

Теорема 1. Пусть для пары (A, c) из Σ существуют такие числа $h^0 > 0$ и $\gamma > 0$, что при всех $h < h^0$ разностное уравнение (3) имеет равномерно сходящееся в себе решение $v^h(\tau)$, $\tau \in T_{M-n+1}$, для которого n -вектор-строки $g_k^h(\tau)$, $\tau \in T_{M-n+1}$, $k \in (1, 2, \dots, n-1)$, построенные по формулам (4), также равномерно сходятся в себе и $\det Q_h(\tau) > \gamma$ для всех $\tau \in T_{M-n+1}$ и $h < h^0$. Тогда пара (A, c) обладает канонической формой Фробениуса (A^0, c^0) , которая определяется функциями

$$\alpha_{n-j}(t) = \lim_{h \rightarrow 0, \tau \rightarrow t} v_j^h(\tau), \quad j \in (1, 2, \dots, n), \quad t \in T.$$

Из теоремы 1 вытекает, что последовательность разностных операторов V_h^n аппроксимирует на любом элементе $(A, c, v) \in \mathcal{D}(V^n)$ оператор V^n :

$$\begin{aligned} & \lim_{h \rightarrow 0} \|V_h^n(A^h, c^h, v^h) - [V^n(A, c, v)]_h\|_3 = \\ & = \lim_{h \rightarrow 0} \max_{\tau \in T_{M-1}} \|h^{-1}(q_1^h(\tau + h) - q_1^h(\tau)) + q_1^h(\tau)A(\tau) - \dot{q}_1(\tau) + q_1(\tau)A(\tau)\| = 0. \end{aligned}$$

В докладе приводятся условия разрешимости разностного уравнения (3) и алгоритм построения его решения $v^h(\tau)$ при заданной паре (A, c) .

Список литературы

1. Астровский А.И. Наблюдаемость линейных нестационарных систем. Мн.: МИУ, 2007.
2. Астровский А.И. Канонические формы линейных нестационарных систем наблюдения и хессенбергова наблюдаемость // Докл. РАН. 2002. Т. 383. № 4. С. 439–442.

ВНЕШНИЕ ОЦЕНКИ И СТУПЕНЧАТАЯ УПРАВЛЯЕМОСТЬ ИНТЕРВАЛЬНОЙ ЛИНЕЙНОЙ СИСТЕМЫ

Л.Т. Ащепков

Институт прикладной математики ДВО РАН, ул. Радио, 7, 690066, Владивосток, Россия
ltas @iam.dvo.ru

Рассматривается обобщение классической проблемы управляемости — возможность перевода пучка траекторий системы линейных обыкновенных дифференциальных уравнений с интервальными коэффициентами за заданное время из начального бруса на терминальный брус с помощью кусочно-постоянных управлений с фиксированными моментами разрыва и значениями из заданного многогранного множества.

Предварительно строится система обыкновенных дифференциальных уравнений с кусочно-линейными правыми частями для двусторонней оценки фундаментальной матрицы решений. На примере показано, что оценки фундаментальной матрицы в общем случае не улучшаемы. Они становятся точными, если коэффициенты однородного уравнения неотрицательны. Внешняя оценка сечения пучка траекторий в фиксированный момент времени представляет собой брус в фазовом пространстве системы, построенный с помощью решений кусочно-линейной системы. Внешнюю оценку можно трактовать как обобщение на многомерный случай известной двусторонней оценки Чаплыгина для решений скалярных дифференциальных уравнений.

Требование принадлежности внешней оценки минимальной окрестности терминального бруса формулируется в виде задачи линейного программирования. Условие совпадения минимальной окрестности с терминальным брусом есть достаточное условие управляемости системы. Если минимальная окрестность терминального бруса с ним не совпадает, то решение задачи линейного программирования определяет кусочно-постоянное управление, переводящее пучок траекторий системы в минимальную окрестность терминального бруса.

Работа выполнена при финансовой поддержке ДВО РАН (грант № 06-III-A-01-012).