

GIẢI BÀI TOÁN BIÊN CỦA PHƯƠNG TRÌNH VI-TÍCH PHÂN VỚI NHÂN NỬA SUY BIẾN

Phạm Kỳ Anh, Bùi Đức Tiến
 Khoa Toán - Cơ - Tin Học ĐHTH Hà Nội

§0. MỞ ĐẦU

Bài báo này ta nghiên cứu việc giải gần đúng bài toán biên của phương trình vi-tích phân nửa suy biến bằng cách đưa bài toán này về dạng bài toán biên đã được nghiên cứu và áp dụng phương pháp "Seidel-Newton không chính xác". Với ý nghĩa đó bài báo này xem như là tiếp tục của bài [2].
 Khấu khổ bài báo có hạn. Chúng tôi chỉ đưa ra những kết quả chính mà bỏ qua nhiều chi tiết trung gian.

§1. BÀI TOÁN BIÊN PHI TUYẾN

Bài toán biên của phương trình vi-tích phân với nhân nửa suy biến (xem [3]) sau:

$$\dot{x} = A(t)x + \int_0^1 K(t,s)f(s,x,\dot{x})ds + g(t,x,\dot{x}), \quad (1)$$

$$\Gamma x = 0,$$

trong đó
$$K(t,s) = \begin{cases} M_1(t)N_1(s) & 0 \leq s \leq t \leq 1 \\ M_2(t)N_2(s) & 0 \leq t < s \leq 1; \end{cases}$$

$M_i \in C([0,1], \mathbb{R}^{n \times n})$ ($i = 1, 2$); $\Gamma : C([0,1], \mathbb{R}^n) \rightarrow \mathbb{R}^n$ là toán tử tuyến tính liên tục; các véc tơ $f(t, \xi, \zeta)$, $g(t, \xi, \zeta) \in \mathbb{R}^n$ ($t \in [0,1]$; $\xi, \zeta \in \mathbb{R}^n$) liên tục theo t khả vi theo ξ, ζ . Nghiệm trong không gian $C^1([0,1], \mathbb{R}^n)$.

1. Dạng phương trình toán tử của bài toán biên

Áp dụng phương pháp Seidel-Newton không chính xác, ta đưa (1) về dạng phương trình

với một số quy ước sau: ký hiệu A^T là chuyển vị của ma trận (hay véc tơ) A ; $(x, u, v)^t := (x^T, u^T, v^T)^T$ (x, u, v là các véc tơ cột); $[\varphi_1, \dots, \varphi_n]$ là không gian con sinh bởi các véc tơ φ_i ; $W_1 \times W_2 \times W_3 = \{(\omega_1, \omega_2, \omega_3)^t : \omega_i \in W_i, i = \bar{1}, 3\}$. $\varphi, \psi \in C([0,1], \mathbb{R}^n)$

$$\langle \varphi, \psi \rangle := \int_0^1 \varphi^T(t)\psi(t)dt; \quad X := C^1([0,1], \mathbb{R}^n), \quad Y := C([0,1], \mathbb{R}^n),$$

$$\bar{X} := C^1([0,1], \mathbb{R}^{3n}), \quad \bar{Y} := C([0,1], \mathbb{R}^{3n}), \quad \bar{Z} := \bar{Y} \times \mathbb{R}^{3n}$$

Không gian Banach với chuẩn sau:

$$x \in X, \|x\| = \|x\| + \|\dot{x}\|; \quad y \in Y : \|y\| = \max_t |y(t)|;$$

$$\bar{x} \in \bar{X} : \|\bar{x}\| = \|\bar{x}\| + \|\bar{\dot{x}}\|; \quad \bar{y} \in \bar{Y} : \|\bar{y}\| = \max |\bar{y}(t)|;$$

$$\xi = (\xi^1, \dots, \xi^n)^T \in \mathbf{R}^n : |\xi| = \max |\xi^i|; \quad \bar{\xi} = (\bar{\xi}^1, \dots, \bar{\xi}^{3n})^T \in \mathbf{R}^{3n} : |\bar{\xi}| = \max_{i=1}^{3n} |\bar{\xi}^i|;$$

$$\bar{x} = (\bar{y}, \bar{r})^t \in \bar{Z}, \quad \bar{y} \in \bar{Y}, \quad \bar{r} \in \mathbf{R}^{3n} : \|\bar{x}\| = \|\bar{y}\| + |\bar{r}|.$$

$$\text{Đặt } u(t) = \int_0^t N_1(s) f(s, x, \dot{x}) ds, \quad v(t) = \int_t^1 N_2(s) f(s, x, \dot{x}) ds.$$

Rõ ràng $u, v \in X$, $u(0) = 0$, $v(1) = 0$, $\dot{u}(t) = N_1(t) f(t, x(t), \dot{x}(t))$, $\dot{v}(t) = -N_2(t) f(t, x(t), \dot{x}(t))$.
Thay vào (1) ta có:

$$\begin{aligned} \dot{x} &= Ax + M_1 u + M_2 v + g(t, x, \dot{x}), \\ \Gamma x &= 0. \end{aligned}$$

$$\text{Đặt } \bar{x} = (x, u, v)^t,$$

$$\bar{f}(t, \bar{x}, \bar{\dot{x}}) := (g(t, x, \dot{x}), N_1(t) f(t, x, \dot{x}), -N_2(t) f(t, x, \dot{x}))^t,$$

$$\bar{\Gamma} : \bar{X} \ni \bar{x} \mapsto (\Gamma x, u(0), v(1))^t \in \mathbf{R}^{3n} \text{ là toán tử tuyến tính.}$$

Khi đó, bài toán (1) đưa được về dạng:

$$\begin{aligned} \dot{\bar{x}} &= \bar{A}(t) \bar{x} + \bar{f}(t, \bar{x}, \bar{\dot{x}}), \\ \bar{\Gamma} \bar{x} &= 0, \end{aligned}$$

trong đó

$$\bar{A} = \begin{pmatrix} A & M_1 & M_2 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$$

là ma trận khối, mỗi khối là một ma trận vuông cấp $n \times n$.

Hay dưới dạng toán tử:

$$\bar{A} \bar{x} = \bar{F}(\bar{x}),$$

trong đó $\bar{A} \bar{x} = (\dot{\bar{x}} - \bar{A} \bar{x}, \bar{\Gamma} \bar{x})$, $\bar{F}(\bar{x}) = (\bar{f}(t, \bar{x}, \bar{\dot{x}}), 0)^t$.

2. Toán tử vi phân tuyến tính

Các bài toán (5), (6), (7) là mở rộng của bài toán đã được nghiên cứu ở [2]:

$$\begin{aligned} \dot{x} &= A(t)x + f(t, x, \dot{x}), \\ \Gamma x &= 0, \end{aligned}$$

hay dưới dạng toán tử: $Ax = F(x)$, trong đó $Ax = (\dot{x} - Ax, \Gamma x)^t$, $F(x) = (f(t, x, \dot{x}), 0)^t$.
Ta sẽ so sánh bài toán (6), (7) với bài toán (8).

Xét hai bài toán thuần nhất:

$$\begin{cases} \dot{x} = Ax \\ \Gamma x = 0 \end{cases} \quad \text{và} \quad \begin{cases} \dot{\bar{x}} = \bar{A} \bar{x} \\ \bar{\Gamma} \bar{x} = 0. \end{cases}$$

U và \bar{U} là các ma trận nghiệm cơ bản của phương trình thuần nhất

$$\begin{cases} \dot{U} = AU \\ U(0) = E \end{cases} \quad \text{và} \quad \begin{cases} \dot{\bar{U}} = \bar{A}\bar{U} \\ \bar{U}(0) = E, \end{cases} \quad (9)$$

E và \bar{E} là các ma trận đơn vị trong $\mathbb{R}^{n \times n}$ và $\mathbb{R}^{3n \times 3n}$ tương ứng.

Để kiểm tra các tính chất sau:

chất 1. Ma trận khối \bar{U} và \bar{U}^{-1} có cấu trúc sau:

$$\bar{U} = \begin{pmatrix} U & U_1 & U_2 \\ 0 & E & 0 \\ 0 & 0 & E \end{pmatrix}, \quad \bar{U}^{-1} = \begin{pmatrix} U^{-1} & -U^{-1}U_1 & -U^{-1}U_2 \\ 0 & E & 0 \\ 0 & 0 & E \end{pmatrix}, \quad (10)$$

trong đó
$$U_i(t) = U(t) \int_0^t U^{-1}(s) M_i(s) ds \quad (i = 1, 2) \quad (11)$$

định lý Riesz về dạng tổng quát của phiếm hàm tuyến tính trong $C[0, 1]$, tồn tại các nhân có biến phân giới nội $\eta \in BV([0, 1], \mathbb{R}^{n \times n})$, $\bar{\eta} \in BV([0, 1], \mathbb{R}^{3n \times 3n})$ để:

$$\Gamma x = \int_0^1 d\eta(t)x(t), \quad \bar{\Gamma} \bar{x} = \int_0^1 d\bar{\eta}(t)\bar{x}(t) \quad (12)$$

chất 2. Có thể chọn $\bar{\eta}$ như sau:

$$\bar{\eta}(t) = \begin{pmatrix} \eta(t) & 0 & 0 \\ 0 & \eta_1(t) & 0 \\ 0 & 0 & \eta_2(t) \end{pmatrix}, \quad (13)$$

$$\eta_1(t) = \begin{cases} -E & \text{khi } t=0 \\ 0 & \text{khi } 0 < t \leq 1 \end{cases}, \quad \eta_2(t) = \begin{cases} 0 & \text{khi } 0 \leq t < 1 \\ E & \text{khi } t = 1. \end{cases} \quad (14)$$

ma trận xác định* D và \bar{D} được định nghĩa như sau:

$$D = \int_0^1 d\eta(t)U(t) \in \mathbb{R}^{n \times n}, \quad \bar{D} = \int_0^1 d\bar{\eta}(t)\bar{U}(t) \in \mathbb{R}^{3n \times 3n}.$$

chất 3. Ma trận khối \bar{D} có cấu trúc:

$$\bar{D} = \begin{pmatrix} D & D_1 & D_2 \\ 0 & E & 0 \\ 0 & 0 & E \end{pmatrix}, \quad (15)$$

trong đó
$$D_1 = \int_0^1 d\eta(t)U_1(t), \quad D_2 = \int_0^1 d\eta(t)U_2(t). \quad (16)$$

ng nếu $\text{rank } D = n - \nu$ thì $\text{rank } \bar{D} = 3n - \nu$.

$\{x_i\}_1^\nu$ là cơ sở của $\mathcal{N}(D)$. Đặt

$$\bar{x}_i = (x_i, 0, 0)^t \in \mathbb{R}^{3n} \quad (i = \overline{1, \nu}) \quad (17)$$

Tính chất 4. $\{\bar{x}_i\}_1^\nu$ là một cơ sở của $\mathcal{N}(\bar{D})$.

Giả sử $\bar{w} = (w_1, w_2, w_3)^t$, $w_i \in \mathbb{R}^n$ ($i = \overline{1, 3}$).

Tính chất 5. $\bar{w} \in \mathcal{N}(\bar{D}^T)$ khi và chỉ khi

$$w_1 \in \mathcal{N}(D^T), \quad w_2 = -D_1^T w_1, \quad w_3 = -D_2^T w_1.$$

Đặc biệt:

Tính chất 6. Nếu $\{w_1\}_1^\nu$ là cơ sở của $\mathcal{N}(D^T)$ thì

$$\{\bar{w}_i := (w_1, -D_1^T w_1, -D_2^T w_1)^t\}_1^\nu$$

là cơ sở của $\mathcal{N}(\bar{D}^T)$.

Bằng phép trực chuẩn hóa, ta luôn coi $\bar{w}_i^T \bar{w}_j = \delta_{ij}$ ($i, j = \overline{1, \nu}$).

Bây giờ ta xây dựng cơ sở của $\mathcal{R}(\bar{D})$. Ta tìm $3n - \nu$ véc tơ độc lập tuyến tính như sau: giả sử $\{y_j\}_{\nu+1}^n$ là cơ sở trực chuẩn của $\mathcal{R}(R)$ và $\{x_j\}_{\nu+1}^n$ thỏa mãn:

$$Dx_j = y_j \quad (j = \overline{\nu+1, n}).$$

Ký hiệu $\{e_i := (0, \dots, 0, 1, 0, \dots, 0)^T\}_1^n$ là cơ sở của \mathbb{R}^n .

Tính chất 7. Hệ véc tơ

$$\{(y_j, 0, 0)^t\}_{\nu+1}^n, \{(D_1 e_i, e_i, 0)^t\}_1^n, \{(D_2 e_i, 0, e_i)^t\}_1^n$$

là một cơ sở của $\mathcal{R}(\bar{D})$.

C h ú n g m i n h (tóm tắt). Trong \mathbb{R}^{3n} , hệ véc tơ

$$\{\bar{x}_j := (x_j, 0, 0)^t \quad (j = \overline{\nu+1, n}); \quad \bar{z}_{n+i} := (0, e_i, 0)^t, \quad \bar{z}_{2n+i} := (0, 0, e_i)^t \quad (i = \overline{1, n})\}$$

là nghịch ảnh của hệ (21) qua \bar{D} .

Bằng phép trực chuẩn hóa Gram-Smith hệ (21) ta được hệ cơ sở trực chuẩn của $\{\bar{y}_j\}_{\nu+1}^{3n}$,

$$\bar{y}_i^T \bar{y}_j = \delta_{ij} \quad (i, j = \overline{\nu+1, 3n}).$$

Nhận xét. Vì $\{\bar{y}_j = (y_j, 0, 0)^t\}_{\nu+1}^n$ đã là $n - \nu$ véc tơ trực chuẩn, nên chỉ cần trực chuẩn hóa $2n$ véc tơ còn lại của hệ (21).

Ký hiệu $\{\bar{x}_j\}_{\nu+1}^{3n} \subset \mathbb{R}^{3n}$ là các véc tơ thỏa mãn:

$$\bar{D} \bar{x}_j = \bar{y}_j.$$

$$\text{Đặt } \varphi_i(t) = U(t)x_i \quad (i = \overline{1, \nu}), \quad \phi(t) = (\varphi_1(t), \dots, \varphi_\nu(t)); \\ \bar{\varphi}_i(t) = \bar{U}(t)\bar{x}_i \quad (i = \overline{1, \nu}), \quad \bar{\phi}(t) = (\bar{\varphi}_1(t), \dots, \bar{\varphi}_\nu(t)).$$

Tính chất 8.

$$\bar{\varphi}_i(t) = (\varphi_i(t), 0, 0)^t \quad (i = \overline{1, \nu});$$

$$\bar{\phi}(t) = (\phi(0), 0, 0)^t; \quad \bar{\phi}^T(t)\bar{\phi}(t) = \phi^T(t)\phi(t).$$

Trở lại xét các toán tử \mathcal{A} và $\bar{\mathcal{A}}$.

với $w \in \mathcal{N}(D^T)$, đặt

$$\bar{w} = (w, -D_1^T w, -D_2^T w)^t; \quad (28)$$

$$y^T(t) = w^T \int_0^t d\eta(s) U(s) U^{-1}(t),$$

$$\begin{aligned} \bar{y}^T = & \left(y^T(t), -y^T(t) U_1(t) + w^T \int_0^t d\eta(s) U_1(s) - w^t D_1 \int_0^t d\eta_1(s), \right. \\ & \left. -y^T(t) U_2(t) + w^T \int_0^t d\eta(s) U_2(s) - w^T D_2 \int_0^t d\eta_2(s) \right), \end{aligned} \quad (29)$$

[4], để chứng minh các khẳng định sau:

nh đề 1.1.

$$\mathcal{N}(\bar{A}) = \{ \bar{x} \equiv (x, 0, 0)^t \mid x \in \mathcal{N}(A) \} = \mathcal{N}(A) x \{0\} x \{0\}.$$

Giả sử $(\bar{h}, \bar{u})^t \in \bar{Z}$, $(\bar{h}, \bar{u})^t \in \mathcal{R}(\bar{A})$ khi và chỉ khi $(\bar{y}, \bar{h}) + \bar{w}^T \bar{u} = 0 \forall w \in \mathcal{N}(D^T)$, với \bar{y} định từ (28) và (29).

các phép chiếu:

$$Q_0 : X \ni x \mapsto \phi(t) \left(\int_0^t \bar{\phi}^T(s) \bar{\phi}(s) \right)^{-1} \int_0^t \bar{\phi}^T(s) x(s) ds \in X; \quad (30)$$

$$\bar{Q}_0 : \bar{X} \ni \bar{x} \equiv (x, u, v)^t \mapsto \bar{\phi}(t) \left(\int_0^t \bar{\phi}^T(s) \bar{\phi}(s) \right)^{-1} \int_0^t \bar{\phi}^T(s) x(s) ds = (Q_0 x, 0, 0)^t \in X \quad (31)$$

$\mathcal{N}(A) = \mathcal{R}(Q_0) = [\varphi_1(t), \dots, \varphi_\nu(t)]$, nên $\mathcal{N}(\bar{A}) = \mathcal{R}(\bar{Q}_0) = [\bar{\varphi}_1(t), \dots, \bar{\varphi}_\nu(t)]$.

$X_2 = \mathcal{N}(A)$, $\bar{X}_2 = \mathcal{N}(\bar{A})$, $X_1 = \mathcal{N}(Q_0)$, $\bar{X}_1 = \mathcal{N}(\bar{Q}_0)$, thì $\bar{X} = \mathcal{N}(\bar{Q}_0) \oplus \mathcal{R}(\bar{Q}_0) =$

h chất 9.

$$\mathcal{N}(\bar{Q}_0) = \mathcal{N}(Q_0) \times X \times X, \quad \mathcal{R}(\bar{Q}_0) = \mathcal{R}(Q_0) \times \{0\} \times \{0\}.$$

$$\bar{X}_1 = X_1 \times X \times X, \quad \bar{X}_2 = X_2 \times \{0\} \times \{0\}.$$

$$\psi_i^T(t) = w_i^T \int_0^t d\eta(s) U(s) U^{-1}(t), \quad \bar{\psi}_i^T(t) = \bar{w}_i^T \int_0^t d\bar{\eta}(s) U(s) U^{-1}(t) \quad (i = \overline{1, \nu}). \quad (33)$$

h chất 10. $\bar{\psi}_i^T = (\psi_i^T, \psi_{i_1}^T, \psi_{i_2}^T)$, trong đó

$$w_i^T \left[- \int_0^t d\eta(s) U(s) U^{-1}(t) U_k(t) + \int_0^t d\eta(s) U_k(s) - D_k \int_0^t d\eta_k(s) \right], \quad (i = \overline{1, \nu}), (k = 1, 2). \quad (34)$$

phép chiếu \bar{Q} trên \bar{Z} :

$$\bar{Q} : \bar{Z} \ni (\bar{h}, \bar{u})^t \mapsto (0, \sum_1^\nu c_i w_i)^t \in \bar{Z}, \quad (35)$$

trong đó

$$c_i = \langle \bar{\psi}_i, \bar{h} \rangle + \bar{u}^T \bar{w}_i \quad (i = \overline{1, \nu}).$$

Đặt

$$\bar{\Psi} = (\bar{\psi}_1^T, \dots, \bar{\psi}_\nu^T), \quad \bar{W} = (\bar{w}_1^T, \dots, \bar{w}_\nu^T),$$

dễ thấy

$$\|\bar{Q}\| \leq \bar{c}, \quad \bar{c} = \sum_1^\nu |\bar{w}_i| \max \{ \max_t |\bar{\Psi}(t)|, |\bar{W}| \}.$$

Gọi $\bar{P} = \bar{I} - \bar{Q}$, trong đó \bar{I} là ánh xạ đồng nhất trong \bar{Z} , thì

$$\|\bar{P}\| \leq 1 + \bar{c}.$$

Từ mệnh đề 1.1 ta có $\mathcal{N}(\bar{Q}) = \mathcal{R}(\bar{A})$.

Ký hiệu $\bar{Z}_1 = \mathcal{R}(\bar{A}) = \mathcal{N}(\bar{Q})$, $\bar{Z}_2 = \mathcal{R}(\bar{Q})$. Ta có

$$\bar{Z} = \bar{Z}_1 \oplus \bar{Z}_2.$$

Gọi $\hat{A} = \bar{A}|_{\bar{Z}_1}$, thì \hat{A} có nghịch đảo giới nội (xem [2]):

$$\forall (\bar{h}, \bar{u})^t \in \bar{Z}_1 : \hat{A}^{-1} \begin{pmatrix} \bar{h} \\ \bar{u} \end{pmatrix} = \bar{U}(t) \left\{ \bar{x}_0 + \int_0^t \bar{U}^{-1}(s) \bar{h}(s) ds \right\},$$

$$\text{trong đó } \bar{x}_0 = \sum_1^\nu \alpha_i \bar{x}_i + \sum_{\nu+1}^{3n} \beta_j \bar{x}_j,$$

$$\beta_j = \bar{y}_j^T \left(\bar{u} - \int_0^1 d\bar{\eta}(t) \bar{U}(t) \int_0^t \bar{U}^{-1}(s) \bar{h}(s) ds \right) \quad (j = \overline{\nu+1, 3n})$$

và

$$\alpha = (\alpha_1, \dots, \alpha_\nu)^T = \bar{M}^{-1} \hat{P}_\alpha,$$

ở đây

$$\bar{M}^{-1} = \int_0^1 \phi^T(t) \phi(t) dt, \quad \hat{P}_\alpha = -((P_\alpha, \bar{\varphi}_1), \dots, (P_\alpha, \bar{\varphi}_\nu))^T,$$

với

$$P_\alpha = \bar{Q}_0 \left(\bar{U}(t) \left(\sum_{\nu+1}^{3n} \beta_j \bar{x}_j + \int_0^t \bar{U}^{-1}(s) \bar{h}(s) ds \right) \right).$$

Ta có thể đánh giá

$$\|\hat{A}^{-1}\| \leq \omega \quad (\omega - \text{hằng số như ở [2]}).$$

Sau đây ta sẽ nghiên cứu về phải của (7).

3. Toán tử tuyến tính

Tính khả vi của \bar{F} và tính liên tục Lipschitz của \bar{F}' liên hệ với các hàm f và g qua m
Mệnh đề 1.2. Giả sử trong miền

$(t, \xi, \zeta) | t \in [0, 1]; \xi, \zeta \in \mathbb{R}^n; |\xi|, |\zeta| < R$, các hàm $g(t, \xi, \zeta)$ và $f(t, \xi, \zeta)$ liên tục theo t, ξ và ζ . Hơn nữa, giả sử:

$$i/ \quad \|g'_\xi(t, \xi, \zeta)\| \leq a_1, \quad \|g'_\zeta(t, \xi, \zeta)\| \leq a_1, \\ \|f'_\xi(t, \xi, \zeta)\| \leq a_2, \quad \|f'_\zeta(t, \xi, \zeta)\| \leq a_2, \quad \forall (t, \xi, \zeta) \in \Delta. \quad (47)$$

$$ii/ \quad \|g'_\xi(t, \xi_1, \zeta_1) - g'_\xi(t, \xi_2, \zeta_2)\| \leq b_1(|\xi_1 - \xi_2| + |\zeta_1 - \zeta_2|), \\ \|g'_\zeta(t, \xi_1, \zeta_1) - g'_\zeta(t, \xi_2, \zeta_2)\| \leq b_1(|\xi_1 - \xi_2| + |\zeta_1 - \zeta_2|), \\ \|f'_\xi(t, \xi_1, \zeta_1) - f'_\xi(t, \xi_2, \zeta_2)\| \leq b_2(|\xi_1 - \xi_2| + |\zeta_1 - \zeta_2|), \\ \|f'_\zeta(t, \xi_1, \zeta_1) - f'_\zeta(t, \xi_2, \zeta_2)\| \leq b_2(|\xi_1 - \xi_2| + |\zeta_1 - \zeta_2|), \\ \forall (t, \xi_1, \zeta_1), (t, \xi_2, \zeta_2) \in \Delta. \quad (48)$$

hàm $\bar{F}(\bar{x})$ khả vi liên tục trong miền $\bar{\Omega} = \{\bar{x} \equiv (x, u, v)^t \mid \|x\| < R, \|u\| < R\}$ và đa nó thỏa mãn các bất đẳng thức sau:

$$\|\bar{F}'(\bar{x})\| \leq a, \quad \|\bar{F}'(\bar{x}) - \bar{F}'(\bar{y})\| \leq b\|\bar{x} - \bar{y}\|, \quad \forall \bar{x}, \bar{y} \in \bar{\Omega}, \quad (49)$$

$a = \max(a_1, Na_2)$, $b = \max(b_1, Nb_2)$, $N = \max(\|N_1\|, \|N_2\|)$.

ng m i n h (tóm tắt). Ký hiệu

$$\bar{\Delta} = \{(t, \bar{\xi}, \bar{\zeta}) \mid t \in [0, 1]; \bar{\xi} \equiv (\xi, \xi_1, \xi_2)^t \in \mathbb{R}^{3n}, \bar{\zeta} = (\zeta, \zeta_1, \zeta_2)^t \in \mathbb{R}^{3n}, (t, \xi, \zeta) \in \Delta\}.$$

chiếu $\pi : \pi(\bar{\xi}) = \xi$, ta có $\|\pi\| = 1$.

) ta có:

$$\bar{f}'_\xi(t, \bar{\xi}, \bar{\zeta}) = (g'_\xi(t, \xi, \zeta)\pi, N_1(t)f'_\xi(t, \xi, \zeta)\pi, -N_2(t)f'_\xi(t, \xi, \zeta)\pi)^t.$$

$$\|\bar{f}'_\xi(t, \bar{\xi}, \bar{\zeta})\| \leq \max(\|g'_\xi(t, \xi, \zeta)\|, N\|f'_\xi(t, \xi, \zeta)\|) \leq a, \quad \forall (t, \bar{\xi}, \bar{\zeta}) \in \bar{\Delta}.$$

$$\|f'_\xi(t, \bar{\xi}, \bar{\zeta})\| \leq a, \quad \forall (t, \bar{\xi}, \bar{\zeta}) \in \bar{\Delta}.$$

hạn \bar{F} với $\forall \bar{x} \in \bar{\Omega}$, $\bar{h} \in \bar{X}$ ta có:

$$\bar{F}'(\bar{x})\bar{h} = (\bar{f}'_\xi(t, \bar{x}, \bar{x})\bar{h} + \bar{f}'_\zeta(t, \bar{x}, \bar{x})\bar{h}, 0)^t. \text{ Suy ra}$$

$$\|\bar{F}'(\bar{x})\bar{h}\| \leq a(\|\bar{h}\| + \|\bar{h}\|) = a\|h\| \Rightarrow \|\bar{F}'(\bar{x})\| \leq a, \quad \forall \bar{x} \in \bar{\Omega}.$$

tự ta chứng minh được tính Lipsitz của \bar{F}' .

$\bar{Q}\bar{F}'(\cdot)_{\bar{X}_2}$ là hạn chế của $\bar{Q}\bar{F}'(\bar{x})$ trên X_2 . Biểu diễn của nó được phát biểu như sau:

h đề 1.3. Giả sử \bar{F} khả vi tại $\bar{x} \equiv (x, u, v)^t \in \bar{X}$, $\forall \bar{h} \equiv \sum_1^\nu d_k \bar{\varphi}_k \in \bar{X}_2$ ta có:

$$[\bar{Q}\bar{F}'(\bar{x})]_{\bar{X}_2} \bar{h} = (0, \sum_1^\nu c_i \bar{w}_i)^t, \quad (50)$$

$$ng đó \quad c_i = \sum_1^\nu s_{ik} d_k \quad (i = \overline{1, \nu}), \quad (51)$$

$$s_{ik} = \int_0^1 \psi_i^T(t) [g'_\xi(t, x, \dot{x}) + g'_\zeta(t, x, \dot{x})A] \varphi_k(t) dt +$$

$$+ \int_0^1 [\psi_i^{1T}(t)N_1(t) - \psi_i^{2T}(t)N_2(t)] [f'_\xi(t, x, \dot{x}) + f'_\zeta(t, x, \dot{x})A] \varphi_k(t) dt. \quad (52)$$

ch minh mệnh đề này bằng cách thay $F'(x)h$ vào (36) với chú ý rằng $\bar{h} \in \bar{X}_2$ nên $\bar{h} = \bar{A}\bar{h}$.
a trận $S = S(\bar{x}) = (s_{ik})_{i,k} \quad (i, k = \overline{1, \nu})$. Từ [2] để chứng minh mệnh đề sau.

Mệnh đề 1.4. Giả sử ma trận $S(x)$ là không suy biến và $|S^{-1}(x)| \leq \gamma_0 \quad \forall x \in [\overline{Q F}(x)]_{\overline{X}_2}$, có nghịch đảo giới nội đều:

$$\|[\overline{Q F}(x)]_{\overline{X}_2}^{-1}\| \leq \gamma.$$

trong đó

$$\gamma = \gamma_0(1 + \max_t[|A(t)| + |M_1(t)| + |M_2(t)|]|\overline{W}| \sum_1^{\nu} \|\varphi_i\|).$$

4. Dãy nghiệm gần đúng

Ta sẽ xây dựng dãy nghiệm gần đúng của bài toán (7) bằng phương pháp Seidel không chính xác.

Giả thiết rằng các hàm $f(t, \xi, \zeta)$, $g(t, \xi, \zeta)$ của bài toán (1) trên miền Δ thỏa mãn 1.2. Khi đó các đánh giá sau suy từ các công thức (38), (39) và (50): $\forall \overline{x}, \overline{y} \in \overline{\Omega}$

$$\begin{aligned} \|\overline{Q F}(\overline{x})\| &\leq \beta \equiv \tilde{c}a, & \|\overline{P F}(\overline{x})\| &\leq \alpha \equiv (1 + \tilde{c})a, \\ \|\overline{Q F}(\overline{x}) - \overline{Q F}(\overline{y})\| &\leq L\|\overline{x} - \overline{y}\|, & L &= \tilde{c}b. \end{aligned}$$

Giả sử có xấp xỉ ban đầu $\overline{x}^{(0)} \in \overline{\Omega}$, $\|\overline{x}^{(0)}\| < R$. Ký hiệu $\overline{f}^{(0)}(t) = \overline{f}(t, \overline{x}^{(0)})$, $r := R - \|\overline{x}^{(0)}\|$,

$$\delta = \beta\gamma\omega \left\{ \max |\dot{\overline{x}}^{(0)}(t) - \overline{A}(t)\overline{x}^{(0)}(t) - \overline{f}^{(0)}(t)| + |\overline{\Gamma}\overline{x}^{(0)} - \sum_1^{\nu} c_i^{(0)}\overline{w}_i| \right\} + \gamma \left| \sum_1^{\nu} c_i^{(0)}\overline{w}_i \right|,$$

trong đó $c_i^{(0)} = \langle \overline{f}^{(0)}, \overline{\psi}_i \rangle \quad (i = \overline{1, \nu})$.

Giả sử đã biết xấp xỉ thứ k : $\overline{x}^{(k)}$, ta tìm xấp xỉ thứ $k+1$ như sau:

Đặt

$$\begin{aligned} \overline{v}^{(k)} &:= \overline{Q}_0 \overline{x}^{(k)}, \\ \overline{z}^{(k+1)} &:= \overline{A}^{-1} \overline{P F}(\overline{x}^{(k)}), \\ \overline{x}^{(k)} &:= \overline{z}^{(k+1)} + \overline{v}^{(k)}. \end{aligned}$$

Ký hiệu

$$\overline{f}^{(k)}(t) = \overline{f}(t, \overline{x}^{(k)}, \dot{\overline{x}}^{(k)}), \quad \overline{f}_{\xi}^{(k)}(t) = \overline{f}_{\xi}^{\prime}(t, \overline{x}^{(k)}, \dot{\overline{x}}^{(k)}), \quad \overline{f}_{\zeta}^{(k)}(t) = \overline{f}_{\zeta}^{\prime}(t, \overline{x}^{(k)}, \dots, \dot{\overline{x}}^{(k)})$$

"Lượng điều chỉnh" $\overline{\mu}^{(k)}$ cho thành phần $\overline{v}^{(k)}$ được tìm từ điều kiện:

$$\|[\overline{Q F}(\overline{z}^{(k)})]_{\overline{X}_2} \overline{\mu}^{(k)} + \overline{Q F}(\overline{z}^{(k)})\| \leq r \|\overline{Q F}(\overline{z}^{(k)})\|,$$

trong đó $r \in (0, 1)$ là một số cố định.

Vì

$$\overline{\mu}^{(k)} \in \overline{X}_2 \Rightarrow \overline{\mu}^{(k)} = \sum_1^{\nu} d_i^{(k)} \overline{\varphi}_i = \left(\sum_1^{\nu} d_i^{(k)} \varphi_i, 0, 0 \right)^t.$$

đặt $d^{(k)} \equiv (d_1^{(k)}, \dots, d_\nu^{(k)})$ để $\bar{\mu}^{(k)}$ thỏa mãn (60). Đặt

$$:= \langle \bar{f}^{(k)}, \bar{\psi}_i \rangle, \bar{c}^{(k)} \equiv (\bar{c}_1^{(k)}, \dots, \bar{c}_\nu^{(k)})^T, \bar{w}^{(k)} := \sum_1^\nu \bar{c}_i^{(k)} \bar{w}_i, S^{(k)} := S(\bar{x}^{(k)}).$$

sao cho:

$$|S^{(k)} d^{(k)} + \bar{c}^{(k)}| \leq r |\bar{w}^{(k)}| / \left(\sum_1^\nu |\bar{w}_i| \right).$$

b) tính theo (61) thỏa mãn (60).

$$\bar{v}^{(k+1)} := \bar{v}^{(k)} + \bar{\mu}^{(k)} \quad (62)$$

thứ $k+1$

$$\bar{x}^{(k+1)} := \bar{x}^{(k+1)} + \bar{v}^{(k+1)} \quad (63)$$

lý về điều kiện đủ (xem [2]) để dãy $\bar{x}^{(k)}$ xây dựng theo các công thức (56)-(63) hội tụ biểu trong trường hợp này như sau.

lý 1.5. Giả sử điều kiện của các mệnh đề 1.2 và 1.4 thỏa mãn. Hơn nữa, giả thiết $2\alpha\beta\gamma\omega + L\beta\gamma^2\delta/2 < 1$ và $2\delta(1-q)^{-1} < r$. Khi đó tồn tại $r \in (0, 1)$ để dãy $\{\bar{x}^{(k)}\}$ hội tụ nghiệm \bar{x}^* của bài toán (7) với tốc độ: $\|\bar{x}^{(k)} - \bar{x}^*\| \leq r q_1^k$, trong đó $q_1 \in (0, 1)$ là một

2 sau đây sẽ là ví dụ áp dụng: giải bài toán biên của phương trình vi-tích phân bậc 2 suy biến.

§2. PHƯƠNG TRÌNH VI-TÍCH PHÂN BẬC HAI

bài toán biên tuần hoàn sau:

$$\bar{x}^1 = g_1(t, x^1, \dot{x}^1) + \int_0^1 k_1(t, s) f_1(t, x^1, \dot{x}^1) ds, \quad (1)$$

$$x^1(0) = x^1(1), \quad \dot{x}^1(0) = \dot{x}^1(1), \quad (2)$$

$$k_1(t, s) = \begin{cases} n_1(s) & 0 \leq s \leq t \leq 1 \\ n_2(s) & 0 \leq t < s \leq 1, \end{cases}$$

1, \mathbf{R}) ($i = 1, 2$); các hàm $f_1(t, \xi, \zeta)$, $g_1(t, \xi, \zeta)$ liên tục theo $t \in [0, 1]$, khả vi theo ξ ,

nghiệm trong không gian $C^2([0, 1], \mathbf{R})$.

bài toán này, trước hết ta đưa nó về bài toán (1) ở §1 với $n = 2$.

$p := \dot{x}^1$, $x := (x^1, x^2)^T$; $g(t, x, \dot{x}) := (0, g_1(t, x^1, \dot{x}^1))^T$, $f(t, x, \dot{x}) := (0, f_1(t, x^1, \dot{x}^1))^T$; $-x(0)$;

$$A := \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 0 & 0 \end{pmatrix}, \quad M_i(t) = \begin{pmatrix} 0 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix}, \quad N_i(t) = \begin{pmatrix} 0 & 0 \\ 0 & n_i(t) \end{pmatrix} \quad (i = 1, 2),$$

$$K(t, s) = \begin{cases} M_1(t)N_1(s) & 0 \leq s \leq t \leq 1 \\ M_2(t)N_2(s) & 0 \leq t < s \leq 1; \end{cases}$$

và bài toán (1), (2) có dạng:

$$\dot{x} = A(t)x + \int_0^1 K(t, s)f(s, x, \dot{x})ds + g(t, x, \dot{x})$$

$$\Gamma x = 0.$$

Hay

$$\dot{\bar{x}} = \bar{A}(t)\bar{x} + \bar{f}(t, \bar{x}, \dot{\bar{x}}),$$

$$\bar{\Gamma}\bar{x} = 0.$$

Tìm các ma trận nghiệm cơ bản U và U^{-1} như sau:

$$U(t) = e^{tA} = \begin{pmatrix} 1 & t \\ 0 & 1 \end{pmatrix}, \quad U^{-1}(t) = e^{-tA} = \begin{pmatrix} 1 & t \\ 0 & 1 \end{pmatrix}.$$

Từ đó tính được $U_1(t)$, $U_2(t)$ và cuối cùng là $\bar{U}(t)$ và $\bar{U}^{-1}(t)$.

Chọn

$$\eta(t) = \begin{cases} E & t = 0, 1 \\ 0 & 0 < t < 1 \end{cases} \in BV[0, 1] \quad \text{thì} \quad \Gamma x = \int_0^1 d\eta(x)x(t).$$

Các ma trận xác định tính được như sau:

$$D = \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 0 & 0 \end{pmatrix}, \quad D_1 = D_2 = \begin{pmatrix} 0 & 1/2 \\ 0 & 1 \end{pmatrix}$$

từ (1.15) tính được \bar{D} . Rank $\bar{D} = 5$, dễ kiểm tra các điều kiện sau:

$$\mathcal{N}(D^T) = \{[(0, 1)^T] =: [w_1], \quad \mathcal{N}(D) = \{[(1, 0)^T] =: [x_1],$$

$$\mathcal{N}(\bar{D}) = [\bar{x}_1] \equiv [(x_1, 0, 0)^t] = \{[(1, 0, 0, 0, 0, 0)^T],$$

$$\mathcal{N}(\bar{D}^T) = [w_1],$$

trong đó $\bar{w}_1 = (0, \frac{1}{\sqrt{3}}, 0, \frac{-1}{\sqrt{3}}, 0, \frac{-1}{\sqrt{3}})^T$ là chuẩn hóa của véc tơ $(w_1, -D_1^T w_1, -D_2^T w_1)^t$.

$\mathcal{R}(D) = \{[(1, 0)^T] =: [y_2], \quad \mathcal{R}(\bar{D}) = [\bar{y}_2, \bar{y}_3, \bar{y}_4, \bar{y}_5, \bar{y}_6]$ trong đó $\bar{y}_2 = (1, 0, 0, 0, 0, 0)$
 $(0, 0, 1, 0, 0, 0)^T$, $\bar{y}_4 = (0, 0, 0, 0, 1, 0)^T$, $\bar{y}_5 = (1, \frac{1}{\sqrt{2}}, 0, \frac{1}{\sqrt{2}}, 0, 0)^T$, $\bar{y}_6 = (0, \frac{1}{\sqrt{6}}, 0, \frac{-1}{\sqrt{6}}$
 là các véc tơ trực chuẩn hóa từ các véc tơ: $(y_2, 0, 0)^t$, $(D_1 e_1, e_1, 0)^T$, $(D_2 e_1, 0, e_1)^t$, $(D_1 e_2, D_2 e_2, 0, e_2)^T$.

Nếu lấy

$$\bar{x}_2 = (0, 1, 0, 0, 0, 0)^T, \quad \bar{x}_3 = (0, 0, 1, 0, 0, 0)^T,$$

$$\bar{x}_4 = (0, 0, 0, 0, 1, 0)^T, \quad \bar{x}_5 = (0, \frac{-1}{2\sqrt{2}}, 0, \frac{1}{\sqrt{2}}, 0, 0)^T,$$

$$\bar{x}_6 = (0, \frac{-1}{2\sqrt{6}}, 0, \frac{-1}{\sqrt{6}}, 0, \sqrt{\frac{2}{3}})^T$$

($j = \overline{2, 6}$) thỏa mãn $D\bar{x}_j = \bar{y}_j$ ($j = \overline{2, 6}$).

$$\bar{\varphi}_1(t) = (1, 0, 0, 0, 0, 0)^T = \bar{\varphi}(t)$$

Kết quả trên ta tính được

$$\bar{\psi}_1^T = \begin{cases} 0^T & \text{ khi } t = 0, 1 \\ (0, \frac{-1}{\sqrt{3}}, 0, \frac{t-1}{\sqrt{3}}, 0, \frac{t}{\sqrt{3}}) & \text{ khi } 0 < t < 1. \end{cases}$$

phép chiếu \bar{Q}_0 và \bar{Q} có dạng:

$$\bar{Q}_0 : \bar{Z} \ni \bar{x} \equiv (x^1, \dots, x^6) \mapsto \left(\int_0^1 x^1(s) ds, 0, 0, 0, 0, 0 \right)^T \in \bar{X},$$

$$\bar{Q} : \bar{Z} \ni (\bar{h}, \bar{u}) \mapsto (0, c_1 \bar{w}_1)^t \in \bar{Z}, \text{ trong đó}$$

$$c_1 = -\frac{1}{\sqrt{3}} \left\{ \int_0^1 [-h^2(t) + (t-1)h^4(t) + th^6(t)] dt + (u^2 - u^4 - u^6) \right\}.$$

giờ ta xây dựng dãy nghiệm gần đúng.

Kiếp xi thứ k đã biết: $\bar{x}^{(k)} = (x^{(k)1}, \dots, x^{(k)6})$, ta tìm xấp xỉ thứ $k+1$ như sau.

$$\bar{v}^{(k)} := \bar{Q}_0 \bar{x}^{(k)} = \left(\int_0^1 x^{(k)1}(s) ds, 0, 0, 0, 0, 0 \right)^T;$$

$$c_1^{(k)} = \frac{1}{3} \int_0^1 \left\{ -g(t, x^{(k)1}, \dot{x}^{(k)1}) + [(t-1)n_1(t) - tn_2(t)] f_1(t, x^{(k)1}, \dot{x}^{(k)1}) \right\} dt;$$

$$\bar{y}^{(k)} = (y^{(k)1}, \dots, y^{(k)6})^T := -c_1^{(k)} \bar{w}_1 - \int_0^1 d\bar{\eta}(t) \bar{U}(t) \int_0^t \bar{U}^{-1} \bar{f}^{(k)}(s) ds.$$

$$\beta_2^{(k)} = y^{(k)1}, \quad \beta_3^{(k)} = y^{(k)3}, \quad \beta_4^{(k)} = y^{(k)6},$$

$$\beta_5^{(k)} = \frac{1}{\sqrt{2}} (y^{(k)2} + y^{(k)4}), \quad \beta_6^{(k)} = \frac{1}{\sqrt{6}} (y^{(k)2} - y^{(k)4}) + \sqrt{\frac{2}{3}} y^{(k)6},$$

tính theo công thức:

$$(\alpha_1^{(k)}, 0, 0, 0, 0, 0)^T = \bar{Q}_0 \left[\bar{U}(t) \left(\sum_2^6 \beta_j^{(k)} \bar{x}_j + \int_0^t \bar{U}^{-1}(s) \bar{f}^{(k)}(s) ds \right) \right].$$

phần đầu tiên của xấp xỉ thứ $(k+1)$ là:

$$\bar{z}^{(k+1)} = \bar{U}(t) \left[\alpha_1^{(k)} \bar{x}_1 + \sum_2^6 \beta_j^{(k)} \bar{x}_j + \int_0^t \bar{U}^{-1}(s) \bar{f}^{(k)}(s) ds \right].$$

Ta có $\bar{x}^{(k)} := \bar{x}^{(k+1)} + \bar{v}^{(k)}$.

"Lượng điều chỉnh" $\bar{\mu}^{(k)}$ có thể chọn theo bố đề sau.

Bố đề. Đặt $d^{(k)} = -\langle \psi_1, f^{(k)} \rangle / S(\bar{x}^{(k)})$, trong đó

$$S(\bar{x}^{(k)}) = -\frac{1}{\sqrt{3}} \int_0^1 \{g'_{1\zeta}(t, \bar{x}^{(k)1}, \dot{\bar{x}}^{(k)1}) + [(1-t)n_1(t) + tn_2(t)]f'_{1\zeta}(t, \bar{x}^{(k)1}, \dot{\bar{x}}^{(k)1})\} dt$$

Khi đó $\bar{\mu}^{(k)} = d^{(k)} \varphi_1 = (d^{(k)}, 0, 0, 0, 0, 0)^T$ thỏa mãn điều kiện (1.60).

Sau đó $\bar{v}^{(k+1)} := \bar{v}^{(k)} + \bar{\mu}^{(k)}$, và xấp xỉ thứ $k+1$: $\bar{x}^{(k+1)} := \bar{x}^{(k+1)} + \bar{v}^{(k+1)}$.

TÀI LIỆU THAM KHẢO

1. Axelsson O. On global convergence of iterative methods. In Lecture notes in math. v. 9 "solution of nonlinear systems of equations". Springer verlag 1982, pp. 1-9.
2. Pham Ky Anh, Bui Duc Tien. An inexact Seidel-Newton method for nonlinear boundary value problems. Acta Math. Viet. 1992, v. 17, No. 2.
3. Golberg M. A. Boundary and initial-value methods for solving Fredholm Equations with degenerate kernels. J. Optim. Theory Appl. 1978, v. 24, No. 1, pp. 89-131.
4. Sweet D. An alternative method for weakly nonlinear BVPs. Nonlinear Anal. Th. 1984, v. 8, No. 5, pp. 421-428.

ON NONLINEAR BOUNDARY-VALUE PROBLEMS FOR INTEGRO-DIFFERENTIAL EQUATIONS WITH SEMI-DEGENERATED KERNELS

Pham Ky Anh, Bui Duc Tien

Faculty of Mathematic - Mechanic - Informatics Hanoi University

This report is concerned with the solvability and approximate solution of the following linear boundary-value problem:

$$\dot{x} = A(\cdot)x + \int_0^1 K(\cdot, s)f(s, x, \dot{x})ds + g(\cdot, x, \dot{x}); \quad \Gamma x = 0,$$

where

$$K(t, s) = \begin{cases} M_1(t)N_1(s) & 0 \leq s \leq t \leq 1 \\ M_2(t)N_2(s) & 0 \leq t < s \leq 1 \end{cases}$$

$A, M_i, N_i \in C([0, 1], \mathbf{R}^{n \times n})$ ($i = 1, 2$); $x, f, g \in \mathbf{R}^n$ and $\Gamma : C([0, q], \mathbf{R}^n) \rightarrow \mathbf{R}^n$ is a linear operator.