

3. Натансон И. П. Теория функций вещественной переменной. — М.: Наука, 1974. — 480 с.
 4. Friedman A. Optimal control in Banach spaces // J. Math. Anal. and Appl. — 1967. — 19, N 1. — P. 35—55. $\ddot{\text{e}}$

Киев. политехн. ин-т

Получено 02.07.85,
 после доработки — 30.01.86

УДК 517.956

В. А. Маловичко

О краевых задачах для одного класса систем дифференциальных уравнений четвертого порядка

В настоящей работе изучается разрешимость краевых задач для системы дифференциальных уравнений

$$Lu(x, y) \equiv MMu(x, y) + C(x, y)u = f(x, y), \quad (1)$$

где $Mu(x, y) \equiv [A(x, y)u_x]_x + [B(x, y)u_y]_y$; $x, y \in R^1$; u, f — N -мерные векторы; C — симметричная положительно определенная в R^2 матрица размерности $N \times N$;

$$A = \begin{pmatrix} A_1 & 0 \\ 0 & A_2 \end{pmatrix}, \quad B = \begin{pmatrix} B_1 & 0 \\ 0 & B_2 \end{pmatrix};$$

A_1, B_1 — симметричные матрицы размерности $m \times m$; A_2, B_2 — симметричные матрицы размерности $(N - m) \times (N - m)$; $0 \leq m \leq N$, причем для любого вектора $z \in R^N, z \neq 0$, выполняются соотношения

$$\begin{aligned} xA(x, y)zz > 0, \quad x \neq 0, \quad A(0, y) = 0, \\ yB(x, y)zz > 0, \quad y \neq 0, \quad B(x, 0) = 0. \end{aligned} \quad (2)$$

Систему (1) будем рассматривать в односвязной области Ω , содержащей точку $(0, 0)$ и ограниченную кусочно гладкими кривыми Γ_1, Γ_3 и гладкими кривыми Γ_2, Γ_4 (рисунок).

Обозначим через $\Omega_k, k = 1, 2, 3, 4$, часть Ω , лежащую в k -й четверти плоскости xOy . В области $\Omega_1 \cup \Omega_3$ оператор M является эллиптическим, а в области $\Omega_2 \cup \Omega_4$ — гиперболическим. Отметим, что уравнения типа (1), но с другими операторами M и в других областях, изучались в работах [1 — 3].

Пусть $(l_1(x, y), l_2(x, y))$ — вектор единичной внешней нормали к границе Γ области Ω в точке $(x, y) \in \Gamma$. Будем считать, что кривые Γ_2, Γ_4 являются характеристиками оператора M , т. е.

$$A(x, y)l_1^2(x, y) + B(x, y)l_2^2(x, y) = 0, \quad (x, y) \in \Gamma_2 \cup \Gamma_4. \quad (3)$$

Относительно гладкости коэффициентов системы (1) предполагаем, что $A, B \in C^3(\bar{\Omega}), C \in C(\bar{\Omega})$.

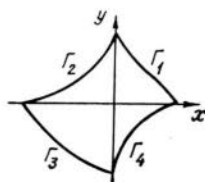
Задача 1. В области Ω найти решение $u = u^{(1)} + u^{(2)}$ системы (1), удовлетворяющее краевым условиям

$$u|_{\Gamma_1 \cup \Gamma_3} = u_t|_{\Gamma_1 \cup \Gamma_3} = 0, \quad (4)$$

$$u^{(1)}|_{\Gamma_2 \cup \Gamma_4} = Mu^{(2)}|_{\Gamma_2 \cup \Gamma_4} = 0, \quad (5)$$

где $u^{(1)} = (u_1, \dots, u_m, 0, \dots, 0)$, $u^{(2)} = (0, \dots, 0, u_{m+1}, \dots, u_N)$, $u_t = Au_x l_1 + Bu_y l_2$

Введем обозначения: W — множество вектор-функций из $C^4(\bar{\Omega})$, удовлетворяющих краевым условиям (4), (5); H_+ — гильбертово пространство,



полученное замыканием множества \mathcal{W} по норме $\| \mathbf{u} \|_+^2 = \int_{\Omega} [(M\mathbf{u})(M\mathbf{u}) + \mathbf{u}\mathbf{u}] \times$
 $\times d\Omega$; (\mathbf{u}, \mathbf{v}) — скалярное произведение в $L_2(\Omega)$; H_- — гильбертово прост-
 ранство с негативной нормой $\| \cdot \|_-$, построенное по $L_2(\Omega)$ и H_+ .

Л е м м а 1. *Задача 1 является самосопряженной.*

Д о к а з а т е л ь с т в о. Интегрируя по частям выражение $(L\mathbf{u}) \mathbf{v}$,
 где $\mathbf{u}, \mathbf{v} \in \mathcal{W}$, приходим к тождеству

$$\int_{\Omega} (L\mathbf{u}) \mathbf{v} d\Omega = \int_{\Gamma_1 \cup \Gamma_2 \cup \Gamma_3 \cup \Gamma_4} [A(M\mathbf{u})_x l_1 + B(M\mathbf{u})_y l_2] \mathbf{v} d\Gamma -$$

$$- \int_{\Gamma_1 \cup \Gamma_2 \cup \Gamma_3 \cup \Gamma_4} M\mathbf{u} \cdot (A\mathbf{v}_x l_1 + B\mathbf{v}_y l_2) d\Gamma + \int_{\Gamma_1 \cup \Gamma_2 \cup \Gamma_3 \cup \Gamma_4} (A\mathbf{u}_x l_1 + B\mathbf{u}_y l_2) M\mathbf{v} d\Gamma -$$

$$- \int_{\Gamma_1 \cup \Gamma_2 \cup \Gamma_3 \cup \Gamma_4} \mathbf{u} [A(M\mathbf{v})_x l_1 + B(M\mathbf{v})_y l_2] d\Gamma + \int_{\Omega} \mathbf{u} (L\mathbf{v}) d\Omega. \quad (6)$$

Из условий (4) следует, что все интегралы по $\Gamma_1 \cup \Gamma_3$ в (6) равны нулю.

Так как оператор $l_2 \partial / \partial x - l_1 \partial / \partial y$ является внутренним дифференци-
 альным оператором на $\Gamma_2 \cup \Gamma_4$, то из условия $M\mathbf{u}^{(2)}|_{\Gamma_2 \cup \Gamma_4} = 0$ следует,
 что на $\Gamma_2 \cup \Gamma_4$

$$l_2 (M\mathbf{u}^{(2)})_x - l_1 (M\mathbf{u}^{(2)})_y = 0. \quad (7)$$

Умножая (7) на $B_2 l_2$ и учитывая (3), получаем на $\Gamma_2 \cup \Gamma_4$ равенство

$$A_2 (M\mathbf{u}^{(2)})_x l_1 + B_2 (M\mathbf{u}^{(2)})_y l_2 = 0. \quad (8)$$

Учитывая (8) и условие $\mathbf{v}^{(1)}|_{\Gamma_2} = 0$, замечаем, что на $\Gamma_2 \cup \Gamma_4$

$$[A(M\mathbf{u})_x l_1 + B(M\mathbf{u})_y l_2] \mathbf{v} = 0. \quad (9)$$

Из равенства (9) следует, что первый интеграл по $\Gamma_2 \cup \Gamma_4$ в (6) равен нулю.
 Аналогично можно доказать, что и остальные интегралы по $\Gamma_2 \cup \Gamma_4$ в (6)
 равны нулю. Лемма доказана.

Л е м м а 2. *Для вектор-функций $\mathbf{u} \in \mathcal{W}$ справедливы энергетические*
неравенства

$$\gamma_1 \| \mathbf{u} \|_+ \geq \| L\mathbf{u} \|_- \geq \gamma_2 \| \mathbf{u} \|_+, \quad (10)$$

где γ_1, γ_2 — некоторые положительные постоянные, не зависящие от \mathbf{u} .

Д о к а з а т е л ь с т в о. Интегрируя по частям выражение $(L\mathbf{u}) \mathbf{u}$,
 $\mathbf{u} \in \mathcal{W}$, имеем

$$\int_{\Omega} (L\mathbf{u}) \mathbf{u} d\Omega = \int_{\Gamma} [A(M\mathbf{u})_x l_1 + B(M\mathbf{u})_y l_2] \mathbf{u} d\Gamma -$$

$$- \int_{\Gamma} M\mathbf{u} \cdot (A\mathbf{u}_x l_1 + B\mathbf{u}_y l_2) d\Gamma + \int_{\Omega} [(M\mathbf{u})(M\mathbf{u}) + C\mathbf{u}\mathbf{u}] d\Omega. \quad (11)$$

Как и при доказательстве леммы 1, можно показать, что интегралы
 по Γ в (11) равны нулю. Тогда

$$\int_{\Omega} (L\mathbf{u}) \mathbf{u} d\Omega = \int_{\Omega} [(M\mathbf{u})(M\mathbf{u}) + C\mathbf{u}\mathbf{u}] d\Omega. \quad (12)$$

Применяя к левой части равенства (12) неравенство Шварца и учитывая,
 что матрица C положительно определена, получаем правое неравенство
 (10).

Левое неравенство (10) доказывается так:

$$\| L\mathbf{u} \|_- = \sup_{\mathbf{v} \in H_+} \frac{(L\mathbf{u}, \mathbf{v})}{\| \mathbf{v} \|_+} = \sup_{\mathbf{v} \in \mathcal{W}} \frac{(L\mathbf{u}, \mathbf{v})}{\| \mathbf{v} \|_+} =$$

$$= \sup_{\mathbf{v} \in \mathcal{W}} \frac{1}{\| \mathbf{v} \|_+} \cdot \int_{\Omega} [(M\mathbf{u})(M\mathbf{v}) + C\mathbf{u}\mathbf{v}] d\Omega \leq \gamma_1 \| \mathbf{u} \|_+.$$

Определение. Пусть $f \in L_2(\Omega)$. Вектор-функцию $u \in H_+$ назовем сильным решением задачи 1, если существует последовательность вектор-функций $u_k \in W$ такая, что $\lim_{k \rightarrow \infty} \|u_k - u\|_+ = \lim_{k \rightarrow \infty} \|Lu_k - f\|_- = 0$.

Согласно [4], из неравенств (10) следует такая теорема.

Теорема. Для любой вектор-функции $f \in L_2(\Omega)$ сильное решение задачи 1 существует и единственно.

Замечание 1. Аналогичные результаты можно получить для других краевых задач для системы (1). Краевые условия надо задавать так, чтобы выполнялись условия (4) и $(Mu)u|_{\Gamma_2 \cup \Gamma_4} = 0$. В качестве примера сформулируем две задачи.

Задача 2. В области Ω найти решение системы (1), удовлетворяющее краевым условиям (4) и $u|_{\Gamma_2} = u^{(2)}|_{\Gamma_4} = Mu^{(1)}|_{\Gamma_4} = 0$.

Задача 3. В области Ω найти решение системы (1), удовлетворяющее краевым условиям (4) и $Mu|_{\Gamma_2} = u|_{\Gamma_4} = 0$.

Замечание 2. Все сформулированные выше результаты справедливы, если условия (2) заменить условиями

$$\begin{aligned} yA(x, y)zz > 0, \quad y \neq 0, \quad A(x, 0) = 0, \\ xB(x, y)zz > 0, \quad x \neq 0, \quad B(0, y) = 0. \end{aligned}$$

1. Самедов Н. И. О разрешимости одной краевой задачи в пространстве для квазилинейной системы уравнений смешанного типа 4-го порядка // Докл. АН СССР.— 1976.— 230, № 4.— С. 785—788.
2. Маловичко В. А. О первой краевой задаче для одного дифференциального уравнения 4-го порядка // Сиб. мат. журн.— 1983.— 24, № 1.— С. 125—129.
3. Маловичко В. А. Задача типа Гурса для системы дифференциальных уравнений четвертого порядка // Приближенные методы исследования нелинейных колебаний.— Киев: Ин-т математики, 1983.— С. 120—124.
4. Березанский Ю. М. Разложение по собственным функциям самосопряженных операторов.— Киев: Наук. думка, 1965.— 798 с.

Киев, технол. ин-т пищ. пром-сти

Получено 03.04.85,
после доработки — 17.09.85

УДК 62-50:517.928

А. В. Плотников

Усреднение уравнений управляемого движения с многозначными траекториями

В последние годы в теории управления возник интерес к исследованию задач управления пучком [1, 2] и ансамблем [3] траекторий. Как известно, однозначные управляемые траектории удобно описывать с помощью дифференциальных включений. В качестве математического аппарата для описания управляемых многозначных траекторий в работах [4, 5] использованы дифференциальные уравнения и дифференциальные включения с производной Хукухары, а также обычные дифференциальные включения, содержащие в правой части вектор управления

$$\dot{x} \in F(t, x, u), \quad x(t_0) = x^0, \quad (1)$$

где $F: I \times R^n \times U \rightarrow \text{Comp}(R^n)$, $U(t) \in \text{Comp}(R^n)$, $I = [t_0, t_1]$, $u: I \rightarrow U$ — вектор управления, $x^0 \in S_0 \subset R^n$, $\text{Comp}(R^n)$ ($\text{Conv}(R^n)$) — пространство, состоящее из всех непустых компактных (выпуклых) подмножеств R^n .

Включения вида (1) встречаются, например, при исследовании объектов управления в условиях неопределенности

$$\dot{x} = f(t, x, u, v), \quad x(t_0) = x^0, \quad (2)$$