

Чернівецький національний університет імені Юрія Федьковича

ПОВЕДІНКА В СЕРЕДНЬОМУ КВАДРАТИЧНОМУ РОЗВ'ЯЗКУ ЛІНІЙНИХ СТОХАСТИЧНИХ ДИФЕРЕНЦІАЛЬНО – ФУНКЦІОНАЛЬНИХ РІВНЯНЬ НЕЙТРАЛЬНОГО ТИПУ

Одержано необхідні та достатні умови експоненціальної стійкості в середньому квадратичному розв'язку лінійного стохастичного диференціально-функціонального рівняння нейтрального типу в скалярному випадку.

We obtain necessary and sufficient conditions for the exponential stability in the square mean of a solution to a linear stochastic differential-functional equation of neutral type in the scalar case.

Постановка задачі

Питанню стійкості за Ляпуновим розв'язків детермінованих диференціально-функціональних рівнянь нейтрального типу (ДДФРНТ) присвячено достатньо велика кількість робіт, серед яких особливе місце займають праці наукових шкіл Хейла Дж. [15], Азбелева Н.В. [1], Каменського М.И. [2], Хусаїнова Д.Я. [13], Слюсарчука В.Ю. [9].

У роботах Колмановського В.Б. і Носова В.Р. [8], Царкова Є.Ф. [14], Хусаїнова Д.Я. [13] та їхніх учнів вивчалися питання поведінки розв'язків стохастичних диференціально-функціональних рівнянь нейтрального типу (СДФРНТ) за умови, що розв'язки відповідного ДДФРНТ стійкі за Ляпуновим. Питанню існування сильного розв'язку СДФРНТ та узагальненню другого методу Ляпунова присвячено роботи Колмановського В.Б. і Шайхета Л.И. [2], Берези В.Ю., Ясинського В.К. [7] та інших.

Нехай на ймовірнісному базисі [7] $(\Omega, F, P, \mathfrak{F})$, де $\mathfrak{F} = \{F_t, t \geq 0\}$ - фільтрація, задано сильний розв'язок [2], [7] $x(t) = x(t, \omega) \in R^1$ лінійного стохастичного диференціально – функціонального рівняння нейтрального типу (ЛСДРНТ)

$$d\{Dx_t\} = \{Lx_t\} dt + \{Gx_t\} dw(t). \quad (1)$$

за початковою умовою

$$x_0 = \varphi, \quad (2)$$

Тут $x_t \equiv \{x(t+s), -h \leq s \leq 0\} \in \mathbb{C}([-h, 0])$; $\varphi \in C([-h, 0])$ - F_0 - вимірний випадковий процес; $w(t) = w(t, \omega)$ - одновимірний випадковий вінерів процес, що узгоджений з $\mathfrak{F} = \{F_t, t \geq 0\}$, D, L, G - функціонали, що задані на просторі співвідношеннями [4], [15] для $\psi \in C([-h, 0])$

$$\begin{aligned} D\psi &\equiv \int_{-h}^0 \psi(t) dr_1(t); \\ L\psi &\equiv \int_{-h}^0 \psi(t) dr_2(t); \\ G\psi &\equiv \int_{-h}^0 \psi(t) dr_3(t) \end{aligned} \quad (3)$$

де $r_i(t)$, $i = 1, 2, 3$ - функції обмеженої варіації на відрізку $[-h, 0]$.

Для лінійного СДФРНТ (1), (2) має місце теорема існування та єдиності з точністю до стохастичної еквівалентності сильного розв'язку $x(t) \in R^1$ [5] для якого існує $E\{x^2(t)\} < \infty$.

Формула Коші для ЛСДРНТ

Поряд з рівнянням (1) розглянемо детерміноване диференціально-функціональне рівняння нейтрального типу [1], [15]

$$d\{Dy_t\} = \{Ly_t\} dt. \quad (4)$$

за початковою умовою

$$y(t) = \varphi(t), \quad -h \leq t \leq 0. \quad (5)$$

Розглянемо функцію Коші $X(t)$ [15] як розв'язок (4), що задовольняє початкову умову

$$X(t) := \mathbf{1}(t) = \begin{cases} 0, & -h \leq t < 0; \\ 1, & t = 0. \end{cases} \quad (6)$$

Припустимо, що тривіальний розв'язок рівняння (4) експоненціально стійкий, тобто $\forall t \geq 0$ існують константи $M > 0$ та $c > 0$, такі, що

$$E |y(t)|^2 \leq M e^{-ct} E \|\varphi\|^2, \quad (7)$$

де $\|\varphi\| \equiv \max_{-h \leq t \leq 0} |\varphi(t)|$.

Тоді має місце твердження.

Теорема 1. *Розв'язок ЛСДФРНТ (1), (2) задовольняє стохастичне інтегральне рівняння*

$$x(t) = y(t) + \int_0^t X(t-s) G x_s dw(s). \quad (8)$$

де $y(t)$ - розв'язок (4), (2).

Доведення. Враховуючи лінійність функціонального оператора нейтральності D , отримаємо

$$Dx_t = Dy_t + \int_0^t DX_{t-s} G x_s dw(s), \quad (9)$$

Підставимо (9) в (4) і, врахувавши лінійність функціонального оператора L , отримаємо

$$\begin{aligned} dDx_t &= dDy_t + d \int_0^t DX_{t-s} G x_s dw(s) = \\ Ly_t dt &+ DX_0 G x_t dw(t) + \\ \int_0^t d_t DX_{t-s} G x_s dw(s) &= Ly_t dt + G x_t dw(t) + \\ \int_0^t (LX_{t-s} dt) G x_s dw(s) &= Ly_t dt + G x_t dw(t) + \\ L \left\{ \int_0^t X(t-s) dt G x_s dw(s) \right\} dt &= L \{ y_t + \\ \int_0^t X(t-s) dt G x_s dw(s) \} dt &+ G x_t dw(t) = \\ Lx_t dt + G x_t dw(t). \end{aligned}$$

Тут перестановка функціонала L з операцією інтегрування обґрунтована за конструкцією лінійного оператора L . Таким чином, випадковий процес, який задано (8), задовольняє ЛСДФРНТ. Теорема 1 доведена.

Асимптотична стійкість розв'язків ЛСДФРНТ

Дамо означення стійкості в середньому квадратичному розв'язку ЛСДФРНТ (1), (2).

Означення 1. Тривіальний розв'язок задачі (1), (2) назвемо стійким в середньому квадратичному, якщо $\forall \varepsilon > 0$ існує $\delta = \delta(\varepsilon)$, таке, що $\forall t [0, T]$ і $\varphi \in ([-h, 0])$

$$E |x(t)|^2 \leq \varepsilon, \quad (10)$$

якщо

$$E \|\varphi\| < \delta,$$

де $E \{\bullet\}$ - операція математичного сподівання.

Означення 2. Тривіальний розв'язок $x(t) \equiv 0$ СДРРНТ (1), (2) називається асимптотично стійким в середньому квадратичному, якщо він є стійким в термінах означення 1 і

$$\lim_{t \rightarrow \infty} E |x(t)|^2 \rightarrow 0.$$

Для наступного означення потрібно ввести поняття рівномірної асимптотичної стійкості [15]. Нехай початкова умова для рівняння (1) має вигляд

$$x_\sigma \equiv x(\sigma + \theta) = \varphi, \quad (11)$$

де $\sigma \in R^1$.

Означення 3. Тривіальний розв'язок задачі (1), (11) називається асимптотично стійким рівномірно по $\sigma \in R^1$, якщо він є асимптотично стійким в термінах означення 2 для $\forall \sigma \in R^1$.

Зауважимо, що надалі умову (7) можна замінити на більш сильну умову. А саме можна припускати, що розв'язок рівняння (4) є рівномірно асимптотично стійким.

Лема [15]. *Якщо тривіальний розв'язок рівняння (4) рівномірно асимптотично стійкий, то він є експоненціально стійкий, і розв'язок задачі (4), (6) задовольняє нерівності для $K >$, $\rho > 0$:*

$$|X(t)| \leq K e^{-\rho t}, \quad \text{Var}_{[t-h, t]} X \leq K e^{-\rho t}.$$

Для одержання необхідних та достатніх умов експоненціальної стійкості тривіального розв'язку $x(t) \equiv 0$ ЛСДФРНТ (1), (2) введемо наступні позначення і пов'язані з ними твердження.

Використовуючи інтегральне представлення (7) сильного розв'язку (1), запишемо інтегральне рівняння Вольтерри нейтрального типу для випадкового процесу $\gamma(t) \equiv Gx_t$:

$$\gamma(t) = Gy_t + \int_0^t H(t-s)\gamma(s)dw(s), \quad (12)$$

де

$$H(t) \equiv GX_t, \quad (13)$$

Введемо наступні позначення

$$M(t, \varphi) \equiv E\{|x(t)|^2/F_0\} = E\{|x(t)|^2\},$$

$$\Gamma(t, \varphi) \equiv E\{|\gamma(t)|^2/F_0\} = E\{|\gamma(t)|^2\}.$$

Тут умовні математичні сподівання рівні звичайним в силу незалежності випадкових процесів $x(t)$ і $\gamma(t)$ від початкової σ -алгебри F_0 [7].

Далі піднесемо до квадрату інтегральне представлення (7) сильного розв'язку ЛСДФРНТ, обчислимо математичне сподівання і, враховуючи рівність 0 математичного сподівання від інтеграла Вінера-Іто і рівність математичного сподівання від квадрату інтеграла Вінера-Іто звичайному інтегралу Рімана [7], одержимо рівняння для другого моменту $M(t, \varphi)$ вигляду

$$M(t, \varphi) = |y(t)|^2 + \int_0^t |X(t-s)|^2 \Gamma(s, \varphi) ds. \quad (14)$$

Аналогічно матимемо

$$\Gamma(t, \varphi) = |Gy_t|^2 + \int_0^t |H(t-s)|^2 \Gamma(s, \varphi) ds. \quad (15)$$

Доведемо допоміжні твердження.

Теорема 2. *Нехай виконуються умова (7), тобто розв'язок (4) експоненціально стійкий. Тоді розв'язок інтегрального рівняння (16) задовольняє умову:*

$$\exists c_1 > 0, \exists c_2 > 0, \forall \varphi \in C([-h, 0]) :$$

$$\int_0^\infty \Gamma(t, \varphi) e^{tC_2} < C_1 \|\varphi\|^2. \quad (16)$$

тоді і тільки тоді, коли

$$B = \int_0^\infty |H(t)|^2 dt < 1. \quad (17)$$

Доведення. За умови (7) існує константи $M > 0$, така що

$$|H(t)| \leq Me^{-\rho t}, |Gy_t| \leq Me^{-\rho t} \|\varphi\| \quad (18)$$

для $\forall \varphi \in C([-h, 0])$. Значить можна застосувати перетворення Лапласа [6] до (15) і отримати рівняння для зображення

$$\int_0^\infty \Gamma(t, \varphi) e^{-zt} dt = \int_0^\infty |Gy_t|^2 e^{-zt} dt + \int_0^\infty |H(t)|^2 e^{-zt} ds \int_0^\infty \Gamma(t, \varphi) e^{-zt} dt, \quad (19)$$

яке еквівалентне рівнянню

$$\int_0^\infty \Gamma(t, \varphi) e^{-\lambda t} dt = \int_0^\infty |Gy_t|^2 e^{-\lambda t} dt \times \left(1 - \int_0^\infty |H(t)|^2 e^{-\lambda t} dt\right)^{-1}. \quad (20)$$

для достатньо великого $Re \lambda > 0$. Не втрачаючи загальності візьмемо $Im \lambda = 0$. Зауважимо, що функція $R(z) = \int_0^\infty |H(t)|^2 e^{-zt} dt$ як функція від $z \in R$ є неперервною функцією, а також $|R(z)|$ є спадною функцією на $(-\rho, \infty)$ при $Im z = 0$.

Достатність. Нехай виконується (17). Значить $\exists \varepsilon > 0$ таке, що $\int_0^\infty |H(t)|^2 e^{z t} dt < 1$ де $z \in [-\varepsilon, \infty)$. Тоді для $z \in [-\varepsilon, \infty)$ виконується нерівність

$$\int_0^\infty \Gamma(t, \varphi) e^{-zt} dt < \int_0^\infty |Gy_t|^2 e^{-zt} dt \times \left(1 - \int_0^\infty |H(t)|^2 e^{\varepsilon t} dt\right)^{-1} \leq \int_0^\infty |Gy_t|^2 e^{\varepsilon t} dt \times \left(1 - \int_0^\infty |H(t)|^2 e^{\varepsilon t} dt\right)^{-1} \leq M^2 \|\varphi\|^2 (\rho - \varepsilon)^{-1} \left(1 - \int_0^\infty |H(t)|^2 e^{\varepsilon t} dt\right)^{-1}. \quad (21)$$

Якщо в нерівності (21) покласти $C_2 = \varepsilon$ і $C_1 = M^2(\rho - \varepsilon)^{-1} (1 - \int_0^\infty |H(t)|^2 e^{\varepsilon t} dt)^{-1}$, то одержимо з (21) умову (16).

Необхідність. Нехай виконується (16) та $Imz = 0$, тобто

$$\exists c_1 > 0, \exists c_2 > 0, \forall \varphi \in C([-h, 0]) :$$

$$\int_0^\infty \Gamma(t, \varphi) e^{tC_2} < C_1 \|\varphi\|^2.$$

Це означає, що $\forall s \in (-\infty, C_2)$: $\int_0^\infty \Gamma(t, \varphi) e^{ts} dt < C_1 \|\varphi\|^2$. Це означає, що функція $\int_0^\infty \Gamma(t, \varphi) e^{ts} dt$ є аналітичною функцією при $s \in (-\infty, C_2)$, тобто не має полюсів при $s \in (-\infty, C_2)$. Тоді використовуючи представлення (20), робимо висновок про те, що функція $1 - \int_0^\infty |H(t)|^2 e^{st} dt$ не має нулів при $s \in (-\infty, C_2)$. Тобто

$$\int_0^\infty |H(t)|^2 e^{C_2 t} dt < 1.$$

Якщо ж врахувати те, що функція $\int_0^\infty |H(t)|^2 e^{C_2 t} dt$ є не зростаючою, робимо висновок про те, що виконується (17). Теорема 2 доведена.

Теорема 3. *Нехай виконується умови (7) для коефіцієнтів ЛДФРНТ (4), (5) та (4), (6).*

1. Тоді необхідною і достатньою умовою експоненціальної стійкості в середньому квадратичному розв'язку (1), (2) є виконання умови

$$r(B) < 1, \quad (22)$$

де $r(A)$ – спектральний радіус матриці A , оператор B задано формулою (17).

2. Якщо $r(B) > 1$, то в будь-якому околі нуля знайдеться початкова функція $\varphi(t)$ така, що

$$\lim_{t \rightarrow \infty} M \{ |x(t)|^2 \} = \infty. \quad (23)$$

Доведення. 1. Достатність. Нехай виконується (22), а значить виконується (18). Умова (7) гарантує [15] існування деякої сталої $M_2 > 0$ та $c_2 > 0$ таких, що

$$|Gy_t|^2 e^{tc_2} \leq M_2 \|\varphi\|^2, |y(t)|^2 e^{tc_2} \leq M_2 \|\varphi\|^2, \\ |X(t)|^2 e^{tc_2} \leq M_2 \text{ і } |H(t)|^2 e^{tc_2} \leq M_2 \quad (24)$$

для довільного $t > 0$ і $\varphi \in C([-h, 0])$.

Зауважимо, сталу $c_2 > 0$ для виконання оцінок (24) слід вибирати як у теоремі 2.

Далі за виконання нерівностей (24) очевидна оцінка для $t > 0$ і $\varphi \in C([-h, 0])$

$$\Gamma(t, \varphi) e^{tc_2} = |Gy_t|^2 e^{tc_2} + \\ + \int_0^t |H(t-s)|^2 e^{(t-s)c_2} e^{sc_2} \Gamma(s, \varphi) ds \leq \\ \leq M_2 \|\varphi\|^2 + M_2 \int_0^t e^{sc_2} \Gamma(s, \varphi) ds \leq \\ \leq M_2(1 + c_1) \|\varphi\|^2. \quad (25)$$

де c_1 визначена в доведенні теореми 2.

Тоді з врахуванням одержаних нерівностей (24), (25) легко виписати оцінку для $M(t, \varphi)$, що задовольняє рівняння (15), а саме

$$M(t, \varphi) \leq M_2(1 + c_1) \|\varphi\|^2 e^{-tc_2}, \text{ для } t > 0 \\ \text{і } \varphi \in C([-h, 0]).$$

Це гарантує виконання умови (10) експоненціальної стійкості. Достатність доведено.

Необхідність. При виконанні умови (7) нехай розв'язок $x(t) \equiv 0$ експоненціально стійкий, тобто $E|x(t)|^2 \leq M e^{-ct} E\|\varphi\|^2$ для $t > 0$ і $\varphi \in C([-h, 0])$, де $M > 0$ та $c > 0$. Тоді матимемо

$$\Gamma(t, \varphi) = E \{ |Gx_t|^2 \} \leq \max_{-h \leq \theta \leq 0} E \{ |x(t+\theta)|^2 \} \times \\ \times \left(\text{Var } r_3 \right)^2 \leq K e^{-ct} E \|\varphi\|,$$

де $K > 0$ – деяка константа.

А значить можна підібрати сталу $A_1 > 0$ та c таку, що

$$\int_0^\infty \Gamma(t, \varphi) e^{tc} dt < c_1 \|\varphi\|.$$

Залишилось використати теорему 3.1., що дає нерівність (22), якщо врахувати рівність (24) леми 3.1.

Доведення 2. З рівності (21) отримуємо, що полюси $\int_0^\infty \Gamma(t, \varphi) e^{-\lambda t} dt$ збігаються з нулями $(1 - \int_0^\infty |H(t)|^2 e^{-\lambda t} ds)$. $\int_0^\infty |H(t)|^2 e^{-\lambda t} ds$ – неперервна спадна функція дійсного аргументу λ , така що $\lim_{\lambda \rightarrow \infty} \int_0^\infty |H(t)|^2 e^{-\lambda t} ds = 0$.

Отож, оскільки виконується (23), то знайдеться $\lambda_0 > 0$, таке що $(1 - \int_0^\infty |H(t)|^2 e^{-\lambda t} ds) = 0$. А це означає, що функція $\int_0^\infty \Gamma(t, \varphi) e^{-\lambda t} dt$ має полюс при $\lambda = \lambda_0 > 0$. Це ж в свою чергу означає, що $\lim_{t \rightarrow \infty} \Gamma(t, \varphi) = \lim_{t \rightarrow \infty} e^{\lambda_0 t} = \infty$, що і доводить (23). Теорема 3.2 доведена.

СПИСОК ЛІТЕРАТУРИ

1. *Азбелев Н.В., Максимов В.П., Разматуллина Л.Ф.* Введение в теорию функционально – дифференциальных уравнений. – М.:Наука, 1991. – 280 с.
2. *Андреева Е.А., Шайхет Л.Е., Колмановский В.Б.* Управление системами с последействием. – М.: Наука, 1992. – 333 с.
3. *Алмеров Р.Р., Каменский М.И., Потапов А.С. и др.* Теория уравнений нейтрального типа// Итоги науки и техники. Сер. Математический анализ. 1981. – Т.19. – С.55 – 126.
4. *Беллман Р., Кук К.Л.* Дифференциально – разностные уравнения – М.: Мир, 1967. – 545 с.
5. *Берега В.Ю., Ясинський В.К.* Про існування розв'язків стохастичних диференціально – функціональних рівнянь нейтрального типу з пуассонівськими перемиканнями// Вісник Київського університету. Серія: Фізико – математичні науки. – Київ: КНУ, 2002. – Вип. 5. – С. 19 – 27.
6. *Деч Г.* Руководство к практическому применению преобразования Лапласа и Z – преобразования. – М.: Наука, 1971. – 288 с.
7. *Жакод Ж., Ширяев А. Н.* Предельные теоремы для случайных процессов: В 2-х т. – М:Физматгизд, 1994. - Т.2 – 473 с.
8. *Колмановский В.Б., Носов В.Р.* Устойчивость и периодические режимы регулируемых систем с последействием. – М.: Наука, 1981. – 448с.
9. *Слюсарчук В.Ю.* Абсолютна стійкість динамічних систем із післядією: Монографія. – Рівне: Вид – во УДУВГП, 2003. – 288с
10. *Снекторский И.Я.* Обобщенные формулы вариации постоянной линейного неоднородного стохастического уравнения// Проблемы управления и информатики. – 1998, №5. – С. 107 – 112.
11. *Хорн Р., Джонсон Ч.* Матричный анализ. – М.: Мир,1996. – 655 с.
12. *Хусаинов Д.Я.* Оценки решений линейных дифференциально – функциональных уравнений нейтрального типа// Укр. мат. журн. – 1991. – Е.43,№9. С.1123 – 1135.
13. *Хусаинов Д.Я., Шатырко А.В.* Метод функций Ляпунова в исследовании устойчивости дифференциально – функциональных систем. – Киев: Изд – во. КНУ,1997. – 236 с.
14. *Царьков Е.Ф.* Случайные возмущения дифференциально – функциональных уравнений . – Ри-

га: Зинатне, 1989. – 421 с.

15. *Hale. J.* Theory of Functional Differential Equations (Springer, 1978).

16. *Gihman I.I., Skorohod A.V.* Stochastic Differential Equations (Springer, 1972).