

УДК 517.9

НАСИРОВ М.А.

О МЕТОДЕ ОПТИМИЗАЦИИ ФОРМ УПРУГИХ ТЕЛ

Задачи со свободной границей часто возникают в очень простых физических явлениях. Рассмотрим, например, упругое деформируемое тело, занимающее область $\Omega \subset R^n$ и ограниченное достаточно гладкой поверхностью Γ . Кроме этого, предположим, что Ω ограниченная область. Обозначим через \mathcal{M} все такие множества $\Omega \subset R^n$. Под действием внешних поверхностных нагрузок и объемных сил тело деформируется. Напряженно-деформированное состояние тела описывается уравнением теории упругости. Предполагая выполненными условия статики и считая деформации малыми, запишем основные уравнения [1]:

$$\begin{aligned} \Delta U(x) &= \varphi(x), \quad x \in \Omega \\ \frac{\partial U(s)}{\partial \nu(s)} &= Z(s), \quad s \in \Gamma \end{aligned} \quad (1)$$

Здесь $\varphi(x)$, $Z(x)$ - заданные непрерывные функции, в R^n , а вектор $\nu(s) = (\nu_1, \dots, \nu_n)$ - внешняя единичная нормаль к поверхности Γ в точке $s = (s_1, \dots, s_n)$,

$$\frac{\partial U(s)}{\partial \nu(s)} = \sum_{i=1}^n U_{s_i} \cos(\nu_{s_i}, s_i)$$

Пусть дана функция $f(x, U(x), \nabla U(x))$ удовлетворяющая следующим условиям:

- $f(x, U(x), \nabla U(x))$ - непрерывная дифференцируемая по всем аргументам функция;
- $f(x, U, \nabla U)$ - сильно выпуклая функция.

Требуется найти такое множество $\Omega \in \mathcal{M}$ чтобы функционал

$$J(\Omega, U) = \int_{\Omega} f(x, U(x), \nabla U(x)) dx \quad (2)$$

достигал своего минимума.

Известно, что уравнение (1) при любых заданных $\Omega \in \mathcal{M}$ имеет единственное решение $U = U_{\Omega}(x)$ [4].

Определение. Мы скажем, что (Ω^*, U_{Ω^*}) оптимальное решение задачи (1)-(2), если функционал (2) достигнет своего минимума в множестве $\Omega^* \in \mathcal{M}$ на соответствующем решении U_{Ω^*} уравнения (1).

Далее мы предположим, что задача (1)-(2) имеет единственное решение.

Рассмотрим следующую задачу типа Стефана

$$\begin{aligned} \frac{\partial W(x,t)}{\partial t} &= \Delta W(x,t) - \varphi(x), \quad x \in \Omega(t), t > 0 \\ \frac{\partial W(s,t)}{\partial \nu(s)t} &= Z(s), \quad s \in \Gamma(s,t), t > 0 \\ W(x,0) &= U(x), \quad x \in \Omega(0) \\ \dot{\Gamma}(s,t) &= -f(s, W(s,t), \nabla W(s,t)), \quad s \in \Gamma(s,t), t > 0 \\ \Gamma(0) &= \Gamma_0 \end{aligned} \quad (3)$$

Здесь $\Omega(t)$ для каждой фиксированной $t > 0$ принадлежит множеству \mathcal{M} , $\Gamma(s,t)$ - ее граница, $\varphi(x)$, $Z(x)$ - функции в задаче (1), $U(x)$ решение задачи (1) в области $\Omega(t)$, а $\dot{\Gamma}(s,t)$ - определяются следующим образом:

$$\dot{\Gamma}_s(t) = \lim_{\Delta t \rightarrow 0} \frac{\|\Gamma(t + \Delta t) \cap (s + \alpha \nu(s)) - s\|}{\Delta t}, \quad s \in \Gamma(t)$$

$-\infty < \alpha < +\infty$

Обозначим через Γ_0 границу области $\Omega(0) \in \mathcal{M}$. Выпуклая область $\Omega(0) \in \mathcal{M}$ удовлетворяет следующему уравнению

$$\Omega(0) \cap \{x \in R^n: f(x, W(x,0), \nabla W(x,0)) < 0\} \neq \emptyset$$

Теорема. Предположим, что условия а), б) удовлетворяются. Тогда при $t \rightarrow \infty$ справедливы следующие утверждения:

- 1) $\|W(x,t) - U^*(x)\| = 0$
- 2) Ω^* - выпуклое множество.

Теперь ознакомимся с алгоритмом численного решения задачи (3)-(4).

- а) Нахождение области $\Omega(0)$ при $t = 0$.

Сначала взяв произвольную точку $a = (a_1, \dots, a_n)$ для достаточно малого числа $r > 0$ рассмотрим шар

$$(x_1 - a_1)^2 + (x_2 - a_2)^2 + \dots + (x_n - a_n)^2 \leq r^2$$

В этом шаре находим $\nu(s)$ и вычисляем решение задачи (1). Если в этой области имеется такая внутренняя точка $x = (x_1, \dots, x_n)$, что удовлетворяется отношение

$$f(x, U(x), \nabla U(x)) < 0$$

то данный шар можно взять в качестве области $\Omega(0)$ в противном случае повторим эту процедуру, увеличив число r . В силу доказанной леммы и при условии б) существование конечного r гарантировано.

- б) В области $\Omega(t)$ определяют решение задачи (3) и вычисляют функции $W(x,t)$, $\nabla W(x,t)$.

в) Если для произвольной $x \in \partial \Omega(t)$ и заданном $\varepsilon > 0$ удовлетворяется неравенство

$$|f(x, W(x, t), \nabla W(x, t))| < \varepsilon$$

то $\Omega(t)$ является решением задачи (1)-(2). В противном случае переходим к следующему пункту.

г) Для каждой $s \in \partial \Omega(t)$ находим такое $\nabla t > 0$, что после замены

$$t^* = t + \Delta t$$

$$s^* = s - \Delta t \quad f(s, W(s, t), \Delta W(s, t)) \vee(s)$$

функция f сохраняет свой знак.

д) Далее область $\Omega(t)$ заменяется новой областью границей s^* , находятся единичные нормали к поверхности $\Gamma^*(t) = s^*$ и переходят в пункт б).

Литература

- [1]. Баничук Н.В. *Введение в оптимизацию конструкций*. М., 1986.
- [2]. Гельфану И.М., Фомин С.В. *Вариационное исчисление*. М., 1961.
- [3]. Насиров М.А., Пашаев А.Б., Сабзиев Э.Н. *О методе асимптотического выбора оптимальной области*. Изв. АН Аз.Р МТГ, №1-2, 1994, стр.
- [4]. Фридман А. *Уравнения с частными производными параболического типа*. М., 1968.

Nasırov M.Ə. ELASTİKİ CİSMLƏRİN FORMASININ OPTİMALLAŞDIRILMASININ BİR METODU

Elastiki deformasiya olunan cismə baxılır. Qoyulmuş məsələnin müəyyən Stefan tipli məsələyə yığıldığı göstərilir və həmin məsələ üçün ədədi həli algoritmi verilir.

Nasırov M.A. THE METHOD OF THE OPTIMIZATION OF THE FORM OF THE ELASTIC SOLID

It is considered the problem of the optimization of the construction. The given problem comes to finding an asymptotic of some Stephan type problem and for that problem given numeral solved algorithm.