

КРАЕВЫЕ ЗАДАЧИ ДЛЯ СИСТЕМ РАЗНОСТНЫХ УРАВНЕНИЙ

Boundary-value problems for systems of difference equations with a discrete argument, whose linear part is the Fredholm operator, are considered. The necessary and sufficient conditions of the solvability of difference boundary-value problems of this sort are obtained.

Розглянуто крайові задачі для систем різницьких рівнянь з дискретним аргументом, лінійна частина яких є нетеровим оператором. Одержано необхідні та достатні умови розв'язності таких різницьких крайових задач.

Большое количество задач науки и техники [1 – 5] приводит к необходимости исследования краевых задач для систем разностных уравнений с дискретным аргументом. Как правило, такие задачи исследовались в предположении, что оператор их линейной части является фредгольмовым, более того, имеет обратный (как, например, периодические задачи в некритическом случае [3, 6]). Мы исследуем случай, когда оператор линейной части рассматриваемых разностных краевых задач является нетеровым [7]. Этот случай характеризуется тем, что число m краевых условий не совпадает с размерностью n разностной системы и включает в себя как недоопределенные, так и переопределенные некритические и критические разностные краевые задачи.

1. Линейные задачи. Рассмотрим линейную неоднородную разностную краевую задачу

$$x(t+1) = A(k)x(k) + f(k+1), \quad (1)$$

$$lx(\cdot) = \alpha. \quad (2)$$

Найдем критерий существования ограниченных решений $x: [n_0, N] \rightarrow R^n$ разностной системы (1) с краевым условием (2), задаваемым с помощью линейного ограниченного m -мерного векторного функционала $l = \text{col}(l_1, \dots, l_m): \{x: [n_0, N] \rightarrow R^n\} \rightarrow R^m$, который определен на пространстве ограниченных на $[n_0, N]$ вектор-функций; $l_i: \{x: [n_0, N] \rightarrow R^n\} \rightarrow R$; $A(k)$ — $(n \times n)$ -мерная ограниченная матрица, $f(k)$ — n -мерный ограниченный вектор-столбец, $k \in [n_0, N] \subset Z^+$ — множество натуральных чисел. Решение неоднородной разностной системы (1) удобно записать в виде

$$x(k) = X(k, n_0)c + \sum_{j=n_0+1}^N K(k, j)f(j) \quad \forall c \in R^n, \quad (3)$$

где

$$X(k, n_0) = \prod_{j=n_0+1}^k A(k+n_0-j), \quad X(n_0, n_0) = E \quad [3, \text{с. 23}],$$

$$K(k, j) = \begin{cases} X(k, j), & n_0 \leq j \leq k \leq N; \\ 0, & j > k, \end{cases}$$

— матрица Коши задачи Коши системы (1). Если $\det A(k) \neq 0$, то (3) — общее решение системы (1).

Для того чтобы решение $x(k)$ (3) задачи Коши разностной системы (1) было решением краевой задачи (1), (2), необходимо и достаточно, чтобы выполнялось условие

$$lX(\cdot, n_0)c + \sum_{j=n_0+1}^N lK(\cdot, j)f(j) = \alpha. \quad (4)$$

Обозначим через $Q = lX(\cdot, n_0)$ ($m \times n$)-мерную матрицу, ранг которой равен $n_1 = \text{rang } Q \leq \min(n, m)$; P_Q и P_{Q^*} — $(n \times n)$ - и $(m \times m)$ -мерные матрицы-ортопроекторы, проектирующие пространства R^n и R^m на нуль-пространства $N(Q)$ и $N(Q^*)$ соответственно; $P_{Q_d^*}$ — $(d \times m)$ -мерная матрица, составленная из полной системы d линейно независимых строк матрицы P_{Q^*} ; P_{Q_r} — $(n \times r)$ -мерная матрица, составленная из полной системы r линейно независимых столбцов матрицы P_Q ; Q^+ — $(n \times m)$ -мерная матрица, псевдообратная к Q . Для того чтобы система (4) была разрешимой относительно $c \in R^n$, необходимо и достаточно, чтобы [7, с. 91]

$$P_{Q_d^*} \left\{ \alpha - \sum_{j=n_0+1}^N lK(\cdot, j)f(j) \right\} = 0 \quad (d = m - n_1); \quad (5)$$

при этом уравнение (4) имеет решение

$$c = -Q^+ \left\{ \alpha - \sum_{j=n_0+1}^N lK(\cdot, j)f(j) \right\} + P_{Q_r} c_r \quad (r = n - n_1) \quad \forall c_r \in R^r. \quad (6)$$

Подставляя (6) в (3), получаем

$$x(k) = x^0(k, c_r) = X(k, n_0)P_{Q_r}c_r + X(k, n_0)Q^+ \left\{ \alpha - \sum_{j=n_0+1}^N lK(\cdot, j)f(j) \right\} + \sum_{j=n_0+1}^N K(k, j)f(j) = X_r(k, n_0)c_r + X(k, n_0)Q^+\alpha + \sum_{j=n_0+1}^N G(k, j)f(j), \quad (7)$$

где $G(k, j) = K(k, j) - X(k, n_0)Q^+lK(\cdot, j)$ — обобщенная матрица Грина краевой задачи (1), (2) для системы разностных уравнений, $X_r(k, n_0) = X(k, n_0)P_{Q_r}$.

Таким образом, справедлива следующая теорема.

Теорема 1. Пусть $\text{rang } [Q = lX(\cdot, n_0)] = n_1 \leq \min(n, m)$. Тогда однородная ($f(j) = 0, \alpha = 0$) краевая задача (1), (2) имеет r и только r линейно независимых решений. Неоднородная краевая задача (1), (2) разрешима тогда и только тогда, когда неоднородности $f(j) \in R^n$ и $\alpha \in R^m$ удовлетворяют условию (5), и при этом имеет r -параметрическое семейство решений (7).

2. Нелинейные задачи. Найдем условия существования и алгоритм построения решения $x = x(k, \varepsilon)$ слаболинейной краевой задачи вида

$$x(k+1) = A(k)x(k) + f(k+1) + \varepsilon Z(x(k), k, \varepsilon), \quad (8)$$

$$lx(\cdot) = \alpha + \varepsilon J(x(\cdot), \varepsilon).$$

Решение этой задачи будем искать на пространстве ограниченных по первому и непрерывных по второму аргументам вектор-функций $x: x(\cdot, \varepsilon): [n_0, N] \rightarrow R^n, x(k, \cdot) \in C[0, \varepsilon_0]$, обращающихся при $\varepsilon = 0$ в одно из порождающих решений (7) $x(k, 0) = x^0(x, c_r)$ порождающей краевой задачи (1), (2), получающейся из (8) при $\varepsilon = 0$. Нелинейная n -мерная вектор-функция $Z(x, k, \varepsilon)$ имеет ограниченную производную по первому аргументу в окрестности порождающего решения, ограниченная по второму аргументу, непрерывная по третьему в окрестности $\varepsilon = 0$; $J(x(\cdot), \varepsilon)$ — m -мерный векторный функционал, имеющий ограниченную производную Фреше по первому аргументу и как вектор-функция второго аргумента непрерывна по $\varepsilon \in [0, \varepsilon_0]$.

Теорема 2 (необходимое условие). Пусть краевая задача (8) имеет решение

$$x(k, \varepsilon): x(\cdot, \varepsilon): [n_0, N] \rightarrow R^n, \quad x(k, \cdot) \in C[0, \varepsilon_0],$$

обращающееся при $\varepsilon = 0$ в одно из порождающих решений (7) $x(k, 0) = x^0(k, c_r)$ порождающей для (8) краевой задачи (1), (2) с константой $c_r = c_r^* \in R^r$ ($r = n - \text{rang } Q = n - n_1$). Тогда векторная константа c_r^* удовлетворяет уравнению для порождающих амплитуд разностной краевой задачи (8):

$$F(c_r) = P_{Q_d}^* \left\{ J(x^0(\cdot, c_r), 0) - \sum_{j=n_0+1}^N lK(\cdot, j) Z(x^0(j, c_r), j, 0) \right\} = 0. \quad (9)$$

Доказательство проводится методом от противного с использованием теоремы 1 и аналогично доказательству соответствующих теорем, касающихся краевых задач для систем с непрерывным изменением аргумента [7, с. 183, 262].

Для нахождения достаточного условия выполним в (8) замену переменных $x(k, \varepsilon) = x^0(k, c_r^*) + y(k, \varepsilon)$, в результате чего получим задачу о нахождении решения $y(k, \varepsilon): y(\cdot, \varepsilon): [n_0, N] \rightarrow R^n$, $y(k, \cdot) \in C[0, \varepsilon_0]$, $y(k, 0) = 0$ краевой задачи

$$y(k+1) = A(k)y(k) + \varepsilon Z(x^0(k, c_r^*) + y(k, \varepsilon), k, \varepsilon), \quad (10)$$

$$l y(\cdot) = \varepsilon J(x^0(\cdot, c_r^*) + y(\cdot, \varepsilon), \varepsilon).$$

С учетом условий на нелинейности в окрестности $y = 0$, $\varepsilon = 0$ справедливы разложения

$$Z(x^0(k, c_r^*) + y(k, \varepsilon), k, \varepsilon) = Z(x^0(k, c_r^*), k, 0) + A_1(k)y + R(y(k, \varepsilon), k, \varepsilon),$$

$$J(x^0(\cdot, c_r^*) + y(\cdot, \varepsilon), \varepsilon) = J(x^0(\cdot, c_r^*), 0) + l_1 y(\cdot) + R_0(y(\cdot, \varepsilon), \varepsilon),$$

где l_1 — линейный ограниченный m -мерный векторный функционал, определенный на пространстве ограниченных на $[n_0, N]$ вектор-функций;

$$R(0, k, 0) = 0, \quad \frac{\partial R(0, k, 0)}{\partial y} = 0; \quad R_0(0, 0) = 0, \quad \frac{\partial R_0(0, 0)}{\partial y} = 0.$$

Рассматривая нелинейности в (10) формально как неоднородности и применяя к (10) теорему 1, для нахождения решения краевой задачи (8) получаем следующую операторную систему:

$$y(k, \varepsilon) = X_r(k, n_0)c + y^{(1)}(k, \varepsilon), \quad c \in R^r,$$

$$B_0 c = -P_{Q_d}^* \left\{ l_1 y^{(1)}(\cdot, \varepsilon) + R_0(y(\cdot, \varepsilon), \varepsilon) - \sum_{j=n_0+1}^N lK(\cdot, j) [A_1(j)y^{(1)}(j, \varepsilon) + R(y(j, \varepsilon), j, \varepsilon)] \right\}, \quad (11)$$

$$y^{(1)}(k, \varepsilon) = \varepsilon X(k, n_0) Q^+ [J(x^0(\cdot, c_r^*), 0) + l_1 (X_r(\cdot, n_0)c + y^{(1)}(\cdot, \varepsilon)) + R_0(y(\cdot, \varepsilon), \varepsilon)] + \sum_{j=n_0+1}^N G(k, j) [Z(x^0(j, c_r^*), j, 0) + A_1(j)(X_r(j, n_0)c + y^{(1)}(j, \varepsilon)) + R(y(j, \varepsilon), j, \varepsilon)],$$

где

$$B_0 = P_{Q_d}^* \left\{ l_1 X_r(\cdot, n_0) + \sum_{j=n_0+1}^N lK(\cdot, j) A_1(j) X_r(j, n_0) \right\}$$

— $(d \times r)$ -мерная матрица ($r = n - n_1$, $d = m - n_1$, $n_1 = \text{rang } Q$). Обозначим через P_{B_0} $(r \times r)$ -мерную матрицу (ортопроектор), проектирующую R^r на $N(B_0) = \ker B_0$, а через $P_{B_0}^*$ $(d \times d)$ -мерную матрицу (ортопроектор): $R^d \rightarrow N(B_0^*)$ [7]. Тогда при условии

$$P_{B_0} = 0, \quad P_{B_0}^* P_{Q_d}^* = 0 \quad (12)$$

второе уравнение операторной системы (11) с помощью псевдообратной к B_0 $(r \times d)$ -мерной матрицы B_0^+ однозначно разрешимо относительно $c \in R^r$. В результате для решения операторной системы (11) применим [7, с. 113] сходящийся метод простых итераций. Таким образом, справедлива следующая теорема.

Теорема 3 (достаточное условие). Пусть краевая задача (8) удовлетворяет указанным выше условиям, так что соответствующая ей порождающая краевая задача (1), (2) при условии (5) и только при нем имеет r -параметрическое семейство порождающих решений $x^0(k, c_r)$ (7). Тогда для каждого значения векторной константы $c_r = c_r^* \in R^r$, удовлетворяющей уравнению (9) для порождающих амплитуд, при условии (12) краевая задача (8) имеет единственное ограниченное на $[n_0, N]$ решение $x(k, \varepsilon): x(k, \cdot) \in C[0, \varepsilon_0]$, обращающееся в порождающее $x^0(k, c_r^*)$ при $\varepsilon = 0$. Это решение может быть найдено с помощью сходящегося на $[0, \varepsilon_*] \subseteq [0, \varepsilon_0]$ итерационного процесса

$$c_i = -B_0^+ P_{Q_d}^* \left\{ l_1 y_i^1(\cdot, \varepsilon) + R_0(y_i(\cdot, \varepsilon), \varepsilon) - \sum_{j=n_0+1}^N IK(\cdot, j) [A_1(j) y_i^{(1)}(j, \varepsilon) + R(y_i(j, \varepsilon), j, \varepsilon)] \right\}, \quad (13)$$

$$y_{i+1}^{(i)}(k, \varepsilon) = \varepsilon X(k, n_0) Q^+ [J(x^0(\cdot, c_r^*), 0) + l_1 (X_r(\cdot, n_0) c_i + y_i^{(1)}(\cdot, \varepsilon)) + R_0(y_i(\cdot, \varepsilon))] + \sum_{j=n_0+1}^N G(k, j) [Z(x^0(j, c_r^*), j, 0) + A_1(j) (X_r(j, n_0) c_i + y_i^{(1)}(j, \varepsilon)) + R(y_i(j, \varepsilon), j, \varepsilon)],$$

$$y_{i+1}(k, \varepsilon) = X_r(k, n_0) c_i + y_{i+1}^{(1)}(j, \varepsilon), \quad x_i(k, \varepsilon) = x^0(k, c_r^*) + y_i(k, \varepsilon);$$

$$y_0 = y_0^{(1)} = 0, \quad k = 0, 1, 2, \dots$$

Заметим, что в случае краевых задач фредгольмового типа ($n = m$) из $P_{B_0} = 0$ следует $P_{B_0}^* = 0$ и, поэтому второе условие в (12) автоматически выполняется. По аналогии с [7, с. 277] можно показать, что в этом случае ($m = n$) условие $P_{B_0} = 0$ ($\det B_0 \neq 0$) эквивалентно требованию простоты корней уравнения (9) для порождающих амплитуд.

1. Гельфонд А. О. Исчисление конечных разностей: Изд. 3-е, исп. — М.: Наука, 1967. — 376 с.
2. Мартынюк Д. И. Лекции по качественной теории разностных уравнений. — Киев: Наук. думка, 1972. — 248 с.
3. Халанай А., Векслер Д. Качественная теория импульсных систем. — М.: Мир, 1971. — 309 с.
4. Самарский А. А., Карамзин Ю. Н. Разностные уравнения. — М.: Наука, 1978.
5. Шарковский А. Н., Майстренко Ю. Л., Романенко Е. Ю. Разностные уравнения и их приложения. — Киев: Наук. думка, 1986. — 280 с.
6. Пелюх Г. П. О существовании периодических решений дискретных разностных уравнений и их свойствах // Укр. маг. журн. — 1994. — 46, № 10. — С. 1382–1387.
7. Бойчук А. А., Журавлев В. Ф., Самойленко А. М. Обобщенно-обратные операторы и нетеровы краевые задачи. — Киев: Ин-т математики НАН Украины, 1995. — 320 с.

Получено 12.11.96