

УДК 517.9

**С. М. Чуйко, О. В. Несмєлова, М. В. Дзюба** (Донбас. держ. пед. ун-т, Слов'янськ)

## МЕТОД НАЙМЕНШИХ КВАДРАТІВ У ТЕОРІЇ МАТРИЧНИХ ДИФЕРЕНЦІАЛЬНО-АЛГЕБРАЇЧНИХ КРАЙОВИХ ЗАДАЧ\*

We use the scheme of the classical least-squares method for the construction of approximate pseudosolutions of a linear matrix boundary-value problem for a system of differential-algebraic equations.

Найдені умови існування, а також конструкція найкращого (в смысле найменших квадратов) псевдорешення матричної диференціально-алгебраїчної краєвої задачі.

**1. Постановка задачі.** Розглянемо задачу про побудову розв'язків [1–3]

$$Z(t) \in \mathbb{C}_{\alpha \times \beta}^1[a; b] := \mathbb{C}^1[a; b] \otimes \mathbb{R}^{\alpha \times \beta}$$

матричного диференціально-алгебраїчного рівняння

$$\mathcal{A}Z'(t) = \mathcal{B}Z(t) + F(t), \quad (1)$$

підпорядкованих крайовій умові

$$\mathcal{L}Z(\cdot) = \mathfrak{A}, \quad \mathfrak{A} \in \mathbb{R}^{\mu \times \nu}. \quad (2)$$

Тут [5, 6]

$$\mathcal{A}Z'(t) : \mathbb{C}_{\alpha \times \beta}^1[a, b] \rightarrow \mathbb{C}_{\gamma \times \delta}^1[a, b]$$

— матричний диференціально-алгебраїчний оператор, який, за визначенням, для будь-яких скалярних функцій

$$\zeta(t), \xi(t) \in \mathbb{C}^1[a, b]$$

та сталих матриць  $\Xi_1, \Xi_2 \in \mathbb{R}^{\alpha \times \beta}$  забезпечує рівність

$$\mathcal{A}(\zeta'(t)\Xi_1 + \xi'(t)\Xi_2)(t) = \zeta'(t)\mathcal{A}(\Xi_1)(t) + \xi'(t)\mathcal{A}(\Xi_2)(t).$$

Аналогічно матричний оператор

$$\mathcal{B}Z(t) : \mathbb{C}_{\alpha \times \beta}^1[a, b] \rightarrow \mathbb{C}_{\gamma \times \delta}^1[a, b]$$

будемо далі називати алгебраїчним, якщо для будь-яких

$$\zeta(t), \xi(t) \in \mathbb{C}^1[a, b] \quad \Xi_1, \Xi_2 \in \mathbb{R}^{\alpha \times \beta},$$

має місце рівність

$$\mathcal{B}(\zeta(t)\Xi_1 + \xi(t)\Xi_2)(t) = \zeta(t)\mathcal{B}(\Xi_1)(t) + \xi(t)\mathcal{B}(\Xi_2)(t).$$

Тут також  $F(t) \in \mathbb{C}_{\gamma \times \delta}[a, b]$  — неперервна матриця та  $\mathcal{L}Z(\cdot)$  — лінійний обмежений матричний функціонал:

\* Виконано за фінансової підтримки Міністерства освіти і науки України (реєстраційний номер 0115U003182) та гранта Президента України докторам наук для здійснення наукових досліджень у 2017 р. (реєстраційний номер 8117U006052).

$$\mathcal{L}Z(\cdot)\mathbb{C}_{\alpha \times \beta}^1[a, b] \rightarrow \mathbb{R}^{\mu \times \nu}.$$

Взагалі кажучи, припускаємо, що

$$\alpha, \beta, \gamma, \delta, \mu, \nu \in \mathbb{N}$$

— довільні натуральні числа. Тут і далі  $\mathbb{C}_{m \times n}[a, b]$  — лінійний нормований простір дійсних  $(m \times n)$ -матриць  $B(t)$ , неперервних на відрізку  $[a, b]$  з нормою

$$\|B(t)\|_{\mathbb{C}_{m \times n}} := \max_{[a; b]} \|B(t)\|_{\mathbb{R}^{m \times n}}, \quad B(t) \in \mathbb{C}_{m \times n}[a, b],$$

а  $\mathbb{C}_{m \times n}^1[a, b]$  — лінійний нормований простір дійсних матриць  $B(t)$ , неперервно диференційовних на відрізку  $[a, b]$  з нормою

$$\|B(t)\|_{\mathbb{C}_{m \times n}^1} := \max_{[a; b]} \sum_{k=0}^1 \|B^{(k)}(t)\|_{\mathbb{R}^{m \times n}}, \quad B(t) \in \mathbb{C}_{m \times n}^1[a, b].$$

Матричне диференціально-алгебраїчне рівняння (1) узагальнює традиційні постановки задач як для матричних диференціальних рівнянь [1–3], так і для диференціально-алгебраїчних рівнянь [4, 7–9]. З іншого боку, матрична диференціально-алгебраїчна крайова задача (1), (2) узагальнює нетерові крайові задачі для систем звичайних диференціальних рівнянь [10–12].

Нехай

$$\Xi^{(j)} \in \mathbb{R}^{\alpha \times \beta}, \quad j = 1, 2, \dots, \alpha \cdot \beta,$$

— природний базис [13] простору  $\mathbb{R}^{\alpha \times \beta}$ , при цьому задача про побудову розв'язків узагальненого диференціально-алгебраїчного матричного рівняння (1) приводить до задачі про побудову вектора  $z(t)$ , компоненти якого  $z_j(t)$  визначають розвинення матриці

$$Z(t) = \sum_{j=1}^{\alpha \cdot \beta} \Xi^{(j)} z_j(t), \quad z_j(t) \in \mathbb{C}^1[a, b], \quad j = 1, 2, \dots, \alpha \cdot \beta.$$

Лінійний диференціально-алгебраїчний матричний оператор  $\mathcal{A}Z'(t)$  за визначенням має вигляд

$$\mathcal{A}Z'(t) = \sum_{j=1}^{\alpha \cdot \beta} \mathcal{A}\Xi^{(j)}(t) z'_j(t).$$

При цьому

$$\mathcal{M}[\mathcal{A}Z'(t)] = \Omega(t) \cdot z'(t), \quad \Omega(t) := [\Omega_j(t)]_{j=1}^{\alpha \cdot \beta} \in \mathbb{C}_{\gamma \cdot \delta \times \alpha \cdot \beta}^1[a, b],$$

де

$$\Omega_j(t) = \mathcal{M}[\mathcal{A}\Xi^{(j)}(t)], \quad j = 1, 2, \dots, \alpha \cdot \beta.$$

Аналогічно

$$\mathcal{M}[\mathcal{B}Z(t)] = \Theta(t) \cdot z(t), \quad \Theta(t) := [\Theta_j(t)]_{j=1}^{\alpha \cdot \beta} \in \mathbb{C}_{\gamma \cdot \delta \times \alpha \cdot \beta}^1[a, b],$$

де

$$\Theta_j(t) = \mathcal{M} \left[ \mathcal{B} \Xi^{(j)}(t) \right], \quad j = 1, 2, \dots, \alpha \cdot \beta.$$

Таким чином, задачу про побудову розв'язків диференціально-алгебраїчного матричного рівняння (1) зведено до задачі про знаходження розв'язків

$$z(t) \in \mathbb{C}_{\alpha \cdot \beta}^1[a, b]$$

традиційного диференціально-алгебраїчного рівняння [4, 7–9]

$$\Omega(t) \cdot z'(t) = \Theta(t) \cdot z(t) + \mathcal{F}(t), \quad \mathcal{F}(t) := \mathcal{M}[F(t)]. \quad (3)$$

**2. Випадок розв'язності системи (3) відносно похідної.** За умови [5, 12]

$$P_{\Omega^*(t)} \Theta(t) = 0, \quad P_{\Omega^*(t)} \mathcal{F}(t) = 0, \quad \Omega^+(t) \Theta(t) \in \mathbb{C}_{\alpha \cdot \beta \times \alpha \cdot \beta}[a, b] \quad (4)$$

у випадку

$$\Omega^+(t) \mathcal{F}(t), \quad P_{\Omega_\varrho}(t) \varphi(t) \in \mathbb{C}_{\alpha \cdot \beta \times \varrho}[a, b] \quad (5)$$

система (3) розв'язна відносно похідної

$$\frac{dz}{dt} = \Omega^+(t) \Theta(t) z + \mathfrak{F}(t, \varphi(t)),$$

де

$$\mathfrak{F}(t, \varphi(t)) := \Omega^+(t) \mathcal{F}(t) + P_{\Omega_\varrho}(t) \varphi(t).$$

Тут  $P_{\Omega^*}(t) - (\gamma \cdot \delta \times \gamma \cdot \delta)$ -матриця-ортопроектор:

$$P_{\Omega^*}(t) : \mathbb{R}^{\gamma \cdot \delta} \rightarrow \mathbb{N}(\Omega^*(t)),$$

$P_{\Omega_\varrho}(t) - (\alpha \cdot \beta \times \varrho)$ -матриця, утворена з  $\varrho$  лінійно незалежних стовпців  $(\alpha \cdot \beta \times \alpha \cdot \beta)$ -матриці-ортопроектора

$$P_\Omega(t) : \mathbb{R}^{\alpha \cdot \beta} \rightarrow \mathbb{N}(\Omega(t)).$$

Позначимо через  $X(t)$  нормальну фундаментальну матрицю [10]

$$\frac{dX(t)}{dt} = \Omega^+(t) \Theta(t) X(t), \quad X_0(a) = I_{\alpha \cdot \beta}$$

одержаної традиційної системи звичайних диференціальних рівнянь. За умов (4), (5) система (3) має розв'язок вигляду

$$z(t, c) = X_0(t)c + K[\mathfrak{F}(s, \varphi(s))](t), \quad c \in \mathbb{R}^{\alpha \cdot \beta},$$

$$K[\mathfrak{F}(s, \varphi(s))](t) := X_0(t) \int_a^t X_0^{-1}(s) \mathfrak{F}(s, \varphi(s)) ds,$$

який визначає розв'язок матричного диференціально-алгебраїчного рівняння (1)

$$Z(t, c) = W(t, c) + \mathcal{K}[\mathfrak{F}(s, \varphi(s))](t), \quad W(t, c) := \mathcal{M}^{-1}[X_0(t)c]. \quad (6)$$

Тут

$$\mathcal{K}[\mathfrak{F}(s, \varphi(s))](t) := \mathcal{M}^{-1}\{K[\mathfrak{F}(s, \varphi(s))](t)\}$$

— узагальнений оператор Гріна задачі Коші  $Z(a) = 0$  для диференціально-алгебраїчної системи (1).

Таким чином, доведено наступну достатню умову розв'язності задачі Коші для системи (1).

**Лема.** За умов (4), (5) матрична задача Коши  $Z(a) = \mathfrak{A}$  для диференціально-алгебраїчної системи (1) однозначно розв'язна для будь-якого початкового значення  $\mathfrak{A} \in \mathbb{R}^{\mu \times \nu}$ . За умов (4), (5) загальний розв'язок (6) задачі Коши  $Z(a) = \mathfrak{A}$  для диференціально-алгебраїчної системи (1) визначає узагальнений оператор Гріна задачі Коши  $Z(a) = 0$  для диференціально-алгебраїчної системи (1) та загальний розв'язок  $W(t, c)$  задачі Коши  $Z(a) = \mathfrak{A}$  для однорідної частини рівняння (1).

Доведена лема узагальнює відповідні результати як для матричних диференціальних рівнянь [1–3], так і для диференціально-алгебраїчних рівнянь [4, 5, 7–9]. З іншого боку, доведена лема узагальнює відповідні результати, отримані у випадку нетерових краївих задач для систем звичайних диференціальних рівнянь [10–12]. Зазначимо, що для розв'язання диференціально-алгебраїчного рівняння (3) можна також скористатися більш традиційною центральною канонічною формою [4, 7–9].

**Приклад 1.** Умови леми задовільняє традиційна диференціально-алгебраїчна система

$$Q(t)z'(t) = \Omega(t)z(t) + f(t), \quad f(t) := \begin{pmatrix} \sin t & \cos t & \sin t & \cos t \end{pmatrix}^*, \quad (7)$$

де

$$Q(t) := \begin{pmatrix} \cos t & \sin t & \cos t \\ -\sin t & \cos t & -\sin t \\ \cos t & \sin t & \cos t \\ -\sin t & \cos t & -\sin t \end{pmatrix}, \quad \Omega(t) := \begin{pmatrix} -\sin t & \cos t & -\sin t \\ -\cos t & -\sin t & -\cos t \\ -\sin t & \cos t & -\sin t \\ -\cos t & -\sin t & -\cos t \end{pmatrix}.$$

Оскільки справджаються рівності

$$P_{Q^*(t)}\Omega(t) = 0, \quad P_{Q^*(t)}\mathcal{F}(t) = 0,$$

то умови (4), (5) виконано. Добуток

$$Q^+(t)\Omega(t) = \frac{1}{2} \begin{pmatrix} 0 & 1 & 0 \\ -2 & 0 & -2 \\ 0 & 1 & 0 \end{pmatrix}$$

визначає загальний розв'язок

$$W(t, c) = X(t)c, \quad X(t) = \begin{pmatrix} \cos^2 \frac{t}{2} & \frac{\sin t}{2} & -\sin^2 \frac{t}{2} \\ -\sin t & \cos t & -\sin t \\ -\sin^2 \frac{t}{2} & \frac{\sin t}{2} & \cos^2 \frac{t}{2} \end{pmatrix}, \quad c \in \mathbb{R}^3,$$

задачі Коши  $Z(a) = c$ ,  $c \in \mathbb{R}^3$ , для однорідної частини рівняння (7), а також узагальнений оператор Гріна задачі Коши  $Z(0) = 0$  для диференціально-алгебраїчної системи (7). Покладемо  $\varphi(t) := \sin t$ , при цьому

$$\mathcal{K}[\mathfrak{F}(s, \varphi(s))](t) = \frac{1}{2} \begin{pmatrix} 3(\cos t - 1) \\ 3 \sin t \\ \cos t - 1 \end{pmatrix}.$$

Підставляючи розв'язок матричного диференціально-алгебраїчного рівняння (1) у крайову умову (2), приходимо до задачі про знаходження розв'язків

$$c = \sum_{j=1}^{\alpha \cdot \beta} \Xi^{(j)} c_j \in \mathbb{R}^{\alpha \cdot \beta}, \quad c_j \in \mathbb{R}^1, \quad j = 1, 2, \dots, \alpha \cdot \beta,$$

матричного рівняння [14]

$$\mathcal{L}W(\cdot, c) + \mathcal{LK}[\mathfrak{F}(s, \varphi(s))](\cdot) = \mathfrak{A} \in \mathbb{R}^{\mu \times \nu}. \quad (8)$$

У критичному випадку ( $P_{Q^*} \neq 0$ ) за умов (4), (5) та

$$P_{Q_d^*} \mathcal{M} \{ \mathfrak{A} - \mathcal{LK}[\mathfrak{F}(s, \varphi(s))](\cdot) \} = 0 \quad (9)$$

розв'язок матричного рівняння (8) визначає вектор [14]

$$c = Q^+ \mathcal{M} \{ \mathfrak{A} - \mathcal{LK}[\mathfrak{F}(s, \varphi(s))](\cdot) \} + P_{Q_r} c_r, \quad c_r \in \mathbb{R}^r.$$

Тут  $P_{Q^*} = (\mu \cdot \nu \times \mu \cdot \nu)$ -матриця-ортопроектор  $P_{Q^*} : \mathbb{R}^{\mu \cdot \nu} \rightarrow \mathbb{N}(Q^*)$ , де

$$Q := [Q_i]_{i=1}^{\alpha \cdot \beta} \in \mathbb{R}^{\mu \cdot \nu \times \alpha \cdot \beta}, \quad Q_i := \mathcal{M} \left\{ \mathcal{L} \mathcal{M}^{-1} \left[ X(\cdot) \Xi^{(i)} \right] \right\}, \quad i = 1, 2, \dots, \alpha \cdot \beta;$$

матриця  $P_{Q_r}$  утворена з  $r$  лінійно незалежних стовпців  $(\alpha \cdot \beta \times \alpha \cdot \beta)$ -матриці-ортопроектора  $P_Q : \mathbb{R}^{\alpha \cdot \beta} \rightarrow \mathbb{N}(Q)$ . Матриця  $P_{Q_d^*}$  утворена з  $d$  лінійно незалежних рядків матриці-ортопроектора  $P_{Q^*}$ .

**3. Псевдорозв'язки крайової задачі (1), (2).** Припустимо, що задачу про побудову розв'язків

$$Z(t) \in \mathbb{C}_{\alpha \times \beta}^1[a; b] := \mathbb{C}^1[a; b] \otimes \mathbb{R}^{\beta \times \gamma}$$

матричного диференціально-алгебраїчного рівняння (1), підпорядкованих крайовій умові (2), некоректно поставлено, а саме, що виконуються умови (4), (5). При цьому матрична задача Коші  $Z(a) = \mathfrak{A}$  для диференціально-алгебраїчної системи (1) однозначно розв'язна для будь-якого початкового значення  $\mathfrak{A} \in \mathbb{R}^{\mu \times \nu}$ . Водночас припустимо, що має місце критичний випадок ( $P_{Q^*} \neq 0$ ) та не виконується умова (9) розв'язності матричної диференціально-алгебраїчної крайової задачі (1), (2). За умов (4), (5) система (3) розв'язна відносно похідної. Отже, за умов (4), (5) матрична диференціально-алгебраїчна крайова задача (1), (2) рівнозначна такій:

$$\frac{dz}{dt} = \Omega^+(t) \Theta(t) z + \mathfrak{F}(t, \varphi(t)), \quad \ell z(\cdot) := \mathcal{M} \mathcal{L} Z(\cdot) = \mathcal{M} \mathfrak{A}. \quad (10)$$

Нехай  $\psi_1(t), \psi_2(t), \dots, \psi_k(t), \dots$  — система лінійно незалежних неперервно диференційовних  $\alpha \beta$ -вимірних вектор-функцій,

$$\psi(t) = [\psi_1(t) \ \psi_2(t) \ \dots \ \psi_k(t)]$$

—  $(\alpha \beta \times k)$ -вимірна матриця. Наближення до розв'язку матричної диференціально-алгебраїчної крайової задачі (1), (2) шукатимемо у вигляді

$$z(t) := \mathcal{M}[Z(t)] = \psi(t) \cdot c, \quad c \in \mathbb{R}^k.$$

Будемо вимагати [15], щоб

$$F(c) := \left\| \frac{dz}{dt} - \Omega^+(t)\Theta(t)z - \mathfrak{F}(t, \varphi(t)) \right\|_{\mathbb{L}^2[a,b]}^2 + \|\mathcal{M}[\mathcal{L}Z(\cdot) - \mathcal{A}]\|_{\mathbb{R}^{\lambda \cdot \mu}}^2 \rightarrow \min$$

для фіксованої матриці  $\psi(t)$ ; при цьому

$$\begin{aligned} F(c) &= \|\psi'(t) \cdot c - \Omega^+(t)\Theta(t)\psi(t) \cdot c - \mathfrak{F}(t, \varphi(t))\|_{\mathbb{L}^2[a,b]}^2 + \\ &\quad + \|\mathcal{M}[\mathcal{L}\mathcal{M}^{-1}[\psi(\cdot)c] - \mathcal{A}]\|_{\mathbb{R}^{\lambda \cdot \mu}}^2 \rightarrow \min. \end{aligned}$$

Позначимо через  $\check{\Xi}^{(j)} \in \mathbb{R}^{\alpha \cdot \beta}$ ,  $j = 1, 2, \dots, \alpha \cdot \beta$ , базис простору  $\mathbb{R}^{\alpha \cdot \beta}$  та через  $c_j$ ,  $j = 1, 2, \dots, \alpha \cdot \beta$ , сталі, які визначають розвинення вектора

$$c = \sum_{j=1}^{\alpha \cdot \beta} \check{\Xi}^{(j)} c_j, \quad c_j \in \mathbb{R}^1, \quad j = 1, 2, \dots, \alpha \cdot \beta,$$

по векторах  $\check{\Xi}^{(j)} \in \mathbb{R}^{\alpha \cdot \beta}$  базису простору  $\mathbb{R}^{\alpha \cdot \beta}$ . Зазначимо, що

$$\psi'(t) \cdot c - \Omega^+(t)\Theta(t)\psi(t) \cdot c = \sum_{j=1}^{\alpha \cdot \beta} \left\{ \psi'(t) \cdot \check{\Xi}^{(j)} - \Omega^+(t)\Theta(t)\psi(t) \cdot \check{\Xi}^{(j)} \right\} c_j = \Phi(t) c,$$

де

$$\Phi(t) := [\Phi_1(t) \ \Phi_2(t) \ \dots \ \Phi_k(t)]$$

—  $(\alpha \cdot \beta \times k)$ -вимірна матриця,

$$\Phi_j(t) := \psi'(t) \cdot \check{\Xi}^{(j)} - \Omega^+(t)\Theta(t)\psi(t) \cdot \check{\Xi}^{(j)}, \quad c \in \mathbb{R}^k.$$

Аналогічно

$$\mathcal{M}[\mathcal{L}\mathcal{M}^{-1}[\psi(\cdot)c]] = \Psi\gamma, \quad \Psi := [\Psi_1 \ \Psi_2 \ \dots \ \Psi_k] \in \mathbb{R}^{\lambda \cdot \mu \times k},$$

де

$$\Psi_j := \mathcal{M} \left\{ \mathcal{L}\mathcal{M}^{-1} \left[ \psi(\cdot) \check{\Xi}^{(j)} \right] \right\}, \quad j = 1, 2, \dots, \alpha \cdot \beta.$$

Функція  $F(c)$  має вигляд

$$\begin{aligned} F(c) &= \int_a^b \{\Phi(t)c - \mathfrak{F}(t, \varphi(t))\}^* \times \\ &\quad \times \{\Phi(t)c - \mathfrak{F}(t, \varphi(t))\} dt + \{\Psi c - \mathcal{M}[\mathcal{A}]\}^* \cdot \{\Psi c - \mathcal{M}[\mathcal{A}]\}. \end{aligned}$$

Для фіксованої матриці  $\psi(t)$  мінімум функції  $F(c)$  існує, оскільки неперервна невід'ємна функція досягає мінімуму. Необхідно умовою мінімізації функції  $F(c)$  є рівність  $F'(c) = 0$ , тодіожна рівнянню

$$[\Gamma(\psi(\cdot)) + \Gamma(\mathcal{L}\psi(\cdot))] \cdot c = \int_a^b \Phi^*(t) \mathfrak{F}(t, \varphi(t)) dt + \Psi^* \mathcal{M}[\mathcal{A}],$$

розв'язному відносно вектора

$$c = [\Gamma(\psi(\cdot)) + \Gamma(\mathcal{L}\psi(\cdot))]^+ \left\{ \int_a^b \Phi^*(t) \mathfrak{F}(t, \varphi(t)) dt + \Psi^* \mathcal{M}[\mathcal{A}] \right\}$$

за умови

$$\mathcal{P}_\psi \left\{ \int_a^b \Phi^*(t) \mathfrak{F}(t, \varphi(t)) dt + \Psi^* \mathcal{M}[\mathcal{A}] \right\} = 0. \quad (11)$$

Зокрема, у випадку невиродженості суми  $(k \times k)$ -матриць Грама [16, 17]

$$\Gamma(\psi(\cdot)) := \int_a^b \Phi^*(t) \Phi(t) dt, \quad \Gamma(\mathcal{L}\psi(\cdot)) := \Psi^* \Psi.$$

Тут

$$\mathcal{P}_\psi := P_{[\Gamma(\psi(\cdot)) + \Gamma(\mathcal{L}\psi(\cdot))]^*} : \mathbb{R}^k \rightarrow \mathbb{N}[\Gamma(\psi(\cdot)) + \Gamma(\mathcal{L}\psi(\cdot))]^*$$

—  $(k \times k)$ -матриця-ортопроектор. Отриманий псевдорозв'язок

$$\begin{aligned} z^\dagger(\psi(t)) &= \psi(t) \cdot [\Gamma(\psi(\cdot)) + \Gamma(\mathcal{L}\psi(\cdot))]^+ \times \\ &\times \left\{ \int_a^b \Phi^*(t) \mathfrak{F}(t, \varphi(t)) dt + \Psi^* \mathcal{M}[\mathcal{A}] \right\} \end{aligned}$$

забезпечує мінімум функції  $F(c)$  і залежить від вибору матриці  $\psi(t)$ .

**Теорема.** Для фіксованого числа  $k$  та фіксованої  $(\alpha\beta \times k)$ -вимірної матриці  $\psi(t)$  за умов (4), (5) та (11) отриманий псевдорозв'язок найкращим чином (у сенсі найменших квадратів) мінімізує нев'язку  $F(c)$  псевдорозв'язку

$$\begin{aligned} Z^\dagger(\psi(t)) &= \mathcal{M}^{-1} \left\{ \psi(t) \cdot [\Gamma(\psi(\cdot)) + \Gamma(\mathcal{L}\psi(\cdot))]^+ \times \right. \\ &\times \left. \left\{ \int_a^b \Phi^*(t) \mathfrak{F}(t, \varphi(t)) dt + \Psi^* \mathcal{M}[\mathcal{A}] \right\} \right\} \end{aligned} \quad (12)$$

матричного диференціально-алгебраїчного рівняння (1), підпорядкованого крайовій умові (2), серед функцій вигляду

$$Z^\dagger(\psi(t)) = \mathcal{M}^{-1} \{\psi(t) \cdot c\}.$$

**Наслідок.** Для фіксованого числа  $k$  та фіксованої  $(\alpha\beta \times k)$ -вимірної матриці  $\psi(t)$  за умов (4), (5) та [19]

$$\det [\Gamma(\psi(\cdot)) + \Gamma(\mathcal{L}\psi(\cdot))] \neq 0$$

псевдорозв'язок (12) найкращим чином (у сенсі найменших квадратів) мінімізує нев'язку  $F(c)$  псевдорозв'язку  $Z^\dagger(\psi(t))$  матричного диференціально-алгебраїчного рівняння (1), підпорядкованого крайовій умові (2), серед функцій вигляду

$$Z^\dagger(\psi(t)) = \mathcal{M}^{-1} \{\psi(t) \cdot c\}.$$

У частинному випадку, коли  $\ell\psi(\cdot) = 0$ , значно спрощуються умова (11)

$$\mathcal{P}_\psi \int_a^b \Phi^*(t) \mathfrak{F}(t, \varphi(t)) dt = 0 \quad (13)$$

та формула (12)

$$Z^\dagger(\psi(t)) = \psi(t) \cdot [\Gamma(\psi(\cdot))]^+ \int_a^b \Phi^*(t) \mathfrak{F}(t, \varphi(t)) dt. \quad (14)$$

У випадку розв'язності матричної країової задачі (1), (2) за умов (4), (5) та (11) для відповідного вибору матриці  $\psi(t)$  найкращий (у сенсі найменших квадратів) псевдорозв'язок (12) матричної диференціально-алгебраїчної країової задачі (1), (2) є точним розв'язком. Доведена теорема та наслідок узагальнюють відповідні твердження [19] на випадок матричної диференціально-алгебраїчної країової задачі (1), (2).

**Приклад 2.** Побудуємо псевдорозв'язок  $Z^\dagger(\psi(t))$  коректно поставленої  $2\pi$ -періодичної диференціально-алгебраїчної країової задачі для системи

$$\mathcal{A}Z'(t) = \mathcal{B}Z(t) + F(t), \quad \mathcal{A}Z'(t) := \sum_{i=1}^2 S_i Z'(t) R_i, \quad (15)$$

де

$$S_1 := \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 0 \end{pmatrix}, \quad S_2 := \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}, \quad R_1 := \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix},$$

$$R_2 := \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \end{pmatrix}, \quad \Psi_1 := R_2, \quad \Psi_2 := \begin{pmatrix} 0 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \end{pmatrix}, \quad \mathcal{B}Z(t) := \sum_{j=1}^2 \Phi_j Z(t) \Psi_j,$$

$$\Phi_1 := \Phi_2 := \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}, \quad F(t) := \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 0 & \sin t & 0 \\ \sin t & \cos t & 0 \\ \cos t & 0 & 0 \end{pmatrix}.$$

Нехай

$$\Xi_1 := \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 0 \\ 0 & 0 \end{pmatrix}, \quad \Xi_2 := \begin{pmatrix} 0 & 0 \\ 1 & 0 \\ 0 & 0 \end{pmatrix}, \dots, \quad \Xi_6 := \begin{pmatrix} 0 & 0 \\ 0 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix}$$

— природний базис простору  $\mathbb{R}^{3 \times 2}$ . Оскільки спрощуються рівності  $P_{\Omega^*(t)} \Theta(t) = 0$ ,  $P_{\Omega^*(t)} \mathcal{F}(t) = 0$ , то умови (4), (5) виконано; тут

$$\Omega(t) = \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}, \quad \Theta(t) = \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 & 0 & 2 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}.$$

Добуток

$$\Omega^+(t)\Theta(t) = \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 & 0 & 2 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$$

визначає матрицю

$$X(t) = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & t & 0 & 1 & 2t \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}.$$

Для її знаходження використано жорданову форму:

$$\Omega^+(t)\Theta(t) = SJS^{-1},$$

де

$$J = \begin{pmatrix} 0 & 1 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}, \quad S = \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 2 & 2 & 2 & 2 \\ 0 & 0 & 0 & 1 & 0 & 0 \\ 2 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & -1 & -1 & -1 & -1 \end{pmatrix}.$$

Крім того,

$$X(t) = S U(t) S^{-1}.$$

Тут

$$U(t) = \begin{pmatrix} 1 & t & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}.$$

Таким чином, знаходимо розв'язок

$$W(t, c) = \begin{pmatrix} c_1 & c_4 \\ c_2 & t c_3 + c_5 + 2t c_6 \\ c_3 & c_6 \end{pmatrix}$$

задачі Коші

$$Z(0) = \mathcal{M}^{-1}(c) := \begin{pmatrix} c_1 & c_4 \\ c_2 & c_5 \\ c_3 & c_6 \end{pmatrix}, \quad c := \begin{pmatrix} c_1 \\ \vdots \\ c_6 \end{pmatrix} \in \mathbb{R}^6,$$

для однорідної частини диференціально-алгебраїчної системи (15). Традиційний оператор Гріна задачі Коші  $K[f(s)](t)$  визначає узагальнений оператор Гріна задачі Коші для системи (15)

$$\mathcal{K}[F(s)](t) := \mathcal{M}^{-1}\left\{K\left[Q^+(s)\mathcal{F}(s)\right](t)\right\} = \begin{pmatrix} 0 & 0 \\ \sin t & 3 + t - 3\cos t - \sin t \\ 1 - \cos t & \sin t \end{pmatrix},$$

де

$$Q^+(t)\mathcal{F}(t) = (0 \ \cos t \ \sin t \ 0 \ \sin t \ \cos t)^*.$$

Оскільки  $P_{Q^*} \neq 0$ , то в задачі про побудову  $2\pi$ -періодичних розв'язків матричної диференціально-алгебраїчної системи (15) має місце критичний випадок; тут

$$Q = -2\pi \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 & 0 & 2 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}, \quad P_{Q^*} = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}.$$

Загальний розв'язок

$$W(t, c_r) = \begin{pmatrix} c_1 & c_3 \\ c_2 & c_4 \\ -2c_5 & c_5 \end{pmatrix}, \quad c_r \in \mathbb{R}^5,$$

однорідної частини  $2\pi$ -періодичної матричної задачі для диференціально-алгебраїчної системи (15) визначають матриці

$$P_Q = \frac{1}{5} \begin{pmatrix} 5 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 5 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 4 & 0 & 0 & -2 \\ 0 & 0 & 0 & 5 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 5 & 0 \\ 0 & 0 & -2 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}, \quad P_{Q_r} = \frac{1}{5} \begin{pmatrix} 5 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 5 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & -2 \\ 0 & 0 & 5 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 5 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}.$$

Оскільки  $P_Q(t) \neq 0$ :

$$P_{\Omega_\varrho}(t) = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 0 \\ 0 & 0 \\ 0 & 1 \\ 0 & 0 \\ 0 & 0 \end{pmatrix} \neq 0,$$

то розв'язок матричної диференціально-алгебраїчної системи (15) залежатиме від довільної функції  $\varphi(t) \in \mathbb{C}[0; 2\pi]$ . Покладемо

$$\varphi(t) := \begin{pmatrix} \sin t \\ \cos t \end{pmatrix}.$$

Таким чином, отримуємо функцію

$$\mathfrak{F}(t, \varphi(t)) := \Omega^+(t)\mathcal{F}(t) + P_{\Omega_\varrho}(t)\varphi(t) = \begin{pmatrix} \sin t \\ \cos t \\ \sin t \\ \cos t \\ \sin t \\ \cos t \end{pmatrix},$$

причому умову (9) виконано. Позначимо через

$$\psi(t) := I_6 \otimes (1 \ \cos t \ \sin t)$$

( $6 \times 18$ )-вимірну матрицю. Оскільки  $\ell\psi(\cdot) = 0$ , то для знаходження псевдорозв'язку коректно поставленої  $2\pi$ -періодичної диференціально-алгебраїчної крайової задачі для системи (15) використовуємо формулу (11). Тут

$$\Gamma(\psi(\cdot)) = \frac{1}{\pi} \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 1 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 1 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 2 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 4 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 2 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & -1 & 0 & 2 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 2 & 0 & 0 & 0 & 0 & 1 & 0 & 0 & 2 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 2 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 1 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 1 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 1 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 2 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 1 & 0 & 0 & 0 & -2 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 8 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & -2 & 0 & 5 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 2 & 0 & 0 & 5 \end{pmatrix}.$$

При цьому умова (13) виконується і

$$\mathfrak{F}(t, \varphi(t)) = \begin{pmatrix} \sin t & \cos t & \sin t & \cos t & \sin t & \cos t \end{pmatrix}^*. \quad (1)$$

Крім того,

Оскільки умову (13) виконано, отримуємо розв'язок  $2\pi$ -періодичної матричної задачі для диференціально-алгебраїчної системи (15)

$$Z(t, \varphi(t)) = \begin{pmatrix} -\cos t & \sin t \\ \sin t & -3\cos t - \sin t \\ -\cos t & \sin t \end{pmatrix},$$

який відрізняється від розв'язку, який можна отримати за допомогою узагальненого оператора Гріна [5]

$$G[\mathfrak{F}(s, \varphi(s)); \mathfrak{A}](t) = \begin{pmatrix} \frac{4}{5} - \cos t & \sin t \\ \sin t & 3 - 3\cos t - \sin t \\ \frac{4}{5} - \cos t & -\frac{2}{5} + \sin t \end{pmatrix}.$$

У випадку нерозв'язності системи (3) відносно похідної дослідження матричної крайової задачі (1), (2) може бути проведено аналогічно [4, 7, 18, 19, 21].

На завершення вважаємо приємним обов'язком висловити вдячність академіку НАН України А. М. Самойленку за постійну увагу до роботи та привітати його з 80-річчям.

## Література

1. Беллман Р. Введение в теорию матриц. – М.: Наука, 1969. – 367 с.
2. Деревенский В. П. Матричные уравнения Бернули. I // Изв. вузов. Математика. – 2008. – № 2. – Р. 14–23.
3. Boichuk A. A., Krivosheya S. A. A critical periodic boundary-value problem for a matrix Riccati equations // Different. Equat. – 2001. – 37, № 4. – Р. 464–471.
4. Campbell S. L. Singular systems of differential equations. – San Francisco etc.: Pitman Adv. Publ. Progr., 1980. – 178 p.
5. Chuiko S. M. The Green's operator of a generalized matrix linear differential-algebraic boundary value problem // Sib. Math. J. – 2015. – 56, № 4. – Р. 752–760.
6. Chuiko S. M. A generalized matrix differential-algebraic equation // J. Math. Sci. – 2015. – 210, № 1. – Р. 9–21.
7. Чистяков В. Ф. Алгебро-дифференциальные операторы с конечномерным ядром. – Новосибирск: Наука, 1996. – 280 с.
8. Бояринцев Ю. Е., Чистяков В. Ф. Алгебро-дифференциальные системы. Методы решения и исследования. – Новосибирск: Наука, 1998. – 224 с.
9. Чистяков В. Ф., Щеглова А. А. Избранные главы теории алгебро-дифференциальных систем. – Новосибирск: Наука, 2003. – 317 с.
10. Boichuk A. A., Samoilenko A. M. Generalized inverse operators and Fredholm boundary-value problems. – Utrecht; Boston: VSP, 2004. – xiv + 317 p.
11. Бойчук А. А., Шегда Л. М. Вироджені нетерові країові задачі // Нелінійні коливання. – 2007. – 10, № 3. – С. 303–312.
12. Чуйко С. М. Лінійні нетерові краєві задачі для дифференціально-алгебраїческих систем // Комп'ют. исслед. и моделювання. – 2013. – 5, № 5. – С. 769–783.
13. Воеводин В. В., Кузнецов Ю. А. Матрицы и вычисления. – М.: Наука, 1984. – 318 с.
14. Чуйко С. М. О решении линейных матричных уравнений // Наук. вісн. Харків. ун-ту ім. В. Н. Каразіна. Математика, прикл. математика і механіка. – 2015. – 81. – С. 28–34.
15. Chuiko S. M., Starkova O. V. About an approximate solution of autonomous boundary-value problem with a least-squares methods // Nonlinear Oscillations. – 2009. – 12, № 4. – Р. 556–573.
16. Ахиезер Н. И. Лекции по теории аппроксимации. – М.: Наука, 1965. – 408 с.
17. Кравчук М. Вибрані математичні праці. – Київ; Нью-Йорк: Задруга, 2002. – 792 с.
18. Самойленко А. М., Шкіль М. І., Яковець В. П. Лінійні системи диференціальних рівнянь з виродженням. – Київ: Вища шк., 2000. – 296 с.
19. Чуйко С. М. Метод найменших квадратів в теорії некоректно поставлених країових задач // Вісн. Київ. нац. ун-ту ім. Т. Шевченка. – 2007. – № 7. – С. 51–53.
20. Хайрер Э., Ваннер Г. Решение обыкновенных дифференциальных уравнений. Жесткие и дифференциально-алгебраические задачи. – М.: Мир, 1999. – 686 с.
21. Chuiko S. M. To the issue of a generalization of the matrix differential-algebraic boundary-value problem // J. Math. Sci. – 2017. – 227, № 1. – Р. 13–25.

Одержано 08.10.17