

К. А. АБГАРЯН

ОДНО ФОРМАЛЬНОЕ ПРЕОБРАЗОВАНИЕ СИСТЕМЫ ЛИНЕЙНЫХ ДИФФЕРЕНЦИАЛЬНЫХ УРАВНЕНИЙ

1°. В статье указывается метод формального преобразования системы дифференциальных уравнений

$$A(\tau, \varepsilon) \frac{dx}{dt} = B(\tau, \varepsilon) x, \quad (1)$$

где $\tau = \varepsilon t$ (ε — параметр),

$$A(\tau, \varepsilon) = \sum_k \varepsilon^k A_k(\tau), \quad B(\tau, \varepsilon) = \sum_k \varepsilon^k B_k(\tau), \\ \det A_0(\tau) \neq 0 \quad (\tau \in [0, L]),$$

к системе, состоящей из несвязанных друг с другом линейных дифференциальных уравнений первого или более высокого порядка.

В принципе, такое преобразование можно было бы осуществить путем предварительного расщепления системы (1) на некоторое число независимых подсистем линейных дифференциальных уравнений первого порядка, используя известные методы формального расщепления систем вида (1)*, с последующим приведением каждой подсистемы к одному линейному дифференциальному уравнению соответствующего порядка. Способ, который предлагается ниже, позволяет непосредственно преобразовать систему (1) к расщепленной системе отдельных линейных дифференциальных уравнений.

2°. В этом пункте приводятся некоторые результаты теории матриц и линейных операторов в несколько своеобразной интерпретации, подчиненной интересам последующих разделов. Сформулированные здесь же леммы, легко следуют из общей теории, изложенной, например, в [3], но эти леммы содержат в себе ту информацию и в такой форме, в какой это необходимо для последующих разделов статьи. Расщепление системы (1) связано с возможностью разложения матрицы $U(\tau) = A_0^{-1}(\tau) B_0(\tau)$ на составляющие и с некоторыми свойствами матриц, участвующих в этом разложении.

* Расщеплению системы линейных дифференциальных уравнений первого порядка на независимые подсистемы уравнений первого порядка посвящено большое количество работ. По этому вопросу см., например, монографии С. Ф. Фещенко, Н. И. Шкиля, Л. Д. Николенко „Асимптотические методы в теории линейных дифференциальных уравнений“, Киев, „Наукова думка“, 1966 г. и В. Вазова „Асимптотические разложения решений обыкновенных дифференциальных уравнений“, Москва, „Мир“, 1968 г., которые, кстати, содержат обширные библиографии, а также цитируемую ниже статью автора [2].

Пусть собственные числа матрицы U (порядка n) разбиты на p групп $\lambda_1^{(\sigma)}, \dots, \lambda_k^{(\sigma)}$ ($\sigma = 1, \dots, p; \sum_{\sigma=1}^p k_\sigma = n$) так, что

$$|\lambda_i^{(\sigma)}(\tau) - \lambda_j^{(s)}(\tau)| > c > 0 \quad (2)$$

$$(\sigma \neq s; i = 1, \dots, k_\sigma; j = 1, \dots, k_s; \tau \in [0, L]).$$

Тогда (см. [1, 2]) могут быть построены матрицы $K_\sigma(\tau), \Lambda_\sigma(\tau), M_\sigma(\tau)$ типа соответственно $n \times k_\sigma, k_\sigma \times k_\sigma, k_\sigma \times n$ ($\sigma = 1, \dots, p$), дифференцируемые по τ столько же раз, сколько раз дифференцируема матрица $U(\tau)$, такие, что

$$U = \sum_{\sigma=1}^p U_\sigma, \quad U_\sigma = K_\sigma \Lambda_\sigma M_\sigma, \quad (3)$$

$$M_\sigma K_s = \begin{cases} E_{k_\sigma} & (s = \sigma), \\ 0 & (s \neq \sigma) \end{cases} \quad (4)$$

(E_r — единичная матрица порядка r).

Собственными числами каждой матрицы Λ_σ служат собственные числа матрицы U , включенные в соответствующую группу σ .

Матрицы $P_\sigma = K_\sigma M_\sigma$ ($\sigma = 1, \dots, p$) являются проекционными ($P_\sigma^2 = P_\sigma$) и обладают свойствами

$$P_\sigma P_s = 0 \quad (\sigma \neq s), \quad \sum_{\sigma=1}^p P_\sigma = E_n, \quad P_\sigma U = U P_\sigma = U_\sigma, \quad (5)$$

$$P_\sigma U_s = U_s P_\sigma = 0 \quad (s \neq \sigma).$$

Для удобства дальнейшего изложения введем в рассмотрение n -мерное векторное пространство R и действующие в нем линейные операторы U, P_σ ($\sigma = 1, \dots, p$), которым в некотором базисе $\mathbf{n}_1, \mathbf{n}_2, \dots, \mathbf{n}_n$ отвечают соответственно матрицы U, P_σ ($\sigma = 1, \dots, p$). Эти операторы и матрицы связаны соотношениями

$$UE = EU, \quad P_\sigma E = EP_\sigma \quad (\sigma = 1, \dots, p), \quad (6)$$

где $E = (\mathbf{n}_1, \mathbf{n}_2, \dots, \mathbf{n}_n)$.

Операторы P_σ являются проекционными, и для любого g из R , как это следует из (5),

$$P_\sigma P_s g = 0 \quad (s \neq \sigma), \quad \sum_{\sigma=1}^p P_\sigma g = g.$$

В соответствии с последними соотношениями пространство R расщепляется на p подпространств:

$$R = R_1 + \dots + R_p, \quad R_\sigma = P_\sigma R \quad (\sigma = 1, \dots, p).$$

Эти подпространства инвариантны относительно оператора U . Действительно, пусть, например, $g \in R_\sigma$. Тогда, используя равенства (5) и (6) и учитывая, что вектор g , как и любой другой вектор из R , можно представить в виде $g = Eg$, где g — столбцовая матрица, со-

ставленная из координат вектора g в базисе p_1, p_2, \dots, p_n , последовательно получим

$$Ug = UP_\sigma E g = EUP_\sigma g = EP_\sigma U g = P_\sigma UE g \in R_\sigma.$$

Следующая лемма устанавливает связь между аннулирующими многочленами* подпространств R_σ и матриц Λ_σ в разложении (3).

Лемма 1. *Всякий аннулирующий многочлен подпространства R_σ является аннулирующим многочленом и для матрицы Λ_σ ; и обратно, всякий аннулирующий многочлен матрицы Λ_σ является аннулирующим многочленом и для подпространства R_σ .*

Доказательство. Пусть $\varphi_\sigma(\lambda)$ — некоторый многочлен от λ . Учитывая, что $U^k P_\sigma = K_\sigma \Lambda_\sigma^k M_\sigma$, для любого вектора g из R будем иметь

$$\varphi_\sigma(U) P_\sigma g = \varphi_\sigma(U) P_\sigma E g = E \varphi_\sigma(U) P_\sigma g = E K_\sigma \varphi_\sigma(\Lambda_\sigma) M_\sigma g. \quad (7)$$

Если $\varphi_\sigma(\lambda)$ — аннулирующий многочлен подпространства R_σ , то

$$\varphi_\sigma(U) P_\sigma g = 0 \quad (g \in R), \quad (8)$$

и, значит, согласно равенству (7)

$$EK_\sigma \varphi_\sigma(\Lambda_\sigma) M_\sigma g = 0.$$

Но последнее равенство может выполняться для любого g из R тогда и только тогда, когда

$$\varphi_\sigma(\Lambda_\sigma) = 0. \quad (9)$$

Поэтому $\varphi_\sigma(\lambda)$ является аннулирующим многочленом матрицы Λ_σ .

И обратно, если $\varphi_\sigma(\lambda)$ — аннулирующий многочлен матрицы Λ_σ , то имеет место равенство (9) и, в силу (7), равенство (8) для любого вектора $P_\sigma g \in R_\sigma$ ($g \in R$).

Следствие. Минимальные аннулирующие многочлены подпространства R_σ и матрицы Λ_σ совпадают.

Далее, если k_σ -мерное подпространство R_σ -циклическое относительно оператора U , а $p = Ee$ — порождающий вектор этого подпространства, то система векторов $p, Up, \dots, U^{k_\sigma-1} p$ линейно независима. Линейно независимой является также система столбцовых матриц $e, Ue, \dots, U^{k_\sigma-1} e$. Можно показать, что существует такая матрица a_σ типа $k_\sigma \times 1$, что система $a_\sigma, \Lambda_\sigma a_\sigma, \dots, \Lambda_\sigma^{k_\sigma-1} a_\sigma$ также линейно независима. Более того, справедлива следующая

Лемма 2. *Для того чтобы k_σ -мерное подпространство R_σ , инвариантное относительно оператора U , было циклическим необходимо и достаточно существование столбцовой матрицы a_σ типа $k_\sigma \times 1$, которой отвечает линейно независимая система столбцовых матриц*

$$a_\sigma, \Lambda_\sigma a_\sigma, \dots, \Lambda_\sigma^{k_\sigma-1} a_\sigma. \quad (10)$$

Доказательство. Рассмотрим матрицу

$$H = (U^{k_\sigma-1} e \quad U^{k_\sigma-2} e \quad \dots \quad Ue \quad e) \quad (e = P_\sigma e).$$

* Терминология, принятая в этом пункте, соответствует лемме [3].

Используя разложение (3) и учитывая, что $M_s e = M_s P_s e = 0$ ($s \neq \sigma$), эту матрицу можно представить в виде

$$H = K_\sigma H_\sigma, \quad (11)$$

где

$$H_\sigma = (\Lambda_\sigma^{k_\sigma-1} M_\sigma e \Lambda_\sigma^{k_\sigma-2} M_\sigma e \dots \Lambda_\sigma M_\sigma e \quad M_\sigma e)$$

— квадратная матрица порядка k_σ .

Матрицы H и H_σ имеют один и тот же ранг, так как матрица K_σ состоит из линейно независимых столбцов. Используя это обстоятельство, лемма легко доказывается.

Необходимость. Пусть R_σ — циклическое подпространство, а $p = Ee$ — его порождающий вектор. Тогда столбцы матрицы H линейно независимы. Значит линейно независимы и столбцы матрицы H_σ . Если принять

$$\alpha_\sigma = M_\sigma e, \quad (12)$$

то, очевидно, система (10) также будет линейно независимой.

Достаточность. Допустим, что система (10), где α_σ — некоторая матрица типа $k_\sigma \times 1$, линейно независима. Тогда столбцы матрицы H также будут линейно независимыми, если в качестве e принять какое-нибудь ненулевое решение матричного уравнения (12). Ясно, что такое решение всегда существует и соответствующий вектор $p = Ee$ принадлежит подпространству R_σ . Значит k_σ -мерное инвариантное подпространство R_σ является циклическим. Лемма доказана.

3°. Теорема. Пусть на сегменте $[0, L]$ а) матрицы $A_k(\tau)$, $B_k(\tau)$ ($k = 0, 1, 2, \dots$) имеют производные по τ всех порядков; б) собственные числа матрицы $U = A_0^{-1} B_0$ разбиты на r групп при условии (2) и в) соответствующие этим группам инвариантные подпространства R_1, \dots, R_r являются циклическими подпространствами n -мерного пространства R . Тогда формальное решение уравнения (1) может быть представлено в виде

$$x = \sum_{\sigma=1}^p \left[\tilde{\xi}_{1\sigma}(\tau, \varepsilon) \frac{d^{k_\sigma-1} q_\sigma}{dt^{k_\sigma-1}} + \tilde{\xi}_{2\sigma}(\tau, \varepsilon) \frac{d^{k_\sigma-2} q_\sigma}{dt^{k_\sigma-2}} + \dots + \tilde{\xi}_{k_\sigma\sigma}(\tau, \varepsilon) q_\sigma \right], \quad (13)$$

где q_σ ($\sigma = 1, \dots, p$) — скалярные функции, удовлетворяющие уравнениям

$$\frac{d^{k_\sigma} q_\sigma}{dt^{k_\sigma}} + \tilde{\alpha}_{1\sigma}(\tau, \varepsilon) \frac{d^{k_\sigma-1} q_\sigma}{dt^{k_\sigma-1}} + \dots + \tilde{\alpha}_{k_\sigma-1\sigma}(\tau, \varepsilon) \frac{dq_\sigma}{dt} + \tilde{\alpha}_{k_\sigma\sigma}(\tau, \varepsilon) = 0 \quad (14)$$

$$(\sigma = 1, 2, \dots, p),$$

$\tilde{\xi}_{j\sigma}(\tau, \varepsilon)$, $\tilde{\alpha}_{j\sigma}(\tau, \varepsilon)$ — соответственно столбцовые матрицы и скалярные функции, представляемые формальными рядами

$$\tilde{\xi}_{j\sigma}(\tau, \varepsilon) = \sum_{k=0}^{\infty} \varepsilon^k \tilde{\xi}_{j\sigma}^{(k)}(\tau), \quad \tilde{\alpha}_{j\sigma}(\tau, \varepsilon) = \sum_{k=0}^{\infty} \varepsilon^k \tilde{\alpha}_{j\sigma}^{(k)}(\tau). \quad (15)$$

Доказательство. Подставим выражение (13) в (1), исключив

При $s \neq \sigma$ $M_s K_\sigma = 0$, а $\varphi_\sigma(\Lambda_s)$, в силу условия (2), — невырожденная матрица. Поэтому

$$Q_{\sigma\sigma}^{[k]} = \varphi_\sigma^{-1}(\Lambda_s) M_s D_\sigma^{[k-1]} \quad (s \neq \sigma). \quad (28)$$

При $s = \sigma$ $M_\sigma K_\sigma = E_{k_\sigma}$, а $\varphi_\sigma(\Lambda_\sigma) = 0$. Поэтому

$$(a_{\sigma\sigma}^{[k]} \Lambda_\sigma^{k_\sigma-1} + a_{\sigma\sigma}^{[k]} \Lambda_\sigma^{k_\sigma-2} + \dots + a_{\sigma\sigma}^{[k]} \Lambda_\sigma + a_{\sigma\sigma}^{[k]} E_{k_\sigma}) a_\sigma = M_\sigma D_\sigma^{[k-1]}$$

или

$$H_\sigma a_\sigma^{[k]} = M_\sigma D_\sigma^{[k-1]}, \quad (29)$$

где

$$H_\sigma = (\Lambda_\sigma^{k_\sigma-1} a_\sigma \Lambda_\sigma^{k_\sigma-2} a_\sigma \dots a_\sigma), \quad a_\sigma^{[k]} = \begin{pmatrix} a_{\sigma\sigma}^{[k]} \\ \vdots \\ a_{\sigma\sigma}^{[k]} \end{pmatrix}.$$

Так как подпространство R_σ — циклическое, то согласно лемме 2 при соответствующем выборе столбцовой матрицы a_σ , столбцы матрицы H_σ будут линейно независимы. Пусть a_σ выбрана из этого условия и столбцы матрицы H линейно независимы. Тогда H , как квадратная матрица с линейно независимыми столбцами — невырожденная матрица. Учитывая это, из (29) находим

$$a_\sigma^{[k]} = H_\sigma^{-1} M_\sigma D_\sigma^{[k-1]} \quad (k = 1, 2, \dots). \quad (30)$$

Неопределенной осталась лишь субматрица $Q_{\sigma\sigma}^{[k]}$ матрицы $Q_\sigma^{[k]}$. Из вышеизложенного ясно, что в качестве $Q_{\sigma\sigma}^{[k]}$ может быть взята произвольная нужное число раз дифференцируемая квадратная матрица порядка k_σ . В частности, можно принять $Q_{\sigma\sigma}^{[k]} = 0$.

Зная $Q_\sigma^{[k]}$, легко получить $\xi_{1\sigma}^{[k]}$ по формуле

$$\xi_{1\sigma}^{[k]} = K Q_\sigma^{[k]}. \quad (31)$$

Остальные столбцовые матрицы $\xi_{j\sigma}^{[k]}$ ($j=2, 3, \dots, k_\sigma$) определяются соответствующими равенствами (22).

Итак, указанным путем можно последовательно определить члены рядов (15), с помощью которых представляется] формальное решение уравнения (1) в форме (13), (14). Теорема доказана.

Ниже рассмотрим некоторые частные случаи.

4°. Случай простых собственных чисел матрицы U . Если в промежутке $[0, L]$ все собственные числа матрицы U остаются простыми, то, оставляя в каждой группе по одному собственному числу, будем иметь

$$|\lambda_\sigma(\tau) - \lambda_s(\tau)| > c > 0 \quad (s \neq \sigma; s, \sigma = 1, \dots, n).$$

В соответствии с теоремой п. 3 решение системы (1) может быть представлено равенствами

$$x = \sum_{\sigma=1}^n \tilde{\xi}_{1\sigma}(\tau, \varepsilon) q_\sigma, \quad \frac{dq_\sigma}{dt} + \tilde{a}_{1\sigma}(\tau, \varepsilon) q_\sigma = 0 \quad (\sigma=1, \dots, n).$$

В формуле (23) в данном случае a_σ — скалярная величина. Положив $a_\sigma = 1$ ($\sigma=1, \dots, n$), будем иметь

$$\xi_{j\sigma}^{[0]} = K_{\sigma} \quad (\sigma = 1, \dots, n).$$

Далее, так как теперь $\varphi_{\sigma}(i) = \lambda - \lambda_{\sigma}$, то

$$Q_{s\sigma}^{[k]} = \frac{1}{\lambda_s - \lambda_{\sigma}} M_s D_s^{[k-1]} \quad (s \neq \sigma; \quad k=1, 2, \dots),$$

и

$$\xi_{1\sigma}^{[k]} = \sum_{s \neq \sigma} \frac{P_s}{\lambda_s - \lambda_{\sigma}} D_{\sigma}^{[k-1]} + K_{\sigma} Q_{\sigma\sigma}^{[k]}.$$

Наконец $\lambda_{j\sigma}^{[0]} = -\lambda_{\sigma}$ и, поскольку $H_{\sigma} = \alpha_{\sigma} = 1$ ($\sigma = 1, \dots, n$), $\alpha_{j\sigma}^{[k]} = M_{\sigma} D_{\sigma}^{[k-1]}$.

5°. Система уравнений с постоянными коэффициентами. Если коэффициенты системы (1) не зависят от τ , то изложенный метод приводит к точному расщеплению системы (1) на независимые линейные дифференциальные уравнения меньшего порядка. Действительно, рассматривая систему

$$A \frac{dx}{dt} = Bx, \quad (32)$$

где A и B — постоянные матрицы порядка n ($\det A \neq 0$), будем иметь следующее.

В данном случае $U = A^{-1}B$ — постоянная матрица с постоянными собственными числами. Поэтому K, Λ, M — также постоянные матрицы. Следовательно постоянными будут и величины исходного приближения $\alpha_{j\sigma}^{[0]}$ и $\xi_{j\sigma}^{[0]}$. Учитывая это и полагая $Q_{\sigma\sigma}^{[k]} = 0$ ($\sigma = 1, \dots, p; \quad k=1, 2, \dots$), из (28) и (30) последовательно при $k=1, 2, \dots$ получим

$$Q_{\sigma\sigma}^{[k]} = 0, \quad \xi_{j\sigma}^{[k]} = 0, \quad \alpha_{j\sigma}^{[k]} = 0 \quad (k=1, 2, \dots).$$

Таким образом

$$\tilde{\xi}_{j\sigma} = \xi_{j\sigma}^{[0]}, \quad \tilde{\alpha}_{j\sigma} = \alpha_{j\sigma}^{[0]} = \alpha_{j\sigma} \quad (\sigma = 1, \dots, p; \quad j = 1, \dots, k_{\sigma}),$$

и поэтому решение системы (32) представляется в виде

$$x = \sum_{\sigma=1}^p \left(\xi_{1\sigma}^{[0]} \frac{d^{k_{\sigma}-1} q_{\sigma}}{dt^{k_{\sigma}-1}} + \xi_{2\sigma}^{[0]} \frac{d^{k_{\sigma}-2} q_{\sigma}}{dt^{k_{\sigma}-2}} + \dots + \xi_{k_{\sigma}\sigma}^{[0]} q_{\sigma} \right), \quad (33)$$

$$\frac{d^{k_{\sigma}} q_{\sigma}}{dt^{k_{\sigma}}} + \alpha_{1\sigma} \frac{d^{k_{\sigma}-1} q_{\sigma}}{dt^{k_{\sigma}-1}} + \dots + \alpha_{k_{\sigma}-1\sigma} \frac{dq_{\sigma}}{dt} + \alpha_{k_{\sigma}\sigma} q_{\sigma} = 0. \quad (34)$$

Как видим, в данном случае преобразование (33) приводит к точному расщеплению системы (32) на независимые линейные дифференциальные уравнения с постоянными коэффициентами (34).

Կ. Ա. ԱՐԳԱՐՅԱՆ. Գծային դիֆերենցիալ հավասարումների սխեմայի մի ֆորմալ ձևափոխություն (ամփոփում)

Հոդվածում նկարագրվում է մի ձևական պրոցես, որը առաջին կարգի գծային դիֆերենցիալ հավասարումների սխեմայի բերում է ճեղքված տեսքի:

Ի տարբերություն ճեղքման հայտնի մեթոդներից այստեղ բերվում է մի մեթոդ, որը հնարավորություն է տալիս դիտարկվող սխեմայի բերել առաջին կամ ավելի բարձր կարգի իրարից անկախ գծային դիֆերենցիալ հավասարումների սխեմայի, ընդ որում դրանցից յուրաքանչյուրը համապատասխանում է նախնական սխեմայի գործակիցների մատրիցի սեփական արժեքների մի որևէ մեկուսացված խմբի:

K. A. ABGARIAN. *A formal transformation of the system of linear differential equations (summary)*

A process of transforming the system of linear differential equations at the first order to the splitted form is described. In contrast with the known methods of splitting of such systems the method proposed here permits to transform the system considered to a system of independent linear differential equations of the first or higher order corresponding to isolated groups of eigenvalues of the matrix of coefficients of the original system.

Л И Т Е Р А Т У Р А

1. К. А. Абгарян. Приведение квадратной матрицы к квазидиагональному виду и разложение ее на составляющие, Известия АН АрмССР, серия физ.-мат. наук, 18, № 2, 1965.
2. К. А. Абгарян. Метод асимптотического расщепления системы линейных дифференциальных уравнений, Известия АН АрмССР, серия «Математика», 1, № 2, 1966.
3. Ф. Р. Гантмахер. Теория матриц, Москва, «Наука», 1966.