

# INTRODUCTION TO PERIODIC HOMOGENIZATION THEORY

G. ALLAIRE

**CMAP, Ecole Polytechnique**

- ➔ First lecture: Two-scale asymptotic expansions.
- ➔ Second lecture: Two-scale convergence.
- ➔ Third lecture: Further generalizations.

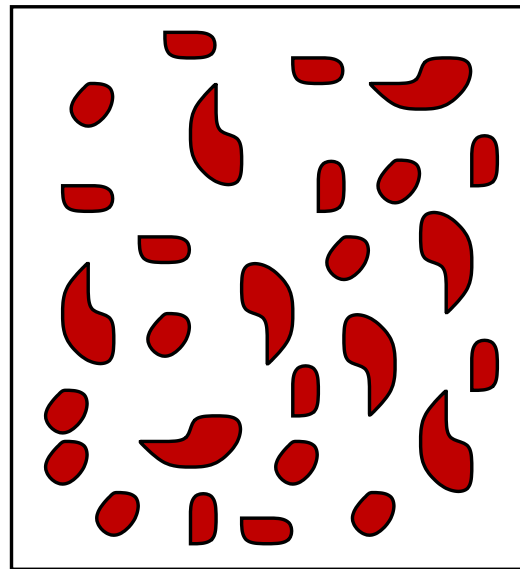
**Ecole CEA-EDF-INRIA, 13-16 Décembre 2010**

## Content of the first lecture

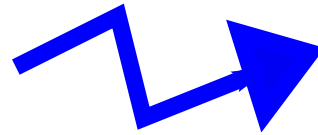
1. Definition of periodic homogenization
2. Two-scale asymptotic expansions
3. Darcy's law in porous media
4. Linear Boltzmann equation

## -I- DEFINITION OF HOMOGENIZATION

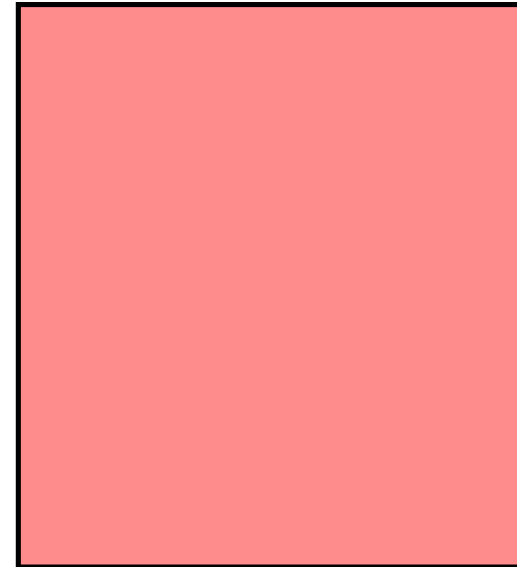
- ➡ Rigorous version of **averaging** in p.d.e.'s
- ➡ Process of **asymptotic analysis**
- ➡ Extract **effective or homogenized parameters** for heterogeneous media
- ➡ Derive simpler **macroscopic models** from complicated **microscopic models**
- ➡ Different methods :
  - two-scale asymptotic expansions for periodic media
  - $H$ - or  $G$ -convergence for general media
  - stochastic homogenization
  - variational methods ( $\Gamma$ -convergence)



**MILIEU HETEROGENE**



**PRISE  
DE  
MOYENNE  
(HOMOGENEISATION)**



**MILIEU EFFECTIF  
(MATERIAU COMPOSITE)**

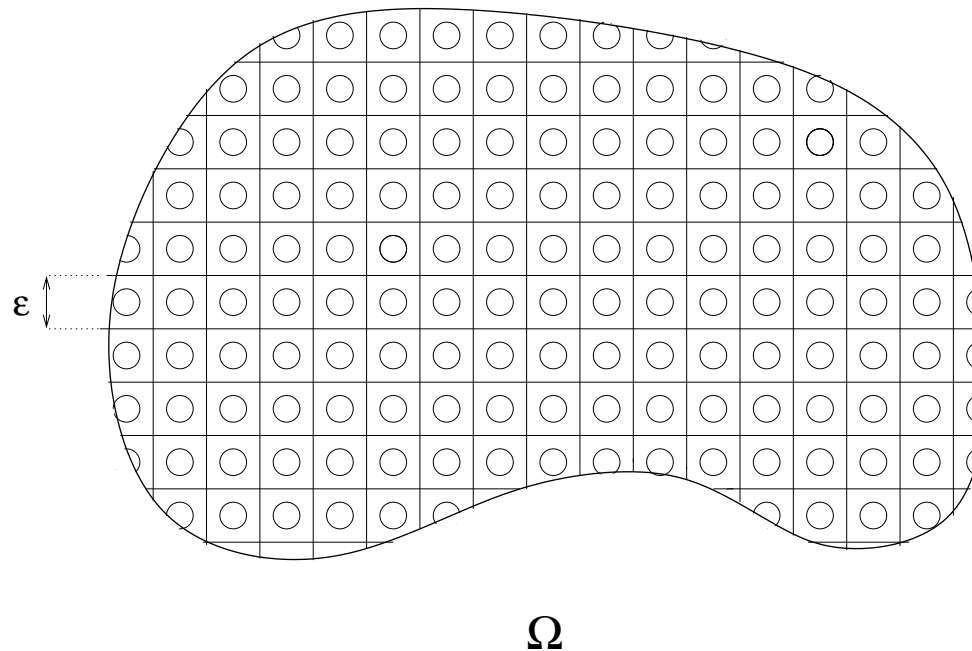
Motivation: composite materials, porous media, nuclear reactor physics, photonic crystals...

# PERIODIC HOMOGENIZATION

Periodic domain  $\Omega \in \mathbb{R}^N$  with period  $\epsilon$ . Rescaled **unit cell**  $Y = (0, 1)^N$ .

$$x \in \Omega, \quad y = \frac{x}{\epsilon} \in Y$$

**Example:** Composite material with a periodic structure



## MODEL PROBLEM

Conductivity or diffusion equation

$$\begin{cases} -\operatorname{div} \left( A \left( \frac{x}{\epsilon} \right) \nabla u_\epsilon \right) = f & \text{in } \Omega \\ u_\epsilon = 0 & \text{on } \partial\Omega \end{cases}$$

with a coefficient tensor  $A(y)$  which is  $Y$ -periodic, uniformly coercive and bounded

$$\alpha |\xi|^2 \leq \sum_{i,j=1}^N A_{ij}(y) \xi_i \xi_j \leq \beta |\xi|^2, \quad \forall \xi \in \mathbb{R}^N, \forall y \in Y \quad (\beta \geq \alpha > 0).$$

# HOMOGENIZATION AND ASYMPTOTIC ANALYSIS

- ⇒ Direct solution too costly if  $\epsilon$  is small
- ⇒ Averaging: replace  $A(y)$  by effective homogeneous coefficients
- ⇒ Asymptotic analysis: limit as  $\epsilon \rightarrow 0$   
yields a rigorous definition of the homogenized parameters
- ⇒ Error estimates: compare exact and homogenized solutions
- ⇒ Similar to Representative Volume Element method
- ⇒ Huge literature

## Representative Volume Element method

Mesoscale  $\epsilon \ll h \ll 1$ . A Representative Volume Element is a cube of size  $h$ . We average all quantities in this cube:

☞  $u$  is the average of the field  $u_\epsilon$

☞  $\xi$  is the average of the gradient  $\nabla u_\epsilon$

☞  $\sigma$  is the average of the flux  $A\left(\frac{x}{\epsilon}\right) \nabla u_\epsilon$

☞  $e$  is the average of the energy density  $A\left(\frac{x}{\epsilon}\right) \nabla u_\epsilon \cdot \nabla u_\epsilon$

Definition of the homogenized tensor  $A^*$ :

$$\sigma = A^* \xi, \quad e = A^* \xi \cdot \xi, \quad \xi = \nabla u.$$

**Questions:** is it possible to find such a tensor  $A^*$  ? Does it depend on  $\epsilon$ ,  $h$ ,  $f$ ,  $u$ , the boundary conditions ? How to compute it ?



## Asymptotic analysis

Rather than considering a **single** heterogeneous medium with a fixed lengthscale  $\epsilon_0$ , the problem is embedded in a **sequence** of similar problems **parametrized** by a lengthscale  $\epsilon$ .

Homogenization amounts to perform an **asymptotic analysis** when  $\epsilon \rightarrow 0$

$$\lim_{\epsilon \rightarrow 0} u_\epsilon = u.$$

The limit  $u$  is the solution of an homogenized problem, the conductivity tensor of which is called the **effective** or **homogenized** conductivity.

This yields a coherent definition of homogenized properties which can be rigorously justified by quantifying the resulting error estimate.

## -II- TWO-SCALE ASYMPTOTIC EXPANSIONS

Ansatz for the solution

$$u_\epsilon(x) = \sum_{i=0}^{+\infty} \epsilon^i u_i \left( x, \frac{x}{\epsilon} \right),$$

with  $u_i(x, y)$  function of both variables  $x$  and  $y$ , periodic in  $y$

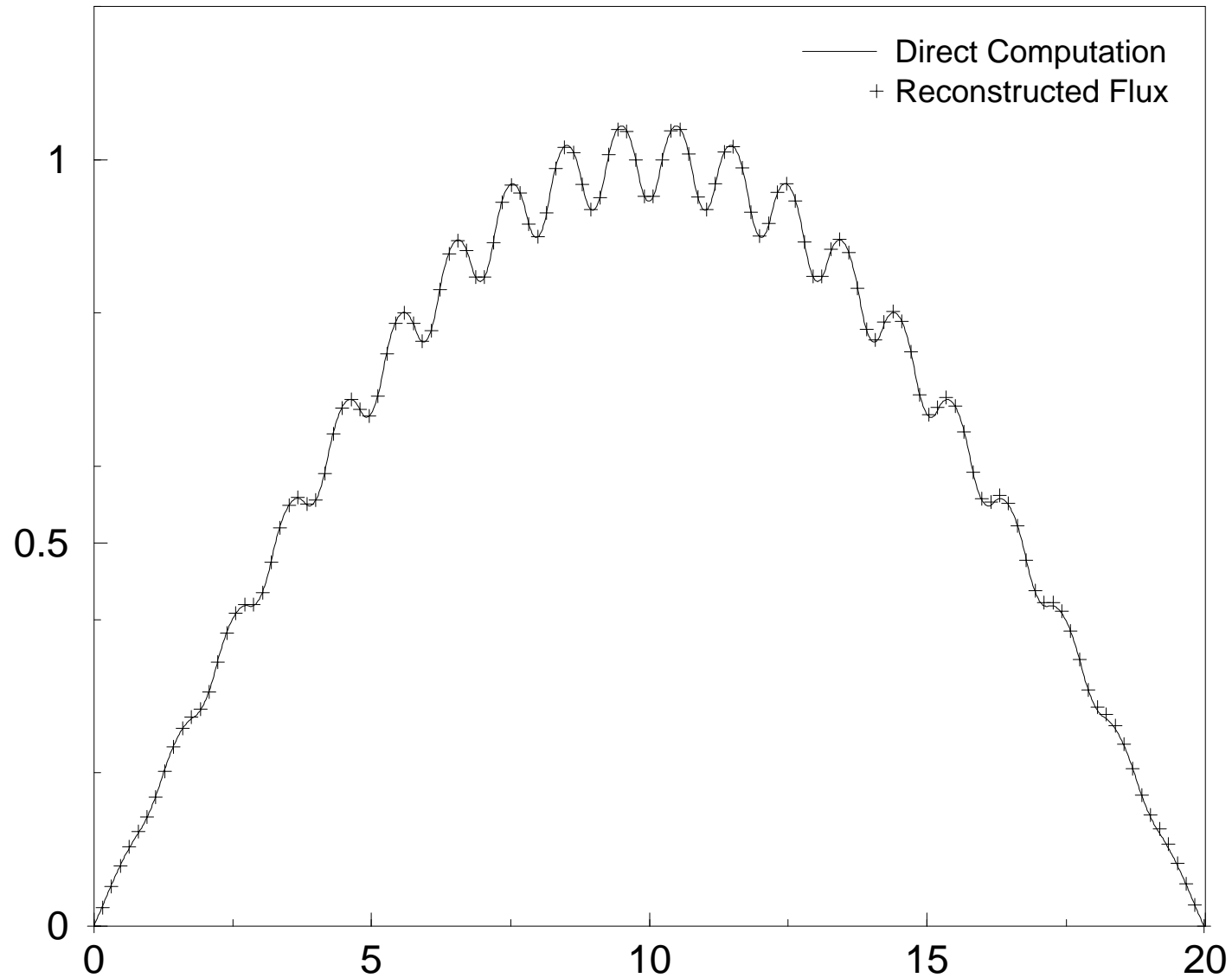
This is a **postulate** ! Boundary layer terms are missing...

Derivation rule

$$\nabla \left( u_i \left( x, \frac{x}{\epsilon} \right) \right) = \left( \epsilon^{-1} \nabla_y u_i + \nabla_x u_i \right) \left( x, \frac{x}{\epsilon} \right)$$

$$\nabla u_\epsilon(x) = \epsilon^{-1} \nabla_y u_0 \left( x, \frac{x}{\epsilon} \right) + \sum_{i=0}^{+\infty} \epsilon^i \left( \nabla_y u_{i+1} + \nabla_x u_i \right) \left( x, \frac{x}{\epsilon} \right)$$

Typical behavior of the function  $x \rightarrow u_i(x, \frac{x}{\epsilon})$



# CASCADE OF EQUATIONS

$$-\epsilon^{-2} [\operatorname{div}_y A \nabla_y u_0] \left( x, \frac{x}{\epsilon} \right)$$

$$-\epsilon^{-1} [\operatorname{div}_y A (\nabla_x u_0 + \nabla_y u_1) + \operatorname{div}_x A \nabla_y u_0] \left( x, \frac{x}{\epsilon} \right)$$

$$-\epsilon^0 [\operatorname{div}_x A (\nabla_x u_0 + \nabla_y u_1) + \operatorname{div}_y A (\nabla_x u_1 + \nabla_y u_2)] \left( x, \frac{x}{\epsilon} \right)$$

$$-\sum_{i=1}^{+\infty} \epsilon^i [\operatorname{div}_x A (\nabla_x u_i + \nabla_y u_{i+1}) + \operatorname{div}_y A (\nabla_x u_{i+1} + \nabla_y u_{i+2})] \left( x, \frac{x}{\epsilon} \right)$$

$$= f(x).$$

☞ We identify each power of  $\epsilon$ .

☞ Notice that  $\phi \left( x, \frac{x}{\epsilon}, v \right) = 0 \quad \forall x, \epsilon \quad \Leftrightarrow \quad \phi(x, y, v) \equiv 0 \quad \forall x, y$ .

☞ Only the three first terms of the series really matter.

$\epsilon^{-2}$  equation

$$-\operatorname{div}_y (A(y) \nabla_y u_0(x, y)) = 0 \quad \text{in } Y$$

where  $x$  is just a parameter.

Its unique solution does not depend on  $y$

$$u_0(x, y) \equiv u(x)$$

### Technical lemma on cell problems

**Definition.**

$$L_{\#}^2(Y) = \left\{ \phi(y) \text{ } Y\text{-periodic, such that } \int_Y \phi(y)^2 dy < +\infty \right\}$$

$$H_{\#}^1(Y) = \left\{ \phi \in L_{\#}^2(Y) \text{ such that } \nabla \phi \in L_{\#}^2(Y)^N \right\}$$

**Lemma.** Let  $f(y) \in L_{\#}^2(Y)$  be a periodic function. There exists a solution in  $H_{\#}^1(Y)$  (unique up to an additive constant) of

$$\begin{cases} -\operatorname{div}(A(y)\nabla w(y)) = f & \text{in } Y \\ y \rightarrow w(y) & Y\text{-periodic,} \end{cases}$$

if and only if  $\int_Y f(y)dy = 0$  (this is called the Fredholm alternative).

$\epsilon^{-1}$  equation

$$-\operatorname{div}_y A(y) \nabla_y u_1(x, y) = \operatorname{div}_y A(y) \nabla_x u(x) \quad \text{in } Y$$

which is an equation for  $u_1$ . Introducing the [cell problem](#)

$$\begin{cases} -\operatorname{div}_y A(y) (e_i + \nabla_y w_i(y)) = 0 & \text{in } Y \\ y \rightarrow w_i(y) & Y\text{-periodic,} \end{cases}$$

by linearity we compute

$$u_1(x, y) = \sum_{i=1}^N \frac{\partial u}{\partial x_i}(x) w_i(y).$$

$\epsilon^0$  equation

$$-\operatorname{div}_y A(y) \nabla_y u_2(x, y) = \operatorname{div}_y A(y) \nabla_x u_1 + \operatorname{div}_x A(y) (\nabla_y u_1 + \nabla_x u) + f(x)$$

which is an equation for  $u_2$ . Its **compatibility condition** (Fredholm alternative) is

$$\int_Y (\operatorname{div}_y A(y) \nabla_x u_1 + \operatorname{div}_x A(y) (\nabla_y u_1 + \nabla_x u) + f(x)) dy = 0.$$

Replacing  $u_1$  by its value yields the **homogenized equation**

$$\begin{cases} -\operatorname{div}_x A^* \nabla_x u(x) = f(x) & \text{in } \Omega \\ u = 0 & \text{on } \partial\Omega, \end{cases}$$

with the constant **homogenized tensor**

$$A_{ij}^* = \int_Y [(A(y) \nabla_y w_i) \cdot e_j + A_{ij}(y)] dy = \int_Y A(y) (e_i + \nabla_y w_i) \cdot (e_j + \nabla_y w_j) dy.$$



## COMMENTS

- ⇒ Explicit formula for the effective parameters (no longer true for non-periodic problems).
- ⇒  $A^*$  does not depend on  $\epsilon$ ,  $f$ ,  $u$  or the boundary conditions (still true in the non-periodic case).
- ⇒  $A^*$  is positive definite (not necessarily isotropic even if  $A(y)$  was so).
- ⇒ One can check that

$$\lim_{\epsilon \rightarrow 0} u_\epsilon = u, \quad \lim_{\epsilon \rightarrow 0} \nabla u_\epsilon = \nabla u, \quad \lim_{\epsilon \rightarrow 0} A\left(\frac{x}{\epsilon}\right) \nabla u_\epsilon = A^* \nabla u,$$

$$\lim_{\epsilon \rightarrow 0} A\left(\frac{x}{\epsilon}\right) \nabla u_\epsilon \cdot \nabla u_\epsilon = A^* \nabla u \cdot \nabla u.$$

- ⇒ Same results for evolution problems.
- ⇒ Very general method, but heuristic and not rigorous.

## Variational characterization of the homogenized coefficients

Equivalent formula for  $A^*$  with  $\xi \in \mathbb{R}^N$

$$A^* \xi \cdot \xi = \int_Y A(y) (\xi + \nabla_y w_\xi) \cdot (\xi + \nabla_y w_\xi) dy,$$

where  $w_\xi$  is the solution of

$$\begin{cases} -\operatorname{div}_y A(y) (\xi + \nabla_y w_\xi(y)) = 0 & \text{in } Y, \\ y \rightarrow w_\xi(y) & Y\text{-periodic.} \end{cases}$$

If the tensor  $A(y)$  is **symmetric**, this is the Euler-Lagrange equation of the following variational principle

$$A^* \xi \cdot \xi = \min_{w(y) \in H_{\#}^1(Y)} \int_Y A(y) (\xi + \nabla_y w) \cdot (\xi + \nabla_y w) dy.$$

## Bounds on the homogenized coefficients

Taking  $w(y) = 0$  in the variational principle yields the so-called **arithmetic mean upper bound**

$$A^* \xi \cdot \xi \leq \left( \int_Y A(y) dy \right) \xi \cdot \xi.$$

Replacing any gradient  $\nabla_y w(y)$  (which has zero-average over  $Y$ ) by any zero-average vector field yields the so-called **harmonic mean lower bound**

$$A^* \xi \cdot \xi \geq \left( \int_Y A^{-1}(y) dy \right)^{-1} \xi \cdot \xi = \min_{\substack{\zeta(y) \in L^2_{\#}(Y)^N \\ \int_Y \zeta(y) dy = 0}} \int_Y A(y) (\xi + \zeta(y)) \cdot (\xi + \zeta(y)) dy.$$

In general, these bounds are **strict** inequalities.

## -III- DARCY'S LAW IN POROUS MEDIA

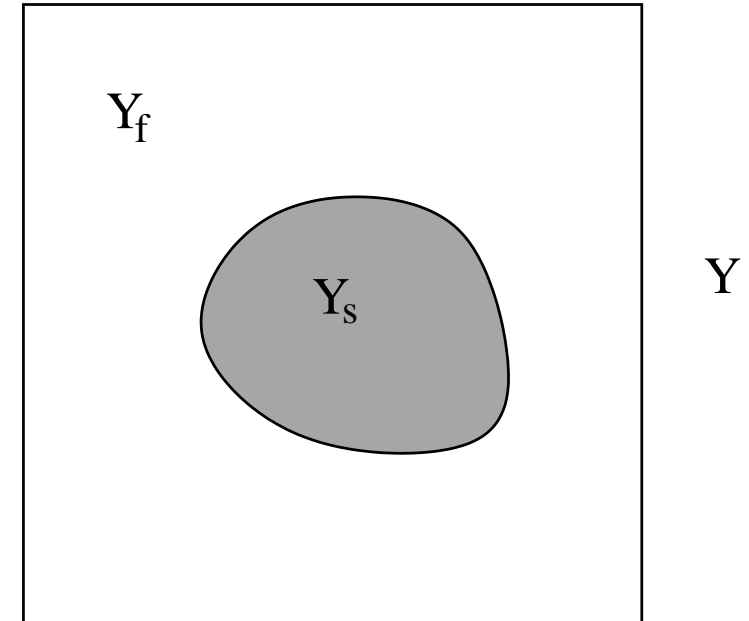
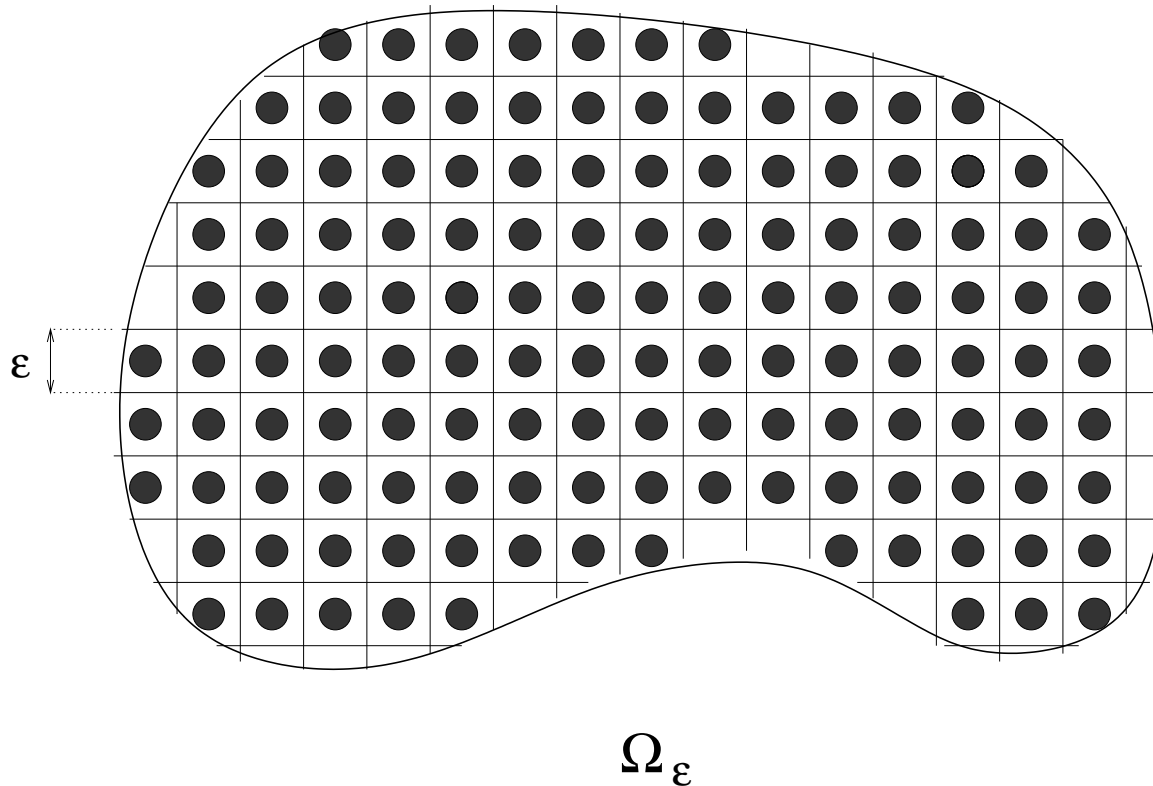
The goal of this section (and the next one) is to show that [homogenization is a modelling tool](#) for deriving new macroscopic models.

As an example we consider a viscous fluid flowing in a porous media and show that it obeys Darcy's law.

# PERIODIC POROUS MEDIUM

Periodic domain with period  $\epsilon$ :  $\Omega_\epsilon$  is the fluid part of the porous medium.  
 Rescaled unit cell  $Y = (0, 1)^N = Y_f \cup Y_s$  (fluid and solid parts, respectively).

$$x \in \Omega_\epsilon \quad \Leftrightarrow \quad y = \frac{x}{\epsilon} \in Y_f$$



## MICROSCOPIC MODEL

Stokes equations (incompressible viscous fluid)

$$\begin{cases} \nabla p_\epsilon - \epsilon^2 \mu \Delta u_\epsilon = f & \text{in } \Omega_\epsilon \\ \operatorname{div} u_\epsilon = 0 & \text{in } \Omega_\epsilon \\ u_\epsilon = 0 & \text{on } \partial\Omega_\epsilon. \end{cases}$$

which admits a unique solution

$$u_\epsilon \in H_0^1(\Omega_\epsilon)^N, \quad p_\epsilon \in L^2(\Omega_\epsilon)/\mathbb{R},$$

the pressure being uniquely defined up to an additive constant. (The space of the solution is changing with  $\epsilon$ .)

## MACROSCOPIC MODEL

Darcy's law (slow filtration of a fluid in a porous medium)

$$\begin{cases} u(x) = \frac{1}{\mu} A (f(x) - \nabla p(x)) & \text{in } \Omega \\ \operatorname{div} u(x) = 0 & \text{in } \Omega \\ u(x) \cdot n = 0 & \text{on } \partial\Omega, \end{cases}$$

which admits a unique solution  $(u, p) \in L^2(\Omega)^N \times H^1(\Omega)/\mathbb{R}$ . The velocity can be eliminated from Darcy's law (second-order elliptic equation for the pressure).

$A$  is called the [permeability tensor](#).

## CONVERGENCE RESULT

**Theorem.** An extension  $(\tilde{u}_\epsilon, \tilde{p}_\epsilon)$  to the whole of  $\Omega$  of the solution  $(u_\epsilon, p_\epsilon)$  of Stokes equations converges to the unique solution  $(u, p)$  of the homogenized Darcy's law. The permeability tensor is defined by

$$A_{ij} = \int_{Y_f} \nabla w_i(y) \cdot \nabla w_j(y) dy$$

where  $w_i(y)$  is the unique solution of the cell Stokes problem

$$\left\{ \begin{array}{ll} \nabla q_i - \Delta w_i = e_i & \text{in } Y_f \\ \operatorname{div} w_i = 0 & \text{in } Y_f \\ w_i = 0 & \text{in } Y_s \\ y \rightarrow q_i, w_i & Y\text{-periodic.} \end{array} \right.$$



## Precise convergence

$$p_\epsilon \rightarrow p \quad \text{strongly in } L^2(\Omega)$$

$$\left( \tilde{u}_\epsilon(x) - \sum_{i=1}^N w_i\left(\frac{x}{\epsilon}\right) u_i(x) \right) \rightarrow 0 \quad \text{strongly in } L^2(\Omega)^N$$

where  $(w_i)_{1 \leq i \leq N}$  are the cell velocities and  $(u_i)_{1 \leq i \leq N}$  the components of  $u$ .

## Two-scale asymptotic expansions

### Ansatz

$$u_\epsilon(x) = \sum_{i=0}^{+\infty} \epsilon^i u_i \left( x, \frac{x}{\epsilon} \right), \quad p_\epsilon(x) = \sum_{i=0}^{+\infty} \epsilon^i p_i \left( x, \frac{x}{\epsilon} \right),$$

where each term  $u_i(x, y)$  or  $p_i(x, y)$  is a function of both variables  $x$  and  $y$ ,  $Y$ -periodic in  $y$ .

The *cascade* of equations is

$$\begin{cases} \epsilon^{-1} \nabla_y p_0 \left( x, \frac{x}{\epsilon} \right) + \epsilon^0 [\nabla_x p_0 + \nabla_y p_1 - \mu \Delta_{yy} u_0] \left( x, \frac{x}{\epsilon} \right) + \mathcal{O}(\epsilon) = f(x) \\ \epsilon^{-1} \operatorname{div}_y u_0 \left( x, \frac{x}{\epsilon} \right) + \epsilon^0 [\operatorname{div}_x u_0 + \operatorname{div}_y u_1] \left( x, \frac{x}{\epsilon} \right) + \mathcal{O}(\epsilon) = 0. \end{cases}$$

$\epsilon^{-1}$  equation for the pressure

$$\nabla_y p_0(x, y) = 0 \quad \text{in } Y,$$

from which we deduce that

$$p_0(x, y) \equiv p(x).$$

$\epsilon^{-1}$  equation for the incompressibility condition

and the  $\epsilon^0$  equation from the momentum equation

$$\begin{cases} \nabla_y p_1 - \mu \Delta_{yy} u_0 = f(x) - \nabla_x p(x) & \text{in } Y_f \\ \operatorname{div}_y u_0 = 0 & \text{in } Y_f \end{cases}$$

which is a [Stokes equation](#) for the velocity  $u_0$  and pressure  $p_1$  in the periodic unit cell  $Y$ . By linearity we find

$$u_0(x, y) = \frac{1}{\mu} \sum_{i=1}^N w_i(y) \left( f_i - \frac{\partial p}{\partial x_i} \right) (x), \quad p_1(x, y) = \sum_{i=1}^N q_i(y) \left( f_i - \frac{\partial p}{\partial x_i} \right) (x),$$

where  $w_i$  is the cell velocity and  $q_i$  is the cell pressure, solutions of the cell Stokes problem.

$\epsilon^0$  equation for the incompressibility condition

$$\operatorname{div}_x u_0(x, y) + \operatorname{div}_y u_1(x, y) = 0 \quad \text{in } Y_f$$

We average this equation in the unit cell  $Y$  and apply Stokes theorem

$$\int_{Y_f} \operatorname{div}_y u_1(x, y) dy = \int_{\partial Y} u_1 \cdot n ds + \int_{\partial Y_s} u_1 \cdot n ds = 0$$

because of the periodicity and the no-slip condition on the solid part  $Y_s$ . With  $u(x) \equiv \int_Y u_0(x, y) dy$  this implies that

$$\operatorname{div}_x u(x) = \int_Y \operatorname{div}_x \left[ \sum_{i=1}^N w_i(y) \left( f_i - \frac{\partial p}{\partial x_i} \right) (x) \right] dy = 0,$$

which simplifies to

$$-\operatorname{div}_x A (\nabla_x p(x) - f(x)) = 0 \quad \text{in } \Omega,$$

which is a second-order elliptic equation for the pressure  $p$ .

## Darcy's law with memory

**Microscopic problem:** unsteady Stokes equations

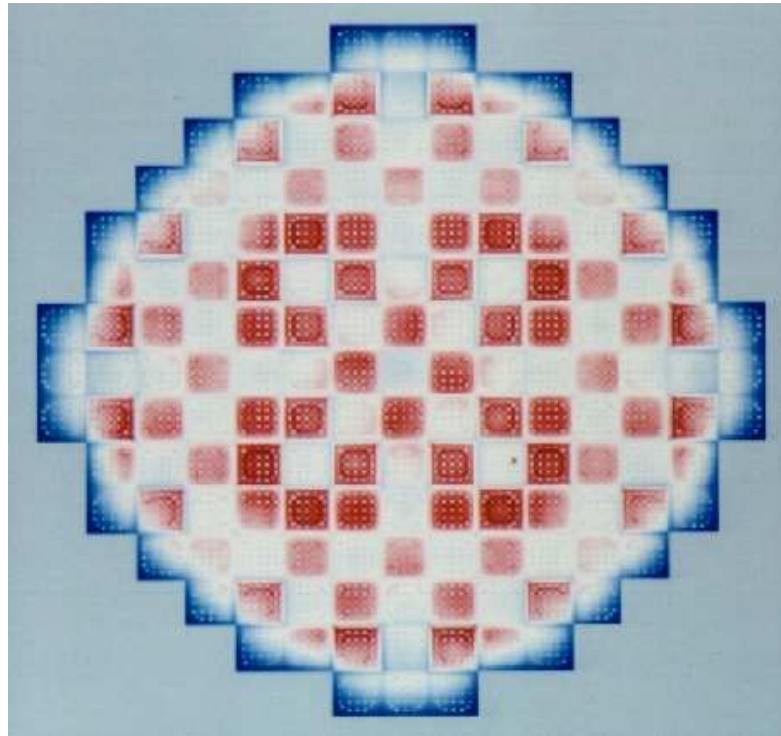
$$\left\{ \begin{array}{ll} \frac{\partial u_\epsilon}{\partial t} + \nabla p_\epsilon - \epsilon^2 \mu \Delta u_\epsilon = f & \text{in } (0, T) \times \Omega_\epsilon \\ \operatorname{div} u_\epsilon = 0 & \text{in } (0, T) \times \Omega_\epsilon \\ u_\epsilon = 0 & \text{on } (0, T) \times \partial\Omega_\epsilon \\ u_\epsilon(t=0, x) = u_\epsilon^0(x) & \text{in } \Omega_\epsilon \text{ at time } t=0. \end{array} \right.$$

**Macroscopic problem:** Darcy's law with memory

$$\left\{ \begin{array}{ll} u(t, x) = v(t, x) + \frac{1}{\mu} \int_0^t A(t-s) (f - \nabla p)(s, x) ds & \text{in } (0, T) \times \Omega \\ \operatorname{div} u(t, x) = 0 & \text{in } (0, T) \times \Omega \\ u(t, x) \cdot n = 0 & \text{on } (0, T) \times \partial\Omega, \end{array} \right.$$

with an unsteady Stokes cell problem.

## -IV- Linear Boltzman equation



Motivation: neutron distribution in a nuclear reactor.

Phase space  $\Omega \times V$  : space variable  $x \in \Omega \subset \mathbb{R}^N$ , velocity variable  $v \in V$  (typically  $V = \mathbf{S}_{N-1}$ ).

Unknown = density of neutrons  $u_\epsilon(x, v)$ .

Modèle

**Section efficace variable:**  $\sigma(y)$  fonction  $Y$ -périodique, avec  $Y = (0, 1)^N$ .

$$\sigma(y + e_i) = \sigma(y) \quad \forall e_i \text{ } i\text{-ème vecteur de la base canonique.}$$

On remplace  $y$  par  $\frac{x}{\epsilon}$ :

$$x \rightarrow \sigma\left(\frac{x}{\epsilon}\right) \text{ périodique de période } \epsilon \text{ dans toutes les directions.}$$

Même définition pour  $\tilde{\sigma}(x, \frac{x}{\epsilon})$ . On considère

$$\begin{cases} \epsilon^{-1} v \cdot \nabla u_\epsilon + \epsilon^{-2} \sigma\left(\frac{x}{\epsilon}\right) \left( u_\epsilon - \int_V u_\epsilon dv \right) + \tilde{\sigma}\left(x, \frac{x}{\epsilon}\right) u_\epsilon = S\left(x, \frac{x}{\epsilon}, v\right) & \text{dans } \Omega \times V \\ u_\epsilon(x, v) = 0 & \text{sur } \Gamma^- \end{cases}$$

Nous faisons l'hypothèse de **sous-criticité**

$$\tilde{\sigma}(x, y) \geq 0 \text{ pour } (x, y) \in \Omega \times Y.$$



### Remarques

⇒ La mise à l'échelle choisie (scaling) provient d'une hypothèse de **libre parcours moyen** des particules de l'ordre de grandeur de la période. Elle permet d'obtenir une limite de diffusion.

⇒ Domaine convexe borné régulier  $\Omega$ .

⇒ Bord rentrant  $\Gamma^- = \{x \in \partial\Omega, v \in V, v \cdot n(x) < 0\}$ .

⇒ Pour simplifier on suppose que  $V = \mathbf{S}_{N-1}$ , la sphère unité, et que la mesure  $dv$  est telle que

$$\int_V dv = 1.$$

⇒ Un calcul direct de  $u_\epsilon$  peut être très cher (car il faut un maillage de taille  $h < \epsilon$ ), donc on cherche les **valeurs moyennes** de  $u_\epsilon$ .

Anstaz (série formelle)

On suppose que la solution est sous la forme

$$u_\epsilon(x, v) = \sum_{i=0}^{+\infty} \epsilon^i u_i \left( x, \frac{x}{\epsilon}, v \right),$$

où chaque terme  $u_i(x, y, v)$  est une fonction de trois variables  $x \in \Omega$ ,  $y \in Y = (0, 1)^N$  et  $v \in V$ , qui est périodique en  $y$  de période  $Y$ .

**C'est un postulat !**

On peut justifier les 2 premiers termes seulement...

(Il manque des termes de couches limites.)

### Règle de dérivation

On injecte cette série dans l'équation et on utilise la règle

$$\nabla \left( u_i \left( x, \frac{x}{\epsilon}, v \right) \right) = \left( \epsilon^{-1} \nabla_y u_i + \nabla_x u_i \right) \left( x, \frac{x}{\epsilon}, v \right).$$

On a donc

$$\nabla u_\epsilon(x, v) = \epsilon^{-1} \nabla_y u_0 \left( x, \frac{x}{\epsilon}, v \right) + \sum_{i=0}^{+\infty} \epsilon^i \left( \nabla_y u_{i+1} + \nabla_x u_i \right) \left( x, \frac{x}{\epsilon}, v \right).$$

L'équation devient une série en  $\epsilon$

$$\begin{aligned}
& \epsilon^{-2} \left[ v \cdot \nabla_y u_0 + \sigma(y) \left( u_0 - \int_V u_0 dv \right) \right] \left( x, \frac{x}{\epsilon}, v \right) \\
& + \epsilon^{-1} \left[ v \cdot \nabla_y u_1 + v \cdot \nabla_x u_0 + \sigma(y) \left( u_1 - \int_V u_1 dv \right) \right] \left( x, \frac{x}{\epsilon}, v \right) \\
& + \sum_{i=0}^{+\infty} \epsilon^i \left[ v \cdot \nabla_y u_{i+2} + v \cdot \nabla_x u_{i+1} + \sigma(y) \left( u_{i+2} - \int_V u_{i+2} dv \right) \right. \\
& \quad \left. + \tilde{\sigma}(x, y) u_i \right] \left( x, \frac{x}{\epsilon}, v \right) \\
& \hspace{20em} = S \left( x, \frac{x}{\epsilon}, v \right).
\end{aligned}$$

- ☞ On identifie chaque puissance de  $\epsilon$ .
- ☞ On remarque que  $\phi \left( x, \frac{x}{\epsilon}, v \right) = 0 \forall x, \epsilon \iff \phi(x, y, v) \equiv 0 \forall x, y$ .
- ☞ Seuls les 3 premiers termes de la série seront importants.

On commence par un lemme technique.

Alternative de Fredholm

**Lemme.** Soit  $g \in L^2(Y \times V)$ . Le problème aux limites

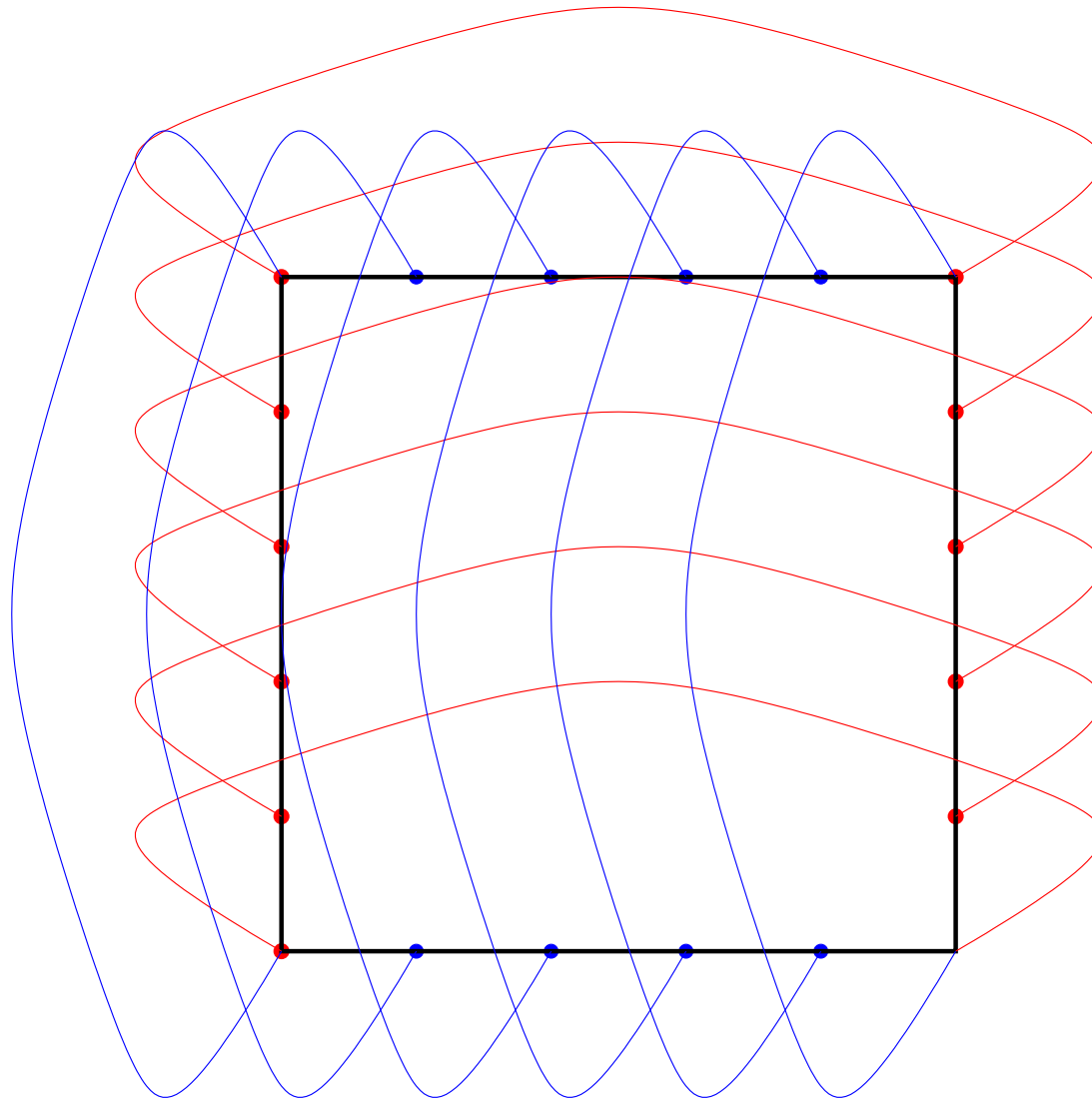
$$\begin{cases} v \cdot \nabla_y \phi + \sigma(y) \left( \phi - \int_V \phi \, dv \right) = g(y, v) & \text{dans } Y \times V \\ y \rightarrow \phi(y, v) \text{ } Y\text{-périodique} \end{cases}$$

admet une unique solution  $\phi \in L^2(Y \times V)/\mathbb{R}$  (à une constante additive près) si et seulement si

$$\int_V \int_Y g(y, v) \, dy \, dv = 0.$$

**Preuve.** Clairement la solution  $\phi$  est définie à l'addition d'une constante près puisque  $\int_V dv = 1$ .

# Condition aux limites de périodicité dans $Y$



Preuve (suite)

On se contente de vérifier la condition nécessaire d'existence d'une solution.  
On intègre l'équation sur  $Y$  et le terme de transport disparaît car

$$\int_Y v \cdot \nabla_y \phi \, dy = \int_{\partial Y} v \cdot n \phi \, ds = 0$$

à cause des conditions aux limites de périodicité. On obtient donc

$$\int_Y \sigma \left( \phi - \int_V \phi \, dv \right) dy = \int_Y g \, dy$$

que l'on intègre par rapport à  $v$

$$0 = \int_V \int_Y \sigma(y) \left( \phi - \int_V \phi \, dv \right) dy \, dv = \int_V \int_Y g \, dy \, dv$$

car

$$\int_V \left( \phi - \int_V \phi \, dv \right) dv = 0.$$

L'équation en  $\epsilon^{-2}$  est

$$v \cdot \nabla_y u_0 + \sigma(y) \left( u_0 - \int_V u_0 dv \right) = 0,$$

qui s'interprète comme une équation dans la cellule unité  $Y \times V$  avec des conditions aux limites de périodicité ( $x$  n'est qu'un paramètre).

Par Fredholm la solution  $u_0$  est une **fonctions constante** par rapport à  $(y, v)$  mais qui peut néanmoins dépendre de  $x$

$$u_0(x, y, v) \equiv u(x).$$



L'équation en  $\epsilon^{-1}$  est

$$v \cdot \nabla_y u_1 + \sigma(y) \left( u_1 - \int_V u_1 dv \right) = -v \cdot \nabla_x u(x),$$

qui est une équation pour l'inconnue  $u_1$  dans la cellule de périodicité  $Y \times V$ .  
Comme  $V = \mathbf{S}_{N-1}$  est symétrique, on a

$$\int_V v \cdot \nabla_x u(x) dv = 0.$$

Par Fredholm il existe donc une unique solution, à une constante additive près, ce qui nous permet de calculer  $u_1(x, y, v)$  en fonction du gradient  $\nabla_x u(x)$ .

Problèmes de cellule

Pour chaque vecteur  $(e_i)_{1 \leq i \leq N}$ , on appelle **problème de cellule**

$$\begin{cases} v \cdot \nabla_y w_i + \sigma(y) \left( w_i - \int_V w_i dv \right) = -v \cdot e_i & \text{dans } Y \times V \\ y \rightarrow w_i(y, v) & Y\text{-périodique.} \end{cases}$$

Par linéarité, on calcule facilement

$$u_1(x, y, v) = \sum_{i=1}^N \frac{\partial u}{\partial x_i}(x) w_i(y, v).$$

(En fait  $u_1$  est défini à l'addition d'une fonction de  $x$  près, mais cela n'importera pas dans la suite.)

Enfin, l'équation en  $\epsilon^0$  est

$$v \cdot \nabla_y u_2 + \sigma(y) \left( u_2 - \int_V u_2 dv \right) = -v \cdot \nabla_x u_1 - \tilde{\sigma}(x, y)u + S,$$

qui est une équation pour l'inconnue  $u_2$  dans la cellule de périodicité  $Y \times V$ .

Par Fredholm il existe une solution si la condition de compatibilité suivante est vérifiée

$$\int_Y \int_V [-v \cdot \nabla_x u_1(x, y, v) - \tilde{\sigma}(x, y)u(x) + S(x, y, v)] dy dv = 0.$$

On remplace  $u_1$  par son expression en fonction de  $\nabla_x u$  et on obtient le [problème homogénéisé](#) pour  $u$ .

Puisque

$$u_1(x, y, v) = \sum_{i=1}^N \frac{\partial u}{\partial x_i}(x) w_i(y, v),$$

on calcule

$$\begin{aligned} & \int_Y \int_V -v \cdot \nabla_x u_1(x, y, v) dy dv = \\ & - \sum_{i=1}^N \nabla_x \left( \frac{\partial u}{\partial x_i} \right) (x) \cdot \int_Y \int_V v w_i(y, v) dy dv = \\ & \sum_{i,j=1}^N D_{ij}^* \frac{\partial^2 u}{\partial x_i \partial x_j} (x) \end{aligned}$$

Seule compte la **partie symétrique** de  $D^*$ .

Formule de Kubo

Le tenseur homogénéisé  $D^*$  est défini par (formule de Kubo)

$$D_{ij}^* = \text{Sym} \left( - \int_Y \int_V v_j w_i(y, v) dy dv \right).$$

(Remarquons que l'addition d'une constante à  $w_i$  ne change pas la valeur de  $D_{ij}^*$  car  $\int_V v_j dv = 0$ .)

On introduit les moyennes

$$\sigma^*(x) = \int_Y \tilde{\sigma}(x, y) dy \quad \text{et} \quad S^*(x) = \int_Y \int_V S(x, y, v) dy dv$$

On obtient l'équation homogénéisée

$$\begin{cases} -\text{div}_x \left( D^* \nabla_x u(x) \right) + \sigma^*(x) u(x) = S^*(x) & \text{dans } \Omega, \\ u = 0 & \text{sur } \partial\Omega, \end{cases}$$

**Lemme.** Le tenseur  $D^*$  est défini positif.

**Preuve.** Montrons que  $D^*\xi \cdot \xi > 0$  pour  $\xi \neq 0 \in \mathbb{R}^N$ . Soit

$$w_\xi(y, v) = \sum_{i=1}^N \xi_i w_i(y, v) \quad \text{solution de}$$

$$\begin{cases} v \cdot \nabla_y w_\xi + \sigma(y) (w_\xi - \int_V w_\xi dv) = -v \cdot \xi & \text{dans } Y \times V \\ y \rightarrow w_\xi(y, v) & Y\text{-périodique.} \end{cases}$$

On multiplie l'équation par  $w_\xi$  et on l'intègre sur  $Y$

$$\int_Y v \cdot \nabla_y w_\xi w_\xi dy = \frac{1}{2} \int_{\partial Y} v \cdot n w_\xi^2 ds = 0$$

à cause des conditions aux limites de périodicité. On obtient donc

$$\int_Y \sigma \left( w_\xi - \int_V w_\xi dv \right) w_\xi dy = - \int_Y v \cdot \xi w_\xi dy$$

On intègre par rapport à  $v$

$$\int_V \int_Y \sigma \left( w_\xi - \int_V w_\xi dv \right) w_\xi dy dv = - \int_V \int_Y v \cdot \xi w_\xi dy dv.$$

Comme la fonction  $(w_\xi - \int_V w_\xi dv)$  est de moyenne nulle en  $v$ , on a

$$\int_V \int_Y \sigma \left( w_\xi - \int_V w_\xi dv \right) \left( \int_V w_\xi dv \right) dy dv = 0.$$

En combinant les deux on en déduit

$$0 \leq \int_V \int_Y \sigma \left( w_\xi - \int_V w_\xi dv \right)^2 dy dv = - \int_V \int_Y v \cdot \xi w_\xi dy dv = D^* \xi \cdot \xi$$

Montrons que cette inégalité est stricte. Si  $D^* \xi \cdot \xi = 0$  pour un vecteur  $\xi \neq 0$ , alors on en déduit que  $w_\xi \equiv \int_V w_\xi dv$  est indépendant de  $v$  et en reportant dans l'équation on obtient

$$v \cdot \nabla_y (w_\xi(y) + \xi \cdot y) = 0 \text{ dans } Y \times V.$$

Comme  $v$  est quelconque et  $w_\xi$  ne dépend pas de  $v$ , cela implique que  $w_\xi(y) = -\xi \cdot y + C$  qui ne peut pas être périodique ! **Contradiction.**

## Origine de la condition aux limites

Développement asymptotique sur le bord, au premier ordre  $\epsilon^0$  :

$$u_0(x, y, v) \equiv u(x) = 0 \text{ sur } \Gamma^- = \{x \in \partial\Omega, v \in V, v \cdot n(x) < 0\}.$$

Comme  $u(x)$  ne dépend pas de  $v$ , on en déduit que cette fonction doit être nulle sur tout le bord  $\partial\Omega$ .

Remarquons qu'à l'ordre suivant  $\epsilon^1$  il n'est pas possible, en général, d'imposer que

$$u_1(x, y, v) \equiv \sum_{i=1}^N \frac{\partial u}{\partial x_i}(x) w_i(y, v) = 0 \text{ sur } \Gamma^-$$

La série formelle est donc fautive: il faut la corriger par des “couches limites”.



Conclusion

$$u_\epsilon(x, v) \approx u(x) + \epsilon \sum_{i=1}^N \frac{\partial u}{\partial x_i}(x) w_i \left( v, \frac{x}{\epsilon} \right)$$

- ⇒ On remplace le problème exact par le problème homogénéisé.
- ⇒ On doit calculer les solutions  $w_i(y, v)$  des problèmes de cellule pour obtenir le tenseur homogénéisé constant  $D^*$ .
- ⇒  $D^*$  ne dépend ni de  $\Omega$ , ni des sources  $S$ , ni des conditions aux limites.
- ⇒ **Le tenseur  $D^*$  caractérise la microstructure.**
- ⇒ On est passé du transport pour  $u_\epsilon$  à de la diffusion pour  $u$ .