

УДК 531.36

О ПРИМЕНЕНИИ ВЕКТОР-ФУНКЦИИ ЛЯПУНОВА В  
 ЗАДАЧАХ  $K_{\Delta}^{\omega}$ -УСТОЙЧИВОСТИ

Аванян В.Т., Аванян М.В.

Վ.Տ. Ավանյան, Մ.Վ. Ավանյան

Լյապունովի վեկտոր-ֆունկցիայի կիրառությունը  $K_{\Delta}^{\omega}$ -կայունության խնդիրներում

Աշխատանքում ուսումնասիրվում է բարդ համակարգի  $K_{\Delta}^{\omega}$ -կայունությունը Լյապունովի վեկտոր-ֆունկցիայի կիրառությամբ, նրա ենթահամակարգերը փախկապակցված են գծայնորեն: Ստացված է անբողջաին ստիմուլատիվ  $K_{\Delta}^{\omega}$ -կայունության համար բավարար պայման:

V.T. Avanyan, M.V. Avanyan

An application of Lyapunov's method in  $K_{\Delta}^{\omega}$ -stability problems

В работе рассматривается  $K_{\Delta}^{\omega}$ -устойчивость сложных систем с применением вектор-функции Ляпунова, когда подсистемы связаны линейно. Получено достаточное условие для асимптотической  $K_{\Delta}^{\omega}$ -устойчивости в целом.

Пусть уравнение возмущенного процесса имеет следующий вид:

$$\begin{cases} \dot{x}_i = X_i(x_i, t) + D_i u_i, & y_i = H_i x_i \\ u_i = \sum_{j=1}^k F_{ij} y_j & (i=1, \dots, k) \end{cases} \quad (1.1)$$

где функция  $X_i(x_i, t)$  непрерывна по  $x_i$  и  $t$ , имеет непрерывные и ограниченные частные производные по координатам вектора  $x_i$ ,

$X_i(0, t) = 0$ ,  $x_i$  -  $n_i$ -мерный вектор  $\left( \sum_{i=1}^k n_i = n \right)$ ,  $u_i$ ,  $y_i$ -векторы с размерностями  $q_i$ , матрицы  $F_{ij}, D_i, H_i$ -постоянные, соответственно с размерностями  $p_i \times q_j$ ,  $n_i \times p_i$ ,  $q_i \times n_i$ . Матрица  $F = (F_{ij})_1^k$  полностью характеризует взаимосвязь отдельных подсистем.

Очевидно, уравнения подсистем (1.1) можно переписать в форме

$$\dot{x}_i = X_i(x_i, t) + \sum_{j=1}^k c_{ij} x_j, \quad c_{ij} = D_i F_{ij} H_j, \quad c_{ii} = 0 \quad (i=1, \dots, k) \quad (1.2)$$

Предположим, для каждого уравнения

$$\dot{x}_i = X_i(x_i, t) \quad (X_i(0, t) = 0) \quad (i=1, \dots, k) \quad (1.3)$$

найдена функция Ляпунова

$$V_i(x_i, t) = (B_i(t) x_i, x_i) \quad (B_i(t) = G_i^{-1*}(t) G_i^{-1}(t)) \quad (1.4)$$

удовлетворяющая условиям

$$\frac{1}{n_i \omega_0^2} \|x_i\|^2 \leq V_i(x_i, t) \leq \frac{n_i \omega_0^2}{m_i^2} \|x_i\|^2$$

$$\dot{V}_i(x_i, t) \leq -c_i \|x_i\|^2, \quad (c_i > 0)$$

$$\|\text{grad} V_i\| \leq \frac{2n_i \omega_0^2}{m_i^2} \|x_i\|$$

Как известно [1], при вышеизложенных предположениях относительно функции  $X_i(x_i, t)$ , для существования функции (1.4), удовлетворяющей условиям (1.5), необходимо и достаточно, чтобы тривиальное решение подсистемы (1.3) было экспоненциально устойчиво, т. е. чтобы существовали две положительные постоянные  $\beta$  и  $Q$  такие, что для любого решения подсистемы (1.3) было справедливо при всех  $t \geq t_0$  неравенство

$$\|x_i(t, x_i^0, t_0)\| \leq Q e^{-\beta(t-t_0)} \quad (1.6)$$

В дальнейшем будем предполагать, что для каждой подсистемы вида (1.3) условия (1.6), а следовательно, и (1.5), справедливы. Известно, что если для любого решения подсистемы (1.3) выполняется (1.6), то его тривиальное решение асимптотически  $K_{\Delta}^{\omega}$ -устойчиво в целом, т. е. существует матрица  $G(t) \in K_{\Delta}^{\omega}$  такая, что для любого достаточно малого  $\rho > 0$  числа любое возмущение  $x_i(t) = x_i(t, t_0, x_i^0)$ , начальное значение которого удовлетворяет условию

$$(G_i^{-1}(t_0)x_i^0, G_i^{-1}(t_0)x_i^0) \leq \rho^2 \quad (1.7)$$

для всех  $t \geq t_0$  удовлетворяет условию

$$(G_i^{-1}(t)x_i(t), G_i^{-1}(t)x_i(t)) \leq \rho^2 \quad (1.8)$$

а все возмущения удовлетворяют условию

$$\lim_{t \rightarrow +\infty} x_i(t, t_0, x_i^0) = 0 \quad (1.9)$$

От (1.7) и (1.8) следует [2], что область допустимых возмущений  $x_i(t)$  определяется определенно положительной эрмитовой формой (1.4), которая определена в некоторой области

$$\{t \in [t_0, \infty), \|x_i\| \in \mathfrak{R}_{\gamma}^{\omega}\} \quad (1.10)$$

причем

$$\frac{1}{\sqrt{2}} \leq \omega(t) \leq \omega_0 < \infty; \quad |\det G_i(t)| \geq m_i > 0 \text{ на } [t_0, \infty) \quad (1.11)$$

Полная производная по  $t$  формы (1.4) в силу подсистемы (1.2) будет

$$\dot{V}_i(x_i, t) = (\dot{B}_i(t)x_i, x_i) + (\text{grad} V_i, X_i) + \left( \text{grad} V_i, \sum_{j=1}^n c_{ij} x_j \right) \quad (1.12)$$

Для первого слагаемого (1.12) в области (1.10) имеем

$$\lambda_{\min}^{(0)}(\dot{B}_i(t)) \|x_i\|^2 \leq (\dot{B}_i(t)x_i, x_i) \leq \lambda_{\max}^{(0)}(\dot{B}_i(t)) \|x_i\|^2 \quad (1.13)$$

где  $\lambda_{\min}^{(i)}(\dot{B}(t))$  и  $\lambda_{\max}^{(i)}(\dot{B}(t))$  - наименьшее и наибольшее характеристические числа матрицы  $\dot{B}(t)$  в точке  $t$ .

Так как  $\text{grad}V_i = 2B_i(t)x_i$ , то на  $[t_0, \infty)$  имеем

$$\|\text{grad}V_i\| \leq 2\|B_i(t)\| \|x_i\| \leq 2n_i \omega_0^2 m_i^{-2} \|x_i\| \quad (1.14)$$

Из существования непрерывного и ограниченного частного производного функции  $X_i(x_i, t)$  по координатам вектора  $x_i$  следует выполнение условий Липшица для  $X_i(x_i, t)$  в области (1.10):

$$\|X_i(x_i, t) - X_i(x_i', t)\| \leq M_i \|x_i - x_i'\|$$

Откуда, с учетом  $X_i(0, t) = 0$ , получаем  $\|X_i(x_i, t)\| \leq M_i \|x_i\|$ .

Так как для координат векторов  $X_i$  и  $\text{grad}V_i$  имеем

$$(X_i(x_i, t))_j \leq \|X_i(x_i, t)\| \leq M_i \|x_i\|, \quad \left( \frac{\partial V_i(x_i, t)}{\partial x_i} \right)_j \leq \|\text{grad}V_i\| \leq \frac{2n_i \omega_0^2}{m_i^2} \|x_i\|,$$

то в области (1.10) получаем

$$(\text{grad}V_i, X_i) \leq \frac{2n_i^2 \omega_0^2}{m_i^2} M_i \|x_i\|^2$$

$$\left( \text{grad}V_i, \sum_{j=1}^k c_{ij} x_j \right) \leq \frac{2n_i^2 \omega_0^2}{m_i^2} \|c_{ij}\| \cdot \|x_i\|^2 \quad (1.15)$$

С учетом (1.13) и (1.15) из (1.12), в области (1.10), будем иметь

$$\dot{V}_i(x_i, t) \leq - \left[ c_i - \frac{2n_i^2 \omega_0^2}{m_i^2} \|c_{ij}\| \right] \cdot \|x_i\|^2 \quad (1.16)$$

Откуда следует, что при

$$\|c_{ij}\| < \frac{m_i^2}{2n_i^2 \omega_0^2} c_i \quad (1.17)$$

функция  $\dot{V}_i$  будет определено отрицательной в (1.10) и

$$\dot{V}_i(x_i, t) \leq -c_i^* \cdot \|x_i\|^2 \quad \left( c_i^* = c_i - \frac{2n_i^2 \omega_0^2}{m_i^2} \|c_{ij}\| \right) \quad (1.18)$$

Таким образом, получили, что для подсистемы (1.2) существует определено положительная эрмитова форма (1.4), удовлетворяющая всем условиям теоремы об асимптотической  $K_{\Delta}^{\omega}$ -устойчивости [3].

В силу неравенства

$$\frac{1}{n\omega_0^2} \leq \lambda_i(B(t)) \leq \frac{n\omega_0^2}{m^2}$$

на  $[t_0, \infty)$  выполняется первое неравенство из (1.5). Так как неравенства (1.5) выполняются во всех точках  $\mathcal{R}_{x_i}^n$ , то подсистема (1.2) асимптотически

$K_{\Delta}^{\omega}$ -устойчива в целом. Докажем, что при этом полная система (1.2) асимптотически  $K_{\Delta}^{\infty}$ -устойчива в целом.

Составим следующую блочно-диагональную матрицу:

$$\begin{aligned} B(t) &= \text{diag} \{B_1(t), \dots, B_k(t)\} \quad (B(t) = G^{-1*}(t)G^{-1}(t)) \\ G(t) &= \text{diag} \{G_1(t), \dots, G_k(t)\} \end{aligned} \quad (1.19)$$

Она эрмитова и а)  $|\det G(t)| \geq m_1 \dots m_k = m > 0$ , б) столбцы  $G^{(j)}(t)$  матрицы  $G(t)$  имеют одинаковую эрмитовую норму:  $\|G^{(j)}(t)\| = \omega(t)$ , в) матрица  $B(t)$  определенно положительная и  $n^{-1}SpB^{-1}(t) = \omega^2(t)$  на  $[t_0, \infty)$ .

Матрица  $B(t)$  соответствует положительно-определенная эрмитова форма

$$V(x, t) = \sum_{i=1}^k V_i(x_i, t) \quad (1.20)$$

Нетрудно убедиться, что форма (1.20) в (1.10) удовлетворяет условиям

$$\begin{aligned} \frac{1}{n\omega_0^2} \|x\|^2 &\leq V(x, t) \leq \frac{n\omega_0^2}{m^2} \|x\|^2 \\ \dot{V}(x, t) &\leq -c^* \|x\|^2 \\ \|\text{grad} V\| &\leq 2n\omega_0^2 m^{-2} \|x\| \end{aligned} \quad (1.21)$$

Из существования формы (1.20) для полной системы (1.2), удовлетворяющей неравенствам (1.21), следует асимптотическая  $K_{\Delta}^{\omega}$ -устойчивость в целом его тривиального решения. Таким образом, доказана

**Теорема.** Если для подсистемы (1.3) существует определенно положительная эрмитова форма (1.4), удовлетворяющая в (1.10) условиям (1.5), а матрица  $c_{ij}$  удовлетворяет неравенству (1.17), то тривиальное решение полной системы (1.2) асимптотически  $K_{\Delta}^{\omega}$ -устойчиво в целом.

#### ЛИТЕРАТУРА

1. Красовский Н. Н., Некоторые задачи теории устойчивости движения. М.: Физматгиз, 1959, 232 с.
2. Абгарян К.А., Аванян В.Т. К теории устойчивости на заданном интервале времени. // ПММ. 1977. Т. 41. № 5. С.844-849.
3. Абгарян К.А., Аванян В.Т. К теории устойчивости процессов на заданном промежутке времени. //Тр. Мос. Авиац. Ин-та. 1975. №339. С.5-11.

Ереванский государственный университет  
архитектуры и строительства

Поступила в редакцию  
22.03.2004