

ІТЕРАЦІЙНИЙ МЕТОД РОЗВ'ЯЗУВАННЯ ІНТЕГРО-ДИФЕРЕНЦІАЛЬНИХ РІВНЯНЬ З ОБМЕЖЕННЯМИ

О. Б. Нестеренко

Ін-т математики НАН України

Україна, 01601, Київ 4, вул. Терещенківська, 3

We find consistency conditions for boundary-value problems for integral-differential equations with constraints and substantiate the use of the iteration method to solve such equations.

Установлены условия существования решений краевых задач для интегро-дифференциальных уравнений с ограничениями и приведено обоснование применения к ним итерационного метода.

1. Постановка задачі. В даній статті розглядається інтегро-диференціальне рівняння

$$(Ly)(x) = f(x) + \xi(x)\lambda + \int_a^b H(x,t)(My)(t)dt \quad (1)$$

і ставиться задача знаходження такої функції $y \in W_2^m[a; b]$ та параметра $\lambda \in \mathbb{R}^n$, які задовольняють рівняння (1) майже скрізь, крайові умови

$$U(y) = \gamma \quad (2)$$

та обмеження

$$\int_a^b S(x)y(x)dx = \alpha. \quad (3)$$

Якщо така пара $y(x)$, λ існує, задачу вважаємо сумісною.

В рівнянні (1) та формулах (2), (3) вважаємо

$$(Ly)(x) \equiv y^{(m)}(x) + p_1(x)y^{(m-1)}(x) + \dots + p_m(x)y(x), \quad (4)$$

$$(My)(t) \equiv q_0(t)y^{(l)}(t) + \dots + q_l(t)y(t), \quad l < m, \quad (5)$$

коефіцієнти $\{p_m, q_l\} \subset L_2[a, b]$, $f \in L_2[a, b]$. $(1 \times n)$ -Матриця $\xi(x)$, $(n \times 1)$ -матриця $S(x)$, елементи яких є лінійно незалежними функціями, сумовними з квадратом на відрізку $[a, b]$, стала $(m \times 1)$ -матриця U , елементи якої мають вигляд

$$U_\nu(y) \equiv \sum_{s=1}^m (\alpha_{\nu s}y^{(s-1)}(a) + \beta_{\nu s}y^{(s-1)}(b)), \quad (6)$$

та $\gamma \in \mathbb{R}^n$, $\alpha \in \mathbb{R}^n$ є заданими; $\xi(x)\lambda = \sum_{j=1}^n \xi_j(x)\lambda_j$; ядро $H(x, t)$ задовольняє умову $\int_a^b \int_a^b |H(x, t)|^2 dx dt < \infty$.

Важливими питаннями є дослідження сумісності задачі та розробка методів побудови розв'язків як точних, так і наближених. При розв'язанні цих питань використовується методика, розроблена в [1–5].

2. Умови сумісності. Для встановлення умов сумісності використаємо допоміжну задачу

$$(Ay)(x) = \xi(x)\lambda + Z(x), \quad U(y) = \gamma, \quad (7)$$

$$\int_a^b S(x)y(x)dx = \alpha, \quad (8)$$

де

$$(Ay)(x) \equiv y^{(m)}(x) + c_1(x)y^{(m-1)}(x) + \dots + c_m(x)y(x), \quad (9)$$

задана функція $Z \in L_2[a, b]$ і коефіцієнти $c_1(x), \dots, c_m(x)$ є неперервними на відрізку $[a, b]$.

Лема 1. Якщо однорідна задача

$$(Ay)(x) = \xi(x)\lambda, \quad U(y) = 0, \quad \int_a^b S(x)y(x)dx = 0 \quad (10)$$

має лише тривіальний розв'язок, то існують такі вектор $\sigma \in \mathbb{R}^n$, функції $h(x)$, $G(x, t)$ та $(n \times 1)$ -матриця $P(t)$, що єдиний розв'язок неоднорідної задачі (7), (8) зображується формулами

$$y(x) = h(x) + \int_a^b G(x, t)Z(t)dt, \quad (11)$$

$$\lambda = \sigma + \int_a^b P(t)Z(t)dt \quad (12)$$

і справджуються властивості

$$\int_a^b G(x, t)\xi(t)dt = 0, \quad \int_a^b P(t)\xi(t)dt = -I, \quad (13)$$

де I — одинична матриця в \mathbb{R}^n .

Справді, припустимо, що коефіцієнти $c_1(x), \dots, c_m(x)$ підбрано таким чином, що існує функція Гріна $\Gamma(x, t)$ задачі

$$(Ay)(x) = w(t), \quad U(y) = \gamma, \quad (14)$$

і її можна побудувати в явному вигляді. За такого припущення єдиний розв'язок задачі (7) виражається формулою

$$y(x) = v(x) + \int_a^b \Gamma(x, t) (\xi(t)\lambda + Z(t)) dt, \quad (15)$$

де $v(x)$ — розв'язок задачі (14) при $w(t) = 0$. Запишемо вираз (15) у вигляді

$$y(x) = v(x) + Y(x)\lambda + \int_a^b \Gamma(x, t) Z(t) dt. \quad (16)$$

Тут

$$Y(x) = \int_a^b \Gamma(x, t) \xi(t) dt. \quad (17)$$

Для визначення параметра λ підставимо співвідношення (16) в умову (3). В результаті отримаємо систему лінійних алгебраїчних рівнянь

$$\int_a^b S(x) Y(x) dx \lambda = \alpha - \int_a^b S(x) v(x) dx - \int_a^b S(x) \int_a^b \Gamma(x, t) Z(t) dt dx. \quad (18)$$

Якщо позначити

$$D = \int_a^b S(x) Y(x) dx, \quad \beta = \alpha - \int_a^b S(x) v(x) dx, \quad (19)$$

$$B(t) = \int_a^b S(x) \Gamma(x, t) dx, \quad (20)$$

то систему (18) можна записати таким чином:

$$D\lambda = \beta - \int_a^b B(t) Z(t) dt. \quad (21)$$

Зауважимо, що неважко встановити за умови леми невиродженість матриці D . Розв'язавши систему (21), отримаємо

$$\lambda = D^{-1}\beta - \int_a^b D^{-1}B(t)Z(t)dt. \quad (22)$$

Після введення позначень

$$P(t) = -D^{-1}B(t), \quad \sigma = G^{-1}\beta, \quad (23)$$

співвідношення (22) набуває вигляду (12). Підставимо вираз (12) в (16), виконаємо нескладні перетворення і в результаті будемо мати

$$y(x) = v(x) + Y(x)\sigma + \int_a^b (Y(x)P(t) + \Gamma(x, t)) Z(t) dt. \quad (24)$$

Для зручності введемо позначення

$$h(x) = v(x) + Y(x)\sigma, \quad (25)$$

$$G(x, t) = Y(x)P(t) + \Gamma(x, t) \quad (26)$$

і отримаємо формулу (11).

Тепер перевіримо чи справджуються властивості (13). Скористаємось позначеннями (23), (20), (17), (19) і спершу доведемо другу властивість:

$$\begin{aligned} \int_a^b P(t)\xi(t)dt &= - \int_a^b D^{-1} \int_a^b S(x)\Gamma(x, t)dx\xi(t)dt = \\ &= -D^{-1} \int_a^b S(x) \int_a^b \Gamma(x, t)\xi(t)dt dx = -D^{-1} \int_a^b S(x)Y(x)dx = -D^{-1}D = -I. \end{aligned}$$

Легко перевірити і виконання першої властивості, скориставшись тими ж позначеннями, формулою (26) та другою властивістю. Маємо

$$\begin{aligned} \int_a^b G(x, t)\xi(t)dt &= \int_a^b (\Gamma(x, t) + P(t) \cdot Y(x))\xi(t)dt = \\ &= \int_a^b \Gamma(x, t)\xi(t)dt + \int_a^b Y(x)P(t)\xi(t)dt = Y(x) - Y(x) = 0. \end{aligned}$$

Лему доведено.

Тепер можна звести задачу (1)–(3) до інтегрального рівняння. Для цього запишемо

рівняння (1) у вигляді

$$\begin{aligned} & y^{(m)}(x) + c_1(x)y^{(m-1)}(x) + \dots + c_m(x)y(x) = \\ & = y^{(m)}(x) + c_1(x)y^{(m-1)}(x) + \dots + c_m(x)y(x) - \\ & - y^{(m)}(x) + p_1(x)y^{(m-1)}(x) - \dots - p_m(x)y(x) + \\ & + f(x) + \xi(x)\lambda + \int_a^b H(x, t) \left(q_0(t)y^{(l)}(t) + \dots + q_l(t)y(t) \right) dt, \end{aligned}$$

або, ввівши позначення $r_k(x) = c_k(x) - p_k(x)$, $k = \overline{1, m}$,

$$\begin{aligned} Z(x) = & f(x) + r_1(x)y^{(m-1)}(x) + \dots + r_m(x)y(x) + \\ & + \int_a^b H(x, t) \left(q_0(t)y^{(l)}(t) + \dots + q_l(t)y(t) \right) dt \end{aligned} \quad (27)$$

та врахувавши формулу (9), — у вигляді рівняння (7). Підставимо зображення (11) у праву частину виразу (27) та виконаємо нескладні перетворення. В результаті отримаємо

$$\begin{aligned} Z(x) = & f(x) + r_1(x)h^{(m-1)}(x) + \dots + r_m(x)h(x) + \\ & + \int_a^b \left(r_1(t) \frac{\partial^{m-1}}{\partial x^{m-1}} G(x, t) + \dots + r_m(t)G(x, t) \right) Z(t) dt + \\ & + \int_a^b H(x, t) (q_0(t)h^{(l)}(t) + \dots + q_l(t)h(t)) dt + \\ & + \int_a^b \int_a^b H(x, s) \left(q_0(s) \frac{\partial^l}{\partial s^l} G(s, t) + \dots + q_l(s)G(s, t) \right) Z(t) ds dt. \end{aligned} \quad (28)$$

Якщо позначити

$$\begin{aligned} K(x, t) = & r_1(t) \frac{\partial^{m-1}}{\partial x^{m-1}} G(x, t) + \dots + r_m(t)G(x, t) + \\ & + \int_a^b H(x, s) \left(q_0(s) \frac{\partial^l}{\partial s^l} G(s, t) + \dots + q_l(s)G(s, t) \right) ds, \end{aligned} \quad (29)$$

$$g(x) = f(x) + r_1(x)h^{(m-1)}(x) + \dots + r_m(x)h(x) + \int_a^b H(x,t)(q_0(t)h^{(l)}(t) + \dots + q_l(t)h(t))dt, \quad (30)$$

то співвідношення (28) набере вигляду

$$Z(x) = g(x) + \int_a^b K(x,t)Z(t)dt. \quad (31)$$

Нескладними міркуваннями можна встановити твердження: задача (1)–(3) рівносильна інтегральному рівнянню (31). Рівносильність розуміється в такому сенсі: якщо $Z^*(x)$ – розв'язок рівняння (31), то функція $y^*(x)$ і параметр λ^* , які визначаються формулами

$$y^*(x) = h(x) + \int_a^b G(x,t)Z^*(t)dt, \quad (32)$$

$$\lambda^* = \sigma + \int_a^b P(t)Z^*(t)dt, \quad (33)$$

є розв'язком крайової задачі (1), (2) з обмеженням (3). І, навпаки, якщо $y^*(x)$ та λ^* – розв'язок задачі (1)–(3), то функція

$$Z^*(x) = (Ay^*)(x) - \xi(x)\lambda^* \quad (34)$$

є розв'язком рівняння (31).

Таким чином, справджується така теорема.

Теорема 1. *Якщо матриця D , що виражається формулою (19), є невідродженою, то задача (1)–(3) сумісна тоді і тільки тоді, коли існує розв'язок інтегрального рівняння (31).*

Приклад 1. Зведемо крайову задачу

$$y''(x) - \sqrt{x}y(x) = 9\lambda - 4x^3 + \int_0^1 (3\sqrt{xt} - 2)y(t)dt, \quad (35)$$

$$y(0) = 4, \quad y(1) = 8, \quad (36)$$

з обмеженням

$$\int_0^1 (7 - 9x)y(x)dx = 10 \quad (37)$$

до інтегрального рівняння (31).

Для цього розглянемо допоміжну задачу

$$y''(x) = 9\lambda + Z(x), \quad y(0) = 4, \quad y(1) = 8, \quad (38)$$

$$\int_0^1 (7 - 9x)y(x)dx = 10 \quad (39)$$

і побудуємо її розв'язок. Розв'язавши задачу (38), отримаємо

$$y(x) = 4 + 4x + \frac{9}{2}\lambda(x^2 - x) + \int_0^1 \Gamma(x, t)Z(t)dt, \quad (40)$$

де

$$\Gamma(x, t) = \begin{cases} x(t-1), & x \leq t, \\ t(x-1), & x \geq t. \end{cases} \quad (41)$$

Для визначення параметра λ підставимо (40) в умову (39). Тоді

$$\int_0^1 (7 - 9x) \left(4 + 4x + \frac{9}{2}\lambda(x^2 - x) + \int_0^1 \Gamma(x, t)Z(t)dt \right) dx = 10.$$

Виконавши нескладні обчислення з урахуванням (41), будемо мати

$$\frac{15}{8}\lambda = 2 + \int_0^1 \left(-2t + \frac{7}{2}t^2 - \frac{3}{2}t^3 \right) Z(t)dt,$$

звідки

$$\lambda = \frac{16}{15} + \int_0^1 \left(-\frac{16}{15}t + \frac{28}{15}t^2 - \frac{4}{5}t^3 \right) Z(t)dt. \quad (42)$$

Якщо в (42) позначити

$$\sigma = \frac{16}{15}, \quad P(t) = -\frac{16}{15}t + \frac{28}{15}t^2 - \frac{4}{5}t^3, \quad (43)$$

то отримаємо формулу (12).

Із співвідношень (40) та (42) випливає

$$y(x) = 4 - \frac{4}{5}x + \frac{24}{5}x^2 + \int_0^1 \left((x^2 - x) \left(-\frac{24}{5}t + \frac{42}{5}t^2 - \frac{18}{5}t^3 \right) + \Gamma(x, t) \right) Z(t)dt. \quad (44)$$

Отже, якщо в (44) позначити

$$h(x) = 4 - \frac{4}{5}x + \frac{24}{5}x^2, \quad (45)$$

$$G(x, t) = (x^2 - x) \left(-\frac{24}{5}t + \frac{42}{5}t^2 - \frac{18}{5}t^3 \right) + \Gamma(x, t), \quad (46)$$

то отримаємо формулу (11).

Зауважимо, що неважко безпосередніми обчисленнями з використанням формул (43), (45), (46) впевнитися в тому, що властивості (13) справджуються.

Оскільки формула (28) в розглядуваному випадку має вигляд

$$Z(x) = \sqrt{x}y(x) - 4x^3 + \int_0^1 (3\sqrt{xt} - 2)y(t)dt, \quad (47)$$

то, підставивши зображення (44) з урахуванням позначень (45), (46), одержимо

$$\begin{aligned} Z(x) = & \sqrt{x}h(x) + \sqrt{x} \int_0^1 G(x, t)Z(t)dt - 4x^3 + \\ & + \int_0^1 (3\sqrt{xt} - 2)h(t)dt + \int_0^1 (3\sqrt{xs} - 2) \int_0^1 G(s, t)Z(t)dsdt. \end{aligned} \quad (48)$$

Якщо в (48) позначити

$$\begin{aligned} g(x) = & \sqrt{x}h(x) - 4x^3 + \int_0^1 (3\sqrt{xt} - 2)h(t)dt, \\ K(x, t) = & \sqrt{x}G(x, t) + \int_0^1 (3\sqrt{xs} - 2)G(s, t)ds, \end{aligned}$$

то одержимо інтегральне рівняння (31).

Таким чином, задачу (35)–(37) зведено до інтегрального рівняння (48).

Безпосередніми обчисленнями можна перекоонатися, що інтегральне рівняння (47) має розв'язок

$$Z^*(x) = 15\sqrt{x} - \frac{72}{7}.$$

Отже, згідно з теоремою 1 задача (35)–(37) є сумісною і її розв'язок, який обчислюється за формулами (42), (44), має вигляд

$$y^*(x) = 4 + 4x^2\sqrt{x}, \quad \lambda^* = \frac{8}{7}.$$

3. Ітераційний метод. Побудувати розв'язок крайової задачі для інтегро-диференціальних рівнянь в явному вигляді можна лише у виняткових випадках. У зв'язку з цим важливе значення мають методи побудови наближених розв'язків. Серед різноманітних наближених методів широке застосування мають ітераційні.

Суть ітераційного методу стосовно задачі (1)–(3) полягає в тому, що, маючи наближення $(\lambda_{k-1}; y_{k-1}(x))$ до шуканого розв'язку, враховуючи зображення (27), виконуємо ітерацію

$$Z_k(x) = f(x) + r_1(x)y_{k-1}^{(m-1)}(x) + \dots + r_m(x)y_{k-1}(x) + \int_a^b H(x,t) \left(g_0(t)y_{k-1}^{(l)}(t) + \dots + g_l(t)y_{k-1}(t) \right) dt \quad (49)$$

і наступне наближення $(\lambda_k; y_k(x))$ визначаємо з допоміжної задачі

$$(Ay)(x) = \xi(x)\lambda_k + Z_k(x), \quad U(y_k) = \gamma, \quad (50)$$

$$\int_a^b S(x)y_k(x)dx = \alpha. \quad (51)$$

Початкове наближення знаходимо із задачі (50), (51) при $k = 0$ та заданій функції $Z_0(x)$.

Якщо матриця D , яка визначається формулою (19), є невивродженою, то послідовність наближених розв'язків за ітераційним методом будується однозначно.

Встановимо, що ітераційний метод (49)–(51) для задачі (1)–(3) зводиться до розв'язку інтегрального рівняння (31).

Справді, за даного припущення допоміжна задача (50), (51) має єдиний розв'язок, який, як встановлено в п. 2, визначається формулами

$$y_k(x) = h(x) + \int_a^b G(x,t)Z_k(t)dt, \quad (52)$$

$$\lambda_k = \sigma + \int_a^b P(t)Z_k(t)dt. \quad (53)$$

Виконаємо заміну в формулі (52) індексу k на $k - 1$ і підставимо функцію $y_{k-1}(x)$ у співвідношення (49). В результаті, врахувавши позначення (29), (30), отримаємо

$$Z_k(x) = g(x) + \int_a^b K(x,t)Z_{k-1}(t)dt. \quad (54)$$

Таким чином, питання умов збіжності і оцінки похибки методу (49)–(51) зводиться до встановлення умов збіжності і оцінки похибки методу послідовних наближень стосовно інтегрального рівняння (31), які широко відомі в літературі. Зокрема, має місце така теорема.

Теорема 2. Якщо спектральний радіус оператора $(Ky)(x) = \int_a^b K(x,t)Z(t)dt$, $\rho(K) < 1$, то існує єдиний розв'язок $(\lambda^*; y^*(x))$ задачі (1)–(3) і послідовність наближених розв'язків, побудованих за методом (49)–(51), збігається до цього розв'язку, тобто

$$\lim_{k \rightarrow \infty} \lambda_k = \lambda^*, \quad \lim_{k \rightarrow \infty} y_k(x) = y^*(x).$$

Приклад 2. Застосуємо ітераційний метод (49)–(51) до задачі (35)–(37).

Згідно з цим методом за формулою (49) із урахуванням її явного вигляду (47) виконуємо ітерацію

$$Z(x) = \sqrt{x}y_{k-1}(x) - 4x^3 + \int_0^1 (3\sqrt{xt} - 2)y_{k-1}(t)dt \quad (55)$$

і наступні наближення до шуканого розв'язку визначаємо з допоміжної задачі

$$y_k''(x) = 9\lambda_k + Z_k(x), \quad y_k(0) = 4, \quad y_k(1) = 8, \quad (56)$$

$$\int_0^1 (7 - 9x)y_k(x)dx = 10. \quad (57)$$

Нехай $Z_0(x) = 0$. Тоді згідно з (56), (57) початкове наближення визначається із задачі

$$y_0''(x) = 9\lambda_0, \quad y_0(0) = 4, \quad y_0(1) = 8, \quad \int_0^1 (7 - 9x)y_0(x)dx = 10,$$

розв'язком якої є

$$\lambda_0 = 1,066666, \quad y_0(x) = 4 - 0,8x + 4,8x^2.$$

Побудуємо перше наближення. Для цього за формулою (55) при $k = 1$ виконуємо ітерацію

$$Z_1(x) = -10,4 + 15,154286\sqrt{x} - 0,8x\sqrt{x} + 4,8x^2\sqrt{x} - 4x^3$$

та розв'язуємо задачу

$$y_1''(x) = 9\lambda_1 - 10,4 + 15,154286\sqrt{x} - 0,8x\sqrt{x} + 4,8x^2\sqrt{x} - 4x^3, \quad (58)$$

$$y_1(0) = 4, \quad y_1(1) = 8, \quad (59)$$

$$\int_0^1 (7 - 9x)y_1(x)dx = 10. \quad (60)$$

Розв'язок задачі (58), (59)

$$y_1(x) = 4 + 5,145524x - 5,2x^2 + \sqrt{x}(4,041143x - 0,091429x^3 + 0,304762x^4) - 0,2x^5 + 4,5\lambda_1(x^2 - x) \quad (61)$$

підставимо в умову (60) і після нескладних обчислень отримаємо рівняння

$$1,875\lambda_1 = 2,136527,$$

розв'язком якого є

$$\lambda_1 = 1,139481. \quad (62)$$

Підставимо значення λ_1 із (62) у (61) і отримаємо

$$y_1(x) = 4 + 0,017859x - 0,072330x^2 + \sqrt{x}(4,041143x^2 - 0,091429x^3 + 0,304762x^4) - 0,2x^5.$$

Продовжуючи цей процес далі, отримуємо наступне наближення

$$\lambda_2 = 1,142953,$$

$$y_2(x) = 4 - 0,000508x - 0,002097x^2 + 0,002057x^5 - 0,003048x^6 + 0,007256x^7 + \sqrt{x}(3,998801x^2 + 0,002041x^3 - 0,004593x^4 - 0,004102x^7).$$

Відхилення побудованих наближень від точного розв'язку

$$\lambda^* = \frac{8}{7} = 1,142857, \quad y^*(x) = 4 + 4x^2\sqrt{x}$$

задачі (35)–(37) видно з таблиці, в якій $\Delta_k(x) = y^*(x) - y_k(x)$, $\beta_k = \lambda^* - \lambda_k$.

x	$y^*(x)$	$y_0(x)$	$y_1(x)$	$y_2(x)$	$\Delta_1(x)$	$\Delta_2(x)$
0	4	4	4	4	0	0
0,2	4,071554	4,032	4,072796	4,071516	-0,001242	0,000038
0,4	4,404771	4,448	4,403691	4,404802	0,001080	-0,000031
0,6	5,115419	5,248	5,111313	5,115544	0,004106	-0,000125
0,8	6,289733	6,432	6,285523	6,289859	0,004208	-0,000126
1	8	8	8	8	0	0
β_k	1,142857	1,066666	1,139480	1,142953	0,003377	-0,000096

1. Лучка А. Ю. Интегральные уравнения с ограничениями и методы их решения // Кибернетика и системный анализ. — 1996. — № 3. — С. 82–96.
2. Лучка А. Ю. Проекційно-ітеративний метод для диференціальних рівнянь з обмеженнями // Нелінійні коливання. — 2002. — 5, № 4. — С. 465–488.
3. Лучка А. Ю. Методи розв'язування систем функціонально-диференціальних рівнянь з обмеженнями // Крайові задачі для диференціальних рівнянь: Зб. наук. праць. — 2006. — Вип. 13. — С. 134–152.
4. Лучка А. Ю., Кучерук Т. А. Ітеративний метод побудови розв'язків лінійних рівнянь з обмеженнями // Укр. мат. журн. — 2002. — 54, № 4. — С. 472–482.
5. Лучка А. Ю. Проекционно-итеративные методы. — Киев: Наук. думка, 1993. — 288 с.

Одержано 28.12.2006