

М.В.Жук, А.Ю.Кіндибалюк

Розв'язування деякого нелінійного диференціального рівняння методом Канторовича

Розглянемо нелінійне диференціальне рівняння

$$Au \equiv - \frac{\partial p \left(x, y, u, \frac{\partial u}{\partial x}, \frac{\partial u}{\partial y} \right)}{\partial x} - \frac{\partial q \left(x, y, u, \frac{\partial u}{\partial x}, \frac{\partial u}{\partial y} \right)}{\partial y} = f(x, y) \quad (1)$$

при однорідній крайовій умові

$$Pu|_{\Gamma} = \left[p \left(x, y, u, \frac{\partial u}{\partial x}, \frac{\partial u}{\partial y} \right) \cos(v, x) + q \left(x, y, u, \frac{\partial u}{\partial x}, \frac{\partial u}{\partial y} \right) \cos(v, y) \right]_{\Gamma} = 0, \quad (2)$$

де Γ – межа області D , обмеженої по x прямими $x=a$ і $x=b$, а по y – достатньо гладкими кривими $y=g(x)$ і $y=h(x)$, причому $g(x) < h(x)$, v – зовнішня нормаль до Γ .

Відносно заданих функцій припускаємо, що $p(x, y, s, t, z)$, $q(x, y, s, t, z)$ вимірні при $(x, y) \in D$, $-\infty < s, t, z < +\infty$, диференційовані за змінними s, t, z , причому

$$\max \left\{ \left| \frac{\partial p}{\partial s} \right|, \left| \frac{\partial q}{\partial s} \right| \right\} \leq M_1, \max \left\{ \left| \frac{\partial p}{\partial t} \right|, \left| \frac{\partial p}{\partial z} \right|, \left| \frac{\partial q}{\partial t} \right|, \left| \frac{\partial q}{\partial z} \right| \right\} \leq M_2,$$

де $M_1, M_2 - \text{const}$.

Не обмежуючи загальності можемо вважати, що $p(x, y, 0, 0, 0) = 0$, $q(x, y, 0, 0, 0) = 0$.

Введемо допоміжний оператор T , який визначається за формулами

$$Tu = - \frac{\partial^2 u}{\partial x^2} - \frac{\partial^2 u}{\partial y^2}, \quad (3)$$

$$\left[\frac{\partial u}{\partial x} \cos(v, x) + \frac{\partial u}{\partial y} \cos(v, y) \right]_{\Gamma} = 0. \quad (4)$$

За область визначення $D(T)$ оператора T приймаємо множину двічі неперервно диференційованих функцій $u(x, y)$ в замкнутій області $\bar{D}$, які задовольняють крайовій умові (4) і рівнянню

$$\iint_D u dx dy = 0. \quad (5)$$

Тоді на лінеалі $D(T)$ оператор T буде додатно визначеним. Дійсно, використовуючи нерівність Пуанкаре

$$\iint_D u dx dy \leq C_1 \iint_D \left[\left(\frac{\partial u}{\partial x} \right)^2 + \left(\frac{\partial u}{\partial y} \right)^2 \right] dx dy + C_2 \left(\iint_D u dx dy \right)^2,$$

де C_1, C_2 – додатні постійні. Для симетричного оператора T маємо

$$(Tu, u) = \iint_D \left[\left(\frac{\partial u}{\partial x} \right)^2 + \left(\frac{\partial u}{\partial y} \right)^2 \right] dx dy \geq \gamma^2 \|u\|^2, \quad (6)$$

де $\gamma = \frac{1}{\sqrt{C_1}}$.

Позначимо через $H_T \subset H$ енергетичний простір оператора T , тобто замикання $D(T)$ в метриці

$$[u, v]_T = (Tu, v) = \iint_D \left[\frac{\partial u}{\partial x} \frac{\partial v}{\partial x} + \frac{\partial u}{\partial y} \frac{\partial v}{\partial y} \right] dx dy,$$

$$|u|_T^2 = [u, u]_T.$$

При цьому функції із енергетичного простору H_T мають перші узагальнені похідні, сумовані з квадратом в області D , і крайова умова (4) природна. Крім того, функції $u(x, y)$ із енергетичного простору H_T задовольняють умові (5).

Із нерівності (6) внаслідок граничного переходу для довільного $u \in H_T$ отримуємо

$$\|u\| \leq \frac{1}{\gamma} |u|_T. \quad (7)$$

Для довільних $u, v \in H_T$ формально введемо квазібілінійну форму

$$A(u, v) \equiv \iint_D \left[p \left(x, y, u, \frac{\partial u}{\partial x}, \frac{\partial u}{\partial y} \right) \frac{\partial v}{\partial x} + q \left(x, y, u, \frac{\partial u}{\partial x}, \frac{\partial u}{\partial y} \right) \frac{\partial v}{\partial y} \right] dx dy$$

Припускаємо, що при $(x, y) \in \bar{D}$ і довільних s, t, z виконується нерівність

$$\begin{aligned} \frac{\partial p}{\partial t} \xi_1^2 + \left(\frac{\partial p}{\partial z} + \frac{\partial q}{\partial t} \right) \xi_1 \xi_2 + \frac{\partial q}{\partial z} \xi_2^2 + \frac{\partial p}{\partial s} \xi_1 \xi_0 + \frac{\partial q}{\partial s} \xi_2 \xi_0 \geq \\ \geq M(\xi_1^2 + \xi_2^2) + N \xi_0^2, \end{aligned}$$

де $M = \text{const} > 0$, $N = \text{const}$, причому співвідношення між постійними M , N і γ такі, що для константи μ , яка визначається співвідношенням

$$\mu = \begin{cases} M, & \text{коли } N \geq 0, \\ M + \frac{N}{\gamma^2}, & \text{коли } N < 0, \end{cases}$$

виконується умова $\mu > 0$.

Тоді для довільних $u, v, w \in H_T$, аналогічно як і в праці [2], можна встановити нерівності

$$A(u, u-v) - A(v, u-v) \geq \mu |u-v|_T^2, \quad (8)$$

$$A(u, w) - A(v, w) \leq \eta |u-v|_T |w|_T, \quad (9)$$

де $\eta = \frac{\sqrt{2}M_1}{\gamma} + 2M_2$.

Відомо (див., наприклад, [1]), що виконання умов (8), (9) забезпечує існування та єдиність узагальненого розв'язку $u \in H_T$ задачі (1)–(2).

Задачу (1)–(2) розв'язуємо методом Канторовича, згідно з яким наближений розв'язок шукаємо у вигляді

$$u_n(x, y) = \sum_{k=1}^n c_k(x) \varphi_k(x, y), \quad (10)$$

де лінійно незалежні в проміжку $[g(x), h(x)]$ функції $\varphi_k(x, y)$ вибираються із умови, щоб система функцій $\{\chi_e(x) \varphi_k(x, y)\} \in H_T$ була повною системою лінійно незалежних функцій в просторі H_T . Шукані коефіцієнти $c_k(x)$ визначаємо із системи

$$\int_{g(x)}^{h(x)} (A u_n - f) \varphi_i dy + \varphi_i \sqrt{1 + (y')^2} P u_n \Big|_{y=g(x)} +$$

$$+\varphi_i \sqrt{1+(y')^2} Pu_n|_{y=h(x)} = 0 \quad (11)$$

при умовах

$$\int_{g(a)}^{h(a)} \varphi_i Pu_n|_{x=a} dy = 0, \int_{g(b)}^{h(b)} \varphi_i Pu_n|_{x=b} dy = 0, i = 1, 2, \dots, n. \quad (12)$$

Позначимо через $H_n \subset H$ простір функцій вигляду

$$v_n(x, y) = \sum_{k=1}^n c_k(x) \varphi_k(x, y).$$

Узагальненим розв'язком системи методу Канторовича (11)–(12) називається функція $u_n(x, y) \in H_n \cap H_T$, що задовольняє тотожності

$$A(u_n, v_n) = \iint_D f v_n dx dy$$

при довільній функції $v_n(x, y) \in H_n \cap H_T$.

Аналогічно, як і у праці [2], доводиться наступна теорема.

Теорема. Якщо обмеження на вихідні дані задачі (1)–(2) такі, що виконуються умови (8)–(9), то для довільної функції $f(x, y) \in H$ задача (1)–(2) має єдиний узагальнений розв'язок $u(x, y) \in H_T$; при довільному n система методу Канторовича (11)–(12) має єдиний узагальнений розв'язок $u_n(x, y) \in H_n \cap H_T$ і справедливі співвідношення

$$|u - u_n|_T \rightarrow 0, \quad (13)$$

при $n \rightarrow \infty$, та оцінка

$$|u - u_n|_T \leq C |u - v_n|_T, \quad (14)$$

де $C = \sqrt{\frac{\eta}{\mu}}$, а v_n – елемент, що реалізує мінімум функціоналу $|u - v_n|_T$.

Зауваження 1. Якщо вихідне диференціальне рівняння (1) розглядається у вигляді

$$Au \equiv - \frac{\partial p \left(x, y, \frac{\partial u}{\partial x}, \frac{\partial u}{\partial y} \right)}{\partial x} - \frac{\partial q \left(x, y, \frac{\partial u}{\partial x}, \frac{\partial u}{\partial y} \right)}{\partial y} = f(x, y), \quad (15)$$

то нерівність (8) випливає із умови еліптичності для рівняння (15).

Зауваження 2. Координатну систему функцій можна вибрати згідно рекомендацій праці [3] у вигляді

$$\varphi_k(x, y) = \cos\left(\frac{kn(y - g(x))}{h(x) - g(x)}\right), k = 1, 2, \dots$$

1. Варга Р. Функциональный анализ и теория аппроксимаций в численном анализе. М.: 1974. 2. Жук М.В. Дослідження швидкості збіжності методу Канторовича для нелінійних диференціальних рівнянь. //Укр. матем. журн. 1976. Т.28. №2. С.183–193. 3. Михлин С.Г. Численная реализация вариационных методов. М.: Наука, 1966.

Стаття надійшла до редколегії 3.09.97

УДК 519.6

Бартіш М.Я., Чипурко А.І.

Дослідження одного рекурсивного методу розв'язування задачі про найменші квадрати

Розглянемо постановку задачі про найменші квадрати:

$$\text{знайти } \min \frac{1}{2} F(x)^T F(x) \quad (1)$$

де $F(x):R^n \rightarrow R^m$ – нелінійна по x , $m \geq n$.

На практиці для розв'язування (1) найчастіше використовують метод Гаусса-Ньютона [1]. Даний метод на кожному кроці вимагає обчислення матриці Якобі функції $F(x)$, що у випадку складності функції є операцією трудомісткою.

В цій роботі пропонується рекурсивна модифікація методу Гаусса-Ньютона:

$$\begin{aligned} x_k^{v+1} &= x_k^v - \left[F'(x_k)^T F'(x_k) \right]^{-1} F'(x_k)^T F(x_k^v), \\ x_{k+1}^0 &= x_{k+1}^t = x_k^t, \quad x_0^0 = x_0, \\ v &= 0, 1, \dots, t-1, \quad k = 0, 1, \dots \end{aligned} \quad (2)$$

В методі (2) матриця $F'(x_k)$ обчислюється один раз на t кроків, що дозволяє значно зменшити кількість обчислень.

Умови збіжності та оцінки швидкості збіжності методу дає