

17. XII. 2012

1. Wprowadzenie do teorii Γ -zbieżności (Γ -convergence)

Def. (X, d) - przestrzeń metryczna, $F_n, F: X \rightarrow \bar{\mathbb{R}} = \mathbb{R} \cup \{\pm\infty\}$.

Mówimy, że $F_n \xrightarrow{\Gamma} F$ jeśli:

1. $\forall x_n \rightarrow x, F(x) \leq \liminf_{n \rightarrow \infty} F_n(x_n)$ [liminf inequality]

2. $\forall x \in X \exists x_n \rightarrow x F(x) \geq \limsup F_n(x_n)$ [limsup inequality]

Równoważenie

2'. $\forall x \in X \exists x_n \rightarrow x \lim F_n(x_n) = F(x)$ [recovery sequence]

Fakt: Niech $\{F_n\}$ będzie ciągiem stałym. $F_1 = F_2 = F_3 = \dots = F_n = \dots = F$

$F_n \xrightarrow{\Gamma} F \Leftrightarrow F$ jest półciągła z dołu

D-d:

" \Rightarrow " oczywiste

" \Leftarrow " 1. jest oczywiste

2. Gdy $x \in X$ bierzemy $x_n = x$ i wtedy $F_n(x_n) = F(x) \rightarrow F(x)$. \blacksquare

Przykład: Gamma zbieżność nie ma prawie nic wspólnego ze zbieżnością punktową.

Ale zanim

loc. jedn.

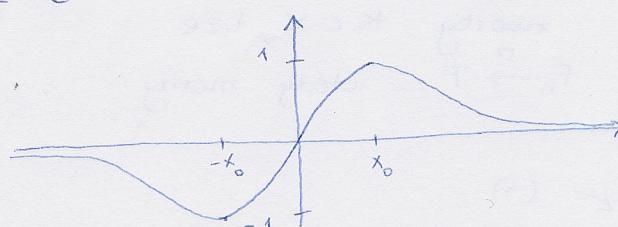
Fakt: Jeśli $F_n \xrightarrow{\Gamma} F$ oraz F jest półciągła z dołu, to

$F_n \xrightarrow{\Gamma} F$.

D-d: zadanie.

Powrót do przykładu (a) $F_n, F: \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$, $F_n(x) = F_1(nx)$,

$$F_1(x) = \sqrt{2} \times e^{-(2x^2-1)/2}$$



punktowo
 $F_n \rightarrow 0$

$F_n \xrightarrow{\Gamma} 0$
R1goły loc. jedn.

$$F_n \xrightarrow{\Gamma} \begin{cases} 0 & x \neq 0 \\ 1 & x = 0 \end{cases}$$

$$x_n = \frac{1}{n}(-x_0) \rightarrow 0$$

$$F_n(x_n) = F_1(-x_0) = -1 \rightarrow -1$$

Zad. Γ granica jest jednoznaczna

Przykład 1b:

$$\{-F_n\} \xrightarrow{\Gamma} F$$

$$\text{widzimy, że : } \Gamma \lim (\alpha F_n) \neq \alpha \Gamma \lim F_n$$

$$\Gamma \lim (F_n + G_n) \neq \Gamma \lim F_n + \Gamma \lim G_n$$

Fakt: Jeśli G jest ciągca, to $\Gamma \lim (F_n + G) = (\Gamma \lim F_n) + G$

Przykład: $F_n(x) = -\cos(nx)$, ten ciąg nie ma żadnego podcięgu zbiegającego punktowo.

$$\text{Natomiast } F_n \xrightarrow{\Gamma} -1$$

[liminf ineq.] oczywiste

$$[\text{recovery seq.}] \quad x \in \mathbb{R}, \quad x_n = \frac{\lceil nx/2\pi \rceil \cdot 2\pi}{n}, \quad F_n(x_n) = -1$$

Uwaga: Staba granica tego ciągu, to 0.

Przykład:

$$F_j(x) = (-1)^j \begin{cases} 0 & \text{jedli } x \notin \mathbb{Q} \text{ albo } x = \frac{k}{n}, \text{ gdzie } n \in \{1, \dots, j\} \\ -1 & \text{przeciwnie} \end{cases}$$

\uparrow $F_j \rightarrow 0$ punktowo, ale $\Gamma\text{-lim}$ nie istnieje w żadnym punkcie.

Twierdzenie: Zadzmy, że istnieje zbiór zwarty $K \subset X$, t.ż.

$$\forall \inf_n F_n = \inf_K F_n. \quad \text{Zadzmy, że } F_n \xrightarrow{\Gamma} F. \quad \text{Wtedy mamy:}$$

(i) F ma minimum w K

$\leftarrow (*)$

(ii) Jeli $x_n \in K$ i $|F_n(x_n) - \inf_x F_n| \rightarrow 0$ (approximate minimizers), to wtedy $x_n \rightarrow x$ (podcięg), $x \in \arg \min F$

(iii) $\forall x \in \arg \min F \quad \exists x_n \rightarrow x \text{ app. min. dla } F.$

Dowód: weźmy $\exists x_n \in K$ t.z.e. (*) , $x_n \rightarrow x \in K$ (podciąg)

$$F(x) \leq \liminf_{(i)} F_n(x_n) = \liminf_x (\inf F_n).$$

weźmy $y \in X$, weźmy recovery sequence $y_n \rightarrow y$

$$F_n(y_n) \rightarrow F(y)$$

Pokazaliśmy (i) i (ii). Teraz pokażemy (iii). Jeśli

weźmiemy $y = x$ w powszechniej nierówności:

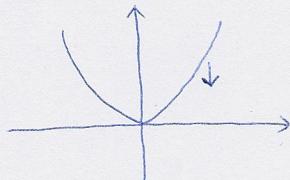
$$\lim (\inf F_n) = \inf F = \min F.$$

weźmy $y \in \operatorname{argmin} F$, $y_n \rightarrow y$ (recovery sequence):

$$F_n(y_n) \rightarrow F(y) \Rightarrow |F_n(y_n) - \inf F_n| \rightarrow 0, \text{ więc}$$

$\{y_n\}$ jest app. min. □

Uwaga - przykład: $F_n = \frac{1}{n} x^2$



$$F_n \xrightarrow{n} 0$$

$$\operatorname{arg} \min F_n = \{0\}$$

Przykłady:

I Homogenization: opis asymptotyczny problemów o coraz większej osiągacj.

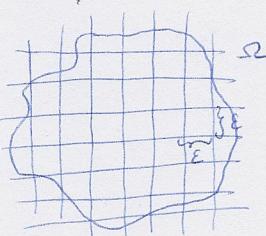
II Gradient theory of phase transitions: (dla płyta jednorodnych, izotermicznych w $\Omega \subset \mathbb{R}^n$ ogr.)

III Dimension reduction = teorie asymptotyczne płyt, płyt (plates, shells, rods, beams).

Ad I. Niech $a: \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}$ będzie funkcją 1-periodyczną, tzn

$$a(x+e_k) = a(x) \quad \forall k \in \{1, \dots, n\}$$

Rozważmy przedniotto wiele na obszarze $\Omega \subseteq \mathbb{R}^n$, zadane przez $a(\frac{x}{\varepsilon})$. Wtedy temperatura



$u_\varepsilon: \Omega \rightarrow \mathbb{R}$ rozwiązuje nast. problem:

$$\min \left\{ \int_{\Omega} a\left(\frac{x}{\varepsilon}\right) |\nabla u|^2 - 2 \int_{\Omega} f u dx, u|_{\partial \Omega} = 0 \right\}$$

$$F_\varepsilon(u) = \int_{\Omega} a\left(\frac{x}{\varepsilon}\right) |\nabla u|^2 - 2 \int_{\Omega} f u dx$$

Równania Eulera - Lagrange'a dla F_ε :

$$\begin{cases} -\sum_{i,j=1}^n \partial_i (\alpha(\frac{x}{\varepsilon}) \partial_j u) = f & \text{w } \Omega \\ u|_{\partial\Omega} = 0 \end{cases}$$

Okazuje się, że $u_\varepsilon \underset{\varepsilon \rightarrow 0}{\approx} u(x) + \varepsilon u_1(x \cdot \frac{x}{\varepsilon})$, gdzie funkcja u_1 jest rozwiązaniem

$$\min \left\{ F(u) = \int_{\Omega} \langle A \nabla u, \nabla u \rangle - 2 \int_{\Omega} fu ; u|_{\partial\Omega} = 0 \right\}$$

stała macierz
(homogenization coefficients)

$$F_\varepsilon \xrightarrow{\Gamma} F$$

Przykład: $n=1$, $\Omega \subseteq \mathbb{R}$, $\Omega = [0, 1]$, wtedy

$$A = \hat{a} = \left(\int_0^1 a(s) ds \right)^{-1} \text{ - harmonic mean}$$

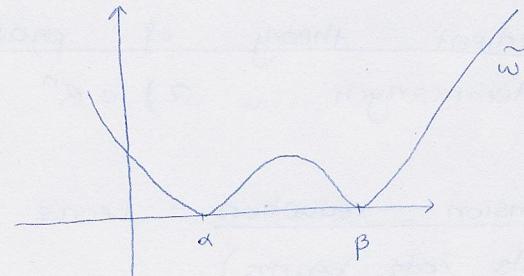
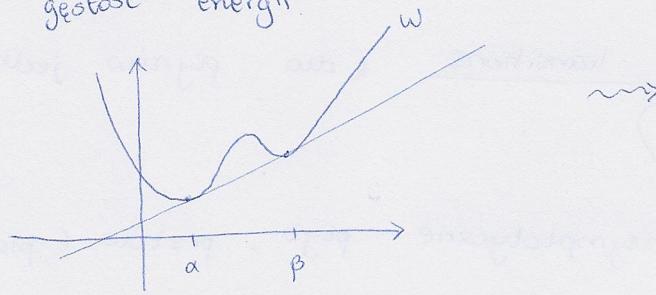
\hat{H}

$$\int_0^1 a(s) ds$$

Ad II. Rozważamy problem

$$\min \left\{ \int_{\Omega} w(u) , \int_{\Omega} u = c \right\}, \quad u: \Omega \rightarrow [0, 1] \quad \text{gęstość}$$

↑
gęstość energii



możemy $\tilde{w}(u) := w(u) + c_1 u + c_2$

$$\int \tilde{w}(u) = \int w(u) + \underbrace{c_1 c + c_2 \Omega}_{\text{const.}}$$

$$\min \left\{ \int_{\Omega} w(u) + \varepsilon^2 \int_{\Omega} |\nabla u|^2 , \int_{\Omega} u = c \right\}$$

$$\Leftrightarrow \min \left\{ \underbrace{\frac{1}{\varepsilon} \int_{\Omega} w(u) + \varepsilon \int_{\Omega} |\nabla u|^2}_{F_\varepsilon(u)}, \int_{\Omega} u = c \right\}$$

Okazuje się, że $u^\varepsilon \approx u(x) + u_1 \left(\frac{\text{dist}(x, s)}{\varepsilon} \right)$, gdzie $\arg\min F_\varepsilon$

$$u : \Omega \rightarrow [\alpha, \beta], \quad S = \partial \Omega = \alpha \gamma$$

Także $F_\varepsilon \xrightarrow{\Gamma} F$, gdzie

$$F(u) = \inf \{ \varepsilon u = \alpha \gamma, \Omega \}, \quad u : \Omega \rightarrow [\alpha, \beta], \quad \int_{\Omega} u = C$$

Ad III: $E^\varepsilon(u^\varepsilon) = \frac{1}{\varepsilon} \int_{\Omega} W(\nabla u^\varepsilon)$

$$\Omega_\varepsilon = \Omega \times (-\frac{\varepsilon}{2}, \frac{\varepsilon}{2}) \subseteq \mathbb{R}^3$$

$$u_\varepsilon : \Omega_\varepsilon \rightarrow \mathbb{R}^3, \quad u_\varepsilon \in W^{1,2}$$

$W : \mathbb{R}^{3 \times 3} \rightarrow \mathbb{R}_+ \cup \{\infty\}$ funkcja gęstości energii elastycznej

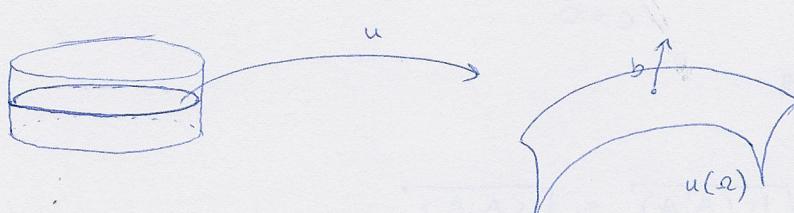
Problem: $\inf \{ \varepsilon E^\varepsilon(u^\varepsilon) : u^\varepsilon \in W^{1,2}(\Omega_\varepsilon, \mathbb{R}^3), u^\varepsilon|_{\partial\Omega \times (-\frac{\varepsilon}{2}, \frac{\varepsilon}{2})} = \varphi \} = \psi$

Reparametryzacja: $u \in W^{1,2}(\Omega_1, \mathbb{R}^3), \quad \Omega_1 = \Omega \times (-\frac{1}{2}, \frac{1}{2})$
 $u(x_1, x_2, x_3) = u_\varepsilon(x_1, x_2, \varepsilon x_3)$

$$F_\varepsilon(u) = \int_{\Omega_1} W([\partial_1 u, \partial_2 u, \frac{1}{\varepsilon} \partial_3 u]) = E_\varepsilon(u^\varepsilon)$$

Chcemy $\min \{ F_\varepsilon(u) : u|_{\partial\Omega \times (-\frac{1}{2}, \frac{1}{2})} = \varphi(x_1, x_2) \} = \psi(x_1, x_2)$

Okazuje się, że $\arg\min F_\varepsilon \approx u^\varepsilon \approx u(x_1, x_2) + \underbrace{\varepsilon x_3 b(x_1, x_2)}_{\in \mathbb{R}^3}$ [cosserat vector],



gdzie $u = \arg\min F, \quad F \xleftarrow{\Gamma} F_\varepsilon$

$$F(u) = \int_{\Omega} \tilde{W}(\nabla u) d(x_1, x_2).$$

Derivation of flexural model from 3d linear elasticity:

$S \subset \mathbb{R}^2$ otwarty, gładki, jednogłowy

$$S^h = S \times \left(-\frac{h}{2}, \frac{h}{2}\right) = \{(x_1^h, x_3^h) : x_1^h \in S, |x_3^h| < \frac{h}{2}\} \subset \mathbb{R}^3$$

$$E^h(v^h) = \frac{1}{h} \int_{S^h} |\operatorname{sym} \nabla v^h|^2 \quad \forall v^h \in W^{1,2}(S^h, \mathbb{R}^3)$$

$$v^h = u^h - \text{id}$$

↑ displacement ↓ deformation

$$Q_3(\operatorname{sym} \nabla v^h)$$

↑ forma kwadratowa

$$F^h(v^h) = E^h(v^h) - \frac{1}{h} \int_{S^h} f^h v^h$$

$$\Omega \subset \mathbb{R}^3$$

reference configuration

$$u: \Omega \rightarrow \mathbb{R}^3$$

↖ odkształcenie

$$E(u) = \int_{\Omega} W(\nabla u) \quad \text{-energia elastyczna}$$

wato elastyczne,
o stałej temp.,
jednorodne

$$F(u) = E(u) - \int_{\Omega} \langle f, (u - \text{id}) \rangle$$

en. zack.

$$W: \mathbb{R}^{3 \times 3} \rightarrow \mathbb{R}_+ \cup \{+\infty\}$$

gestosc energii elastycznej

(i) objectivity (frame invariance)

$$\forall F \in \mathbb{R}^{3 \times 3} \quad \forall Q \in \text{SO}(3) \quad W(F) = W(QF)$$

(ii) Normalization

$$W(\text{id}) = W(Q) = 0 \quad \forall Q \in \text{SO}(3)$$

(iii) $\forall F \quad W(F) = +\infty$ (nie moze zgniatac w punkt
 $F, \det F \leq 0$ i zmieniaj orientacji)

(iii)' $\det F \rightarrow 0$, $W(F) \rightarrow +\infty$

(iv) $W(F) \geq c \cdot \text{dist}^2(F, \text{SO}(3))$

$$c > 0$$

$$\text{dist}(F, \text{SO}(3)) = \min_{Q \in \text{SO}(3)} \|F - Q\|$$

$$\langle A : B \rangle = \text{tr}(A^T B), \|A\| = \sqrt{\text{tr}(A^T A)} = \sqrt{\langle A : A \rangle}$$

Tw: $\text{dist}^2(F, \text{SO}(3))$ nie jest quasi-convex, rank-1-convex

$$E(u) \approx \int_{\Omega} \text{dist}^2(\nabla u, \text{SO}(3))$$

$$\text{Fakt: } \Delta \quad T_{\text{Id}} \text{ so}(n) = \{ A \in \mathbb{R}^{n \times n} : A^T = -A \}$$

$$u \approx \text{Id} + v$$

$$\nabla u \approx \text{Id} + \nabla v$$

$$\text{dist}^2(\nabla u, \text{so}(3)) \approx \text{dist}^2(\nabla u, \text{Id} + \text{so}(3)) = \text{dist}^2(\nabla v, \text{so}(3)) = \|\text{sym} \nabla v\|^2$$

$$\text{so}(n) \perp \text{sym}(n)$$

→ duchego to jest liniowa teoria elastyczności

$$\text{dist}^2(\nabla u, \text{so}(3)) \sim [(\nabla u)^T \nabla u - \text{Id}]^2$$

$$\nabla u = R \sqrt{\nabla u^T \nabla u}$$

$$\begin{aligned} \text{dist}^2(\nabla u, \text{so}(3)) &= \text{dist}^2(\sqrt{(\nabla u)^T \nabla u} - \text{Id}) \\ &\stackrel{\parallel}{=} \sqrt{\text{Id} + (\nabla u^T \nabla u - \text{Id})} \\ &\stackrel{\parallel}{=} \text{Id} + \frac{1}{2} (\nabla u^T \nabla u - \text{Id}) \end{aligned} \quad \begin{aligned} &\approx \text{dist}^2(\frac{1}{2} (\nabla u)^T \nabla u - \text{Id}, \text{so}(3)) \\ &\approx \text{dist}^2(\text{sym} \nabla v, \text{so}(3)) \\ &\stackrel{\parallel}{=} \|\text{sym} \nabla v\|^2 \end{aligned}$$

$$u = \text{Id} + v$$

$$\begin{aligned} (\nabla u)^T \nabla u - \text{Id} &= (\text{Id} + \nabla v)^T (\text{Id} + \nabla v) - \text{Id} = (\nabla v)^T + \nabla v + (\nabla v)^T \nabla v = \\ &= 2 \text{sym} \nabla v + (\nabla v)^T \nabla v \end{aligned}$$

małe

Lemat: Niech $f^h = h^3 f$, gdzie $f \in L^2(S, \mathbb{R}^3)$,

$$\text{wtedy } \inf_{\substack{V \\ C}} \{ J^h(v^n), v^n \in W^{1,2}(S^h, \mathbb{R}^3) \} \leq 0 \quad (J^h = F^h)$$

Ponadto jeśli $|J^h(v^n) - \inf J^h| \rightarrow 0$, to wtedy $E^h(v^n) \leq C$.