

ANSPRÜCHE AUF  $w$  &  $v$ :

$$J(w; \cdot) < \infty \Leftarrow w \in L^4(Q_r) \Leftarrow \\ \Leftarrow w \in C^{2,1}(Q) \Leftarrow v \in C^{2,1}(G_1)$$

STRUKTUR VON  $U_{ad}$

$\{U_{ad} \neq \emptyset; \text{geschl.}; \text{konvex}\}$

$\Uparrow$

$\{U_{ad} \subseteq \text{Hilbertraum}\}$

SOBOLEV'sche

EINBETTUNG

$$C^{2,1}(G_1) \supset H^5(G_1) = U_{ad}$$

# EIGENSCHAFTEN

VON  $J(\cdot)$ :

$v \rightarrow J(v)$  kontin.

$$\lim_{\|v\| \rightarrow \infty} J(v) = \infty$$

$$\|v\| \rightarrow \infty$$

$J(v)$  ist NICHT convex  
 $\Rightarrow$  lokale Minima

$J(\cdot) = J(w; \bar{w}; v; \bar{v})$  antilinear

## OPTIMALITÄT VORAUSSETZUNG

$$w(v) \text{ löst } \begin{cases} (A(\cdot) + k^2)w = 0 \\ w|_{G_1} = v \\ + RB \ \& \ SSB \end{cases}$$

$$\langle \text{grad } J(w; \bar{v}) | \delta \underline{v} \rangle \geq 0$$

$$\delta \underline{v} = (\delta v; \delta \bar{v}); \quad \|\delta \underline{v}\| < \varepsilon$$

$$\bar{v}_{ad} \times \bar{v}_{ad}$$

$$\text{grad } J = \begin{bmatrix} \overline{\partial J / \partial v} \\ \overline{\partial J / \partial \bar{v}} \end{bmatrix}$$

# ALTERNATIVE FORM DER OPTIMALITÄTBEDINGUNGEN

$w$  löst das Primalsystem

$\bar{w}$  löst das conjugierte P.S.

$p$  löst das adjungierte Sys.

$$\begin{cases} (A^+(\cdot) + K^2) p = 2\bar{w}(\bar{w}w - z_d) \\ p|_{G_1 \cup G_2 \cup G_3} = 0 \\ \text{adj. SSB} \end{cases}$$

$\bar{p}$  löst das conjugierte A.S.

$J$  erfüllt  $\langle \nabla J, \delta \underline{v} \rangle =$

$$= (c(x)v, \delta v)_{H^1} + (\delta v, c(x)v)_{H^1} +$$

$$+ \int_{G_1} dG_1 \left[ \frac{\partial \bar{p}}{\partial v} \delta v + \frac{\partial p}{\partial \bar{v}} \delta \bar{v} \right] \geq 0$$

# ALGORITHMUS

ANFANGSABSCHÄTZUNG

$v^0$

LÖSUNG DES PRIMALEN SYSTEMS  $\Rightarrow w(v^k)$

NEUES  $v^k$

LÖSUNG DES ADJUNGIERTEN SYS.  $\Rightarrow p(v^k)$

BERECHNUNG DER ZIELFUNKTION  $J(v^k)$

$J(v^k) \leq J(v^{k+1})$  ?

NEIN

JA

BERECHNUNG DES  $\text{grad } J(v^k)$

$\|\text{grad } J(\cdot)\| \leq \beta$  ?

NEIN

JA

ENDE

$\beta > 0$ , gegb;  $\tilde{u} = \tilde{u}(v^0)$

# POLYCHROMATISCHE RESISTBELEUCHTUNG:

Vorteil: vermindeter Stehwelleneffekt

Nachteil: schlechtere MÜF bei längeren  
Wellenlängen

Andere Probleme:  $\lambda$ -abhängige Parameter

LACKENEMPFLINDLICHKEIT  $\rightarrow a_i$

MASKENDURCHLÄSSIGKEIT }  $\rightarrow c_i$   
QUELLENSTRAHLUNGSSPEKTRUM }

## GESAMTBELEUCHTUNG:

$$I_t := \sum_{i=1}^N a_i \bar{w}_i \cdot w_i$$

## KONTROLLVEKTOR:

$$[v_i]; \quad i=1, \dots, N$$

## i-tes PRIMALSYSTEM:

$$\begin{cases} (\Delta + k_i^2) w_i = \nabla_i(x) w_i \\ w_i |_{G_1} = v_i + \text{andere RB \& SSB} \end{cases}$$

## ZIELFUNKTION:

$$J^{poly}(\cdot) := \int_{Q_r} (I_t - z_d)^2 dQ_r + \sum_{i=1}^N \int_{U_{ad}} \|c_i(x) v_i\|^2$$