

附录：中科院系统所姚鹏飞和方海涛两位教授的详细答复

考虑 \mathbb{R}^3 上弹性体 Ω 的变形。设其材料为 W ，一个关于 3×3 矩阵的函数。设 $u = (u_1, u_2, u_3)$ 为弹性体的变形，设 $F = (f_1, f_2, f_3)$ 为作用在弹性体上的外力。

设 $v = (v_1, v_2, v_3)$ ，并设

$$L(v) = \int_{\Omega} W(\nabla v) dx + \int_{\Omega} \langle v, F \rangle dx \quad (1)$$

为总能量，其中 $\nabla v = (v_{ix_j})$ 为 3×3 矩阵，

$$\langle v, F \rangle = \sum_{i=1}^3 v_i(x) f_i(x) \quad \text{for } x \in \Omega.$$

于是，在外力 F 作用下，弹性体的变形 u ，为能量的最小值，即：

$$L(u) = \inf_v L(v)$$

由变分方法， u 满足如下问题：

$$\sum_{j=1}^3 \frac{\partial}{\partial x_j} \left[\frac{\partial W(\nabla u)}{\partial a_{ij}} \right] = f_i(x) \quad x \in \Omega, i = 1, 2, 3$$

我们假设弹性体为线性，各向同性的，其能量密度为

$$W(\nabla u) = G \sum_{i,j=1}^3 \epsilon_{ij}^2 + \frac{\lambda}{2} (\epsilon_{11} + \epsilon_{22} + \epsilon_{33})^2,$$

其中 G ， λ 为材料常数，

$$\epsilon_{ij} = \frac{1}{2} (u_{ix_j} + u_{jx_i}).$$

于是弹性体的形变方程可以写成如下形式：

$$\begin{cases} -[G \operatorname{div} \omega_1 + \frac{\lambda}{2} (\operatorname{tr} \epsilon)_{x_1}] = f_1, & x \in \Omega, \\ -[G \operatorname{div} \omega_2 + \frac{\lambda}{2} (\operatorname{tr} \epsilon)_{x_2}] = f_2, & x \in \Omega, \\ -[G \operatorname{div} \omega_3 + \frac{\lambda}{2} (\operatorname{tr} \epsilon)_{x_3}] = f_3, & x \in \Omega. \end{cases}$$

其中

$$\omega_i = (\epsilon_{i1}, \epsilon_{i2}, \epsilon_{i3}), \quad \operatorname{tr} \epsilon = \epsilon_{11} + \epsilon_{22} + \epsilon_{33} = \operatorname{div} u$$

如果给定上述系统的边界条件，则得到了弹性形变的方程。

由如上方程可知，弹性体的形变方程可以表示成如下形式

$$A u_i = \tilde{f}_i,$$

以及相应的边界条件，其中 A 为椭圆算子。根据随机过程的生成元理论，在一定的条件下，存在一个 Ω 内的马氏扩散过程 $w(t)$ 使得对于任意 $g \in C_0^2(\Omega)$ ，即 g 在 Ω 二阶连续可微且 $g(x) = 0, x \in \partial\Omega$ ，有

$$g(w(t)) - g(w(0)) - \int_0^t (Ag)(w(s))ds$$

具有鞅性，于是弹性体的形变可以看作这个马氏扩散过程 $w(t)$ 的一个平均，即：

$$u_i(x) = \int_0^\infty E_x[\tilde{f}_i(w(s))]ds.$$

根据弹性体的形变方程，马氏扩散过程的参数由材料常数确定，由椭圆算子及其边界条件可以构造相应的随机微分方程。