

КРИТЕРИИ СИЛЬНОЙ ВЛОЖИМОСТИ ДИФФЕРЕНЦИАЛЬНЫХ СИСТЕМ С ПОЛИНОМИАЛЬНОЙ ПРАВОЙ ЧАСТЬЮ

В.Т. Борухов, О.М. Кветко

В монографии [1] определены понятия слабой и сильной вложимости компонент решений нелинейной дифференциальной системы в множество решений линейных автономных систем. Критерии слабой вложимости представлены в [1], критерий сильной вложимости вытекает из результатов работы [2]. В данном сообщении мы приводим новый критерий сильной вложимости системы

$$\dot{x}(t) = F(x), \quad (1)$$

где $x = [x_1, \dots, x_n]^T \in \mathbb{R}^n$, $F(x) = [f_1(x), \dots, f_n(x)]^T$, $f_\nu(x) = \sum_{|l|=1}^r a_l^\nu x^l$, $l = l_1 \dots l_n$ – мультииндекс, $x^l = x_1^{l_1} \dots x_n^{l_n}$, $|l| := l_1 + \dots + l_n$, $a_l^\nu \in \mathbb{R}$. Здесь и далее предполагается градуированное лексикографическое упорядочение мультииндексов.

Определение. Несколько модифицируя определение сильной вложимости [1], систему (1) назовем сильно вложимой в линейную автономную конечномерную систему

$$\dot{z}(t) = D_s z(t), \quad z \in \mathbb{R}^s, \quad (2)$$

если существует линейное отображение согласования $G_s : \mathbb{R}^s \rightarrow \mathbb{R}^n$ и отображение вложимости $P_s : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^s$ такие, что произвольная траектория $x(t, x_0)$ ($t \geq 0$, $x(0, x_0) = x_0$) системы (1) имеет вид $x(t, x_0) = G_s e^{D_s t} P_s(x_0)$.

Из [3, 4] следует

Лемма. Система (1) вложима в окрестности нуля ($x = 0$, $t = 0$) в линейную дифференциальную бесконечномерную систему

$$\dot{z}(t) = Az(t),$$

где

$$z(t) = [z_1(t), \dots, z_m(t), \dots]^T, \quad z_m(t) = [z_\alpha(t) | |\alpha| = m],$$

$$A = \begin{bmatrix} A_{11} & A_{12} & \dots & A_{1r} & 0 & 0 & \dots \\ 0 & A_{22} & \dots & A_{2r} & A_{2r+1} & 0 & \dots \\ \dots & \dots & \dots & \dots & \dots & \dots & \dots \end{bmatrix}, \quad A_{jm} = \left(\sum_{\nu=1}^n k_\nu a_{l-k+\delta_\nu}^\nu \right)_{|k|=j}^{|l|=m}.$$

Здесь $A_{jm} - N_j \times N_m$ – матрица ($N_j = n(n+1)\dots(n+j-1)/(j!)$); $\delta_\nu = \delta_{1\nu} \dots \delta_{n\nu}$, $\delta_{\nu\nu} = 1$, $\delta_{i\nu} = 0$, если $i \neq \nu$; $a_{l-k+\delta_\nu}^\nu = 0$, если $a_{l-k+\delta_\nu}^\nu \notin \{a_\alpha^\nu | 1 \leq |\alpha| \leq r\}$.

Теорема 1. Пусть $s := s_k = N_1 + \dots + N_k$. Тогда для вложимости системы (1) в систему (2) достаточно, чтобы выполнялись условия

$$G_{s_k} D_{s_k}^i B_{s_k} = 0 \quad \text{для любого } i \in \{0, \dots, s_k - 1\}, \quad (3)$$

где

$$D_{s_k} := \begin{bmatrix} A_{11} & A_{12} & \dots & A_{1k} \\ 0 & A_{22} & \dots & A_{2k} \\ \dots & \dots & \dots & \dots \\ 0 & 0 & \dots & A_{kk} \end{bmatrix}, \quad B_{s_k} := \begin{bmatrix} A_{1k+1} & \dots & A_{1k+r-1} \\ A_{1k+1} & \dots & A_{2k+r-1} \\ \dots & \dots & \dots \\ A_{kk+1} & \dots & A_{kk+r-1} \end{bmatrix},$$

$G_{s_k} := [I_n \underbrace{0 \dots 0}_{s_k - N_1}]$. Здесь $I_n - n \times n$ единичная матрица, $A_{ij} = 0$, если $j > r + i - 1$.



Обратно, если система (1) вложима в систему (2), то она также вложима в систему вида (2), для которой $D_s = D_{s_k}$, $G_s = G_{s_k}$, $P_s(x_0) = [x_0^l \mid l = m, m = 1, \dots, k]^T$ и выполняются условия (3).

Обозначим систему (1) символом Σ и рассмотрим пару (Σ, w) , где $w = w(x_1, \dots, x_n) \in \mathbb{R}[x_1, \dots, x_n]$, $\mathbb{R}[x_1, \dots, x_n]$ – линейное пространство вещественных полиномов от переменных x_1, \dots, x_n . Следуя [2], пару (Σ, w) будем называть конечномерно сильно вложимой, если для любого $p \in \mathbb{R}^n$ композиция $(w \cdot \varphi_t)(p)$ функции w и отображения сдвига $\varphi_t : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^n$ на решениях системы Σ удовлетворяет подходящей линейной конечномерной системе дифференциальных уравнений.

Отметим, что сильная вложимость системы (1) в смысле определения эквивалентна сильной вложимости n пар $(\Sigma, x_1), \dots, (\Sigma, x_n)$. Из [2] следует

Теорема 2. Пара (Σ, w) конечномерно сильно вложима тогда и только тогда, когда существует $m \in \{1, 2, \dots\}$, для которого выполняется условие

$$\dim \mathcal{L}_{m-1} = \dim \mathcal{L}_m = m, \tag{4}$$

где $\mathcal{L}_{m-1} = \text{span} \{w, Lw, \dots, L^{m-1}w\}$ – линейная оболочка в пространстве $\mathbb{R}[x_1, \dots, x_n]$ множества $\{w, Lw, \dots, L^{m-1}w\}$, L – линейный оператор вида

$$L = f_1(x) \frac{\partial}{\partial x_1} + \dots + f_n(x) \frac{\partial}{\partial x_n}.$$

Число m из равенства (4) определяет минимальную размерность пространства состояний линейной системы вложения и называется порядком вложимости пары (Σ, w) .

Пусть задано непустое открытое в \mathbb{R}^n множество Ω .

Теорема 3. Пара (Σ, w) конечномерно сильно вложима с порядком вложимости m тогда и только тогда, когда выполняются следующие условия

1) существуют векторы $z_1, \dots, z_m \in \Omega$ такие, что

$$\det \begin{bmatrix} w(z_1) & (Lw)(z_1) & \dots & (L^{m-1}w)(z_1) \\ \dots & \dots & \dots & \dots \\ w(z_m) & (Lw)(z_m) & \dots & (L^{m-1}w)(z_m) \end{bmatrix} \neq 0, \tag{5}$$

2) для любых векторов $z_1, \dots, z_{m+1} \in \Omega$ выполняется условие

$$\det \begin{bmatrix} w(z_1) & (Lw)(z_1) & \dots & (L^m w)(z_1) \\ \dots & \dots & \dots & \dots \\ w(z_{m+1}) & (Lw)(z_{m+1}) & \dots & (L^m w)(z_{m+1}) \end{bmatrix} = 0. \tag{6}$$

Отметим, что условия (5), (6) определяют алгебраическое множество в пространстве коэффициентов системы Σ .

Литература

1. Мироненко В. И. *Линейная зависимость функций вдоль решений дифференциальных уравнений*. Мн.: Изд-во БГУ им. В.И. Ленина, 1981.
2. Борухов В. Т. *Сильная вложимость автономных нелинейных дифференциальных систем в линейные дифференциальные системы* // Дифференц. уравнения. 2019. Т. 55. № 3. С. 313–321.
3. Тартаковский В. *Явные формулы для локальных разложений около точек покоя* // Докл. АН СССР. 1950. Т. 72. № 5. С. 853–856.
4. Борухов В. Т., Кветко О. М. *Вложимость нелинейных дифференциальных систем в линейные системы и полиномиальные первые интегралы* // Динамические системы: устойчивость, управление, оптимизация. Материалы междунар. науч. конф., посвящ. 100-летию со дня рождения академика Е.А. Барбашина, Минск, 24-29 сент. 2018 г. Мн.: БГУ, 2018. С. 81–82.

