

$$\sum_{k=1}^{2n+1} (-1)^k Q_k^n(\alpha) N_{k+1}(x, y; \lambda)$$

сходится в пространстве $L^2(X \times X, \lambda)$ к функции $M(x, y; \lambda)$. Положим

$$R(x, y; \lambda) = N(x, y; \lambda) - \bar{\lambda} \overline{K(y, x)} - \bar{\lambda} \int_x N(x, z; \lambda) \overline{K(y, z)} d\mu(z) + \\ + M(x, y; \lambda) - \bar{\lambda} \int_x M(x, z; \lambda) \overline{K(y, z)} d\mu(z),$$

тогда

$$(I - \lambda K)^+ f = f + \int_x R(x, y; \lambda) f(y) d\mu(y) \quad (4)$$

при любом $\lambda \neq 0$.

Правая часть формулы (4) дает решение уравнения (1), если f принадлежит области значений оператора $(I - \lambda K)$. К этому можно добавить, что оператор $(I - \lambda K)(I - \lambda K)^+ -$ ортогональный проектор на область значений оператора $(I - \lambda K)$, а оператор $I - (I - \lambda K)^+ \times (I - \lambda K) -$ ортогональный проектор на ядро оператора $(I - \lambda K)$. Формулы для этих проекторов можно легко получить, используя равенство (4). Из последней формулы, в частности, следует, что $(I - \lambda K)^+$ есть резольвента интегрального оператора K , если $\lambda -$ регулярное значение, поскольку в этом случае

$$(I - \lambda K)^+ \cdot (I - \lambda K) = I.$$

Список литературы

1. Канторович Л. В., Акилов Г. П. // Функциональный анализ. М., 1984.
2. Petryshin W. N. // Journ. Math. Anal. Appl. 1967. № 18. P. 417.
3. Shwalter D. W., Ben-Israel A. // Accad. Naz. Dei Lincei. 1970. № 48. P. 184.
4. Groetsch C. W. // Numer. Funct. Anal. and Optimiz. 1979. V. 1. P. 195.
5. Kammerer W. J., Nashed M. Z. // Journ. Math. Anal. Appl. 1972. № 40. P. 547.

Поступила в редакцию 20.02.92.

УДК 517.948.32

Л. А. ХВОЩИНСКАЯ, Ф. В. ЧУМАКОВ

УРАВНЕНИЕ КАРЛЕМАНА НА ПАРЕ ОТРЕЗКОВ

The solution of the Carleman integral equation on a pair of non-intersecting segments of the real axis is demonstrated.

Решение интегрального уравнения Карлемана на отрезке дано, например, в [1.С.580] либо в [2.С.456]. В настоящей статье это уравнение решается на паре отрезков, причем нам сразу удобно записать его в виде системы двух уравнений (одного парного уравнения).

Пусть $0 < \alpha < 1$, $a_1 < b_1 < a_2 < b_2$, всюду далее $k = 1, 2$. Будем искать функции $\varphi_k(x) \in H^*(a_k, b_k)$, удовлетворяющие системе:

$$\begin{cases} \int_{a_1}^{b_1} \frac{\varphi_1(t) dt}{|x-t|^\alpha} + \int_{a_2}^{b_2} \frac{\varphi_2(t) dt}{(t-x)^\alpha} = f_1(x), & a_1 < x < b_1, \\ \int_{a_1}^{b_1} \frac{\varphi_1(t) dt}{(x-t)^\alpha} + \int_{a_2}^{b_2} \frac{\varphi_2(t) dt}{|x-t|^\alpha} = f_2(x), & a_2 < x < b_2. \end{cases} \quad (1)$$

Функции $f_k(x) \in H_{1-\alpha}^*(a_k, b_k)$ заданы. Подробнее о классах H^* , $H_{1-\alpha}^*$ см. в [2.С.194].

Введем вспомогательные функции:

$$\psi_k(x) = R_k(x) \int_{a_k}^{b_k} \frac{\varphi_k(t) dt}{|x-t|^\alpha}, \quad a_k < x < b_k, \quad (2)$$

где $R_k(x) = [(x - a_k)(b_k - x)]^{\frac{\alpha-1}{2}}$.

Систему (1) запишем через функции (2). Пользуясь формулами

$$\int_{a_k}^{b_k} \frac{R_k(\tau) d\tau}{|t-\tau|^\alpha (\tau-x)} = \begin{cases} \frac{\pi}{\cos \frac{\alpha\pi}{2}} \frac{R_k(x)}{|t-x|^\alpha}, & \text{если } x < a_k, \\ -\frac{\pi}{\cos \frac{\alpha\pi}{2}} \frac{R_k(x)}{|t-x|^\alpha}, & \text{если } x > b_k, \end{cases}$$

несложно прийти к системе:

$$\begin{cases} \frac{1}{R_1(x)} \psi_1(x) + \frac{\cos \frac{\alpha\pi}{2}}{\pi} \frac{1}{R_2(x)} \int_{a_2}^{b_2} \frac{\psi_2(\tau) d\tau}{\tau-x} = f_1(x), & a_1 < x < b_1, \\ -\frac{\cos \frac{\alpha\pi}{2}}{\pi} \frac{1}{R_1(x)} \int_{a_1}^{b_1} \frac{\psi_1(\tau) d\tau}{\tau-x} + \frac{1}{R_2(x)} \psi_2(x) = f_2(x), & a_2 < x < b_2. \end{cases} \quad (3)$$

Вводя функции

$$\Phi_k(z) = \frac{1}{2\pi i} \int_{a_k}^{b_k} \frac{\psi_k(\tau) d\tau}{\tau-z},$$

аналитические во внешности соответствующих отрезков $[a_k, b_k]$, и используя формулы Сохоцкого для предельных значений $\Phi^\pm(x)$ этих функций на отрезках $[a_k, b_k]$, приходим к краевой задаче Римана

$$\Phi^+(x) = G_k(x) \Phi^-(x) + g_k(x), \quad a_k < x < b_k, \quad (4)$$

где

$$\Phi^\pm(x) = \begin{bmatrix} \Phi_1^\pm(x) \\ \Phi_2^\pm(x) \end{bmatrix}, \quad g_1(x) = \begin{bmatrix} R_1(x) & f_1(x) \\ & 0 \end{bmatrix},$$

$$g_2(x) = \begin{bmatrix} & 0 \\ R_2(x) & f_2(x) \end{bmatrix},$$

$$G_1(x) = \begin{bmatrix} 1 & -2i \cos \frac{\alpha\pi}{2} R(x) \\ 0 & 1 \end{bmatrix}, \quad G_2(x) = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 2i \cos \frac{\alpha\pi}{2} \frac{1}{R(x)} & 1 \end{bmatrix},$$

$$R(x) = \frac{R_1(x)}{R_2(x)} = \left[\frac{(x-a_1)(b_1-x)}{(x-a_2)(b_2-x)} \right]^{\frac{\alpha-1}{2}}.$$

Решение задачи (4) ищем в классе функций, интегрируемых при $x \rightarrow a_k$, $x \rightarrow b_k$ и исчезающих на бесконечности.

Введем новую неизвестную вектор-функцию

$$\Omega(z) = (\Omega_1(z), \Omega_2(z)) = (\Phi_1(z), R(z)\Phi_2(z)). \quad (5)$$

Учитывая, что функция $R(z)$ удовлетворяет краевым условиям

$$R^+(x) = e^{i(1-\alpha)} R^-(x), \quad \text{если } a_1 < x < b_1, \quad a_2 < x < b_2,$$

$$R^+(x) = e^{-2i\alpha} R^-(x), \quad \text{если } b_1 < x < a_2,$$

перепишем краевые условия (4) в виде:

$$\begin{cases} \Omega^+(x) = A_1 \Omega^-(x) + g_1(x), & a_1 < x < b_1, \\ \Omega^+(x) = A_2 \Omega^-(x), & b_1 < x < a_2, \\ \Omega^+(x) = A_3 \Omega^-(x) + R(x)g_2(x), & a_2 < x < b_2, \end{cases} \quad (6)$$

где A_1, A_2, A_3 — постоянные невырожденные матрицы:

$$A_1 = \begin{pmatrix} 1 & -2ie^{-\pi i a} \cos \frac{\alpha \pi}{2} \\ 0 & e^{\pi i (1-a)} \end{pmatrix}, \quad A_2 = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & e^{-2\pi i a} \end{pmatrix},$$

$$A_3 = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 2i \cos \frac{\alpha \pi}{2} & e^{\pi i (1-a)} \end{pmatrix}.$$

Таким образом, мы пришли к краевой задаче Римана с кусочно-постоянной матрицей и четырьмя особыми точками a_1, b_1, a_2, b_2 . Решение задачи (6) ищем в классе функций, интегрируемых при $x \rightarrow a_1, x \rightarrow b_1$, ограниченных при $x \rightarrow a_2, x \rightarrow b_2$ и исчезающих на бесконечности.

Далее воспользуемся схемой решения, содержащейся в [3].

Произведем замену переменной по формуле $\eta = \frac{1}{b_2 - z}$ ($t = \frac{1}{b_2 - x}$) и введем новую неизвестную вектор-функцию $\tilde{\Omega}(\eta) = \Omega(b_2 - \frac{1}{\eta})$; при этом точки a_1, b_1, a_2, b_2 перейдут соответственно в точки

$$a'_1 = \frac{1}{b_2 - a_1}, \quad a'_2 = \frac{1}{b_2 - b_1}, \quad a'_3 = \frac{1}{b_2 - a_2}, \quad a'_4 = \infty.$$

Построим каноническую матрицу однородной краевой задачи

$$\tilde{\Omega}^+(t) = A_m \tilde{\Omega}^-(t), \quad a'_m < t < a'_{m+1}, \quad m = 1, 2, 3. \quad (7)$$

Решение задачи (7) будем искать в виде линейной комбинации решений дифференциального уравнения класса Фукса с пятью особыми точками

$$w'' + \left(\frac{c_1}{\zeta - a_1} + \frac{c_2}{\zeta - a_2} + \frac{c_3}{\zeta - a_3} - \frac{1}{\zeta - a_0} \right) w' + \frac{ab\zeta^2 + q_1\zeta + q_0}{\prod_{k=0}^3 (\zeta - a'_k)} w = 0. \quad (8)$$

В этом уравнении определению подлежат 8 параметров: c_1, c_2, c_3, a, b , аксессуарные параметры q_0, q_1 , а также точка a'_0 .

В окрестности каждой особой точки a'_m уравнение (8) имеет два линейно независимых решения u_m, v_m , задаваемых рядами, коэффициенты которых могут быть определены из некоторых рекуррентных соотношений.

Функции u_m, v_m и u_{m+1}, v_{m+1} связаны между собой соотношениями вида:

$$\begin{pmatrix} u_m \\ v_m \end{pmatrix} = \Lambda_m \begin{pmatrix} u_{m+1} \\ v_{m+1} \end{pmatrix}, \quad m = 1, 2, 3,$$

где Λ_m — постоянные невырожденные матрицы второго порядка, элементы которых определяются по значениям функций $u_m, v_m, u_{m+1}, v_{m+1}$ и их производных в фиксированной точке.

Далее решение задачи (7) будем производить следующим образом.

Обозначая характеристические числа матриц $A_1, A_1^{-1}A_2, A_2^{-1}A_3, A_3$ соответственно α_m, β_m ($m = 1, 2, 3, 4$), получаем

$$\alpha_1 = \alpha_2 = \alpha_3 = \alpha_4 = 1, \quad \beta_1 = \beta_2 = \beta_4 = e^{\pi i (1-a)}, \quad \beta_3 = e^{\pi i (1+a)}.$$

Теперь найдем числа $\rho_m = \frac{1}{2\pi i} \ln \alpha_m, \sigma_m = \frac{1}{2\pi i} \ln \beta_m, m = 1, 2, 3, 4$, где ветвь логарифма выбирается из условия $\ln \eta = \ln |\eta| + i \arg \eta, -\pi < \arg \eta < \pi$:

$$\rho_1 = \rho_2 = \rho_3 = \rho_4 = 0, \quad \sigma_1 = \sigma_2 = \sigma_4 = \frac{1-\alpha}{2}, \quad \sigma_3 = \frac{\alpha-1}{2}.$$

Обозначая $\Delta = \sum_{m=1}^3 (\rho_m + \sigma_m) - \rho_4 - \sigma_4 = 0$, вычислим параметры

$$c_1 = 1 + \sigma_1 - \rho_1 = \frac{3-\alpha}{2}, \quad c_2 = 1 + \sigma_2 - \rho_2 = \frac{3-\alpha}{2}, \quad c_3 = 1 + \sigma_3 - \rho_3 = \frac{1+\alpha}{2},$$

$$a = 1 + \rho_4 - \sum_{k=1}^3 \rho_k + \left[\frac{\Delta}{2} \right] = 1, \quad b = \sigma_4 - \sum_{k=1}^3 \rho_k + \left[\frac{\Delta+1}{2} \right] = \frac{1-\alpha}{2}.$$

Нетрудно проверить, что матрица

$$\bar{D} = \begin{pmatrix} 1 & -i \\ 0 & e^{\frac{\pi i b}{2}} \end{pmatrix}$$

приводит матрицу A_1 к диагональной жордановой форме.

Введем матрицы $S_m = (S_{nj}^{(m)}) = \bar{D}^{-1} (A_m^{-1} A_{m+1}) \bar{D}$ ($m = 1, 2$), $\Lambda = (\lambda_{nj}) = \Lambda_1$, $M = (\mu_{nj}) = \Lambda_1 \Lambda_2$.

Для определения аксессуарных параметров q_0, q_1 и точки a'_0 необходимо решить систему, состоящую из одного алгебраического и двух трансцендентных уравнений:

$$\begin{cases} aba'_0 + q_1 + (aba_0'^2 + q_1 a'_0 + q_0) \left(\sum_{k=1}^3 \frac{c_k - 1}{a_0 - a_k} - \frac{aba_0' + q_1 a_0' + q_0}{\prod_{k=1}^3 (a_0 - a_k)} \right) = 0, \\ \lambda_{21} = 0, \\ (S_{11}^{(2)} - \alpha_3) \det M = (\alpha_3 - \beta_3) \mu_{12} \mu_{21} \end{cases}$$

или

$$\begin{cases} (1 - \alpha) a'_0 + 2q_1 + \left(\frac{1 - \alpha}{2} a_0'^2 + q_1 a'_0 + q_0 \right) \times \\ \times \left(\frac{1 - \alpha}{a_0 - a_1} + \frac{1 - \alpha}{a_0 - a_2} + \frac{\alpha - 1}{a_0 - a_3} - \frac{(1 - \alpha) a_0'^2 + 2q_1 a_0' + 2q_0}{\prod_{k=1}^3 (a_0 - a_k)} \right) = 0, \quad \lambda_{21} = 0, \quad (9) \\ \frac{\mu_{11} \mu_{22}}{\mu_{12} \mu_{21}} = 1 - e^{-\pi i b}. \end{cases}$$

Отметим, что первое уравнение системы (9) относительно q_1 и q_0 является квадратным. Для решения второго и третьего уравнений следует применить методы приближенных вычислений. Каноническая матрица $\bar{X}(\zeta)$ задачи (7) будет иметь вид:

$$\bar{X}(\zeta) = D \begin{pmatrix} u_1(\zeta) & p_1(\zeta) u_1(\zeta) + p_2(\zeta) u'_1(\zeta) \\ v_1(\zeta) & p_1(\zeta) v_1(\zeta) + p_2(\zeta) v'_1(\zeta) \end{pmatrix},$$

где

$$p_1(\zeta) = \frac{1 - \alpha}{2} \frac{a_0' + q_1 a_0' + q_0}{\zeta - a_0} + \frac{1 - \alpha}{2} \zeta, \quad p_2(\zeta) = \frac{\prod_{n=1}^3 (\zeta - a_n)}{\zeta - a_0},$$

$D = \bar{D} \begin{pmatrix} \gamma & 0 \\ 0 & \delta \end{pmatrix}$, а в качестве γ и δ можно взять любую ненулевую пару чисел, удовлетворяющую условию $\lambda_{12} (S_{22}^{(1)} - \alpha_2) \gamma = \lambda_{22} S_{12}^{(1)} \delta$. Например, возьмем $\gamma = i \lambda_{22} (1 - e^{-\pi i b})$, $\sigma = \lambda_{12}$.

Следовательно, элементы канонической матрицы $X(z) = (X_{nj}(z))$ задачи (6) можно найти по формулам:

$$\chi_{11}(z) = i \lambda_{22} (1 - e^{-\pi i b}) \bar{u}_1(z) - i \lambda_{12} \bar{v}_1(z),$$

$$\chi_{12}(z) = \lambda_{12} e^{\frac{\pi i b}{2}} \bar{v}_1(z),$$

$$\begin{aligned} \chi_{21}(z) &= i \lambda_{22} (1 - e^{-\pi i b}) (\bar{p}_1(z) \bar{u}_1(z) + \bar{p}_2(z) \bar{u}'_1(z)) - \\ &- i \lambda_{12} (\bar{p}_1(z) \bar{v}_1(z) + \bar{p}_2(z) \bar{v}'_1(z)), \end{aligned}$$

$$\chi_{22}(z) = \lambda_{12} e^{\frac{\pi i b}{2}} (\bar{p}_1(z) \bar{v}_1(z) + \bar{p}_2(z) \bar{v}'_1(z)),$$

где введены обозначения

$$\bar{u}_1(z) = u_1(\zeta), \quad \bar{v}_1(z) = v_1(\zeta), \quad \bar{p}_1(z) = p_1(\zeta), \quad \bar{p}_2(z) = p_2(\zeta).$$

Частные индексы κ_1, κ_2 задачи (6) будут равны:

$$\kappa_1 = \left[\frac{\Delta + 1}{2} \right] = 0, \quad \kappa_2 = \left[\frac{\Delta}{2} \right] = 0.$$

Так как $\kappa_1 - \kappa_2 = 0$, то частные индексы задачи (6) устойчивы.

Следовательно, в выбранном классе функций задача (6) (а вместе с ней и исходная система (1)) имеет единственное решение, которое можно получить по формуле:

$$\Omega(z) = X(z) \frac{1}{2\pi i} \times \\ \times \left\{ \int_{a_1}^{b_1} [X^+(x)]^{-1} g_1(x) \frac{dx}{x-z} + \int_{a_2}^{b_2} [X^+(x)]^{-1} R(x) g_2(x) \frac{dx}{x-z} \right\}.$$

Учитывая теперь, что

$$X^+(x) = A_1 X^-(x) \text{ для } a_1 < x < b_1, \quad X^+(x) = A_3 X^-(x) \text{ для } a_2 < x < b_2,$$

по формулам (5) и Сохоцкого находим функции:

$$\psi_1(x) = \Omega_1^+(x) - \Omega_2^-(x) = f_1(x) R_1(x) - \frac{1}{\pi} \cos \frac{\pi\alpha}{2} \times \\ \times \left[\int_{a_1}^{b_1} \frac{f_1(t) R_1(t)}{\det X(t)} (\chi_{12}(x) \chi_{22}(t) - \chi_{22}(x) \chi_{12}(t)) \frac{dt}{t-x} + \right. \\ \left. + \int_{a_2}^{b_2} \frac{f_2(t) R_1(t)}{\det X(t)} (\chi_{22}(x) \chi_{11}(t) - \chi_{12}(x) \chi_{21}(t)) \frac{dt}{t-x} \right], \quad a_1 < x < b_1, \quad (10)$$

$$\psi_2(x) = \frac{1}{R(x)} (\Omega^+(x) + e^{-\pi i \alpha} \Omega^-(x)) = f_2(x) R_2(x) - \frac{R_2(x)}{\pi R_1(x)} \cos \frac{\pi\alpha}{2} \times \\ \times \left[\int_{a_1}^{b_1} \frac{f_1(t) R_1(t)}{\det X(t)} (\chi_{11}(x) \chi_{22}(t) - \chi_{21}(x) \chi_{12}(t)) \frac{dt}{t-x} + \right. \\ \left. + \int_{a_2}^{b_2} \frac{f_2(t) R_1(t)}{\det X(t)} (\chi_{21}(x) \chi_{11}(t) - \chi_{11}(x) \chi_{21}(t)) \frac{dt}{t-x} \right], \quad a_2 < x < b_2. \quad (11)$$

Подставляя функции (10), (11) в (2) и обращая получающиеся уравнения по известным формулам [2.С.457], находим функции $\varphi_k(x)$:

$$\varphi_k(x) = \frac{1}{2\pi} \operatorname{ctg} \frac{\pi\alpha}{2} \frac{d}{dx} \int_{a_k}^{b_k} \frac{\operatorname{sign}(x-t)}{|x-t|^{1-\alpha}} \frac{\psi_k(t)}{R_k(t)} dt + \\ + \frac{1}{2\pi^2} \sin \frac{\pi\alpha}{2} \frac{d}{dx} \int_{a_k}^{b_k} \psi_k(t) dt \int_{a_k}^{b_k} \left(\sqrt{\frac{(t-a_k)(b_k-t)}{(y-a_k)(b_k-y)}} - 1 \right) \times \\ \times \frac{dy}{|x-y|^{1-\alpha} R_k(y) (t-y)}, \quad a_k < x < b_k.$$

Список литературы

1. Гахов Ф. Д. Краевые задачи. М., 1977.
2. Самко С. Г., Килбас А. А., Маричев О. И. Интегралы и производные дробного порядка и некоторые их приложения. Мн., 1987.
3. Хвощинская Л. А. // Автореф. дис. ... канд. физ.-мат. наук. Мн., 1986.

Поступила в редакцию 05.05.92.

УДК 517.968.23

К. М. РАСУЛОВ

ОБ ОДНОЙ ДИФФЕРЕНЦИАЛЬНОЙ ГРАНИЧНОЙ ЗАДАЧЕ РИМАНА ДЛЯ АНАЛИТИЧЕСКИХ ФУНКЦИЙ

A differential boundary value problem of Riemann is proved to be equivalent to the integral equation of Fredholm. A new integral representation of analytic functions in connected domains is applied.