

Стаття надійшла до редколегії 18.02.86

УДК 517.948

М.М.Федик

ОПЕРАТОР, СПРЯЖЕНИЙ ДО СПОРІДНЕНОГО ПІВТОРАЛІНІЙНОЇ ФОРМИ

Нехай τ - півторалінійна форма з щільною у гільбертовому просторі \mathcal{H} областю визначення $D(\tau)$, $(\mathcal{H}, \mathcal{H}, \mathcal{H})$ - оснащений гільбертів простір, причому $\mathcal{H}_+ \subseteq D(\tau)$ і τ обмежена на \mathcal{H}_+ . Спряженою до τ називається форма τ^* , коли $\forall u, v \in D(\tau) = D(\tau^*) \tau^*[u, v] = \tau[v, u]$. Форму τ називаємо симетричною, якщо $\forall u, v \in D(\tau) \tau[u, v] = \tau^*[u, v]$.

Оператор $\hat{T} \in \mathcal{B}(\mathcal{H}_+, \mathcal{H}_+)$, такий що $\forall u, v \in \mathcal{H}_+ (\hat{T}u|v) = \tau[u, v]$, називаємо оператором, асоційованим з формою τ . Через $(\cdot|\cdot)$ позначаємо скалярний добуток в \mathcal{H} і значення функціоналу з \mathcal{H}_+ на елементі з \mathcal{H}_+ . Звуження оператора \hat{T} на $\{u \in \mathcal{H}_+ | \hat{T}u \in \mathcal{H}\}$ позначаємо через T і називаємо оператором, індукованим формою τ . Докладніше такі оператори описані в працях [3, 4]. Відзначимо лише, що з існування такого $\zeta \in \mathbb{C}$, коли $\hat{T} - \zeta$ - бієкція $\mathcal{H}_+ \rightarrow \mathcal{H}_+$, випливає $T \in \mathcal{G}(\mathcal{H})$ [4].

Легко побачити, що оператор \hat{T} є оператором, асоційованим з формою τ^* . Зокрема, коли форма τ симетрична, то $\hat{T} = \hat{T}^*$. Оператор, індукований формою τ^* позначимо через \tilde{T}^* . Очевидно, що $\forall u \in D(T) \forall v \in D(\tilde{T}^*) (Tu|v) = (u|\tilde{T}^*v)$, тобто $\tilde{T}^* \subseteq T^*$. Крім того, у випадку симетричної форми $T = \tilde{T}^*$. Однак, взагалі кажучи, $\tilde{T}^* \neq T^*$, причому співвідношення $\tilde{T}^* \neq T^*$ може мати місце і тоді, коли форма τ симетрична. Приклад симетричної форми, для якої $\tilde{T}^* \neq T^*$, наведено у праці [4]. Там же показано, що $\tilde{T}^* = T^*$ тоді і лише тоді, коли $D(T^*) \subseteq \mathcal{H}_+$. З цього випливає такий наслідок.

Наслідок. Якщо форма τ симетрична і $\mathcal{U} \in \mathcal{D}(T^*) \cap \mathcal{H}$, то $\mathcal{U} \in \mathcal{D}(T)$. Зокрема, оператор T самоспряжений тоді і тільки тоді, коли $\mathcal{D}(T^*) \subset \mathcal{H}$.

Зауваження. Оператор T , взагалі кажучи, відрізняється від оператора з праці [1] і названий там оператором, асоційованим з формою τ . Однак, якщо $\mathcal{H}_+ = \mathcal{D}(\tau)$ як лінійні простори, то вказані оператори суміщаються. Якщо ж, крім того, форма τ симетрична і обмежена знизу, то $T = T^*$ [1].

Нехай \mathcal{F} - замкнений підпростір в \mathcal{H} , причому

$$\mathcal{F} \cap \mathcal{H} = \{0\}.$$

Визначимо оператор $T_{\mathcal{F}}$ так, що $\mathcal{D}(T_{\mathcal{F}}) = \{u \in \mathcal{H}_+ \mid \exists f \in \mathcal{F} \hat{t}u + f \in \mathcal{H}\}$, $\forall u \in \mathcal{D}(T_{\mathcal{F}}) T_{\mathcal{F}}u = \hat{t}u + f$. Легко побачити, що $T \subset T_{\mathcal{F}}$.

Через $(T^*)_{\mathcal{F}}$ позначаємо аналогічний оператор для форми τ^* . Якщо форма τ симетрична, то з $T = T^*$ і [1] отримуємо рівність $T_{\mathcal{F}} = (T^*)_{\mathcal{F}}$.

Нехай далі (Γ, G_+, G_-) - крайова пара для $(\mathcal{H}, \mathcal{H}, \mathcal{H})$ тобто (G_+, G_-) - оснащений гільбертів простір, причому $R(\Gamma) = G_+$, $Z(\Gamma) = \mathcal{H}$. Відзначимо, що умова $Z(\Gamma) = \mathcal{H}$ еквівалентна умові $R(\Gamma^*) \cap \mathcal{H} = \{0\}$ [4]. Прийmemo $\mathcal{F} = R(\Gamma^*)$. Звуження оператора $T_{\mathcal{F}}$ на $Z(\Gamma)$ називаємо оператором, спорідненим формі τ , і позначаємо його через T_{Γ} . Оператор, спряжений в \mathcal{H} до оператора T_{Γ} , позначаємо через T_{Γ}^* , а оператор, споріднений формі τ^* /тобто звуження на $Z(\Gamma)$ оператора $(T^*)_{\mathcal{F}}$ / - через $(T^*)_{\Gamma}$.

У праці [4] показано, що оператор T_{Γ} є оператором, індукованим формою τ в (Z_+, \mathcal{H}, Z_-) , де $Z_{\pm} = Z(\Gamma)$ з нормою простору \mathcal{H}_+ . Тому оператори T_{Γ} і $(T^*)_{\Gamma}$ мають ті ж властивості, що й оператори T і T^* . Зокрема, $(T^*)_{\Gamma} \subset T_{\Gamma}^*$.

Позначимо через T_0 спільне звуження операторів T і T_{Γ} на $\mathcal{D}(T) \cap \mathcal{D}(T_{\Gamma})$. Вважаємо $T, T_{\Gamma} \in \mathcal{G}(\mathcal{H})$

Теорема 1.

$$\hat{\Lambda}_{\Gamma}^{-1} \mathcal{D}(T_0) = \mathcal{D}[T] \circ \hat{\Lambda}_{\Gamma}^{-1} R(\Gamma^*), \quad |2|$$

де $\hat{\Lambda}_{\Gamma}$ - оператор, асоційований зі скалярним добутком $(\cdot | \cdot)$ графіка оператора T ; $\mathcal{D}[T]$ - гільбертів простір $\mathcal{D}(T)^T$ з $(\cdot | \cdot)_{\mathcal{D}[T]}$. При цьому $T_0 \in \mathcal{G}(\mathcal{H}) \Leftrightarrow \mathcal{C}_{\mathcal{D}[T]} R(\Gamma^*) \cap \mathcal{H} = \{0\}$.

Припустимо, що

$$T_0, T_{\mathcal{F}} \in \mathcal{G}(\mathcal{H}). \quad |3|$$

Тоді $S_0 := T_f^*$ і $S := T_0^*$ також належать $\mathcal{G}(\mathcal{H})$. Використовуючи властивості пар замкнених операторів [2, 3], отримуємо таку теорему.

Теорема 2. Справедливі співвідношення

$$D(T_f) = D(T) \oplus T^*(1 + \hat{T}T^*)^{-1}R(\Gamma^*), \quad /4/$$

$$D(T_f) = D(T_0) \oplus T^*(1 + \hat{T}T^*)^{-1}R(\Gamma^*), \quad /5/$$

де ортогональність відносно скалярного добутку графіка оператора T_f . Крім того,

$$D(T^*) = D(S_0) \oplus (1 + \hat{T}T^*)^{-1}R(\Gamma^*), \quad /6/$$

$$D(T_f^*) = D(S_0) \oplus T\hat{\Lambda}_T^{-1}R(\Gamma^*), \quad /7/$$

де ортогональність відносно скалярного добутку графіка оператора S . При цьому $\forall f \in R(\Gamma^*)$

$$T_f T^*(1 + \hat{T}T^*)^{-1}f = -(1 + \hat{T}T^*)^{-1}f, \quad T_f^* T\hat{\Lambda}_T^{-1}f = -\hat{\Lambda}_T^{-1}f. \quad /8/$$

Зауваження. Вираз $(1 + \hat{T}T^*)^{-1}R(\Gamma^*)$ має сенс для будь-якої крайової пари, оскільки оператор $(1 + \hat{T}T^*)^{-1}$ визначений на всьому просторі \mathcal{H} [4].

Теорема 3. Нехай форма τ симетрична. Якщо оператор T самоспряжений, то для будь-якої крайової пари, для якої виконується /3/, оператор T_f самоспряжений.

Навпаки, коли існує така крайова пара, що виконується /3/ і оператор T_f самоспряжений, то оператор T також самоспряжений.

Доведення. Зауважимо спочатку, що $\forall u \in D(\hat{T}^*T) \quad \forall v \in D(T)$
 $(\hat{\Lambda}_T u | v) = (u | v)_T = (u | v) + (Tu | Tv) = ((1 + \hat{T}^*T)u | v)$,
 тобто на $D(\hat{T}^*T)$ оператор $\hat{\Lambda}_T$ дорівнює $(1 + \hat{T}^*T)$.
 Крім того, оскільки τ симетрична, то $\hat{T} = \hat{T}^*$.
 Нехай оператор T самоспряжений. Тоді $(1 + \hat{T}T^*)^{-1} = (1 + \hat{T}^*T)^{-1} = (1 + \hat{T}T)^{-1}$. Таким чином, звуження оператора $\hat{\Lambda}_T^{-1}$ на \mathcal{H} дорівнює оператору $(1 + \hat{T}T^*)^{-1}$ і $\hat{\Lambda}_T^{-1}R(\Gamma^*) = (1 + \hat{T}T^*)^{-1}R(\Gamma^*)$. З /6/, /7/, враховуючи /2/ і /5/, отримуємо $D(T_f) = D(T_f^*)$ і, оскільки $T_f = (T_f^*)_f \subset T_f^*$, то $T_f = T_f^*$.
 Вказана рівність виконується при будь-якій крайовій парі, для якої справедливо /3/.

Навпаки, нехай для $(\Gamma, (G_+, G, G_-))$ виконується /3/ і $T_r = T_r^*$. Оскільки оператор T_r індукований в (Z_+, \mathcal{H}, Z_-) звуженням форми τ і $\mathcal{D}(T_r^*) = \mathcal{D}(T_r) \subset Z_+ \subset \mathcal{H}_+$, то з наведеного вище наслідку випливає, що $\mathcal{D}(S_0) = \mathcal{D}(T_r^*) \cap \mathcal{D}(T^*) \subset \mathcal{D}(T) \cap \mathcal{D}(T_r) = \mathcal{D}(T_0)$. Разом з цим, оскільки $T \subset T^*$, то $\mathcal{D}(T_0) \subset \mathcal{D}(S_0)$. Таким чином, $\mathcal{D}(T_0) = \mathcal{D}(S_0)$. З /5/ і /7/ записуємо $T^*(1 + \hat{T}T^*)^{-1}R(\Gamma^*) = T\hat{\Lambda}^{-1}R(\Gamma^*)$. Враховуючи /8/, отримуємо $\hat{\Lambda}^{-1}R(\Gamma^*) = (1 + \hat{T}T^*)^{-1}R(\Gamma^*)$. Тоді з /2/ і /6/ маємо $\mathcal{D}(T) = \mathcal{D}(T^*)$, тобто оператор T самоспрямлений.

1. К а т о Т. Теория возмущений линейных операторов. М., 1972. 2. Л я н ц е В.Э. О замкнутых операторах в гильбертовом пространстве. // Теория функций, функциональный анализ и их приложения. 1972. Вып. 16, С. 165-186. 3. Л я н ц е В.Э., С т о р о ж О.Г. Методы теории неограниченных операторов. К., 1983. 4. Л я н ц е В.Э., Ф е д и к М.Н. Операторы, связанные с полугоралинейными формами. Львов, 1985. Рукопись деп. в УкрНИИТИ, № 2590 - Ук85.

Стаття надійшла до редколегії 18.02.86

УДК 517.958 : 532.529

І.М.Дронюк

РІВНЯННЯ ДИФУЗІЙНОЇ МОДЕЛІ ГУХУ ДВОКОМПОНЕНТНОЇ СУМІШІ

Система рівнянь, що описує рух двокомпонентної суміші, містить рівняння балансу маси, імпульсу, моменту інерції і моменту кількості руху. Ці рівняння, записані на основі багатоконтинуумного підходу, мають такий вигляд:

$$\frac{d_i \rho_i}{d\tau} + \rho_i \vec{\nabla} \cdot \vec{v}_i = Q_i; \quad /1/$$

$$\rho_i \frac{d_i \vec{v}_i}{d\tau} = \vec{\nabla} \cdot \hat{G}_i + \vec{F}_i + \vec{p}_i - Q_i \vec{v}_i; \quad /2/$$

$$\frac{d_i k_i}{d\tau} + k_i \vec{\nabla} \cdot \vec{v}_i = K_i; \quad /3/$$