

Визначимо множину $\tilde{\mathcal{H}}_n := \{\tilde{p}_n : \mathcal{G}_n \longrightarrow \mathcal{L}(\mathcal{H}^{\otimes n}) : p_n \in \mathcal{G}_{\beta}^{\otimes n}\}$, $n \in \mathbb{Z}_+$, що складається із функцій операторного аргумента вигляду

$$\tilde{p}_n(A_n) := \int_{\mathbb{R}^n} e^{-it_1 \mathcal{A}_{t_n}} \otimes \cdots \otimes e^{-it_n \mathcal{A}_{t_n}} p_n(t_1, \dots, t_n) dt_1 \dots dt_n,$$

де інтеграли ми розуміємо у сенсі Бонхера. Приймемо за означенням $\tilde{p}_0 : \mathcal{G}_0 \ni A_0 \mapsto \tilde{p}_0(A_0) := p_0 I_{\mathbb{C}} \in \mathcal{L}(\mathbb{C})$.

Теорема. *Відображення*

$$\mathcal{F} : \Gamma(\mathcal{G}_{\beta}) \ni p = (p_n) \quad \mapsto \quad \tilde{p} := \sum_{n \in \mathbb{Z}_+} \tilde{p}_n \in \tilde{\mathcal{H}}, \quad \text{де } \tilde{\mathcal{H}} := \sum_{n \in \mathbb{Z}_+} \tilde{\mathcal{H}}_n,$$

діє як гомоморфізм з алгебри $\Gamma(\mathcal{G}_{\beta})$ в алгебру $\tilde{\mathcal{H}}$ функцій операторного аргумента, визначених на \mathcal{G} із значеннями в просторі операторів на просторі Фока.

Відмітимо, що поліноміальне перетворення Фур'є $F^{\otimes} : \Gamma(\mathcal{G}_{\beta}) \longrightarrow \Gamma(E_{\beta})$ також є гомоморфізмом. Тому відображення $\mathcal{F} \circ (F^{\otimes})^{-1} : \Gamma(E_{\beta}) \longrightarrow \tilde{\mathcal{H}}$ ми можемо розуміти як “елементарне” функціональне числення. Іншими словами, оператор $\tilde{p}(A) = \sum_{n \in \mathbb{Z}_+} \tilde{p}_n(A_n) \in \mathcal{L}(\Gamma(\mathcal{H}))$ ми трактуємо як “значення” функції \tilde{p} нескінченної кількості змінних (див. (1)) на зліченному наборі $A = (A_0, A_1, A_2, \dots, A_n, \dots) \in \mathcal{G}$ операторів (див. (3)).

Література

- [1] Grasela K. Ultraincreasing distributions of exponential type // Universitatis Jagellonicae Acta Mathematica, 2003, **41**, 245–253.
- [2] Sharyn S. Joint functional calculus in algebra of polynomial tempered distributions // Methods of Functional Analysis and Topology, 2016, **22** (1), 62–73.

НЕТЕРОВА ІМПУЛЬСНА ЗАДАЧА З КЕРУВАННЯМ

ШЕГДА Любов

Івано-Франківський національний технічний університет нафти і газу
e-mail: l.shegda@mail.ru

В доповіді розглядається імпульсна задача

$$B(t) \frac{dx}{dt} = A(t)x + f(t) + A_1(t)u, \quad (1)$$

$$\Delta E_i |_{t=\tau_i} = S_i x(\tau_i - 0) + b_i + M_i u, \quad t, \tau_i \in [a, b], \quad i = 1, \dots, p, \quad (2)$$

де $A(t), B(t) \in C^{3q-2}[a, b]$, $A_1(t) \in C^{q-1}[a, b] - n \times n$ -вимірні матриці; $f(t) \in C^{q-1}[a, b] - n$ -вимірна вектор-функція; $\det B(t) = 0$ для будь яких $t \in [a, b]$. Розв'язок $x = x(t) = \text{col}(x_1(t), \dots, x_n(t))$ будемо шукати у просторі $C^1([a, b] \setminus \{\tau_i\}_I)$ кусково неперервно диференційовних вектор-функцій з розривами першого роду в точках $t = \tau_i$, які задаються рівняннями (2); $u - n$ -вимірний сталий вектор-стовпчик, який задає керування, $u \in \mathbb{R}^n$; S_i , $i = 1, \dots, p$, $-(m_i \times n)$ -вимірні сталі матриці; M_i , $i = 1, \dots, p$, $-(m_i \times n)$ -вимірні сталі матриці; E_i – $(m_i \times n)$ -вимірні сталі матриці такі що $\text{rank}(E_i + S_i) = m_i < n$, тобто розв'язок системи визначається однозначним продовженням через точку розриву:

$$\Delta E_i x \Big|_{t=\tau_i} := E_i(x(\tau_i + 0) - x(\tau_i - 0));$$

$b_i - m_i$ -вимірний вектор-стовпчик констант: $b_i \in \mathbb{R}^{m_i}$; $-\infty < a < \tau_1 < \dots < \tau_i < \dots < \tau_p < b < \infty$, $i = 1, \dots, p$.

Наступне твердження визначає умову, при якій нерозв'язну виродженну імпульсну задачу можна зробити розв'язною з дономогою введення функції керування як в диференціальну систему, так і в імпульсну умову в припущені, що вироджена диференціальна система без керування зводиться до центральної канонічної форми.

Теорема. Вироджена диференціальна система (1) з імпульсною умовою (2) розв'язна тоді і тільки тоді, коли неоднорідності $b_i \in \mathbb{R}^{m_i}$ та $f(t) \in C^{q-1}[a, b]$ задовільняють d_2 лінійно незалежних умов

$$P_{D_{d_2}^*} P_{Q_d^*} \{b - \ell \tilde{x}(\cdot)\} = 0, \quad d_2 = d - k. \quad (3)$$

При цьому стало керування $u \in \mathbb{R}^n$ визначається формулою

$$u = D^+ P_{Q_d^*} \{b - \ell \tilde{x}(\cdot)\} + P_{D_{n_2}} \bar{u}, \quad \forall \bar{u} \in \mathbb{R}^{n_2}, \quad (4)$$

де $D - (d \times n)$ -вимірна матриця визначається за формулою:

$$D := P_{Q_d^*} \left\{ -M + \ell \left(\int_a^\cdot X_{n-s}(\cdot) Y_{n-s}^*(\tau) A_1(\tau) d\tau - \right. \right. \\ \left. \left. - \Phi(\cdot) \sum_{k=0}^{q-1} I^k \frac{d^k}{dt^k} ([\Psi^*(t)L(t)\Phi(t)]^{-1}\Psi^*(t)A_1(t))(\cdot) \right) \right\};$$

D^+ – псевдообернена за Муром-Пенроузом $(n \times d)$ -мірна матриця; P_D та $P_{D^*}(n \times n)$ - і $(d \times d)$ -вимірні матриці – ортопроектори, які проектиують

простори \mathbb{R}^n та \mathbb{R}^d на нуль простори $N(D)$ та $N(D^*)$ матриць D та D^* відповідно: $P_D : \mathbb{R}^n \rightarrow N(D)$; $P_{D^*} : \mathbb{R}^d \rightarrow N(D^*)$; $P_{D_{d_2}}^* - (d_2 \times d)$ -вимірна матриця, яка складається з $d_2 = \text{rank } P_{D^*}$ лінійно незалежних стрічок матриці P_{D^*} ; $P_{D_{n_2}}^* - (n \times n_2)$ -вимірна матриця складена з повної системи n_2 ($n_2 = n - k$, $k = \text{rank } D$) лінійно незалежних стовпців матриці P_D ; $b = \text{col}(b_1, \dots, b_p) \in \mathbb{R}^m$ – заданий вектор-стовпчик;

$$l\tilde{x}(\cdot) = \begin{bmatrix} E_1\tilde{x}(\tau_1+) - (E_1 + S_1)\tilde{x}(\tau_1-) \\ E_2\tilde{x}(\tau_2+) - (E_2 + S_2)\tilde{x}(\tau_2-) \\ \vdots \\ E_p\tilde{x}(\tau_p+) - (E_p + S_p)\tilde{x}(\tau_p-) \end{bmatrix}$$

($m \times 1$)-вектор-стовпчик імпульсної умови; $\tilde{x}(t)$ – частинний розв'язок неоднорідної диференціальної системи $B(t) \frac{dx}{dt} = A(t)x + f(t)$;

$$Q := lX_{n-s}(\cdot) = \begin{bmatrix} -S_1 X_{n-s}(\tau_1) \\ -S_2 X_{n-s}(\tau_2) \\ \vdots \\ -S_p X_{n-s}(\tau_p) \end{bmatrix}$$

– $[m \times (n - s)]$ -вимірна постійна матриця; $m = m_1 + \dots + m_p$; $X_{n-s}(t) - (n \times (n - s))$ матриця складена з $n - s$ лінійно незалежних розв'язків однорідної системи $B(t) \frac{dx}{dt} = A(t)x$, $t \in [a, b]$; $P_{Q_d^*} - (d \times m)$ -вимірна матриця, яка складається з $d = \text{rank } P_{Q^*}$ лінійно незалежних рядків матриці P_{Q^*} ; $P_{Q^*} = I_m - QQ^+$ – $(m \times m)$ -вимірна матриця (ортопроектор), яка проєктує простір R^m на нуль-простір $N(Q^*)$, $P_{Q^*} : \mathbb{R}^m \rightarrow N(Q^*)$.

Використано результат роботи [1].

Література

- [1] Бойчук О.А., Войтущенко С.С., Шегда Л.М. Нетерова імпульсна задача з керуванням // Нелінійні коливання. — 2016. — Т.19, №3. — С. 362–366.