

УДК 517.927.4

## К РЕГУЛЯРИЗАЦИИ ДВУХТОЧЕЧНОЙ КРАЕВОЙ ЗАДАЧИ ДЛЯ МАТРИЧНОГО УРАВНЕНИЯ ЛЯПУНОВА С ПАРАМЕТРОМ

И. И. МАКОВЕЦКИЙ

Белорусско-Российский университет

Могилев, Беларусь

В данной работе исследуется задача

$$\frac{dX}{dt} = A(t)X + Q(t)XB(t) + F_0(t, X) + \lambda F_1(t, X), \quad X \in \mathbb{R}^{n \times n}, \quad (1)$$

$$MX(0) + NX(\omega) = 0, \quad (2)$$

где  $A, B, Q \in \mathbb{C}(I, \mathbb{R}^{n \times n})$ ,  $F_i \in \mathbb{C}(D_{\tilde{\rho}}, \mathbb{R}^{n \times n})$ ,  $I = [0, \omega]$ ,  $D_{\tilde{\rho}} = \{(t, X) : t \in I, \|X\| < \tilde{\rho}\}$ ,  $\omega > 0$ ,  $0 < \tilde{\rho} \leq \infty$ ,  $M, N$  – постоянные  $n \times n$ -матрицы; функции  $F_i(t, X)$  удовлетворяют в  $D_{\tilde{\rho}}$  относительно  $X$  условию Липшица (локально);  $F_0(t, 0) \neq 0$ ,  $\lambda \in \mathbb{R}$ .

С помощью качественных методов аналогичная задача исследовалась в [1]. В настоящей работе развиты подходы, отраженные в [2; 3, гл. 1]. На основе конструктивного метода [4, гл. 1] по исходным данным задачи сформулированы достаточные условия однозначной разрешимости, а также алгоритм построения решения и оценка, дающая область локализации этого решения.

Примем следующие обозначения:

$$D_{\rho} = \{(t, X) : t \in I, \|X\| \leq \rho\}, \quad \lambda_1 = \max_t \|U(t)\|, \quad \lambda_2 = \max_t \|U^{-1}(t)\|, \quad \Phi = P + E,$$

$$P = U^{-1}(\omega)N^{-1}M, \quad \beta = \max_t \|B(t)\|, \quad r = \max_t \|Q(t)\|, \quad \gamma = \|\Phi^{-1}\|, \quad m = \max\{\|P\|, 1\},$$

$$h_i = \max_t \|F_i(t, 0)\|, \quad a_0 = \gamma\lambda_0 m \omega (\beta r + L_0), \quad a_1 = \gamma\lambda_0 m \omega L_1, \quad b_0 = \gamma\lambda_0 m \omega h_0, \quad b_1 = \gamma\lambda_0 m \omega h_1,$$

$$q = a_0 + \varepsilon a_1, \quad p = b_0 + \varepsilon b_1, \quad F(t, X, \lambda) = F_0(t, X) + \lambda F_1(t, X),$$

$$L = L_0 + \varepsilon L_1, \quad h = h_0 + \varepsilon h_1, \quad \varepsilon = |\lambda|, \quad \varepsilon_0 = \frac{\rho(1 - a_0) - b_0}{\rho a_1 + b_1},$$

где  $t \in I$ ,  $0 < \rho < \tilde{\rho}$ ,  $\lambda_0 = \lambda_1 \lambda_2$ ,  $L_i = L_i(\rho > 0)$  – постоянные Липшица для  $F_i(t, X)$  в  $D_{\rho}$ .

**Лемма.** Потребуем выполнения условий: 1)  $\det N \neq 0$ , 2)  $\det \Phi \neq 0$ , 3)  $q < 1$ , 4)  $p / (1 - q) \leq \rho$ . Тогда решение задачи (1), (2) в области  $D_{\rho}$  существует и

единственно и его можно представить в виде предела равномерно сходящейся последовательности матричных функций, удовлетворяющих условию (2) теоремы, при этом решение удовлетворяет оценке

$$\|X\|_{\mathbb{C}} \leq \frac{P}{1-q}.$$

**Теорема.** Пусть выполнены условия 1) и 2) леммы, а также неравенства  $a_0 < 1$ ,  $b_0 / (1-q) < \rho$ . Тогда, если  $|\lambda| \leq \varepsilon_0$ , решение задачи (1), (2) в области  $D_\rho$  существует и единственно. Решение  $X(t, \lambda)$  может быть представлено как предел равномерно сходящейся последовательности матричных функций, определяемых рекуррентным интегральным соотношением и удовлетворяющих условию (2), при этом справедливы оценки

$$\|X(t, \lambda)\| \leq \frac{P}{1-q}, \quad \|X(t, \lambda) - X(t, 0)\| \leq \frac{\varepsilon(a_1 \|X_0\|_{\mathbb{C}} + b_1)}{1-q}.$$

Рекуррентное интегральное соотношение имеет вид:

$$X_{k+1}(t, \lambda) = U(t) \Phi^{-1} \left[ P \int_0^t U^{-1}(\tau) (Q(\tau) X_k(\tau, \lambda) B(\tau) + F(\tau, X_k(\tau, \lambda), \lambda)) d\tau - \int_t^\infty U^{-1}(\tau) (Q(\tau) X_k(\tau, \lambda) B(\tau) + F(\tau, X_k(\tau, \lambda), \lambda)) d\tau \right], \quad k = 0, 1, 2, \dots, \quad (3)$$

где  $X_0(t, \lambda)$  – произвольная матрица из  $\mathbb{C}$ , принадлежащая шару  $\|X\|_{\mathbb{C}} \leq \rho$ .

Скорость сходимости алгоритма (3) характеризуется оценкой

$$\|X_k - X\|_{\mathbb{C}} \leq q^k \frac{\|X_1 - X_0\|_{\mathbb{C}}}{1-q}, \quad k = 0, 1, 2, \dots,$$

которую можно уточнить, приняв  $X_0 \equiv 0$ :

$$\|X_k - X\|_{\mathbb{C}} \leq q^k \frac{P}{1-q}.$$

#### СПИСОК ИСПОЛЬЗОВАННОЙ ЛИТЕРАТУРЫ

1. **Murty, K. N.** Two (multi) point nonlinear Lyapunov systems – existence and uniqueness / K. N. Murty, G. W. Howell, S. Sivasundaram // Journal of mathematical analysis and applications. – 1992. – P. 505–515.
2. **Маковецкий, И. И.** Левосторонняя регуляризация двухточечной краевой задачи для матричного уравнения Ляпунова с параметром / И. И. Маковецкий // Еругинские чтения – 2019: материалы Междунар. научн. конф. по дифференц. уравнениям, Могилев, 12–14 мая 2019 г.: в 2 ч. – Могилев, 2019. – С. 85–86.
3. **Лаптинский, В. Н.** Матричные дифференциальные уравнения Ляпунова и Риккати / В. Н. Лаптинский, И. И. Маковецкий, В. В. Пугин. – Могилев: Белорус.-Рос. ун-т, 2012. – 167 с.
4. **Лаптинский, В. Н.** Конструктивный анализ управляемых колебательных систем / В. Н. Лаптинский. – Минск: ИМ НАН Беларуси, 1998. – 300 с.