

УДК 519

В.И. Янович, доц., канд. физ.-мат. наук (БГТУ, г. Минск)
**РЕКОНСТРУИРУЕМОСТЬ СИСТЕМ С ФИНИТНЫМИ
 НАЧАЛЬНЫМИ УСЛОВИЯМИ ПРИ ПОМОЩИ
 ДИСКРЕТНЫХ РЕГУЛЯТОРОВ**

Рассмотрим класс F систем вида

$$\dot{x}(t) = \sum_{j=0}^{\infty} (A_j x(t - h_j) + B_j u(t - h_j)), \quad t > 0 \quad (1)$$

с финитными начальными условиями $x(\tau) = 0$, $\tau < \mu$, $\mu < +\infty$ - некоторое неотрицательное число.

Рассмотрим класс преобразований R_3

$$x(t) = \sum_{j=0}^{\infty} D_j y(t - v_j) = D(\exp(-p)y(t)), \quad t > 0 \quad (2)$$

$$y(t) = D^{-1}(\exp(-p)x(t) = \sum_{j=0}^{\infty} C_j x(t - \beta_j),$$

$D(m) D^{-1}(m) = E$, для почти всех $m \in R_0$ - множество неотрицательных чисел, $\text{Det } D(0) \neq 0$, где $p = \frac{d}{dt}$, $\exp(-p)$ - оператор сдвига ($\exp(-p \tau)x(t) = x(t - \tau)$).

$0 \leq v_0 < v_1 < \dots$; $0 = \beta_0 < \beta_1 < \beta_2 < \dots$. Присоединим к системе (1) регулятор

$$U(t) = \sum_{j=0}^{\infty} Q_j x(t - \delta_j) \quad (3)$$

Определение. Систему (1) назовем реконструируемой в систему

$$\dot{y}(t) = \sum_{j=0}^{\infty} A_j y(t - \eta_j), \quad t > 0, \quad (4)$$

если существуют такие регулятор (3) и преобразования (2) из R_3 , что $y(t) = D(\exp(-p)x(t))$, где

$$x(t) = \sum_{j=0}^{\infty} A_j x(t - h_j) + B_j \sum_{j=0}^{\infty} Q_j x(t - h_j - \delta_j).$$

Отождествим систему с парой $A(\cdot)$, $B(\cdot)$ формальных матричных рядов

$$A(m) = \sum_{j=0}^{\infty} \|A_j\| m^{h_j}, \quad B(m) = \sum_{j=0}^{\infty} \|B_j\| m^{h_j} \quad (5)$$

Будем считать, что существует число $m_* > 0$, такое, что матричные ряды $\sum_{j=0}^{\infty} \|A_j\| m_*^{h_j}$, $\sum_{j=0}^{\infty} \|B_j\| m_*^{h_j}$ -сходятся. Тогда при каждом $K=1, 2, \dots$, $g \in R^n$ матричный ряд $\sum_{j=0}^{\infty} (A_j m_*^{h_j})^k g$ сходится равномерно на $[0, m_*]$, где $0 \leq m < m_*$. Поэтому можно ввести числа $h_j, k_i, j = \overline{1, l_1}; i = \overline{1, v}$ обычным методом (метод Бруновского) (инварианты Кронекера).

Так как в классе F система (1) рассматривается с финитными начальными условиями, то регулятор (3) будет содержать конечное число запаздываний, зависящее от t .

Теорема Система (1) реконструируема в (4) тогда и только тогда, когда выполнены условия

$$\sum_{i=0}^j k_i \geq \sum_{i=0}^j n_i, \quad j \in [1, \min l_1, v].$$

Доказательство аналогичное доказательству реконструкции системы с конечным числом запаздываний.

Замечания. Можно исследовать реконструкцию системы (1), без предположения о сходимости матричных рядов. В этом случае возникают проблемы с определением n_j, k_j , что связано с понятием линейной зависимости векторов в векторном пространстве формальных матричных рядов.

УДК 517.95

Е.А. Акжигитов, канд. физ.-мат. наук, доц.

(Казахский агротехнический университет им С.Сейфуллина)

О ГЛАДКОСТИ РЕШЕНИЙ ВЫРОЖДАЮЩИХСЯ ЭЛЛИПТИЧЕСКИХ УРАВНЕНИЙ

Пусть Ω - открытый прямоугольник в R^2 :

$$\Omega = \{x, y \mid 0 < x < 1, 0 < y < 1\}$$

В области Ω рассмотрим вырождающееся эллиптическое уравнение

$$Lu + \lambda u = - \frac{\partial}{\partial x} \left(K(y) a(x) \frac{\partial u}{\partial x} \right) - \frac{\partial^2 u}{\partial y^2} + \lambda u = f(x, y), \quad (1)$$

где $K(y) \in C^1[0, 1]$ - непрерывная на отрезке $[0, 1]$ вещественная функция, удовлетворяющая условию

$$a(0) = 0, \quad a(x) > 0 \quad \text{при } x > 0 \quad (2)$$

Из условия (2) видно, что вырождение в окрестности точки $(0, 0) \in \partial \Omega$ происходит неравномерно. Поэтому, обычно, в зависимости от коэффициента $a(x)$, ставят следующие краевые задачи:

1) если

$$\int_0^1 \frac{dx}{a(x)} < \infty, \quad (*)$$

то требуется найти функцию $u(x, y)$ удовлетворяющую уравнению (1) и условиям:

$$\begin{cases} u(x, 0) = u(x, 1) = 0 \\ u(0, y) = u(1, y) = 0 \end{cases}; \quad (3)$$

$$2) \text{ если } \int_0^1 \frac{dx}{a(x)} = \infty, \quad \int_0^1 \frac{x dx}{a(x)} < \infty \quad (**)$$

то ищется функция $u(x, y)$ удовлетворяющая (1) и условиям: