# К РЕГУЛЯРИЗАЦИИ МНОГОТОЧЕЧНОЙ КРАЕВОЙ ЗАДАЧИ ДЛЯ УРАВНЕНИЯ ЛЯПУНОВА В СЛУЧАЕ СЛАБОГО ВЫРОЖДЕНИЯ КРАЕВЫХ УСЛОВИЙ

## А.Н. Бондарев

Для матричного дифференциального уравнения Ляпунова типа [1]

$$\frac{dX}{dt} = A(t)X + C_1(t)XC_2(t) + B_1(t)XB_2(t) + F(t) \equiv G(t, X)$$
 (1)

изучается краевая задача с условием

$$\sum_{s=1}^{k} M_s X(t_s) = 0, \quad 0 = t_1 < t_2 < \dots < t_k = \omega,$$
(2)

где  $(t,X)\in I\times\mathbb{R}^{n\times m}$ , A,  $B_1$ ,  $B_2$ ,  $C_1$ ,  $C_2$ , F – непрерывные по  $t\in I$  матрицы-функции соответствующих размерностей,  $M_s$  – заданные постоянные  $(n\times n)$  – матрицы,  $I=[0,\omega]$ .

На основе применения конструктивного метода регуляризации [2] эта задача исследуется в банаховом пространстве  $C(I, \mathbb{R}^{n \times m})$  непрерывных матриц-функций с нормой  $\|X\|_C = \max_{t \in I} \|X(t)\|$ , где  $\|\cdot\|$  – определенная норма матриц, например любая из норм, приведённых в [3, с. 21]. Данная работа является развитием [1] и обобщением [4, 5].

Исследуется случай слабого вырождения краевых условий [1]

$$\sum_{s=1}^{i} M_s = 0, \tag{3}$$

где число i фиксировано и может принимать любое значение от 2 до k . Обозначения:

$$\begin{split} \Phi &= \sum_{j=1}^{i-1} M_j \int_{t_j}^{t_i} A(\tau) d\tau - \sum_{r=i+1}^k M_r \,, \quad \gamma = \|\Phi^{-1}\| \,, \quad \alpha = \max_{t \in I} \|A(t)\| \,, \quad h = \max_{t \in I} \|F(t)\| \,, \\ \beta_l &= \max_{t \in I} \|B_l(t)\| \,, \quad \delta_l = \max_{t \in I} \|C_l(t)\| \,\, (l=1,2) \,, \quad m_s = \|M_s\| \,\, (s=\overline{1,k}) \,, \\ \tilde{m}_1 &= \sum_{j=1}^{i-1} m_j \,, \quad \tilde{m}_2 = \sum_{r=i+1}^k m_r \,, \quad \varepsilon = \alpha + \delta_1 \delta_2 + \beta_1 \beta_2 \,, \\ q &= \gamma \sum_{j=1}^{i-1} m_j \left\{ \frac{1}{2} \alpha \varepsilon [(t_j - t_1)^2 + (t_k - t_j)^2] + (\varepsilon - \alpha)(t_i - t_j) \right\} + \\ &+ \frac{1}{2} \gamma \varepsilon \tilde{m}_1 [(t_i - t_1)^2 + (t_k - t_i)^2] + \gamma \varepsilon \tilde{m}_2 (t_k - t_1) \,, \\ N &= \gamma h \left\{ \sum_{j=1}^{i-1} \frac{1}{2} \alpha m_j [(t_j - t_1)^2 + (t_k - t_j)^2 + (t_i - t_j)] + \\ &+ \frac{1}{2} \alpha \tilde{m}_1 [(t_i - t_1)^2 + (t_k - t_i)^2] + \tilde{m}_2 (t_k - t_1) \right\}. \end{split}$$

**Теорема**. Пусть выполнено условие (3), а также  $\det \Phi \neq 0$ , q < 1. Тогда задача (1), (2) однозначно разрешима, при этом для её решения X = X(t) справедлива оценка

$$||X||_C \leqslant \frac{N}{1-q}.\tag{4}$$

С помощью методики, используемой в [1], сначала получено матричное интегральное уравнение, эквивалентное задаче (1), (2),

$$X(t) = \Phi^{-1} \left\{ \sum_{j=1}^{t-1} M_j \left[ \int_{t_j}^t \left( \int_{t_j}^{\tau} A(\sigma) d\sigma \right) G(\tau, X(\tau)) d\tau - \int_t^{t_i} \left( \int_{\tau}^{t_i} A(\sigma) d\sigma \right) G(\tau, X(\tau)) d\tau - \int_t^{t_i} \left( \int_{\tau}^{t_i} A(\sigma) d\sigma \right) G(\tau, X(\tau)) d\tau - \int_t^{t_i} \left( \int_{\tau}^{t_i} A(\sigma) d\sigma \right) G(\tau, X(\tau)) d\tau \right\} - \int_t^{t_i} \left( G(\tau, X(\tau)) - A(\tau) X(\tau) \right) d\tau \right\} - \sum_{r=i+1}^k M_r \int_{t_r}^t G(\tau, X(\tau)) d\tau \right\}.$$
 (5)

Для изучения разрешимости уравнения (5) используется принцип сжимающих отображений (см., например, [6, с. 605]). Согласно этому принципу, на основании условий теоремы, решение уравнения (5) существует и единственно в пространстве  $C(I, \mathbb{R}^{n \times m})$ . Для получения соотношения (4) выполнены оценки по норме в уравнении (5).

Решение уравнения (5) строится классическим методом последовательных приближений типа [6, с. 605]. Соответствующий алгоритм имеет вид

$$X_{p}(t) = \Phi^{-1} \left\{ \sum_{j=1}^{i-1} M_{j} \left[ \int_{t_{j}}^{t} \left( \int_{t_{j}}^{\tau} A(\sigma) d\sigma \right) G(\tau, X_{p-1}(\tau)) d\tau - \int_{t}^{t_{i}} \left( \int_{\tau}^{t_{i}} A(\sigma) d\sigma \right) G(\tau, X_{p-1}(\tau)) d\tau - \int_{t_{j}}^{t_{i}} \left( G(\tau, X_{p-1}(\tau)) - A(\tau) X_{p-1}(\tau) \right) d\tau \right] - \sum_{r=i+1}^{k} M_{r} \int_{t_{r}}^{t} G(\tau, X_{p-1}(\tau)) d\tau \right\}, \quad p = 1, 2, \dots,$$

$$(6)$$

где  $X_0$  – произвольная функция класса  $C(I,\mathbb{R}^{n\times m})$ .

Доказано, что последовательность  $\{X_r\}_0^\infty$ , определяемая алгоритмом (6), сходится равномерно по  $t \in I$  к решению интегрального уравнения (5), при этом справедлива оценка

$$||X - X_r||_C \le \frac{q^r}{1 - q} ||X_1 - X_0||_C, \quad r = 0, 1, 2, \dots$$

Оценка области локализации решения X(t), определяемая на основе алгоритма (6), имеет вид

$$||X||_C \le ||X_0||_C + \frac{||X_1 - X_0||_C}{1 - q}.$$
 (7)

Из (7) при  $X_0 \equiv 0$  получено соотношение, из которого следует оценка (4).

#### Литература

- 1. Бондарев А. Н., Лаптинский В. Н. Многоточечная краевая задача для уравнения Ляпунова в случае слабого вырождения краевых условий // Дифференц. уравнения. 2019. Т. 55. № 3. С. 423–427.
- 2. Лаптинский В. Н. Конструктивный анализ управляемых колебательных систем. Мн.: ИМ НАН Беларуси, 1998.
  - 3. Демидович Б. П. Лекции по математической теории устойчивости. М.: Наука, 1967.

- 4. Бондарев А. Н. Анализ многоточечной краевой задачи для матричного уравнения Ляпунова // Актуальные проблемы науки и техники: материалы II Междунар. науч.-техн. конф., посвященной 70летию ИМИ – ИжГТУ и 60-летию СПИ (филиал) ФГБОУ ВО "ИжГТУ имени М. Т. Калашникова". 2022. C. 11–16.
- 5. Бондарев А. Н. Регуляризация многоточечной краевой задачи для уравнения Ляпунова в случае слабого вырождения краевых условий // Теория управления и математическое моделирование: материалы Всероссийской конф. с междунар. участием, посвященной памяти профессора Н. В. Азбелева и профессора Е. Л. Тонкова. 2022. С. 46–49.
  - 6. Канторович Л. В., Акилов Г. П. Функциональный анализ. М.: Наука, 1977.

# АСИМПТОТИКА СОБСТВЕННЫХ ФУНКЦИЙ В НЕЛИНЕЙНОЙ КРАЕВОЙ ЗАДАЧЕ

## Е.З. Боревич

Рассматривается следующая краевая задача

$$\begin{cases}
E'' + E'E = fH(E, E_0), & 0 < x < 1, \\
E(0) = E(1) = E_0, & E_0 > 0,
\end{cases}$$
(1)

где f – положительная константа,  $H(E, E_0) = G(E) - G(E_0)$ , а функция G(E) класса  $C^2$  удовлетворяет условиям:

- 1) функция G(E) при E>0 имеет ровно две точки экстремума:  $E_1$  локальный максимум,  $E_2$  – локальный минимум, причем  $E_1 < E_2$  и  $G(0) \le G(E_2)$ ;
  - 2) G'(E) > 0 при  $E \in [0, E_1) \cup (E_2, +\infty)$ , G'(E) < 0 при  $E \in (E_1, E_2)$ .

Утверждение 1. 1) если  $E_1 < E_0 < E_2$ , то уравнение  $H(E,E_0) = 0$  имеет ровно три положительных решения  $0 < E_1(E_0) < E_0 < E_2(E_0)$ , причем  $H'_E(E_i(E_0), E_0) > 0$ , i =

2) существует единственное  $E_0^*$  такое, что

$$\int_{E_1(E_0^*)}^E H(s, E_0^*) ds \quad \begin{cases} >0 & if \quad E \in (E_1(E_0^*), E_2(E_0^*)), \\ = 0 & if \quad E = E_2(E_0^*). \end{cases}$$

Утверждение 2. Если  $0 < E_0 \le E_1$  или  $E_0 \ge E_2$ , то задача (1) имеет только тривиальное решение  $E(x) = E_0$ . Если  $E_0 \in (E_1, E_2)$ , то задача (1) имеет бифуркационные решения при любом  $f > f_k$ , где  $f_k = -H'(E_0)^{-1}(E_0^2/4 + \pi^2 k^2)$ ,  $k = 1, 2, \dots$  [1].

Представляет интерес асимптотическое поведение бифуркационных решений при больших значениях параметра f . Запишем задачу (1) в виде

$$\begin{cases}
\varepsilon E'' + \varepsilon E' E = H(E, E_0), \\
E(0) = E(1) = E_0,
\end{cases}$$
(2)

где  $\varepsilon = f^{-1}$ .

Решения  $E_k^{\nu}(x,\varepsilon)$ ,  $\nu=+,-$  задачи (2), определенные при  $0<\varepsilon<\varepsilon_k$ , где  $\varepsilon_k=f_k^{-1}$ будем называть собственными функциями задачи (2).

Теорема 1. 1) Пусть  $E_0 \in (E_1, E_0^*)$ . Тогда краевая задача (2) имеет семейство решений  $E_1^-,\quad E_k^\pm,\quad k=2,3,\ldots$ , определенных для достаточно малых arepsilon и таких, что

 $\lim_{\varepsilon \to 0+0} E_1^- = E_1(E_0)$  равномерно на каждом компакте из (0,1),  $\lim_{\varepsilon \to 0+0} E_k^\pm = E_1(E_0)$  почти всюду на интервале (0,1);