac{g|e|\hbar}{2m_e} = 2,21 \cdot 10^5 \text{ m/A} \cdot \text{s} \quad (4)$$

$\vec{\mu}$ - momentul magnetic
 $\gamma > 0$ - constanta giromagnetică
 \vec{L} - momentul cinetic
 g - factorul Landé
 $e = 1,6 \cdot 10^{-19} \text{ C}$ - sarcina electronului

$$\boxed{\vec{M} = \vec{M}(\vec{r}) = \frac{\sum_j \vec{\mu}_j}{dV_{\vec{r}}}} \quad (5) \Rightarrow \boxed{\frac{1}{dV_{\vec{r}}} \frac{d \sum_j \vec{\mu}_j}{dt} = -\gamma \frac{\sum_j \vec{\mu}_j}{dV_{\vec{r}}} \times \vec{H}} \quad (6)$$

$$\boxed{\frac{d\vec{\mu}}{dt} = -\gamma \vec{\mu} \times \vec{H}} \quad (3)$$

$m_e = 9,1 \cdot 10^{-31} \text{ Kg}$ - masa electronului
 $c = 3 \cdot 10^8 \text{ m/s}$ - viteza luminii în vid
 \vec{H} - câmpul magnetic
 $dV_{\vec{r}}$ - unitatea de volum
 \vec{M} - magnetizația

Modelul continuu al precesiei giromagnetice:

$$\boxed{\frac{\partial \vec{M}}{\partial t} = -\gamma \vec{M} \times \vec{H}} \quad (7)$$

I. Precesia giromagnetică

Ecuatia Landau-Lifshitz Gilbert

$$\frac{\partial \bar{M}}{\partial t} = -\gamma \bar{M} \times \bar{H}_{ef}; \quad (8) \quad a) \quad \mu_0 M_s \bar{m} \times \bar{H}_{ef} = 0; \quad b) \quad \left. \frac{\partial \bar{m}}{\partial n} \right|_{\partial \Omega} = 0;$$

$$\bar{H}_{ef} = \frac{2}{\mu_0 M_s} \nabla (A \nabla \bar{m}) - \frac{1}{\mu_0 M_s} \frac{\partial f_{ani}}{\partial \bar{m}} + \bar{H}_m + \bar{H}_a. \quad (9)$$

$$\bar{H}_{ex} = \frac{2}{\mu_0 M_s} \nabla (A \nabla \bar{m}); \quad \bar{H}_{ani} = \frac{1}{\mu_0 M_s} \frac{\partial f_{ani}}{\partial \bar{m}}$$

$$\frac{\partial \bar{M}}{\partial t} = -\gamma \bar{M} \times \bar{H}_{ef} - \frac{\lambda}{M_s} \bar{M} \times (\bar{M} \times \bar{H}_{ef}). \quad (10)$$

$\lambda > 0$ - constantă fenomenologică (caracteristica de material).

γ - constanta giromagnetică.

\bar{M} - magnetizația.

\bar{H}_{ef} - câmpul magnetic efectiv.

n - normala la suprafața corpului

II. Formularea problemei

- Fie ecuația LLG ce descrie evoluția în timp a magnetizării într-un material feromagnetic de forma:

$$\frac{\partial \vec{m}}{\partial t} = \gamma M_s \vec{m} \times \vec{h}_{ef}(\vec{m}, t) + \gamma M_s \vec{m} \times (\vec{m} \times \vec{h}_{ef}(\vec{m}, t)), \quad (11)$$

$$\text{pe } \Omega \times (0, T); \quad \vec{m} = \vec{M} / M_s, \quad \vec{h}_{ef} = \vec{H}_{ef} / M_s$$

$$\vec{h}_{ef}(\vec{m}, t) = -\frac{\delta g}{\delta \vec{m}} = \vec{h}_{ex} + \vec{h}_m + \vec{h}_{an} + \vec{h}_a(t) \quad \text{- câmpul efectiv;}$$

$$\vec{h}_{ex} = \frac{A}{\mu_0 M_s^2} (\nabla^2 \vec{m}), \quad \text{- câmpul de schimb; } \quad \gamma \text{-ct. giromagnetica}$$

$$\vec{h}_m = -\frac{1}{4\pi} \nabla \int_{\Omega} \nabla' \left(\frac{1}{|\vec{r} - \vec{r}'|} \right) \cdot \vec{m}(\vec{r}') dV_{\vec{r}'}, \quad \text{câmpul magnetostatic}$$

$$\vec{h}_{an} = \frac{K_1}{\mu_0 M_s^2} \vec{e}_{an}(\vec{r}) (\vec{e}_{an}(\vec{r}) \cdot \vec{m}(\vec{r})), \quad \text{- câmpul de anizotropie}$$

A – constanta de schimb; K_1 – constanta de anizotropie;

K_1 – constanta de anizotropie uniaxială; \vec{e} – versorul axei ușoare;

III. Abordarea numerică pentru ecuația LLG unidimensională

- Fie ecuația LLG:

$$\frac{\partial \vec{m}}{\partial t} = \vec{m} \times \frac{\partial^2 \vec{m}}{\partial x^2} - \alpha \vec{m} \times \left(\vec{m} \times \frac{\partial^2 \vec{m}}{\partial x^2} \right), \quad \frac{\partial^2 \vec{m}}{\partial x^2} = \Delta \vec{m}. \quad (12)$$

- Unde $\vec{m}: \Omega \times (0, T) \rightarrow \square^3$ și

$$\Omega = [a, b] = [-1, 1], \quad T = 1.$$

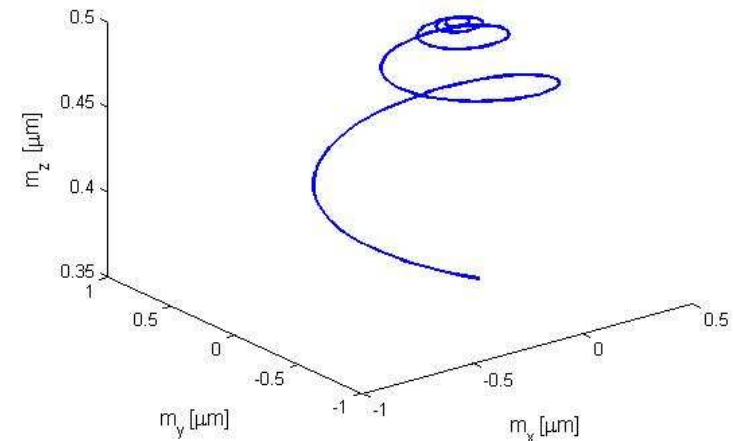
- Cu soluția analitică:

$$m_x = \frac{\sin \beta \cos[k \cdot x - \phi(x, t; \beta, k, \alpha)]}{d(t; \beta, k, \alpha)}, \quad \phi(x, t; \beta, k, \alpha) = \frac{1}{\alpha} \log \left(d + e^{k^2 \alpha t} \cos \beta \right),$$

$$m_y = \frac{\sin \beta \sin[k \cdot x - \phi(x, t; \beta, k, \alpha)]}{d(t; \beta, k, \alpha)}, \quad d(t; \beta, k, \alpha) = \sqrt{\sin^2 \beta + e^{k^2 \alpha t} \cos \beta},$$

$$m_z = \frac{\exp(k^2 \alpha \cdot t) \cos \beta}{d(t; \beta, k, \alpha)}, \quad k = l\pi, \quad l \in \square$$

Miscarea de precesie și atenuare a vectorului moment magnetic



IV. Abordare numerică. Metoda Euler explicită

- O schemă de tip Euler explicit se obține după discretizarea ecuației LLG:

$$\frac{\vec{m}_i^{j+1} - \vec{m}_i^j}{\Delta t} = \vec{m}_i^j \times \frac{\vec{m}_{i+1}^j - 2\vec{m}_i^j + \vec{m}_{i-1}^j}{(\Delta x)^2} - \alpha \vec{m}_i^j \times \left(\vec{m}_i^j \times \frac{\vec{m}_{i+1}^j - 2\vec{m}_i^j + \vec{m}_{i-1}^j}{(\Delta x)^2} \right) \quad (13)$$

- Notând $h = \Delta t / (\Delta x)^2$ discretizarea LLG devine:

$$m_{x,i}^{j+1} = m_{x,i}^j + hG_1(m_{x,i}^j, m_{y,i}^j, m_{z,i}^j, t_j)$$

$$G_1(m_{x,i}^j, m_{y,i}^j, m_{z,i}^j, t_j) = F_1 - \alpha(m_{y,i}^j F_3 - m_{z,i}^j F_2)$$

$$m_{y,i}^{j+1} = m_{y,i}^j + hG_2(m_{x,i}^j, m_{y,i}^j, m_{z,i}^j, t_j)$$

$$G_2(m_{x,i}^j, m_{y,i}^j, m_{z,i}^j, t_j) = F_2 - \alpha(m_{y,i}^j F_1 - m_{z,i}^j F_3)$$

$$m_{z,i}^{j+1} = m_{z,i}^j + hG_3(m_{x,i}^j, m_{y,i}^j, m_{z,i}^j, t_j)$$

$$G_3(m_{x,i}^j, m_{y,i}^j, m_{z,i}^j, t_j) = F_3 - \alpha(m_{y,i}^j F_2 - m_{z,i}^j F_1)$$

$$F_1(m_{y,i}^j, m_{z,i}^j, t_j) = m_{y,i}^j h_{z,i}^j - m_{z,i}^j h_{y,i}^j;$$

$$h_{x,i}^j = m_{x,i+1}^j - 2m_{x,i}^j + m_{x,i-1}^j;$$

$$F_2(m_{z,i}^j, m_{x,i}^j, t_j) = m_{z,i}^j h_{x,i}^j - m_{x,i}^j h_{z,i}^j;$$

$$h_{y,i}^j = m_{y,i+1}^j - 2m_{y,i}^j + m_{y,i-1}^j;$$

$$F_3(m_{y,i}^j, m_{z,i}^j, t_j) = m_{x,i}^j h_{y,i}^j - m_{y,i}^j h_{x,i}^j;$$

$$h_{z,i}^j = m_{z,i+1}^j - 2m_{z,i}^j + m_{z,i-1}^j.$$

V. Abordare numerică. Metoda Runge-Kutta de ordin 4 (RK4)

- Având aproximarea \vec{m}_j^i la timpul t_j , rezultă:

$$\vec{K}_1 = \vec{G}(\vec{m}_i^j, t_j), \quad \vec{m}_i^{j+1} = \vec{m}_i^j + \frac{h}{6} (\vec{K}_1 + 2\vec{K}_2 + 2\vec{K}_3 + \vec{K}_4) \quad (14)$$

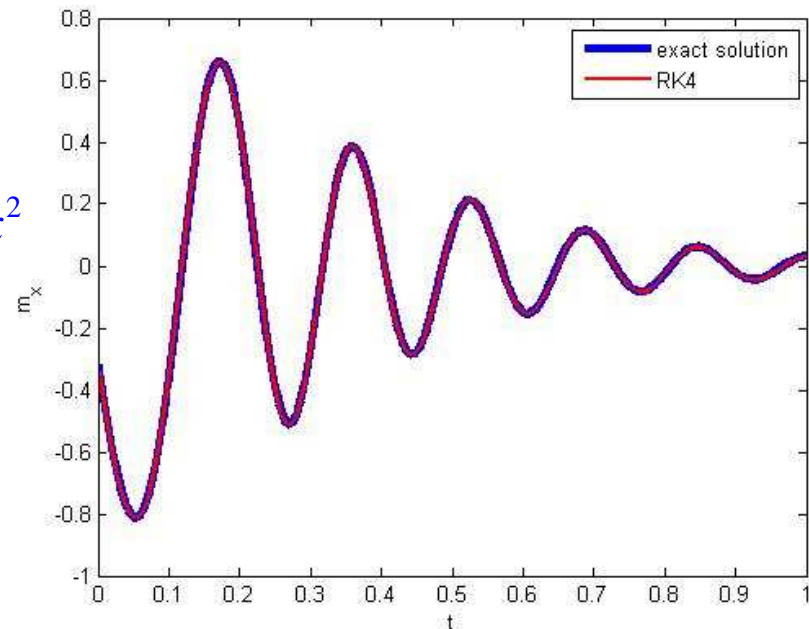
$$\vec{K}_2 = \vec{G}\left(\vec{m}_i^j + \frac{h}{2}\vec{K}_1, t_j + \frac{h}{2}\right), \quad \Delta x = 0.01$$

$$\vec{K}_3 = \vec{G}\left(\vec{m}_i^j + \frac{h}{2}\vec{K}_2, t_j + \frac{h}{2}\right), \quad \Delta t = 10^{-4}$$

$$\vec{K}_4 = \vec{G}(\vec{m}_i^j + h\vec{K}_3, t_j + h), \quad h = \Delta t / \Delta x^2$$

$$\vec{K}_n = [K_{n1}, K_{n2}, K_{n3}]^T, n = 1, 2, 3, 4.$$

Evoluția în timp a componentei m_x



V. Abordare numerică. Metoda Runge-Kutta de ordin 4 (RK4)

- În cele două grafice se arată evoluția în timp și spațiu a componentei m_x a vectorului \vec{m}

Fig. 2 – Soluția obținută cu RK4

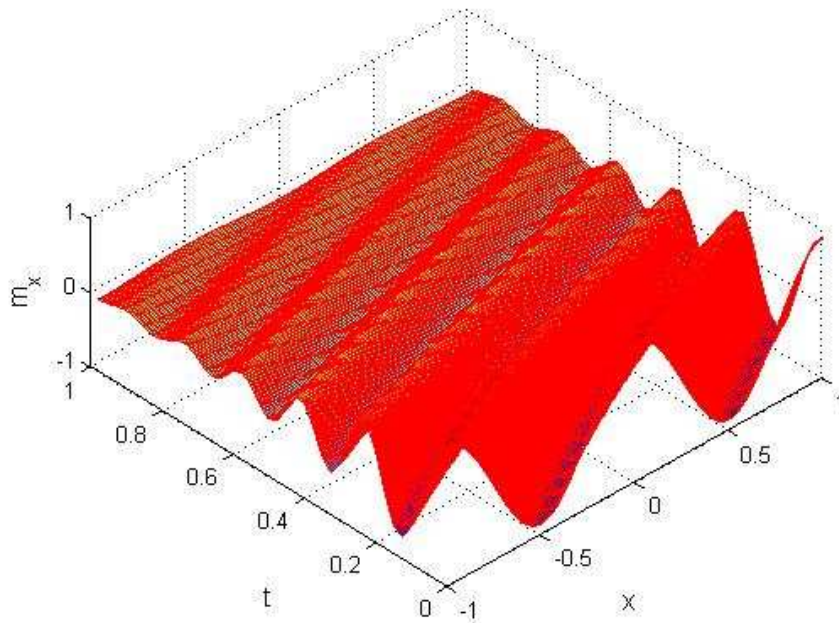
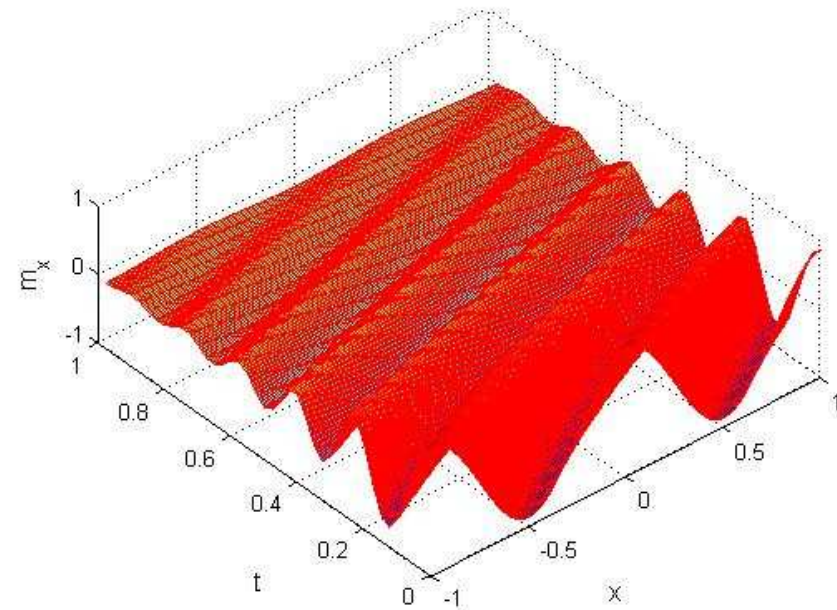


Fig. 3 – Soluția analitică





VI. Concluzii

- Schema în diferențe finite poate fi aplicată întregii ecuații LLG (adică și atunci când coeficientul de amortizare este diferit de zero) atunci când se necesită discretizarea ei.
- Din studiul efectuat reiese că metoda RK4 explicită poate fi utilizată pentru rezolvarea numerică a ecuației LLG și atunci când coeficientul de amortizare Gilbert este diferit de zero.
- Coeficientul Gilbert nu afectează stabilitatea metodei RK4 explicită.



Bibliografie

- [1] D. Dan, S. Malureanu, “Modelling of the magnetization process based on the Landau - Lifshitz - Gilbert equation”, ATEE, 2011, Bucharest.
- [2] F.Ciubotaru, A.stancu and L.Stoleriu,“LLG study of the precessional switching process in pulsed magnetic fields”, Journal of Optoelectronics and Advanced materials, vol.6, nr. 3, p.1017 – 1021, 2004.
- [3] W.F.B. Jr., Micromagnetics. Interscience Publishers, 1963.
- [4] M. d’Aquino, “Nonlinear magnetization dynamics in thin-films and nanoparticles”, Ph.D. dissertation, Facolta di Ingineria.



MULTUMESC!!!!!!!!!!!!!!!