

СЕМИНАР 9

Примеры вариационных задач II.

Напомним некоторые основные определения и обозначения объектов и величин, встречающихся в вариационных задачах. Мы будем рассматривать различные пространства \mathcal{A} вещественнозначных функций и отображения $\Phi : \mathcal{A} \rightarrow \mathbb{R}$ этих пространств в вещественные числа. Такие отображения Φ называются вещественными функционалами.

Пусть $y_0(x)$ — некоторая функция из области определения функционала Φ . Любую другую функцию $y(x)$ из области определения Φ можно представить в виде

$$y(x) = y_0(x) + \delta y(x).$$

Разность $\delta y(x) = y(x) - y_0(x)$ называется *вариацией* аргумента функционала в “точке” $y_0(x)$. Как правило, функциональное пространство \mathcal{A} является аффинным пространством (например, \mathcal{A} — подмножество функций $\mathcal{A} \subset C^k[a, b]$ с фиксированными граничными значениями на одном или обоих концах $y(a) = \alpha$, $y(b) = \beta$), тогда вариация аргумента $\delta y(x)$ — элемент соответствующего линейного пространства. В этом случае можно определить понятие *вариации* (дифференциала) функционала Φ .

Определение. Зафиксируем функцию $y_0(x) \in \mathcal{A}$. Для любой другой функции $y_0(x) + \delta y(x) \in \mathcal{A}$ назовем разность

$$\Delta\Phi = \Phi[y_0(x) + \delta y(x)] - \Phi[y_0(x)]$$

приращением функционала в точке $y_0(x)$ отвечающим вариации аргумента $\delta y(x)$.

Если приращение $\Delta\Phi$ можно представить в виде

$$\Delta\Phi = \delta\Phi_{y_0}[\delta y(x)] + \phi_{y_0}[\delta y(x)],$$

где $\delta\Phi_{y_0}[\delta y(x)]$ — *линейный* функционал от $\delta y(x)$, а функционал $\phi_{y_0}[\delta y(x)]$ удовлетворяет требованию

$$\lim_{\|\delta y\| \rightarrow 0} \frac{\phi_{y_0}[\delta y(x)]}{\|\delta y(x)\|} = 0, \quad (1)$$

то функционал Φ называется *дифференцируемым* в точке $y_0(x)$, а линейная часть приращения $\delta\Phi$ называется *дифференциалом* или *вариацией* функционала Φ в точке $y_0(x)$. Здесь $\|\delta y(x)\|$ — норма на линейном пространстве вариаций $\delta y(x)$.

В полной аналогии с анализом функций вводятся понятия (локального) минимума и максимума функционала Φ .

Определение. Функционал $\Phi : \mathcal{A} \rightarrow \mathbb{R}$ имеет в точке $y_0(x) \in \mathcal{A}$ локальный максимум (минимум) если существует окрестность $U_{y_0} \subset \mathcal{A}$ (в смысле метрики, индуцированной нормой в линейном пространстве вариаций) такая, что для $\forall y(x) \in U_{y_0}$ выполнено неравенство $\Phi[y(x)] < \Phi[y_0(x)]$ (соответственно, $\Phi[y(x)] > \Phi[y_0(x)]$).

Если функционал Φ дифференцируем в некоторой окрестности U_{y_0} , то необходимым условием локального экстремума (максимума или минимума) в точке $y_0(x)$ является обращение в нуль дифференциала $\delta\Phi_{y_0}[\delta y(x)] = 0$ на *любой* (достаточно малой) вариации

$\delta y(x)$. Этот факт служит основным техническим инструментом для поиска возможных точек экстремума (экстремалей) функционала Φ .

Проиллюстрируем все эти понятия, а также поиск экстремали, на простом примере.

Пример 1. Рассмотрим подмножество $\mathcal{A} \subset C^2[0, 1]$ дважды непрерывно дифференцируемых вещественных функций на отрезке $[0, 1] \subset \mathbb{R}$ вещественной прямой с фиксированным значением на правом конце отрезка $y(1) = 3/2, \forall y(x) \in \mathcal{A}$. Значение $y(0)$ может быть любым.

Рассмотрим следующий функционал на пространстве \mathcal{A} :

$$\Phi[y(x)] = y^2(0) + \int_0^1 (6xy(x) + (y'(x))^2) dx,$$

где символ $y'(x)$ означает первую производную от функции $y(x)$.

Данный функционал дифференцируем в любой точке $y(x) \in \mathcal{A}$. Действительно, найдем приращение в произвольной фиксированной точке $y(x)$, отвечающее вариации аргумента $\delta y(x)$ $\Delta\Phi = \Phi[y + \delta y] - \Phi[y]$:

$$\begin{aligned} \Delta\Phi &= 2y(0)\delta y(0) + (\delta y(0))^2 + \int_0^1 (6x\delta y + 2y'\delta y' + 2(\delta y')^2) dx = \\ &= \underbrace{2y(0)\delta y(0) + \int_0^1 (6x\delta y + 2y'\delta y') dx}_{\phi_y[\delta y]}, \end{aligned}$$

где во второй строчке мы выделили линейную по вариации δy часть приращения $\Delta\Phi$ — это и есть дифференциал $\delta\Phi_y[\delta y(x)]$ данного функционала в точке $y(x)$, а оставшаяся часть

$$\phi_y[\delta y(x)] = (\delta y(0))^2 + 2 \int_0^1 (\delta y')^2 dx$$

очевидно удовлетворяет условию малости (1) по отношению к норме

$$\|\delta y(x)\| = \sup_{x \in [0,1]} (|\delta y(x)| + |\delta y'(x)| + |\delta y''(x)|).$$

Таким образом, мы доказали, что функционал Φ всюду дифференцируем на множестве \mathcal{A} и нашли его дифференциал в произвольной точке $y(x)$. Преобразуем выражение для дифференциала $\delta\Phi_y[\delta y(x)]$, проинтегрировав по частям последнее слагаемое под интегралом, чтобы избавиться от производной у вариации $\delta y(x)$. При этом учтем, что у функций из нашего пространства \mathcal{A} фиксировано значение в точке $x = 1$, поэтому $\delta y(1) = 0$:

$$\begin{aligned} \delta\Phi_y[\delta y(x)] &= 2y(0)\delta y(0) + \int_0^1 (6x\delta y + 2y'\delta y') dx = \\ &= 2y(0)\delta y(0) + 2y'(x)\delta y(x) \Big|_0^1 + \int_0^1 (6x - 2y'')\delta y dx \\ &= 2(y(0) - y'(0))\delta y(0) + \int_0^1 (6x - 2y'')\delta y dx. \end{aligned}$$

Таким образом, экстремаль функционала Φ , на которой дифференциал обращается в нуль при любой вариации $\delta y(x)$, является решением следующей *краевой задачи*:

$$y''(x) - 3x = 0, \quad y(0) = y'(0), \quad y(1) = 3/2.$$

Общее решение дифференциального уравнения находится элементарно:

$$y(x) = \frac{x^3}{2} + C_1x + C_2,$$

учет граничных значений фиксирует произвольные константы и мы получаем окончательный ответ:

$$y(x) = \frac{x^3 + x + 1}{2}.$$

Отметим еще раз, что хотя функции из пространства \mathcal{A} зафиксированы только на одной границе отрезка $[0, 1]$, мы, тем не менее, получаем недостающее граничное условие из требования обращения в нуль дифференциала $\delta\Phi_y$ при любых вариациях $\delta y(x)$.

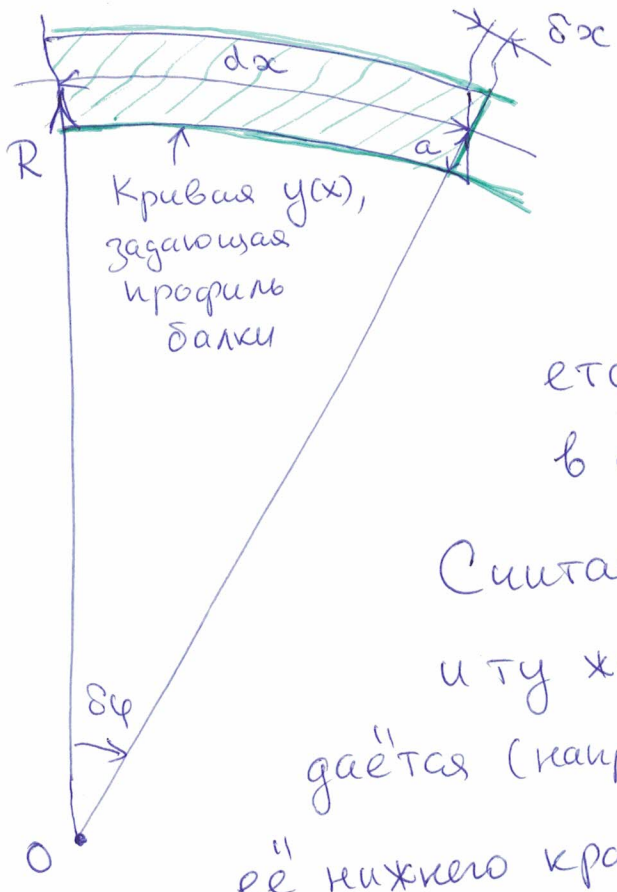
Примеры вариационных задач

Вариационная задача со старшими производными.

Задача о прогибе балки

Рассмотрим балку в однородном поле тяжести. Изначально она лежала горизонтально, опираясь на козлы, но под действием силы тяжести прогнулась вниз. Считаем, что прогиб незначителен, и в балке возникают силы упругой деформации изгиба, компенсирующие действие силы тяжести. Это задача из статики. Кинетической энергии у балки нет, поэтому принцип наименьшего действия утверждает, что балка примет конфигурацию, в которой её потенциальная энергия имеет экстремум. Этот экстремум будет минимумом (в задачах статики устойчивому положению равновесия всегда соответствует минимум потенциальной энергии). А у действия этот экстремум будет максимумом ($\delta = -U$), что ещё раз подчёркивает, что в принципе наименьшего действия мы интересуемся любыми экстремалами, не выделяя, минимумом или максимумом.

Итак, оценим в 1-м приближении потенциальную энергию балки.



Рассмотрим небольшой отрезок балки длиной dx (см. Рис.). Под действием

силы тяжести балка искривляется. R - радиус кривизны балки в окрестности ее отрезка dx .

Считаем, что балка везде имеет одну и ту же толщину a , ее профиль задается (например) кривой $y(x)$ - высотой ее нижнего края.

Кусок балки dx виден из центра O касательной к кривой окружности под углом $\delta\varphi$:

$$dx = R \delta\varphi$$

Под действием силы тяжести правой, висевший край куска балки снизу сжимается, а сверху растягивается на величину $\delta x = a \delta\varphi$ (см. Рис)

Относительная деформация слоя балки

$$\Delta = \frac{\delta x}{dx} = \frac{a}{R} \sim R^{-1}$$

Энергия упругой деформации куска балки единичной длины (т.е. линейная плотность энергии деформации)

$$U_{упр} = \frac{k \Delta^2}{2} \sim R^{-2}, \text{ где}$$

k - коэфф. упругости, зависящий от материала балки.

Из анализа выполним формулу кривизны
кривой $y(x)$:

$$R^{-1}(x) = \frac{y''(x)}{(1+y'(x)^2)^{3/2}} \cong y''(x) \text{ в первом}$$

приближении, когда $y'(x) \ll 1$.

Получаем, что энергия упругой деформации куска
балки dx

$$\delta U_{\text{упр}}(x) \cong \frac{\alpha}{2} (y''(x))^2 dx,$$

где α — коэффициент, зависящий от толщины балки и
от материала, из которого она сделана.

Энергия этого же куска в поле тяжести

$$\delta U_{\text{тяж}}(x) = \rho g y(x) dx,$$

где ρg — линейная плотность балки.

Предполагая балку однородной, мы считаем, что ρ
и α — константы, не зависящие от x .

Функционал потенциальной энергии балки имеет

вид:
$$U[y(x)] = \int_{x_1}^{x_2} \left(\frac{\alpha y''^2}{2} + \rho g y \right) dx \quad (1)$$

С точностью до переозначений $x \mapsto t$, $y(x) \mapsto q(t)$
это функционал действия $S[q(t)]$ (1) из лекции 7.

Его экстремаль является решением уравнения (3) (стр. 3.
лекции 7). В данном случае это:

$$y'''' + \frac{\rho g}{x} = 0$$

(4) (2)

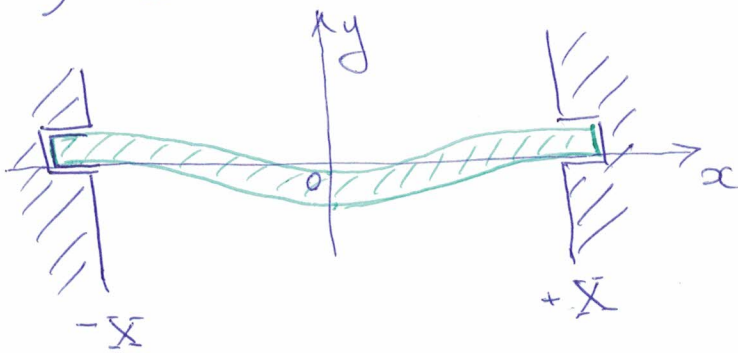
Его общее решение:

$$y(x) = -\frac{\rho g}{x} \frac{1}{4!} x^4 + P_3(x), \quad (3)$$

где $P_3(x)$ произвольный многочлен 3-й степени по x .

Форма балки определяется тем, что происходит с её концами.

а) Балка — межэтажное перекрытие



Концы балки горизонтально вбетонированы в стены.

Выбирая систему отсчёта так, что левый/правый концы балки имеют координату $-X/+X$ по оси Ox и O по оси Oy , имеем граничные условия

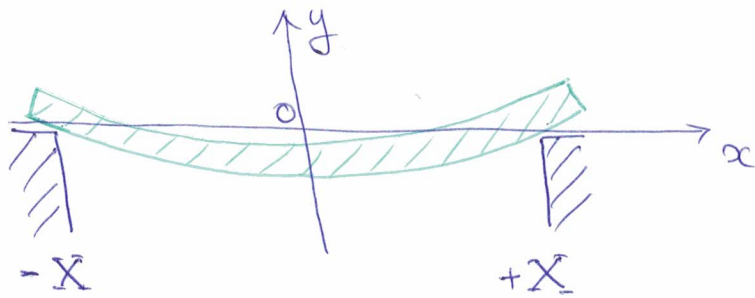
$$y(\pm X) = 0, \quad y'(\pm X) = 0 \quad (4a)$$

Это граничные условия типа (4a) у Лемуса 7 (см стр 3)

Многочлен 4-й степени по x , у которого при $x = \pm X$ имеются нули 2-го порядка, это

$$y(x) = -\frac{\rho g}{4! x} (x - X)^2 (x + X)^2 \quad (5)$$

8) Балка — мостик



Концы балки свободно
лежат на двух опорах (5)

Опять выберем систему отсчёта, где края

балки имеют координаты $\pm X$ по оси Ox , и 0 по оси Oy (мы на самом деле учитываем таким образом симметрию задачи: $y(x)$ будет чёткой функцией x)

$$\boxed{y(\pm X) = 0, \quad y'(\pm X) = 0} \quad \begin{array}{l} \text{— наклон} \\ \text{концов} \\ \text{процентов} \end{array} \quad (6a)$$

Это граничные условия типа (4b1) (см. лекцию 7, стр 3)

Недостающие 2 граничных условия даются формулой (4b2) / лекция 7, стр 4 /:

$$\frac{\partial}{\partial y''} \left(\frac{x y''^2}{2} + \rho g y \right) \Big|_{x=\pm X} = x y'' \Big|_{x=\pm X} = 0 \quad (6b)$$

Удовлетворяющую этим условиям чёткую функцию x^2 , записывающуюся при $x = \pm X$, легко определить,

выбрав Ansatz:

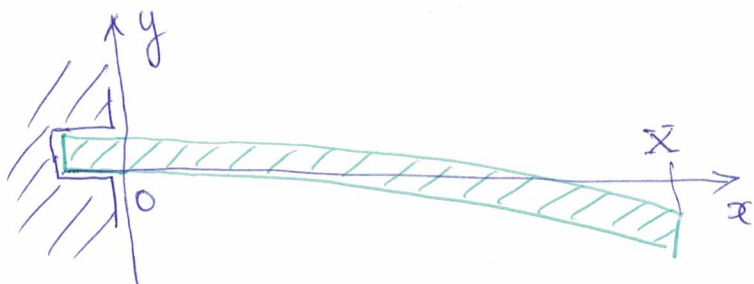
$$\boxed{y(x) = -\frac{\rho g}{4! x} (x^2 - X^2)(x^2 - A)} \quad \begin{array}{l} \text{параметр} \\ \downarrow \end{array} \quad (7)$$

Оказывается, $y''(\pm X) = 0$ при

$$\boxed{A = 5X^2}$$

в) Балка - баллон

(6)



Один конец балки вбетонирован горизонтально в стену, другой свободно висит.

В этом случае выберем началом координат вбетонированный конец балки. Имеем граничные условия

$$\boxed{y(0) = y'(0) = 0, \quad y(x), y'(x) \neq 0} \quad (8a)$$

На левом конце это условия, как в варианте а), на правом конце - полная свобода

$\forall \delta y'(X)$ - как в (4b2) Лекции 7 (стр 4)

$$\frac{\partial}{\partial y''} \left(\frac{x y''^2}{2} + \rho g y \right) \Big|_{x=X} = 0 \Leftrightarrow \boxed{y''(X) = 0} \quad (8b)$$

$\forall \delta y(X)$ - как в (4c2) Лекции 7 (стр 4)

$$\left(\frac{\partial}{\partial y'} - \frac{d}{dx} \frac{\partial}{\partial y''} \right) \left(\frac{x y''^2}{2} + \rho g y \right) \Big|_{x=X} = 0 \Leftrightarrow \boxed{y'''(X) = 0} \quad (8c)$$

Выбирая в качестве Ansatz полином, имеющий корень 2-го порядка при $x=0$

$$\boxed{y(x) = -\frac{\rho g}{4! x} x^2 (x^2 - Ax + B)}$$

не трудно проверить, что $y''(X) = y'''(X) = 0$ для

$$\boxed{A = 4X, \quad B = 6X^2} \quad (9)$$