

УДК 517.917

© А. Г. Иванов  
imi@uni.udm.ru

## О НЕКОТОРЫХ СВОЙСТВАХ ПОЧТИ ПЕРИОДИЧЕСКИХ РЕШЕНИЙ СИСТЕМ УПРАВЛЕНИЯ<sup>1</sup>

**Ключевые слова:** почти периодические по Бору решения систем управления, мерозначные почти периодические по Степанову отображения.

**Abstract.** We present some properties of solutions of almost periodic control systems which are directly used in problems of optimal control of almost periodic motions.

Пусть  $\text{грм}(\mathcal{U})$  — метрическое пространство вероятностных мер Радона на  $\mathbb{R}^m$  [1], носитель которых содержится в множестве  $\mathcal{U} \in \text{comp}(\mathbb{R}^m)$ , и  $\mathcal{M}$  — совокупность измеримых отображений  $\mu: \mathbb{R} \rightarrow \text{грм}(\mathcal{U})$ . На  $\mathcal{M}$  возможно задание такой метрики  $\rho_w$  [2], относительно которой  $(\mathcal{M}, \rho_w)$  является компактным метрическим пространством. Рассмотрим, далее, некоторое множество параметров  $\Omega$ , а также множество

$$\mathfrak{M} = \{\mu(\cdot, \varepsilon, \omega), (\varepsilon, \omega) \in [0, \varsigma] \times \Omega\} \subset \mathcal{M},$$

в котором  $\mu(t, 0, \omega) \doteq \widehat{\mu}(t)$ ,  $t \in \mathbb{R}$ , и при каждом  $m \in \mathbb{Z}$  полагаем

$$\mathbb{I}_m(\varepsilon, \omega) \doteq \{t \in [m, m + a]: \mu(t, \varepsilon, \omega) \neq \widehat{\mu}(t)\} \quad (a > 0).$$

Говорим, что множество  $\mathfrak{M}$  равномерно липшицево, если найдется такое  $L > 0$ , что для всех  $(m, \omega) \in \mathbb{Z} \times \Omega$  справедливо неравенство  $\mathbb{I}_m(\varepsilon, \omega) \leq L\varepsilon$ .

---

<sup>1</sup>Работа поддержана Конкурсным центром фундаментального естествознания (грант Е 00-1.0-5).

**Л е м м а 1.** *Если множество  $\mathfrak{M}$  равномерно липшицево, то  $\lim_{\varepsilon \downarrow 0} (\sup_{\omega \in \Omega} \rho_w(\mu(\cdot, \varepsilon, \omega), \hat{\mu}(\cdot))) = 0$ .*

Определим  $\text{APM}_1$  как совокупность таких  $\mu \in \mathcal{M}$ , что для каждой функции  $c \in C(\mathfrak{U}, \mathbb{R})$  отображение

$$t \mapsto \langle \mu(t), c(u) \rangle \doteq \int_{\mathfrak{U}} c(u) \mu(t)(du)$$

принадлежит пространству  $S(\mathbb{R}, \mathbb{R})$  почти периодических (п. п.) по Степанову функций [3], и скажем, что множество  $\mathfrak{A} \subset \text{APM}_1$  равностепенно п. п., если для каждой функции  $c \in C(\mathfrak{U}, \mathbb{R})$  совокупность отображений  $\{t \mapsto \langle \mu(t), c(u) \rangle, \mu \in \mathfrak{A}\}$  из пространства  $S(\mathbb{R}, \mathbb{R})$  является равностепенно п. п. [3]. В дальнейшем каждую функцию  $f$  из  $L_1(\mathbb{R}, C(\mathfrak{X}, \mathbb{R}))$ , где  $(\mathfrak{X}, \rho)$  — компактное метрическое пространство, представляем в виде отображения  $(t, x) \mapsto f(t, x) \in \mathbb{R}$ ,  $(t, x) \in \mathbb{R} \times \mathfrak{X}$  и говорим, что такая функция принадлежит  $S(\mathbb{R}, C(\mathfrak{X}, \mathbb{R}))$ , если для любого  $\varepsilon > 0$  множество  $\{\tau \in \mathbb{R} : \sup_{t \in \mathbb{R}} \int_t^{t+1} \max_{x \in \mathfrak{X}} |f(s + \tau, x) - f(s, x)| ds < \varepsilon\}$  относительно плотно.

При исследовании п. п. систем управления в классе п. п. функций полезна следующая теорема [2].

**Т е о р е м а 1.** *Пусть функция  $(t, x, u) \mapsto g(t, x, u)$  принадлежит пространству  $S(\mathbb{R}, C(K \times \mathfrak{U}, \mathbb{R}^n))$ , где  $K \in \text{comp}(\mathbb{R}^n)$ , и ограничена. Тогда для любой функции  $x(\cdot)$  из  $S(\mathbb{R}, K)$  отображение  $(t, u) \mapsto g(t, x(t), u)$  принадлежит  $S(\mathbb{R}, C(K \times \mathfrak{U}, \mathbb{R}^n))$ , и если множество  $\mathfrak{A} \subset \text{APM}_1$  равностепенно п. п., то совокупность отображений  $\{t \mapsto \langle \mu(t), g(t, x(t), u) \rangle, \mu \in \mathfrak{A}\}$ , где*

$$\langle \mu(t), g(t, x(t), u) \rangle \doteq \int_{\mathfrak{U}} g(t, x(t), u) \mu(t)(du), \quad t \in \mathbb{R},$$

*принадлежит пространству  $S(\mathbb{R}, \mathbb{R}^n)$  и равностепенно п. п.*

Пусть далее  $G$  — область в  $\mathbb{R}^n$ , дифференцируемое по  $x$  и  $v$  в каждой точке  $(t, x, v, u) \in \mathbb{R} \times G \times \mathbb{R}^k \times \mathfrak{U}$  отображение  $(t, x, v, u) \mapsto f(t, x, v, u) \in \mathbb{R}^n$  таково, что для любых фиксированных  $K \in \text{comp}(\mathbb{R}^n)$  и  $V \in \text{comp}(\mathbb{R}^k)$  имеет место включение  $f \in S(\mathbb{R}, C(K \times V \times \mathfrak{U}, \mathbb{R}^n))$ , а  $f'_x$  и  $f'_v$  принадлежат пространствам  $S(\mathbb{R}, C(K \times V \times \mathfrak{U}, \text{Hom}(\mathbb{R}^n)))$  и  $S(\mathbb{R}, C(K \times V \times \mathfrak{U}, \text{Hom}(\mathbb{R}^k)))$  соответственно. Кроме того, будем предполагать, что

$$\sup\{|f(t, x, v, u)| + |f'_x(t, x, v, u)|, (t, x, v, u) \in \mathbb{R} \times K \times V \times \mathfrak{U}\} < \infty.$$

Фиксируем теперь множество  $\mathfrak{S}$  из пространства  $B(\mathbb{R}, \mathbb{R}^k)$  п. п. по Бору функций, и при  $v(\cdot) \in \mathfrak{S}$ ,  $\mu(\cdot) \in \text{APM}_1$  рассмотрим п. п. по Степанову систему дифференциальных уравнений

$$\dot{x} = \langle \mu(t), f(t, x, v(t), u) \rangle \doteq \int_{\mathfrak{U}} f(t, x, v(t), u) \mu(t)(du), \quad x \in G, \quad (1)$$

для которой набор  $(x(\cdot), v(\cdot), \mu(\cdot)) \in B(\mathbb{R}, G) \times \mathfrak{S} \times \text{APM}_1$  называется допустимым, если  $x(\cdot)$  — решение этой системы, отвечающее паре  $(v(\cdot), \mu(\cdot))$ , такое, что  $\overline{\text{отб}}(x(\cdot)) \subset G$ .

Для  $\hat{v}(\cdot) \in \mathfrak{S}$  рассмотрим касательный конус  $T_{\hat{v}(\cdot)}\mathfrak{S}$ . В соответствии с определением (см., например, [4]) в нашем случае  $h(\cdot) \in T_{\hat{v}(\cdot)}\mathfrak{S}$ , если найдется константа  $\varrho > 0$  и такое отображение  $\varepsilon \mapsto \eta(\cdot, \varepsilon) \in B(\mathbb{R}, \mathbb{R}^k)$ ,  $\varepsilon \in [0, \varrho]$  ( $\eta(\cdot, 0) \equiv 0$ ), что  $\lim_{\varepsilon \downarrow 0} \|\eta(\cdot, \varepsilon)\|_{C(\mathbb{R}, \mathbb{R}^k)} = 0$  и при всех  $\varepsilon \in [0, \varrho]$

$$v_\varepsilon(\cdot) \doteq \hat{v}(\cdot) + \varepsilon(h(\cdot) + \eta(\cdot, \varepsilon)) \in \mathfrak{S}. \quad (2)$$

**Т е о р е м а 2.** Пусть множество  $\mathfrak{M} \subset \text{APM}_1$  является равномерно липшицевым и равностепенно п. п., и пусть допустимый набор  $(\hat{x}(\cdot), \hat{v}(\cdot), \hat{\mu}(\cdot)) \in B(\mathbb{R}, G) \times \mathfrak{S} \times \text{APM}_1$  системы (1) такой, что п. п. по Степанову система

$$\dot{y} = \langle \hat{\mu}(t), f'_x(t, \hat{x}(t), \hat{v}(t), u) \rangle y, \quad (t, y) \in \mathbb{R} \times \mathbb{R}^n$$

допускает экспоненциальную дихотомию. Тогда для каждого  $h(\cdot) \in T_{\widehat{v}(\cdot)}\mathfrak{S}$  найдутся константа  $\widehat{\varepsilon} > 0$  и компактная окрестность  $K \subset G$  множества  $\overline{\text{огб}}(\widehat{x}(\cdot))$  такие, что при каждом  $\varepsilon \in (0, \widehat{\varepsilon}]$  система

$$\dot{x} = \langle \mu(t, \varepsilon, \omega), f(t, x, v_\varepsilon(t), u) \rangle \doteq \int_{\mathfrak{U}} f(t, x, v_\varepsilon(t), u) \mu(t, \varepsilon, \omega)(du), \quad \omega \in \Omega,$$

где  $v_\varepsilon(\cdot) \in \mathfrak{S}$  определено равенством (2), имеет единственное п. п. по Бору решение  $x(\cdot, \varepsilon, \omega)$  такое, что  $\overline{\text{огб}}(x(\cdot, \varepsilon, \omega)) \subset K$  и

$$\lim_{\varepsilon \downarrow 0} (\sup_{\omega \in \Omega} \|x(\cdot, \varepsilon) - \widehat{x}(\cdot)\|_{C(\mathbb{R}, \mathbb{R}^n)}) = 0.$$

Кроме того, множество

$$\left\{ \frac{1}{\varepsilon} \|x(\cdot, \varepsilon, \omega) - \widehat{x}(\cdot)\|_{C(\mathbb{R}, \mathbb{R}^n)}, (\varepsilon, \omega) \in (0, \widehat{\varepsilon}] \times \Omega \right\}$$

ограничено.

**З а м е ч а н и е 1.** Взяв в теореме 2 в качестве множества  $\mathfrak{M}$  пакет игольчатых вариаций [2], отвечающий заданному  $\widehat{\mu}(\cdot) \in \text{АРМ}_1$ , получим утверждение о ряде основных свойств п. п. решений, которое непосредственно используется при получении необходимых условий оптимальности допустимого процесса в задаче оптимального управления п. п. движениями.

### Список литературы

1. Варга Дж. Оптимальное управление дифференциальными и функциональными уравнениями. М.: Наука, 1977. 623 с.
2. Иванов А. Г. Элементы аппарата управления почти периодически движениями. I. УдГУ. Ижевск, 2001. 49 с. Деп. в ВИНТИ 28.06.2001, Г 1536-В01.
3. Левитан Б. М. Почти-периодические функции. М.: Гостехиздат, 1953. 396 с.
4. Иоффе А. Д., Тихомиров В. М. Теория экстремальных задач. М.: Наука, 1974. 480 с.