

МОНОТОННЫЕ ОТОБРАЖЕНИЯ И ТЕЧЕНИЯ ВЯЗКИХ СРЕД

В. С. Климов

Аннотация: Устанавливается разрешимость краевых задач, описывающих стационарные и периодические течения вязкопластических сред. В случае стационарных течений исследуется вопрос о сходимости метода Галёркина. Для задачи о периодических течениях доказывается вариант второй теоремы Боголюбова.

Ключевые слова: многозначные отображения, векторное поле, девиатор скоростей деформаций, стационарные и периодические течения.

Доказывается разрешимость краевых задач, описывающих стационарные и периодические течения вязких сред [1]. Отличительной особенностью изучаемой модели является многозначность связи динамических и кинематических характеристик движения. Исследуется вопрос о сходимости метода Галёркина; для задачи о периодических течениях приводится вариант второй теоремы Боголюбова.

Значительную роль в работе играют идеи и методы теории монотонных операторов, в первую очередь понятие вращения (степени) многозначного отображения. В ряде интересных для приложений случаев доказывается совпадение топологических характеристик многозначных отображений монотонного типа и специальным образом конструируемых однозначных вполне непрерывных векторных полей.

Ниже $\|x; X\|$ — норма элемента x в B -пространстве X ; X^* — сопряженное к X пространство; (x, x^*) — значение функционала $x^* \in X^*$ на элементе $x \in X$; $\sigma(X, X^*)$, $\sigma(X^*, X)$ — слабые топологии на X и X^* , порождаемые формой (\cdot, \cdot) ; $\mathfrak{B}_X = \{x \in X, \|x; X\| \leq 1\}$ — единичный шар в пространстве X ; $Cv(X)$ — совокупность непустых выпуклых замкнутых подмножеств B -пространства X ; $\Gamma(X)$ — множество конечномерных подпространств пространства X ; $\theta_X(M_1, M_2)$ — уклонение множества $M_1 \subset X$ от множества $M_2 \subset X$:

$$\theta_X(M_1, M_2) = \sup_{x_1 \in M_1} \inf_{x_2 \in M_2} \|x_1 - x_2; X\|;$$

$N(X)$ — топология в X , порождаемая нормой $\|\cdot; X\|$; $L^p(\Omega, X)$ ($1 \leq p \leq \infty$) — пространство измеримых по Лебегу — Бохнеру на множестве $\Omega \subset \mathbb{R}^k$ функций со значениями в B -пространстве X , норма в $L^p(\Omega, X)$ определяется стандартным образом [2, с. 154]. Как обычно, совпадающие п. в. относительно k -мерной лебеговой меры mes_k функции отождествляются; $C(J, X)$ — пространство непрерывных на отрезке $J \subset \mathbb{R}$ функций со значениями в X ; $C_w(J, X)$ — пространство слабо непрерывных на J функций со значениями в X . Определяющая топологию в $C_w(J, X)$ система полунорм задается равенством

$$\|y\|_l = \max\{|l(y(t))|, t \in J\}, \quad l \in X^*;$$

$X_1 \times X_2$ — прямое произведение B -пространств X_1 и X_2 . Если X_1, X_2 вложены в отделимое топологическое пространство X_0 , то с X_1, X_2 связаны B -пространства $X_1 + X_2, X_1 \cap X_2$ [2, с. 22–24]. Все B -пространства рассматриваются над полем \mathbb{R} действительных чисел; \mathbb{R}^k — k -мерное евклидово пространство; $x \cdot y = x_1y_1 + \dots + x_ky_k$ — скалярное произведение векторов $x = (x_1, \dots, x_k), y = (y_1, \dots, y_k)$ из \mathbb{R}^k .

M -отображение (многозначное отображение) \mathcal{F} множества \mathcal{D}_1 в множество \mathcal{D}_2 — это оператор, сопоставляющий каждой точке v из \mathcal{D}_1 непустое множество $\mathcal{F}(v) \subset \mathcal{D}_2$, называемое образом точки v ; $\mathcal{F}(M) = \bigcup \mathcal{F}(v)$ ($v \in M$) — область значений m -отображения \mathcal{F} на множестве $M \subset \mathcal{D}_1$. Если образы m -отображения $\mathcal{F} : \mathcal{D}_1 \rightarrow \mathcal{D}_2$ (\mathcal{D}_2 — подмножество B -пространства Y) принадлежат $\text{Cv}(Y)$, то будем записывать это следующим образом: $\mathcal{F} : \mathcal{D}_1 \rightarrow \text{Cv}(Y)$. M -отображение $\mathcal{F} : X \rightarrow Y$ (X, Y — банаховы пространства) назовем: 1) *ограниченным*, если для каждого ограниченного множества $M \subset X$ область значений $\mathcal{F}(M)$ есть ограниченное подмножество Y ; 2) *замкнутым*, если его график

$$\text{Gr } \mathcal{F} = \{(x; y), x \in X, y \in \mathcal{F}(x)\}$$

есть замкнутое подмножество прямого произведения $X \times Y$. M -отображение $\mathcal{A} : X \rightarrow X^*$ *монотонно*, если

$$(u - v, u^* - v^*) \geq 0 \quad \forall (u; u^*), (v; v^*) \in \text{Gr } \mathcal{A};$$

строго монотонно, если

$$(u - v, u^* - v^*) > 0 \quad \forall (u; u^*), (v; v^*) \in \text{Gr } \mathcal{A}, u \neq v.$$

Через $\mathbb{M}_p(X)$ ($1 < p < \infty$) обозначается совокупность замкнутых строго монотонных m -отображений $\mathcal{A} : X \rightarrow \text{Cv}(X^*)$, удовлетворяющих условию $0 \in \mathcal{A}(0)$ и неравенствам

$$\begin{aligned} \varkappa_1 \|x\|^p - \varkappa_0 &\leq (x, x^*), \quad \|x^*\|^q \leq \varkappa_2 \|x\|^p + \varkappa_0, \\ (x; x^*) \in \text{Gr } \mathcal{A}, \quad \varkappa_i > 0 \quad (i = 0, 1, 2), \quad \frac{1}{p} + \frac{1}{q} &= 1, \end{aligned}$$

константы \varkappa_i могут быть различными для различных отображений \mathcal{A} . Оператор тождественного преобразования обозначается символом I . В работе используется терминология, принятая в теории вполне непрерывных многозначных отображений (см., например, [3, 4]).

§ 1. Многозначные отображения монотонного типа

1.1. Пусть V — рефлексивное сепарабельное B -пространство с нормой $\|\cdot\|$, V^* — сопряженное к нему с нормой $\|\cdot\|_*$. Обозначим через $S(V)$ совокупность ограниченных m -отображений $\mathcal{F} : V \rightarrow \text{Cv}(V^*)$, удовлетворяющих условию: для произвольной последовательности $(v_n, v_n^*) \in \text{Gr } \mathcal{F}$, обладающей свойствами

$$v_n \rightarrow v \text{ в } \sigma(V, V^*), \quad v_n^* \rightarrow v^* \text{ в } \sigma(V^*, V), \quad \overline{\lim}_{n \rightarrow \infty} (v_n, v_n^*) \leq (v, v^*), \quad (1)$$

выполняются соотношения

$$v^* \in \mathcal{F}(v), \quad v_n \rightarrow v \text{ в } N(V). \quad (2)$$

Близкие классы однозначных отображений рассматривались в [5–8]. Примеры m -отображений класса $S(V)$ можно найти в [9–13]. Остановимся на играющем в последующем важную роль многозначном операторе суперпозиции.

Пусть E — конечномерное евклидово пространство, Ω — измеримое подмножество \mathbb{R}^k , $0 < \text{mes}_k \Omega < \infty$, $1 < p < \infty$. Отображение a класса $\mathbb{M}_p(E)$ порождает m -отображение $\mathcal{A}_0 : L^p(\Omega, E) \rightarrow L^q(\Omega, E)$, сопоставляющее функции y из $L^p(\Omega, E)$ множество измеримых сечений отображения $x \rightarrow a(y(x))$ ($x \in \Omega$). Несложно проверить включение $\mathcal{A}_0(y) \in \text{Cv}(L^q(\Omega, E)) \forall y \in L^p(\Omega, E)$.

Предложение 1. Пусть $a \in \mathbb{M}_p(E)$. Тогда порождаемое a m -отображение $\mathcal{A}_0 : L^p(\Omega, E) \rightarrow L^q(\Omega, E)$ принадлежит классу $S(L^p(\Omega, E)) \cap \mathbb{M}_p(L^p(\Omega, E))$.

Предложение 1 вытекает из результатов [12, 13].

Элемент v из V назовем *особой точкой* m -отображения \mathcal{F} класса $S(V)$, если $0 \in \mathcal{F}(v)$. Отображение \mathcal{F} невырожденно на множестве $\mathcal{M} \subset V$, если \mathcal{M} не содержит особых точек. Пересечение множества особых точек m -отображения класса $S(V)$ с любым ограниченным замкнутым подмножеством пространства V есть компакт в пространстве V .

Для m -отображения класса $S(V)$ можно ввести понятие вращения (степени). Опишем схему введения этого понятия, отсылая за деталями к работам [6–11].

Пусть E — конечномерное подпространство V ($E \in \Gamma(V)$), j_E — оператор вложения E в V , $j_E^* : V^* \rightarrow E^*$ — сопряженный к нему. m -отображению \mathcal{F} класса $S(V)$ можно сопоставить полунепрерывное сверху m -отображение $\mathcal{F}_E = j_E^* \mathcal{F} j_E : E \rightarrow \text{Cv}(E^*)$. Если ω — ограниченная область в пространстве V и m -отображение \mathcal{F} невырожденно на $\partial\omega$, то существует такое пространство $E_0 \in \Gamma(V)$, что для любого $E \supset E_0$, $E \in \Gamma(V)$, поле \mathcal{F}_E невырожденно на $E \cap \partial\omega$ и вращения $\gamma(\mathcal{F}_E, E \cap \omega)$ многозначного векторного поля [3, 4] \mathcal{F}_E на $E \cap \partial\omega$ одинаково для всех таких пространств E . Число $\gamma(\mathcal{F}_E, E \cap \omega)$ обозначают через $\gamma(\mathcal{F}, \omega)$ и называют *вращением поля \mathcal{F} (степенью отображения \mathcal{F})* на границе $\partial\omega$ области ω .

Один из способов нахождения подходящего пространства E_0 основан на аппроксимациях Галёркина. Последовательность $E_n \in \Gamma(V)$ ($n = 1, 2, \dots$) назовем *исчерпывающей* пространство V , если $E_n \subset E_{n+1}$ и объединение всех пространств E_n всюду плотно в V . В качестве E_0 можно взять, например, пространство E_n ($n \gg 1$). В частности,

$$\gamma(\mathcal{F}, \omega) = \gamma(\mathcal{F}_{E_n}, E_n \cap \omega)$$

при $n \geq n_0 \gg 1$; иногда $\gamma(\mathcal{F}, \omega)$ называют *аппроксимативным вращением* поля \mathcal{F} .

Указанная выше целочисленная характеристика m -отображений класса $S(V)$ гомотопически инвариантна, аддитивна и обладает свойствами:

- 1) если $(v - v_0, v^*) \geq 0$ ($v \in \partial\omega, v^* \in \mathcal{F}(v)$) для некоторого v_0 из ω и $0 \notin \mathcal{F}(\partial\omega)$, то $\gamma(\mathcal{F}, \omega) = 1$ (свойство нормировки);
- 2) если $\gamma(\mathcal{F}, \omega) \neq 0$, то область ω содержит особую точку отображения \mathcal{F} (принцип ненулевого вращения).

Если v_0 — изолированная особая точка поля \mathcal{F} класса $S(V)$, то вращение поля \mathcal{F} на границах шаров $v_0 + \rho \mathfrak{B}_V$ достаточно малых радиусов $\rho > 0$ одинаково. Оно называется *индексом особой точки v_0* поля \mathcal{F} и обозначается символом $\text{ind}(v_0, \mathcal{F})$. Вопрос о вычислении индекса $\text{ind}(v_0, \mathcal{F})$ изучался многими авторами [3–14]. Наиболее простым представляется случай, когда $\mathcal{F} : V \rightarrow V^*$ — однозначное дифференцируемое по Фреше в точке v_0 отображение и уравнение $\mathcal{F}'(v_0)v = 0$ имеет только нулевое решение; в этой ситуации (при некоторых

дополнительных ограничениях [7, 8, 14]) $|\text{ind}(v_0, F)| = 1$. Ряд результатов о вычислении индекса установлен в случае потенциального или однородного поля \mathcal{F} [7–11].

Если множество всех особых точек поля \mathcal{F} ограничено, то вращение поля \mathcal{F} на границах шаров $R\mathfrak{B}_V$ достаточно больших радиусов R постоянно. Оно обозначается символом $\text{ind}(\infty, \mathcal{F})$ и называется *индексом* на ∞ поля \mathcal{F} . Если поле \mathcal{F} невырожденно на V , то $\text{ind}(\infty, \mathcal{F}) = 0$. Для удовлетворяющего условию острого угла

$$(v, v^*) > 0 \quad (\|v\| \geq R, v^* \in F(v)) \quad (3)$$

поля \mathcal{F} класса $S(V)$ имеем $\text{ind}(\infty, \mathcal{F}) = 1$. Условие (3) влечет разрешимость включения $0 \in \mathcal{F}(v)$. Если при этом отображение \mathcal{F} строго монотонно, то решение единственно.

Вращение векторного поля играет важную роль при исследовании сходимости метода Галёркина. Пусть E_n — исчерпывающая V последовательность конечномерных пространств, $j_n : E_n \rightarrow V$ — оператор вложения, $j_n^* : V^* \rightarrow E_n^*$ — сопряженный к нему. Заменяем включение

$$0 \in \mathcal{F}(v) \quad (4)$$

конечномерным включением

$$0 \in j_n^* \mathcal{F}(j_n v), \quad (5)$$

под решением которого понимается элемент v_n пространства E_n . Это означает существование элемента v_n^* из $\mathcal{F}(v_n)$, удовлетворяющего соотношению моментов

$$(w, v_n^*) = 0 \quad \forall w \in E_n. \quad (6)$$

Обозначим через \mathcal{U} множество решений включения (4), через \mathcal{U}_n — множество решений включения (5). Таким образом, $\mathcal{U}_n \subset E_n \subset V$ ($n = 1, 2, \dots$).

Теорема 1. Пусть ω — ограниченная область в пространстве V , $\mathcal{U} \cap \partial\omega = \emptyset$ и $\gamma(\mathcal{F}, \omega) \neq 0$. Тогда

- 1) $\mathcal{U} \cap \omega \neq \emptyset$;
- 2) $\mathcal{U}_n \cap \omega \neq \emptyset$ при достаточно больших n ;
- 3) $\theta_V(\mathcal{U}_n \cap \omega, \mathcal{U} \cap \omega) \rightarrow 0$ при $n \rightarrow \infty$.

ДОКАЗАТЕЛЬСТВО. По условию $\gamma(\mathcal{F}, \omega) \neq 0$. Так как

$$\gamma(\mathcal{F}, \omega) = \gamma(j_n^* \mathcal{F} j_n, E_n \cap \omega) \quad \text{при } n \geq n_0 \gg 1,$$

то $\gamma(j_n^* \mathcal{F} j_n, E_n \cap \omega) \neq 0$ при $n \geq n_0$. В силу принципа ненулевого вращения

$$\mathcal{U} \cap \omega \neq \emptyset, \quad \mathcal{U}_n \cap \omega \neq \emptyset \quad \text{при } n \geq n_0.$$

Фиксируем $\varepsilon > 0$ и положим

$$\mathbb{N}(\varepsilon) = \{n \in \mathbb{N}, \theta_V(\mathcal{U}_n \cap \omega, \mathcal{U} \cap \omega) > \varepsilon\}.$$

Если множество $\mathbb{N}(\varepsilon)$ бесконечно, то, производя перенумерацию, можно считать, что $\mathbb{N}(\varepsilon) = \mathbb{N}$. Фиксируем v_n из $\mathcal{U}_n \cap \omega$ так, что

$$\theta_V(v_n, \mathcal{U} \cap \omega) > \varepsilon \quad (n = 1, 2, \dots).$$

Ввиду рефлексивности пространства V можно считать последовательность v_n слабо сходящейся к элементу v . Поскольку $v_n \in \mathcal{U}_n$, найдется элемент v_n^* из

$\mathcal{F}(v_n)$, для которого справедливо соотношение (6). Без ограничения общности можно считать последовательность v_n^* слабо сходящейся; из (6) следует, что $v_n^* \rightarrow 0$ в $\sigma(V^*, V)$. Последовательности v_n, v_n^* обладают свойствами (1) с $v^* = 0$, поэтому $0 \in \mathcal{F}(v)$, $v_n \rightarrow v$ в $N(V)$. Так как $0 \in \mathcal{F}(v)$, то $v \in \mathcal{U} \cap \omega$, в частности,

$$\theta_V(v_n, \mathcal{U} \cap \omega) \leq \|v_n - v\| = o(1).$$

Это противоречит предположению $\theta_V(v_n, \mathcal{U} \cap \omega) > \varepsilon$. Теорема доказана.

Следствие. Если в условиях теоремы 1 включение (4) имеет единственное в области ω решение v_0 , то при больших n включение (5) также имеет решение v_n и $v_n \rightarrow v_0$ в $N(V)$ (сильная сходимости метода Галёркина).

1.2. В некоторых случаях ашпроксимативное вращение $\gamma(\mathcal{F}, \omega)$ сводится к вращению специальным образом конструируемого однозначного вполне непрерывного векторного поля. В этом пункте рассматривается м-отображение $\mathcal{F} : V \rightarrow \text{Cv}(V^*)$, представимое в виде

$$\mathcal{F}(v) = \mathcal{D}(v, v) - \mathcal{K}(v), \tag{7}$$

где $\mathcal{K} : V \rightarrow V^*$ — однозначное вполне непрерывное отображение, а $\mathcal{D} : V \times V \rightarrow \text{Cv}(V^*)$ — ограниченное м-отображение, обладающее следующими свойствами.

I. Если

$$u_n, v_n \in V, g_n \in \mathcal{D}(u_n, v_n), u_n \rightarrow u \text{ и } v_n \rightarrow v \text{ в } \sigma(V, V^*),$$

$$g_n \rightarrow g \text{ в } \sigma(V^*, V), \overline{\lim}_{n \rightarrow \infty} (v_n, g_n) \leq (v, g),$$

то

$$v_n \rightarrow v \text{ в } N(V), g \in \mathcal{D}(u, v).$$

II. Отображение \mathcal{D} строго монотонно по второму аргументу и

$$(v, v^*) \geq \eta(\|v\|)\|v\| \quad (v^* \in \mathcal{D}(u, v)), \tag{8}$$

где $\eta : \mathbb{R}_+ \rightarrow \mathbb{R}$ — не зависящая от u возрастающая неограниченная функция.

Нетрудно проверить, что отображение $\mathcal{F} : V \rightarrow \text{Cv}(V^*)$ принадлежит классу $S(V)$. При любых u из V и z из V^* отображение $\mathcal{F}_1(v) = \mathcal{D}(u, v) - z$ принадлежит классу $S(V)$ строго монотонно и удовлетворяет условию острого угла (3), более точно $(v, v^*) > 0$ ($\|v\| \geq R, v^* \in \mathcal{F}_1(v)$), константа R зависит лишь от $\|z\|_*$ и функции η из оценки (8). Поэтому существует и единственная особая точка отображения \mathcal{F}_1 . Иначе говоря, при любых $u \in V, z \in V^*$ включение $z \in \mathcal{D}(u, v)$ имеет единственное решение $v = \mathcal{P}(u, z)$. Определяемое таким образом отображение усиленно непрерывно в следующем смысле: если $u_i \rightarrow u$ в $\sigma(V, V^*), z_i \rightarrow z$ в $N(V)$, то $\mathcal{P}(u_i, z_i) \rightarrow \mathcal{P}(u, z)$ в $N(V)$. Предшествующие конструкции переносятся и на приближения Галёркина к включению $z \in \mathcal{D}(u, v)$. Пусть $E_n \in \Gamma(V)$ — исчерпывающая V последовательность пространств, $j_n : E_n \rightarrow V, j_n^* : V^* \rightarrow E_n^*$ — порождаемые E_n операторы вложения и сопряженные к ним. При любых $u \in V, z \in V^*$ включение $j_n^* z \in j_n^* \mathcal{D}(u, j_n v)$ имеет единственное принадлежащее E_n решение $v = \mathcal{P}_n(u, z)$. Отображение $\mathcal{P}_n : V \times V^* \rightarrow E_n$ также усиленно непрерывно: если $u_i \rightarrow u$ в $\sigma(V, V^*), z_i \rightarrow z$ в $N(V^*)$, то $\mathcal{P}_n(u_i, z_i) \rightarrow \mathcal{P}_n(u, z)$ в $N(V)$.

Лемма 1. Пусть $0 < R < \infty$, \mathfrak{K} — компакт в пространстве V^* . Тогда последовательность отображения \mathcal{P}_n равномерно на $R\mathfrak{B}_V \times \mathfrak{K}$ сходится к отображению \mathcal{P} .

ДОКАЗАТЕЛЬСТВО. В предположении противного найдутся такие последовательности $u_n \in R\mathfrak{B}_V$, $z_n \in \mathfrak{K}$ и такое $\varepsilon > 0$, что

$$\|\mathcal{P}_n(u_n, z_n) - \mathcal{P}(u_n, z_n)\| > \varepsilon.$$

Без ограничения общности можно считать, что $u_n \rightarrow u$ в $\sigma(V, V^*)$, $z_n \rightarrow z$ в $N(V^*)$. Положим

$$v_n = \mathcal{P}_n(u_n, z_n) \quad (n = 1, 2, \dots), \quad v = \mathcal{P}(u, z).$$

Можно считать, что $v_n \rightarrow v_0$ в $\sigma(V, V^*)$. Равенство $v_n = \mathcal{P}_n(u_n, z_n)$ равносильно включению $j_n^* z_n \in j_n^* \mathcal{D}(u_n, j_n, v_n)$, т. е. существует элемент g_n из $\mathcal{D}(u_n, v_n)$, для которого $j_n^* z_n = j_n^* g_n$. Последовательности u_n , v_n , g_n обладают свойствами: u_n и v_n сходятся к u , v_0 в $\sigma(V, V^*)$, $g_n \rightarrow z$ в $\sigma(V^*, V)$, $g_n \in \mathcal{D}(u_n, v_n)$, $\overline{\lim}_{n \rightarrow \infty} (v_n, g_n) = \overline{\lim}_{n \rightarrow \infty} (v_n, z_n) = (v_0, z)$. Следовательно, $v_n \rightarrow v_0$ в $N(V)$, $z \in \mathcal{D}(u, v_0)$. Последнее включение равносильно равенству $v_0 = \mathcal{P}(u, z) = v$. Итак, $\mathcal{P}_n(u_n, z_n) \rightarrow \mathcal{P}(u, z)$ в $N(V)$. Как отмечалось выше, $\mathcal{P}(u_n, z_n) \rightarrow \mathcal{P}(u, z)$ в $N(V)$, поэтому

$$\|\mathcal{P}_n(u_n, z_n) - \mathcal{P}(u_n, z_n)\| \rightarrow 0,$$

что противоречит предположению $\|\mathcal{P}_n(u_n, z_n) - \mathcal{P}(u_n, z_n)\| > \varepsilon$. Лемма доказана.

Введем в рассмотрение операторы $C : V \rightarrow V$, $C_n : V \rightarrow E_n$, определенные равенствами

$$C(v) = \mathcal{P}(v, \mathcal{H}(v)), \quad C_n(v) = \mathcal{P}_n(v, \mathcal{H}(v)) \quad (v \in V).$$

Усиленная непрерывность отображений \mathcal{P} , \mathcal{P}_n влечет полную непрерывность операторов C , C_n . Из леммы 1 вытекает равномерная сходимост $C_n \rightarrow C$ на ограниченных подмножествах пространства V .

Сопоставим определяемому равенством (7) m -отображению \mathcal{F} однозначное вполне непрерывное векторное поле $\Phi(v) = v - C(v)$ ($v \in V$). Особые точки полей \mathcal{F} и Φ совпадают, поэтому невырожденность отображения \mathcal{F} на границе $\partial\omega$ ограниченной области ω влечет невырожденность поля $\Phi = I - C$ на $\partial\omega$; верно и обратное. Следуя терминологии из [3], вращение $\gamma(\Phi, \omega)$ вполне непрерывного векторного поля $\Phi = I - C$ можно назвать квазивращением поля \mathcal{F} .

Теорема 2. Пусть поле $\mathcal{F} : V \rightarrow V^*$ определено равенством (7) и невырожденно на границе $\partial\omega$ ограниченной области $\omega \subset V$. Тогда его вращение и квазивращение совпадают: $\gamma(\mathcal{F}, \omega) = \gamma(\Phi, \omega)$.

ДОКАЗАТЕЛЬСТВО. Пусть вначале V — конечномерное пространство. В этом случае пространства V и V^* можно отождествить. Положим

$$\begin{aligned} \mathcal{D}_t(u, v) &= tv + (1-t)\mathcal{D}(u, v) \quad (t \in [0, 1]; u, v \in V), \\ \Psi_t(v) &= \mathcal{D}_t(u, v) - \mathcal{D}_t(v, C(v)) \quad (t \in [0, 1]; v \in \partial\omega). \end{aligned}$$

Очевидно, что $\Psi_0(v) = \mathcal{F}(v)$, $\Psi_1(v) = \Phi(v)$ ($v \in \partial\omega$), отображение $(v, t) \rightarrow \Psi_t(v)$ выпуклозначно и полунепрерывно сверху на $\partial\omega \times [0, 1]$. Включение $0 \in \Psi_t(v)$ равносильно непустоте пересечения $\mathcal{D}_t(v, v) \cap \mathcal{D}_t(v, C(v))$. В силу строгой

монотонности отображения \mathcal{D}_t по второму аргументу отсюда следует, что $v = C(v)$, а это невозможно для v из $\partial\omega$. Таким образом, поля \mathcal{F} и Φ гомотопны на $\partial\omega$, следовательно, $\gamma(\Phi, \omega) = \gamma(\mathcal{F}, \omega)$.

Если V — бесконечномерное пространство, то фиксируем исчерпывающую V последовательность E_n из $\Gamma(V)$ ($n = 1, 2, \dots$) и соответствующую последовательность отображений $j_n : E_n \rightarrow V$, $j_n^* : V^* \rightarrow E_n^*$. В силу определения аппроксимативного вращения

$$\gamma(\mathcal{F}, \omega) = \gamma(j_n^* \mathcal{F} j_n, E_n \cap \omega) \quad (n \geq n_0 \gg 1).$$

Из уже доказанной части теоремы, относящейся к конечномерному пространству E_n ($n \geq n_0$), вытекает равенство

$$\gamma(j_n^* \mathcal{F} j_n, E_n \cap \omega) = \gamma(I - C_n, E_n \cap \omega) = \gamma(I - C_n, \omega) \quad (n \geq n_0).$$

Последовательность C_n равномерно на $\partial\omega$ сходится к C , поэтому $\gamma(I - C_n, \omega) = \gamma(I - C, \omega)$ при $n \gg 1$. Теорема доказана

На основе теоремы 2 можно получить различные формулы для вычисления индекса особой точки. Ранее аналоги теоремы 2 устанавливались при более жестких предположениях относительно однозначного отображения \mathcal{F} и пространства V [14].

1.3. Введем функциональные пространства, возникающие при исследовании дифференциальных включений. Пусть V — рефлексивное сепарабельное пространство, H — гильбертово пространство с нормой $|\cdot|$, V непрерывно и плотно вложено в H . Пространство H отождествляется с сопряженным ему H^* , а H^* — с некоторым подпространством сопряженного к V пространства V^* . Число (v, v^*) означает и скалярное произведение элементов v и v^* из H , и значение функционала v^* из V^* на элементе $v \in V$.

Числу p из луча $[2, \infty)$, отрезку $J = [0, T]$ ($0 < T < \infty$) и паре V, H сопоставим B -пространства

$$\begin{aligned} Y_1 &= L^p(J, V), & Y_2 &= L^\infty(J, H), & Z_1 &= L^q(J, V^*), \\ Z_2 &= L^1(J, H), & Y &= Y_1 \cap Y_2, & Z &= Z_1 + Z_2. \end{aligned}$$

Пространство Y (Y_1) можно идентифицировать с сопряженным к пространству Z (Z_1) посредством билинейной формы

$$\langle y, z \rangle = \int_J (y(t), z(t)) dt.$$

Стандартным образом определяются слабые топологии $\sigma(Y, Z)$, $\sigma(Z, Y)$ на пространствах Y, Z соответственно. Множество $M \subset L^1(J, H)$ назовем *равномерно суммируемым*, если

$$\int_\Delta |z(t)| dt \leq \psi(\text{mes}_1 \Delta)$$

для всяких z из M и измеримых множеств $\Delta \subset J$, $\psi(t) \rightarrow 0$ при $t \rightarrow 0$. Множество $K \subset Z$ будем называть *σ -ограниченным*, если найдутся такие множества $K_1 \subset Z_1$, $K_2 \subset Z_2$, что $K \subset K_1 + K_2$, K_1 ограничено в Z_2 , K_2 равномерно суммируемо.

Положим $W = \{y : y \in Y, y' \in Z\}$. Равенство $y' = -z$ означает, что $\langle y, \varphi'v \rangle = \langle \varphi v, z \rangle$ для любых φ из $C_0^\infty(J)$ и v из V . Класс W вложен в $C(J, H)$

[2, с. 177; 9]. Это позволяет ввести понятие значения функции y из W в каждой точке отрезка J . Для любой функции y из W функция $t \rightarrow |y(t)|^2$ абсолютно непрерывна J и п. в. $(|y(t)|^2)' = 2(y(t), y'(t))$. Через W_0 обозначается часть W , состоящая из функций y , удовлетворяющих периодическому краевому условию $y(0) = y(T)$.

Следуя [9], обозначим через $\alpha_1(Y, Z)$ совокупность m -отображений $F : Y \times [0, 1] \rightarrow \text{Cv}(Z)$, удовлетворяющих условиям:

1) для каждого ограниченного множества $M \subset Y$ множество $F(M \times [0, 1])$ есть σ -ограниченное подмножество Z ;

2) для произвольных последовательностей $y_i \in W_0$, $\lambda_i \in [0, 1]$, $z_i \in F(y_i, \lambda_i)$, обладающих свойствами

$$\begin{aligned} y_i \rightarrow y \text{ в } \sigma(Y, Z), \quad y_i \rightarrow y \text{ в } C_w(J, H), \quad \lambda_i \rightarrow \lambda \text{ в } \mathbb{R}, \\ z_i \rightarrow z \text{ в } \sigma(Z, Y), \quad \overline{\lim}_{i \rightarrow \infty} \langle y_i, z_i \rangle \leq \langle y, z \rangle, \end{aligned}$$

имеют место включение $z \in F(y, \lambda)$ и сходимость $y_i \rightarrow y$ в $N(Y_1)$.

Условия 1, 2 выражают некоторые усиления свойств ограниченности и замкнутости F . Первое требование выполнено, если, например, отображение F действует и ограничено из $Y \times [0, 1]$ в $Z_1 + L^r(J, H)$ при некотором $r > 1$. Более сложным для проверки является требование усиленной замкнутости отображения F (см. [9], а также §2 этой статьи).

Введенные понятия полезны при изучении периодической краевой задачи

$$0 \in y' + F(y, \lambda), \quad y(0) = y(T), \quad (9)$$

где $F \in \alpha_1(Y, Z)$. Решением задачи (9) называется функция y класса W_0 , для которой $-y' \in F(y, \lambda)$. Совокупность ее решений обозначим через Π_λ ($0 \leq \lambda \leq 1$); положим $O_R = \{y \in Y, \|y; Y\| < R\}$.

Предложение 2 [9]. Пусть $F \in \alpha_1(Y, Z)$, $\Pi_\lambda \cap \partial O_R = \emptyset$ при некотором $R > 0$ и всех λ из $[0, 1]$. Пусть выполняется условие острого угла

$$(y, z) \geq 0 \quad (z \in F(y, 0), y \in \partial O_R). \quad (10)$$

Тогда $\Pi_\lambda \cap O_R \neq \emptyset \forall \lambda \in [0, 1]$.

Наряду с $\alpha_1(Y, Z)$, далее, используется класс $\alpha(Y, Z)$, состоящий из отображений F_0 , для которых постоянное по λ отображение $F(\cdot, \lambda) = F_0$ принадлежит классу $\alpha_1(Y, Z)$. Очевидно, что если $F \in \alpha_1(Y, Z)$, то при любом λ из $[0, 1]$ отображение $F(\cdot, \lambda)$ принадлежит классу $\alpha(Y, Z)$.

При усреднении отображений класса $\alpha(Y, Z)$ возникают отображения класса $S(V)$. Введем оператор $\mathcal{M}_t : L^1(J, V^*) \rightarrow V^*$, полагая

$$\mathcal{M}_t z = \frac{1}{T} \int_0^T z(t) dt;$$

сохраним обозначение \mathcal{M}_t и за сужением этого оператора на пространство Z . Каждый элемент v из V можно рассматривать как постоянную функцию класса Y , и наоборот. Это позволяет отождествить пространство V с подпространством Y , состоящим из постоянных на J функций со значениями в пространстве V . На пространстве $V \subset Y$ нормы $\|\cdot\|$, $\|\cdot; Y\|$ эквивалентны.

Пусть $F \in \alpha(Y, Z)$. Положим

$$\overset{\circ}{F}(v) = \mathcal{M}_t(F(v)) \quad (v \in V).$$

Определяемое таким образом m -отображение $\overset{\circ}{F} : V \rightarrow V^*$ назовем усреднением m -отображения F . Как показано в [9], $\overset{\circ}{F} \in S(V)$.

Рассмотрим периодическую краевую задачу

$$0 \in y' + \lambda F(y), \quad y(0) = y(T), \tag{11}$$

где $0 < \lambda \leq 1$, $F \in \alpha(Y, Z)$. Сопоставим (11) включение

$$0 \in \overset{\circ}{F}(v), \tag{12}$$

получаемое формальным усреднением (11). Обозначим через \mathfrak{N}_λ множество решений задачи (11) при $0 < \lambda \leq 1$, через \mathfrak{N}_0 — множество решений включения (12).

Предложение 3 [9]. Пусть \mathcal{G} — ограниченная область в Y и $\mathfrak{N}_\lambda \cap \partial\mathcal{G} = \emptyset$ $\forall \lambda \in [0, 1]$. Пусть $\gamma(\overset{\circ}{F}, \mathcal{G} \cap V) \neq 0$. Тогда найдется такое $\varepsilon_0 > 0$, что $\mathfrak{N}_\lambda \cap \mathcal{G} \neq \emptyset$ $\forall \lambda \in [0, \varepsilon_0]$ и

$$\lim_{\lambda \rightarrow 0} \theta_Y(\mathfrak{N}_\lambda \cap \mathcal{G}, \mathfrak{N}_0 \cap \mathcal{G}) = 0. \tag{13}$$

Согласно предложению 3, представляющему вариант второй теоремы Боголюбова [15, с. 445], каждый признак отличия от нуля вращения $\gamma(\overset{\circ}{F}, \mathcal{G} \cap V)$ не только обеспечивает непустоту множества $\mathfrak{N}_0 \cap \mathcal{G}$, но и гарантирует существование решений задачи (11) при малых $\lambda > 0$. Равенство (13) влечет стягиваемость множества $\mathfrak{N}_\lambda \cap \mathcal{G}$ к множеству $\mathfrak{N}_0 \cap \mathcal{G}$ при $\lambda \rightarrow 0$.

Следствие [9]. Пусть y_0 — изолированная особая точка поля $\overset{\circ}{F}$ ненулевого индекса. Тогда найдется такое $\varepsilon_0 > 0$, что при $0 < \lambda \leq \varepsilon$ задача (11) имеет решение y_λ , причем $y_\lambda \rightarrow y_0$ в $N(Y)$ при $\lambda \rightarrow 0$.

§ 2. Стационарные и периодические течения вязких сред

2.1. Через Σ_m ($m \geq 2$) обозначается совокупность симметричных матриц $s = (s_{ij})$ размера $m \times m$ с нулевым следом. Элементы Σ_m называются далее девиаторами. Множество Σ_m наделено структурой евклидова пространства; скалярное произведение девиаторов $e = (e_{ij})$, $s = (s_{ij})$ определено равенством $e \cdot s = e_{ij}s_{ij}$ (по повторяющимся индексам здесь и далее производится суммирование).

Ниже Ω — ограниченная область в \mathbb{R}^m , $J_0^\infty(\Omega)$ — множество соленоидальных векторных полей класса $C_0^\infty(\Omega, \mathbb{R}^m)$. Для каждого поля v из $J_0^\infty(\Omega)$ девиаторная функция

$$Qv = e = (e_{ij}), \quad e_{ij} = \frac{1}{2} \left(\frac{\partial v_i}{\partial x_j} + \frac{\partial v_j}{\partial x_i} \right),$$

принадлежит $L^p(\Omega, \Sigma_m)$. Пополнение $J_0^\infty(\Omega)$ в метрике, порождаемой нормой $\|v\| = \|Qv; L^p(\Omega, \Sigma_m)\|$, обозначается символом V_p . Всюду $1 < p < \infty$; это условие гарантирует эквивалентность нормы $\|\cdot\|$ норме в пространстве Соболева $L_p^1(\Omega)$ [1, с. 44], а также рефлексивность и сепарабельность пространства

V_p . Оператор Q есть изометрия V_p и некоторого подпространства пространства $L^p(\Omega, \Sigma_m)$. Сопряженный к Q оператор Q^* непрерывно действует из $L^q(\Omega, \Sigma_m)$ ($\frac{1}{p} + \frac{1}{q} = 1$) в сопряженное к V_p пространство V_p^* .

Пусть $v(x) = (v_1(x), \dots, v_m(x))$ — поле скоростей несжимаемой сплошной среды в эйлеровой системе координат x_1, \dots, x_m , $x \in \Omega \subset \mathbb{R}^m$ ($m = 2, 3$); $s = (s_{ij})$ ($i, j = 1, \dots, m$) — девиатор тензора напряжений, связанный с девиатором скоростей деформаций $e = Qv$ соотношением

$$s \in a(e), \quad (14)$$

где $a : \Sigma_m \rightarrow \text{Cv}(\Sigma_m)$ — m -отображение класса $\mathbb{M}_p(\Sigma_m)$. Обсуждение естественности (14) с физической точки зрения можно найти в [1, с. 15]. Рассматриваемая модель сплошной среды включает в себя классическую модель вязкой жидкости, различные модели нелинейно-вязких жидкостей, вязкопластические среды [16–20].

Ставится задача об определении поля скоростей $v = (v_1, \dots, v_m)$, удовлетворяющего равенствам

$$\int_{\Omega} h \cdot (v \cdot \nabla)v \, dx + \int_{\Omega} Qh \cdot s \, dx = (h, f), \quad (15)$$

$$\text{div } v = 0, \quad v|_{\partial\Omega} = 0. \quad (16)$$

Здесь $h = (h_1, \dots, h_m)$ — произвольное поле класса V_p ,

$$h \cdot (v \cdot \nabla)v = v_i \frac{\partial v_j}{\partial x_i} h_j,$$

s связано с $e = Qv$ соотношением (14), $f = (f_1, \dots, f_m)$ — внешняя сила, предполагаемая элементом пространства V_p^* . Предположение $\text{div } v = 0$ означает несжимаемость среды, равенство $v|_{\partial\Omega} = 0$ фиксирует распределение скоростей на границе $\partial\Omega$ области Ω (условие прилипания), (15) выражает принцип виртуальных мощностей. Под решением задачи (14)–(16) понимается поле v класса V_p , удовлетворяющее (15) для любого пробного поля h .

Далее удобна операторная трактовка задачи (14)–(16). Отображение a класса $\mathbb{M}_p(\Sigma_m)$ порождает m -отображение $\mathcal{A}_0 : L^p(\Omega, \Sigma_m) \rightarrow L^q(\Omega, \Sigma_m)$ (см. п. 1.1). Положим $\mathcal{A} = Q^* \mathcal{A}_0 Q$. В силу предложения 1 отображение \mathcal{A} принадлежит классу $S(V_p) \cap \mathbb{M}_p(V_p)$.

При исследовании задачи (14)–(16) существенную роль играет трилинейная форма

$$b(u, v, w) = \int_{\Omega} w \cdot (u \cdot \nabla)v \, dx = \int_{\Omega} u_i \frac{\partial v_j}{\partial x_i} w_j \, dx,$$

где $u = (u_i)$, $v = (v_i)$, $w = (w_i)$ — элементы пространства V_p . При $p \geq \frac{3m}{m+2}$ форма b определена и непрерывна на $V_p \times V_p \times V_p$; справедливы равенства

$$b(u, v, v) = 0, \quad b(u, v, w) = -b(u, w, v), \quad (17)$$

означающие знакопеременность формы по v , w [17–20]. Определим билинейный оператор $\mathcal{B} : V_p \times V_p \rightarrow V_p^*$ равенством $b(u, v, w) = (w, \mathcal{B}(u, v))$ ($w \in V_p$). Очевидно, что $\mathcal{B} : V_p \times V_p \rightarrow V_p^*$ — непрерывный оператор; из (17) вытекает равенство $(v, \mathcal{B}(u, v)) = 0$, называемое свойством ортогональности оператора \mathcal{B} .

Лемма 2. Билинейный оператор $\mathcal{B} : V_p \times V_p \rightarrow V_p^*$ при $p \geq \frac{3m}{m+2}$ слабо непрерывен, т. е. если $u_n \rightarrow u, v_n \rightarrow v$ в $\sigma(V_p, V_p^*)$, то $\mathcal{B}(u_n, v_n) \rightarrow \mathcal{B}(u, v)$ в $\sigma(V_p^*, V_p)$.

ДОКАЗАТЕЛЬСТВО. Сходимость в слабой топологии $\sigma(V_p, V_p^*)$ влечет сходимость в метрике $L^p(\Omega, \mathbb{R}^m)$. В частности, последовательности u_n, v_n сходятся к u, v по мере. Согласно (17)

$$(w, \mathcal{B}(u_n, v_n)) = -b(u_n, w, v_n) = - \int_{\Omega} u_{n_i} \frac{\partial w_j}{\partial x_i} v_{n_j} dx.$$

Последовательность $u_{n_i} v_{n_j}$ сходится по мере к $u_i v_j$ и ограничена в пространстве $L^q(\Omega)$, поэтому $u_{n_i} v_{n_j} \rightarrow u_i v_j$ в $\sigma(L^q, L^p)$. Теперь сходимость $\mathcal{B}(u_n, v_n) \rightarrow \mathcal{B}(u, v)$ в $\sigma(V_p^*, V_p)$ очевидна. Лемма доказана.

Лемма 3. Пусть $a \in \mathbb{M}_p(\Sigma_m)$, $p(m+2) \geq 3m$. Тогда определяемое равенством

$$\mathcal{F}(v) = \mathcal{A}(v) + \mathcal{B}(u, v) - f$$

отображение $\mathcal{F} : V_p \rightarrow V_p^*$ допускает представление (7) с

$$\mathcal{K}(v) \equiv f, \quad \mathcal{D}(u, v) = \mathcal{A}(v) + \mathcal{B}(u, v);$$

в частности, $\mathcal{F} \in S(V_p)$.

ДОКАЗАТЕЛЬСТВО. Очевидно, что $\mathcal{K} : V_p \rightarrow V_p^*$ — однозначное вполне непрерывное отображение, $\mathcal{D} : V_p \times V_p \rightarrow \text{Cv}(V_p^*)$ — ограниченное m -отображение. Проверим свойство I для отображения \mathcal{D} . Пусть последовательности u_n и v_n сходятся к u и v в $\sigma(V_p, V_p^*)$,

$$g_n \in \mathcal{D}(u_n, v_n) = \mathcal{A}(v_n) + \mathcal{B}(u_n, v_n),$$

$$g_n \rightarrow g \text{ в } \sigma(V_p^*, V_p), \quad \overline{\lim}_{n \rightarrow \infty} (u_n, g_n) \leq (v, g).$$

В силу леммы 2 $\mathcal{B}(u_n, v_n) \rightarrow \mathcal{B}(u, v)$ в $\sigma(V_p^*, V_p)$, поэтому последовательность $v_n^* = g_n - \mathcal{B}(u_n, v_n)$ принадлежит $\mathcal{A}(v_n)$ и сходится к $v^* = g - \mathcal{B}(u, v)$ в $\sigma(V_p^*, V_p)$. Так как

$$(v_n, \mathcal{B}(u_n, v_n)) = 0 = (v, \mathcal{B}(u, v)),$$

то

$$\overline{\lim}_{n \rightarrow \infty} (v_n, v_n^*) \leq (v, v^*).$$

Отображение \mathcal{A} принадлежит классу $S(V_p)$, поэтому $v_n \rightarrow v$ в $N(V_p)$, $v^* \in \mathcal{A}(v)$, а это равносильно включению $g \in \mathcal{D}(u, v)$. Свойство I установлено.

Строгая монотонность отображения \mathcal{D} по второму аргументу и оценка (8) следуют из включения $a \in \mathbb{M}_p(\Sigma_m)$ и свойства ортогональности отображения \mathcal{B} . Лемма доказана.

ЗАМЕЧАНИЕ. При $p(m+2) > 3m+2$ можно положить

$$\mathcal{K}(v) = f - \mathcal{B}(v, v), \quad \mathcal{D}(u, v) = \mathcal{A}(v).$$

В условиях леммы 3 задача (14)–(16) равносильна включению (4), где отображение $\mathcal{F} : V_p \rightarrow V_p^*$ определено равенством $\mathcal{F}(v) = \mathcal{A}(v) + \mathcal{B}(v, v) - f$. Индексом изолированного решения v_0 задачи (14)–(16) естественно назвать $\text{ind}(v_0; \mathcal{F})$;

приближением Галёркина — решение v_n включения (5), в котором E_n — исчерпывающая V_p последовательность конечномерных подпространств,

$$j_n : E_n \rightarrow V_p, \quad j_n^* : V_p^* \rightarrow E_n^* \quad (n = 1, 2, \dots)$$

— отображение вложения и сопряженное к нему. Поскольку отображение \mathcal{F} допускает представление (7), для вычисления индекса изолированного решения v_0 задачи (14)–(16) можно использовать теорему 2.

Теорема 3. Пусть $a \in \mathbb{M}_p(\Sigma_m)$, $p(m+2) \geq 3m$. Тогда

1) задача (14)–(16) имеет решение для произвольной внешней силы f из V_p^* ;

2) если решение v_0 задачи (14)–(16) изолировано и его индекс $\text{ind}(v_0, \mathcal{F})$ не равен 0, то при достаточно больших n существуют приближения Галёркина v_n , причем $v_n \rightarrow v$ в $N(V_p)$.

Доказательство. В силу леммы 3 отображение

$$\mathcal{F}(v) = \mathcal{A}(v) + \mathcal{B}(v, v) - f$$

принадлежит классу $S(V_p)$. Особые точки \mathcal{F} являются решениями задачи (14)–(16). Если $v \in V_p$, $v^* \in \mathcal{F}(v)$, то из условия $a \in \mathbb{M}_p(\Sigma_m)$ и свойства ортогональности изображения \mathcal{B} вытекает оценка

$$(v, v^*) \geq k_0 \|v\|^p - k_1 - \|f\|_* \|v\|,$$

постоянные k_0, k_1 больше 0 и не зависят от v . Последняя оценка влечет условие острого угла (3), поэтому $\text{ind}(\infty, \mathcal{F}) = 1$. Теперь теорема 3 следует из теоремы 1. Теорема доказана.

Условие $\text{ind}(v_0, \mathcal{F}) \neq 0$ заведомо выполнено, если решение v_0 задачи (14)–(16) единственно; в этом случае

$$\text{ind}(v_0, \mathcal{F}) = \text{ind}(\infty, \mathcal{F}) = 1.$$

Требование единственности достаточно ограничительно. Обсуждение данного вопроса можно найти в [17–21].

2.2. В этом пункте рассматривается задача о нахождении поля скоростей $v(t) = (v_1(t), \dots, v_m(t))$ ($t \in J = [0, T]$), удовлетворяющего соотношениям

$$f \in v' + \mathcal{A}(v) + \mathcal{B}(v, v), \quad v(0) = v(T). \quad (18)$$

Для уточнения предположений о внешней силе f и определения решения задачи (18) наряду с пространством V_p ниже используются пространство \mathcal{H} — замыкание $J_0^\infty(\Omega)$ в метрике пространства $L^2(\Omega, \mathbb{R}^m)$, индуцирующего в \mathcal{H} скалярное произведение и норму $|\cdot|$, а также порождаемые парой V_p, \mathcal{H} , отрезком $J = [0, T]$ и числом $p \in [2, \infty)$ пространства

$$Y_1 = L^p(J, V_p), \quad Y_2 = L^\infty(J, \mathcal{H}), \quad Z_1 = L^q(J, V_p^*), \quad Z_2 = L^1(J, \mathcal{H}),$$

$$Y = Y_1 \cap Y_2, \quad Z = Z_1 + Z_2, \quad W = \{v \in Y, v' \in Z\},$$

W_0 — часть W , состоящая из полей $v : J \rightarrow V_p$, удовлетворяющих краевым условиям $v(0) = v(T)$. Пространства Y, W, W_0 можно интерпретировать как пространства функций на цилиндре $\Omega \times J$.

Отображению a класса $\mathbb{M}_p(\Sigma_m)$ можно сопоставить отображение \mathcal{A} класса $S(V_p) \cap \mathbb{M}_p(V_p)$ (см. п. 2.1). Обозначим через A m -отображение из Y_1 в Z_1 , определив $A_y(y \in Y_1)$ как совокупность измеримых сечений отображения $t \rightarrow \mathcal{A}(y(t))$. Как нетрудно видеть, $A = Q^* \mathcal{A} Q$, отображение A принадлежит классу $S(Y_1)$. Его естественно рассматривать и как m -отображение из Y в Z ; очевидно, что $A : Y \rightarrow \text{Cv}(Z)$ есть σ -ограниченное m -отображение.

Далее считаем, что $p(m + 2) \geq 3m + 2$. Определим билинейный оператор $B : Y \times Y \rightarrow Z_1$, полагая

$$B(u, v)(t) = \mathcal{B}(u(t), v(t)).$$

Из результатов работы [22] вытекают непрерывность и ограниченность отображения B , а также

Лемма 4. Пусть $u_n \in Y$, $u_n \rightarrow u$ в $\sigma(Y, Z)$, $v_n \in Y_1 \cap C(J, H)$, $v_n \rightarrow v$ в Y_1 и $C_w(J, H)$. Тогда $B(u_n, v_n) \rightarrow B(u, v)$ в $\sigma(Z_1, Y_1)$,

Ниже $f \in Z$. Введем в рассмотрение m -отображение

$$F(v, \lambda) = A(v) + B(v, v) - \lambda f \quad (v \in Y, 0 \leq \lambda \leq 1). \quad (19)$$

Лемма 5. Пусть

$$a \in \mathbb{M}_p(\Sigma_m), \quad p \geq \frac{3m + 2}{m + 2}, \quad f \in Z.$$

Тогда определяемое равенством (19) отображение F принадлежит классу $\alpha_1(Y, Z)$.

ДОКАЗАТЕЛЬСТВО. Достаточно проверить, что m -отображение

$$F_0 = F(\cdot, 0) : Y \rightarrow \text{Cv}(Z)$$

принадлежит классу $\alpha(Y, Z)$. Поскольку A, B суть ограниченные отображения из Y (соответственно из $Y \times Y$) в Z_1 , то σ -ограниченность отображения F_0 очевидна.

Проверим условие усиленной замкнутости отображения F_0 . Рассмотрим последовательности $v_n \in W_0$, $z_n \in F_0(v_n)$, обладающие свойствами:

$$v_n \rightarrow v \text{ в } \sigma(Y, Z) \text{ и } C_w(J, H), \quad z_n \rightarrow z \text{ в } \sigma(Z, Y),$$

$$\overline{\lim}_{n \rightarrow \infty} \langle v_n, z_n \rangle \leq \langle v, z \rangle.$$

Последовательность $v_n^* = z_n - B(v_n, v_n)$ принадлежит $A(v_n)$ и сходится к элементу $v^* = z - B(v, v)$ в $\sigma(Z_1, Y_1)$. В силу свойства ортогональности

$$\langle v_n, B(v_n, v_n) \rangle = \langle v, B(v, v) \rangle = 0.$$

Имеем последовательно

$$\begin{aligned} \overline{\lim}_{n \rightarrow \infty} \langle v_n, v_n^* \rangle &= \overline{\lim}_{n \rightarrow \infty} \langle v_n, z_n - B(v_n, v_n) \rangle \\ &= \overline{\lim}_{n \rightarrow \infty} \langle v_n, z_n \rangle \leq \langle v, z \rangle = \langle v, z - B(v, v) \rangle = \langle v, v^* \rangle. \end{aligned}$$

Так как $A \in S(Y_1)$, то $v_n \rightarrow v$ в $N(Y_1)$ и $v^* = z - B(v, v) \in A(v)$, что эквивалентно включению $z \in A(v) + B(v, v)$. Таким образом, отображение F_0 усиленно замкнуто. Лемма доказана.

Решением задачи (18) (кратко, T -периодическим течением) назовем функцию v_0 класса W_0 , для которой $f \in v_0' + A(v_0) + B(v_0, v_0)$. Существование T -периодического течения выводится из результатов п. 1.3. Например, верна

Теорема 4. Пусть $a \in \mathbb{M}_p(\Sigma_m)$, $p(m+2) \geq 3m+2$. Тогда для любого поля f из Z существует T -периодическое течение.

ДОКАЗАТЕЛЬСТВО основано на предложении 2. Пусть $f = f_1 + f_2$, $f_1 \in Z_1$, $f_2 \in Z_2$, Π_λ — совокупность решений задачи (9), где отображение F определено равенством (19). Если $v \in \Pi_\lambda$, то найдется такой элемент v^* из $A(v)$, что $\lambda f = v' + v^* + B(v, v)$. Функция $t \rightarrow |v(t)|^2$ абсолютно непрерывна на отрезке J и п. в.

$$\frac{1}{2}(|v(t)|^2)' = (v(t), \lambda f(t) - v^*(t) - \mathcal{B}(v(t), v(t))) = \lambda(f(t), v(t)) - (v(t), v^*(t)). \quad (20)$$

Так как $f = f_1 + f_2$, $f_1 \in Z_1$, $f_2 \in Z_2$, при любом $\delta > 0$

$$(v(t), f(t)) = (v(t), f_1(t)) + (v(t), f_2(t)) \leq \frac{\delta^p}{p} \|v(t)\|^p + \frac{1}{q\delta^q} \|f_1(t)\|_*^q + \frac{1}{2} |f_2(t)| \left(\delta^2 |v(t)|^2 + \frac{1}{\delta^2} \right).$$

Поскольку $v^* \in A(v)$, имеем

$$-(v(t), v^*(t)) \leq -\varkappa_1 \|v(t)\|^p + \varkappa_0,$$

где \varkappa_0, \varkappa_1 — положительные константы. Объединяя (20) с двумя последними оценками, получаем

$$(|v(t)|^2)' \leq 2 \left(\frac{\delta^p}{p} - \varkappa_1 \right) \|v(t)\|^p + \delta^2 |v(t)|^2 |f_2(t)| + \frac{2}{q\delta^q} \|f_1(t)\|_*^q + |f_2(t)| \frac{1}{\delta^2}. \quad (21)$$

При малых $\delta > 0$ из оценки (21) следует неравенство

$$(|v(t)|^2)' + c_1 \|v(t)\|^p \leq \alpha(t) |v(t)|^2 + \beta(t), \quad (22)$$

где постоянная $c_1 > 0$ и функции $\alpha(\cdot), \beta(\cdot)$ из $L^1(J)$ не зависят от λ из $[0,1]$, причем $\mathcal{M}_t \alpha < 0$. Оценка (22) в силу леммы 4 работы [23] влечет неравенство $|v(t)| \leq R_0$, постоянная R_0 не зависит от λ . Интегрируя (22) по отрезку J , приходим к оценке $\|v; Y_1\| \leq R_1$, R_1 также не зависит от λ . Таким образом, $\|v; Y\| < R$ для всех $v \in \Pi_\lambda$ ($0 \leq \lambda \leq 1$), в частности, $\Pi_\lambda \subset O_R = \{v \in Y, \|v; Y\| < R\}$.

Условие острого угла (10) для отображения $F(y, 0) = Ay + B(y, y)$ следует из свойства ортогональности (17) и неравенства $(v, v^*) \geq 0 \forall v^* \in A(v)$. Теорема доказана.

Формальное усреднение (18) по времени приводит к включению

$$\bar{f} \in \mathcal{A}(v) + \mathcal{B}(v, v), \quad (23)$$

в котором $\bar{f} \in \mathcal{M}_t f$ — среднее значение f на отрезке J . Если v_0 — изолированное решение включения (23) и его индекс γ_0 не равен 0, то в силу предложения 3 найдется такое ε_0 из $(0,1)$, что при λ из $(0, \varepsilon_0]$ задача

$$\lambda f \in y' + \lambda(\mathcal{A}(y) + \mathcal{B}(y, y)), \quad y(0) = y(T)$$

имеет решение y_λ и

$$\lim_{\lambda \rightarrow 0} \|y_\lambda - v_0; Y\| = 0. \quad (24)$$

Будем считать, что функции f, y_λ продолжены по T -периодическому закону на всю действительную прямую. Положим

$$v_\lambda(t) = y_\lambda\left(\frac{t}{\lambda}\right) \quad (t \in \mathbb{R}, 0 < \lambda \leq \varepsilon_0 < 1).$$

Тогда функция v_λ является решением аналогичной (18) задачи

$$f\left(\frac{\cdot}{\lambda}\right) \in v' + \mathcal{A}(v) + \mathcal{B}(v, v), \quad v(0) = v(\lambda T). \quad (25)$$

Очевидно, что

$$\|v_\lambda - v_0; C(J, \mathcal{H})\| = \|y_\lambda - v_0; C(J, \mathcal{H})\| \rightarrow 0$$

при $\lambda \rightarrow 0$. Установим аналогичный результат для $\|v_\lambda - v_0; Y_1\| = \|v_\lambda - v_0; L^p(J, V_p)\|$. Пусть k — натуральное число и $k\lambda \leq 1 < (k+1)\lambda$. Тогда справедливы соотношения

$$\begin{aligned} \|v_\lambda - v_0; L^p(J, V_p)\| &\leq \|v_\lambda - v_0; L^p([0, (k+1)\lambda T]; V_p)\| \\ &\leq (k+1)^{1/p} \|v_\lambda - v_0; L^p([0, \lambda T]; V_p)\| = (\lambda(k+1))^{1/p} \|y_\lambda - v_0; L^p(J, V_p)\| \\ &\leq \left(1 + \frac{1}{k}\right)^{1/p} \|y_\lambda - v_0; L^p(J, V_p)\| \leq 2 \|y_\lambda - v_0; L^p(J, V_p)\|. \end{aligned} \quad (26)$$

Из (24), (26) следует, что $\|v_\lambda - v_0; L^p(J, V_p)\| \rightarrow 0$ при $\lambda \rightarrow 0$. Результатом приведенных рассуждений является

Теорема 5. Пусть $a \in \mathbb{M}_p(\Sigma_m)$, $p \geq \frac{3m+2}{m+2}$, $f \in Z$ и задача (23) имеет изолированное решение v_0 ненулевого индекса. Тогда найдется такое $\varepsilon_0 > 0$, что при любом λ из $(0, \varepsilon_0]$ задача (25) имеет решение v_λ и $v_\lambda \rightarrow v_0$ в $L^p(J, V_p) \cap C(J, \mathcal{H})$ при $\lambda \rightarrow 0$.

Теорему 5 можно рассматривать как вариант второй теоремы Боголюбова [15, с. 445]. Она позволяет заменить быстро колеблющуюся внешнюю силу ее средним значением.

2.3. Остановимся на модификациях приведенных выше результатов. В задаче о течениях вязких сред часто используется безынерционное приближение, когда конвективная часть ускорения настолько мала, что ею можно пренебречь (см., например, [1; 17–20]). Теоремы 3–5 переносятся и на этот случай; достаточно в соответствующих рассуждениях считать отображения \mathcal{B}, B нулевыми операторами. Более того, принятые в теоремах 3–5 ограничения на показатель p можно заменить менее жестким условием $p > 1$; гарантируется единственность стационарного и периодического течений, а это позволяет доказать безусловную сходимость метода Галёркина (для стационарных течений).

Предположение о строгой монотонности оператора a более жестко, чем вытекающая из постулата Друкера [1, § 1; 16, § 5] монотонность a . Полезно заметить, что в части существования соответствующих течений теоремы 3, 4 могут быть усилены за счет замены условия строгой монотонности оператора a условием его монотонности. Для доказательства достаточно заменить a близким к нему оператором a_δ , полагая $a_\delta(e) = a(e) + \delta|e|^{p-2}e$. Определенный таким образом оператор a_δ принадлежит классу $\mathbb{M}_p(\Sigma_m)$, поэтому согласно теоремам 3, 4 существуют стационарные (периодические) течения v_δ соответствующих вспомогательных задач. Решения исходной задачи суть частичные пределы v_δ

при $\delta \rightarrow 0$. Обоснование намеченного метода регуляризации (применительно к задаче Коши) можно найти в [23]. Вместе с тем отказ от строгой монотонности оператора a затрудняет обоснование метода Галёркина и метода усреднения; в этом случае уже для безынерционного приближения стационарные и периодические течения могут быть неединственными.

В задачах механики вязких сред иногда ограничиваются потенциальными операторами вида $a = \partial\Phi$, где $\partial\Phi(e)$ — субдифференциал выпуклой функции Φ в точке e [1, с. 32]; функцию Φ называют *диссипативным потенциалом* оператора a . Включение $a \in \partial\Phi \in \mathbb{M}_p(\Sigma_m)$ эквивалентно следующим предположениям относительно потенциала: $\Phi(e) \geq \Phi(0)$, $\Phi : \Sigma_m \rightarrow \mathbb{R}$ — строго выпуклая функция,

$$\varkappa_1|e|^p \leq \Phi(e) \leq \varkappa_2|e|^p \quad (|e| \geq R \geq 1, \varkappa_1 > 0, \varkappa_2 > 0).$$

Например, в качестве потенциала Φ можно взять функцию

$$\Phi(e) = k_1|e|^p + k_2|e| \quad (k_1 > 0, k_2 \geq 0).$$

Потенциальность оператора a позволяет применить (в случае безынерционного приближения) мощные вариационные методы [1]. При учете конвективной части ускорения для исследования стационарных и периодических течений можно использовать методы вариационных неравенств [18, 24]. Изложенный выше подход применим и к непотенциальным операторам a , что позволяет расширить класс рассматриваемых моделей сплошных сред.

В заключение выражаю благодарность рецензенту за внимание, проявленное к работе.

ЛИТЕРАТУРА

1. Мосолов П. П., Мясников В. П. Механика жесткопластических сред. М.: Наука, 1981.
2. Гаевский Х., Грегер К., Захариас К. Нелинейные операторные уравнения и операторные дифференциальные уравнения. М.: Мир, 1978.
3. Красносельский М. А., Забрейко П. П. Геометрические методы нелинейного анализа. М.: Наука, 1975.
4. Борисович Ю. Г., Гельман Б. Д., Мышкис А. Д., Обуховский В. В. Топологические методы в теории неподвижных точек многозначных отображений // Успехи мат. наук. 1980. Т. 35, № 1. С. 59–126.
5. Похожаев С. И. О разрешимости нелинейных уравнений с нечетными операторами // Функцион. анализ и его прил. 1967. Т. 1, № 3. С. 66–73.
6. Brouder F. E. Nonlinear elliptic boundary value problems and the generalized topological degree // Bull. Amer. Math. Soc. 1970. V. 76, N 5. P. 999–1005.
7. Скрышник И. В. Методы исследования нелинейных эллиптических граничных задач. М.: Наука, 1990.
8. Бобылев Н. А., Емельянов С. В., Коровин С. К. Геометрические методы в вариационных задачах. М.: Магистр, 1998.
9. Климов В. С. К задаче о периодических решениях операторных дифференциальных включений // Изв. АН СССР. Сер. мат. 1989. Т. 53, № 2. С. 309–327.
10. Климов В. С. О топологических характеристиках негладких функционалов // Изв. АН СССР. Сер. мат. 1998. Т. 62, № 5. С. 117–134.
11. Климов В. С. Ограниченные решения дифференциальных включений с однородной главной частью // Изв. РАН. 2000. Т. 64, № 4. С. 109–130.
12. Климов В. С. Бесконечномерная версия теории Морса для липшицевых функционалов // Мат. сб. 2002. Т. 193, № 6. С. 105–122.
13. Климов В. С., Семко Е. Р. Многозначные операторы суперпозиции в пространствах измеримых функций. Деп. в ВИНТИ. № 2934–В91.
14. Забрейко П. П., Коваленок А. П. Вычисление индекса особой точки псевдомонотонного векторного поля // Тр. ин-та математики НАН Беларуси. 1998. Т. 1. С. 107–124.

15. Боголюбов Н. Н., Митропольский Ю. А. Асимптотические методы в теории нелинейных колебаний. М.: Наука, 1974.
16. Годунов С. К. Элементы механики сплошной среды. М.: Наука, 1978.
17. Ладыженская О. А. Математические вопросы динамики вязкой несжимаемой жидкости. М.: Наука, 1970.
18. Лионс Ж. Л. Некоторые методы решения нелинейных краевых задач. М.: Мир, 1972.
19. Литвинов В. Г. Движение нелинейно-вязкой жидкости. М.: Наука, 1982.
20. Темам Р. Уравнение Навье — Стокса. Теория и численный анализ. М.: Мир, 1981.
21. Юдович В. И. Пример рождения вторичного или периодического течения при потере устойчивости ламинарного течения вязкой жидкости // Прикл. математика и механика. 1965. Т. 29, № 3. С. 453–467.
22. Климов В. С. Об одном методе регуляризации эволюционных задач механики вязкопластических сред // Мат. заметки. 1997. Т. 62, № 4. С. 483–493.
23. Климов В. С. Ограниченные и почти периодические решения дифференциальных включений параболического типа // Дифференц. уравнения. 1992. Т. 28, № 6. С. 1049–1056.
24. Дово Г., Лионс Ж. Л. Неравенства в механике и физике. М.: Наука, 1980.

Статья поступила 11 декабря 2003 г.

*Климов Владимир Степанович
Ярославский гос. университет, кафедра математического анализа,
ул. Советская, 14, Ярославль 150054*