

Adam CZECH, Ewa SZOCIŃSKA

OGRANICZONOŚĆ ROZWIĄZAŃ STOCHASTYCZNYCH ZADAŃ BRZEGOWYCH
ORAZ ZAGADNIEN POCZĄTKOWYCH

Streszczenie. W pracy tej rozważa się ograniczoność rozwiązań zadań brzegowych przy małych wymuszeniach stochastycznych. Wyniki otrzymane zostały zarówno metodą funkcyjonałów Lapunowa, jak i przy pomocy operatora półgrupowego.

1. Wstęp

Rozważmy równanie postaci

$$(L + B(t, \omega)) u(x, t) = f(t, x, u, \omega) \quad x \in D \subset \mathbb{R}^N \quad (1)$$

$$(L_1 + C(t, \omega)) u(x, t) = 0 \quad x \in \partial D, \quad (2)$$

gdzie L jest operatorem różniczkowym zawierającym pochodne czasowe jak i względem zmiennej przestrzennej x ; $B(t, \omega)$ jest macierzą, której niezerowe elementy są procesami stochastycznymi, L_1 jest operatorem różniczkowym względem zmiennej przestrzennej x ; $C(t, \omega)$ jest macierzą, której niezerowe elementy są procesami stochastycznymi.

Równanie (2) określa warunki brzegowe dla równania (1). Przyjmijmy, że rozwiązania równania (1) z warunkami (2) są określone na zbiorze $\bar{D} \times \{t \geq 0\}$. Podamy ogólne twierdzenia dotyczące układu (1) - (2) oraz szereg twierdzeń dotyczących pewnych specjalnych klas równań (1).

2. Podstawowe definicje i pojęcia

Podamy najpierw podstawowe definicje.

Definicja 1. Mówimy, że rozwiązanie zadania brzegowego (1)-(2) jest ograniczone, jeżeli norma $\|u(x, t, \omega)\|$ jest ograniczona w przedziale czasowym $[0, \infty)$.

Definicja 2. Mówimy, że rozwiązanie zadania brzegowego (1)-(2) jest ograniczone z prawdopodobieństwem 1, jeżeli

$$\lim_{M \rightarrow \infty} P\{\omega: \|u(x, t, \omega)\| > M\} = 0.$$

Definicja 3. Mówimy, że równanie (1)-(2) ma własność konwergencji lub jest konwergentne, jeżeli istnieje rozwiązanie $\bar{u}(x,t,\omega)$ ograniczone w przedziale czasu $[0, \infty)$ i takie, że dla dowolnego rozwiązania $u(x,t,\omega)$ zachodzi

$$\lim_{t \rightarrow \infty} [u(x,t,\omega) - \bar{u}(x,t,\omega)] = 0.$$

Łatwo zauważyć, że $\bar{u}(x,t,\omega)$ jest stanem granicznym układu.

Definicja 4. Mówimy, że równanie (1)-(2) jest konwergentne według średniej, jeżeli istnieje rozwiązanie $\bar{u}(x,t,\omega)$ ograniczone w przedziale czasu $[0, \infty)$ i takie, że

$$\lim_{t \rightarrow \infty} E[u(x,t,\omega) - \bar{u}(x,t,\omega)] = 0.$$

3. Podstawowe twierdzenia

Wykażemy obecnie dwa twierdzenia dla układu (1) - (2) oraz jedno twierdzenie przy założeniu zerowych warunków brzegowych dla pewnej klasy równań (1).

Twierdzenie 1. Jeżeli istnieje funkcja $V(t,u)$ taka, że

- (i) $V(t,u) \geq W(u)$, gdzie $W(u) \rightarrow \infty$ przy $\|u\| \rightarrow \infty$
- (ii) dla każdego rozwiązania $u(x,t,\omega)$ funkcja $V(t,u)$ jest nierosnąca względem zmiennej t
- (iii) $\sup_{x \in \bar{D}} V(0, u(x,0,\omega)) < \infty$

to rozwiązanie równania (1) jest ograniczone.

Dowód: Przypuśćmy, że norma $\|u(x,t,\omega)\|$ nie jest ograniczona dla pewnego t . Można wtedy wybrać pewien ciąg $t_k \rightarrow t$ i taki, że $\|u(x,t_k,\omega)\| \rightarrow \infty$. Ale zachodzi wtedy ciąg nierówności

$$W(u(x,t_k,\omega)) \leq V(t_k, u(x,t_k,\omega)) \leq V(0, u(x,0,\omega)) < \infty$$

co daje sprzeczność. Rozwiązanie jest więc ograniczone dla $t \in [0, \infty)$.

Twierdzenie 2. Jeżeli są spełnione założenia twierdzenia 1 oraz istnieje $EV(t, u(x,t,\omega))$ oraz $\sup_{t \geq 0} \sup_{x \in \bar{D}} EV(t, u(x,t,\omega)) < \infty$ i

$\inf_{u \in \{u: \|u(x,t,\omega)\| > M\}} V(t,u) \neq 0$, to rozwiązanie równania (1) jest ograniczone z prawdopodobieństwem 1.

Dowód: Korzystając z nierówności Czebyszewa mamy

$$P \left\{ \omega : \|u(x, t, \omega)\| > M \right\} \leq \frac{EV(t, u(x, t, \omega))}{\inf_{u \in \{u : \|u(x, t, \omega)\| > M\}} V(t, u)} \leq \\ \leq \frac{\sup_{t \geq 0} \sup_{x \in \bar{D}} EV(t, u(x, t, \omega))}{W(u)} .$$

Przechodząc do granicy przy $M \rightarrow \infty$ i wykorzystując założenia o funkcji stwierdzimy, że są spełnione warunki definicji 2. Rozwiązanie jest więc ograniczone z prawdopodobieństwem 1.

Rozpatrzmy obecnie klasę układów postaci

$$\frac{\partial u(x, t)}{\partial t} = [L_0 + B(t, \omega)] u(x, t) \quad (4)$$

z zerowymi warunkami brzegowymi.

L_0 jest operatorem różniczkowym zawierającym pochodne względem zmiennej przestrzennej; $B(t, \omega)$ jest macierzą, której niezerowe elementy są procesami stochastycznymi. Jeżeli $\Phi(t_2, t_1)$ jest operatorem półgrupowym generowanym przez L_0 , który zawiera pochodne tylko względem zmiennej przestrzennej, to równanie (4) można zapisać w postaci

$$u(x, t) = \Phi(t, 0) u(x, 0) + \int_0^t \Phi(t, s) B(s, \omega) u(x, s) ds . \quad (5)$$

Otrzymujemy wtedy następujące twierdzenie.

Twierdzenie 3. Jeżeli

$$(i) \quad \sup_{t, s \in [0, \infty)} \|\Phi(t, s)\| \leq C \quad C - \text{stała dodatnia}$$

$$(ii) \quad \sup_{x \in \bar{D}} \|u(x, 0)\| < C_1 \quad C_1 - \text{stała dodatnia}$$

$$(iii) \quad \lim_{t \rightarrow \infty} \int_0^t \|B(s, \omega)\| ds < \infty$$

wtedy rozwiązanie równania (5) jest ograniczone.

Dowód: Przechodząc do normy i wykorzystując założenia (i), (ii) otrzymujemy z (5)

$$\|u(x,t)\| \leq CC_1 + C \int_0^t \|B(s,\omega)\| \|u(x,s)\| ds \quad (6)$$

korzystając z nierówności Gronwalla–Bellmana otrzymujemy

$$\|u(x,t)\| \leq CC_1 \exp \left[C \int_0^t \|B(s,\omega)\| ds \right] \quad (7)$$

z (iii) otrzymujemy tezę twierdzenia.

4. Twierdzenia o konwergencji i stanach granicznych

Rozpatrzmy zagadnienia brzegowe postaci

$$\frac{\partial u}{\partial t} = L_0 u + \frac{\partial \xi}{\partial t} \quad (8)$$

$$u(x,0) = u_0(x) \quad (8')$$

$$u(x,t) \Big|_{x \in \partial D} = \xi(t). \quad (9)$$

Dla układu typu (8)–(9) można otrzymać twierdzenie:

Twierdzenie 4. Jeżeli rozwiązanie równania jednorodnego jest asymptotycznie stabilne oraz $\lim_{t \rightarrow \infty} \xi(t) = 0$, to wtedy rozwiązanie zerowe (8) przy stale działającym zaburzeniu jest stanem granicznym układu (8)–(9).

Dowód: Rozwiązanie (8)–(9) można przedstawić w postaci $u(x,t,\omega) = u_0(x,t) + \xi(t)$, co można sprawdzić przez podstawienie. Przy założeniu, że proces $\xi(t)$ jest średnio-kwadratowo różniokowalny mamy

$$\lim_{t \rightarrow \infty} [u_0(x,t) + \xi(t)] = 0,$$

co daje tezę.

Rozważmy następnie zagadnienie początkowe postaci

$$\frac{\partial u}{\partial t} = [L_0 + B(t, \omega)] u(x, t) + \frac{\partial \xi}{\partial t} \quad (10)$$

$$u(x, 0) = \eta(\omega, x), \quad (11)$$

gdzie η jest polem losowym $\eta(\omega, 0) = 0$.

Twierdzenie 5. Jeżeli rozwiązanie zerowe zadania (10)–(11) jednorodnego jest asymptotycznie stabilne oraz

$$(I) \quad \lim_{t \rightarrow \infty} \xi(t) = 0 \quad \xi(0) = 0 \quad \frac{\partial \xi(0)}{\partial t} = 0$$

$$(II) \quad \lim_{t \rightarrow \infty} \int_0^t B(t, \omega) dt < \infty$$

$$(III) \quad \int_0^t B(t, \omega) \xi(t) dt \text{ jest ograniczone dla każdego } t$$

$$\lim_{t \rightarrow \infty} \int_0^t B(t, \omega) \xi(t) dt = 0$$

wtedy równanie (10) jest konwergentne.

Dowód: Rozwiązania równania (10) możemy szukać postaci

$$u(x, t) = u_0(x, t) + C(t, \omega) + \xi(t), \quad (12)$$

gdzie funkcja $C(t, \omega)$ spełnia równanie (13), a u_0 jest rozwiązaniem zadania

$$\frac{\partial u}{\partial t} = [L_0 + B(t, \omega)] u(x, t) \quad \text{z warunkami (11)}$$

$$\frac{dC}{dt} = B(t, \omega) C(t, \omega) + B(t, \omega) \xi(t) \quad (13)$$

przy zerowym warunku początkowym $C(0, \omega) = 0$.

Rozwiązanie (13) możemy formalnie zapisać jako

$$C(t, \omega) = e^{\int_0^t B(t, \omega) dt} \left[\int_0^t B(t, \omega) \xi(t) e^{-\int_0^t B(t, \omega) dt} dt \right]$$

na mocy założeń (ii) oraz (iii) mamy

$$\lim_{t \rightarrow \infty} C(t, \omega) = 0,$$

a więc

$$\lim_{t \rightarrow \infty} [u_0(x, t) + C(t, \omega) + \xi(t)] = 0,$$

co daje tezę.

Łatwo pokazać następujące twierdzenie:

Twierdzenie 6. Jeżeli rozwiązanie u_0 zagadnienia brzegowego

$$\begin{aligned} \frac{\partial u}{\partial t} &= [L_0 + B(t, \omega)] u(x, t) & x \in D \\ Du(x, t) &= 0 & x \in \partial D \end{aligned} \quad (14)$$

jest asymptotycznie stabilne, a rozwiązanie \bar{u} zagadnienia brzegowego zerowego

$$\begin{aligned} \frac{\partial u}{\partial t} &= [L_0 + B(t, \omega)] u(x, t) + F(t, x, \omega) & x \in D \\ u(x, t, \omega) &= 0 & x \in \partial D \end{aligned} \quad (15)$$

jest ograniczone, to równanie

$$\begin{aligned} \frac{\partial u}{\partial t} &= [L_0 + B(t, \omega)] u + F(t, x, \omega) & x \in D \\ Du(x, t) &= 0 & x \in \partial D \end{aligned}$$

jest konwergentne.

Natychmiastowy dowód tego twierdzenia pomijamy.

Wniosek 1. Przy założeniu, że rozwiązanie (14) spełnia warunek

$\lim_{t \rightarrow \infty} E u_0(x, t, \omega) = 0$ otrzymujemy wynik, że równanie to jest konwergentne według średniej.

Wniosek 2. Z twierdzenia 6 wynika, że rozwiązanie \bar{u} istnieje co najwyżej jedno.

Uwaga: Rozwiązanie zerowe wszystkich problemów zamieszczonech powyżej traktujemy w sposób formalny i rozumiemy przez to, że układ przy $t \rightarrow \infty$ dąży do ustalonego stanu zerowego.

5. Przykład

Podamy obecnie przykład zastosowania twierdzenia 4.

Przykład 1

Rozważmy równanie

$$\frac{\partial u}{\partial t} = a^2 \frac{\partial^2 u}{\partial x^2} + \frac{\partial \xi}{\partial t} \quad (1)$$

z warunkiem początkowym

$$u(x, 0) = f(x) \quad (a)$$

i stochastycznymi warunkami brzegowymi

$$u(0, t) = u(1, t) = \xi(t, \omega) . \quad (b)$$

Proces $\xi(t, \omega)$ jest średniokwadratowo różniczkowalny taki, że

$\lim_{t \rightarrow \infty} \xi(t, \omega) = 0$ oraz spełnione są warunki zgodności nałożone na warunki

(a) i (b).

Przez podstawienie $u(x, t) = v(x, t) + \xi(t, \omega)$ sprowadzamy zagadnienie (1) do postaci

$$\frac{\partial v}{\partial t} + \frac{\partial \xi}{\partial t} = a^2 \frac{\partial^2 v}{\partial x^2} + \frac{\partial \xi}{\partial t}$$

z warunkami

$$v(x, 0) = u(x, 0) - \xi(0, \omega) = f(x)$$

$$v(0, t) = u(0, t) - \xi(t, \omega) = \xi(t, \omega) - \xi(t, \omega) = 0$$

$$v(1, t) = 0$$

Widać, że $v(x,t)$ jest rozwiązaniem równania jednorodnego

$$\frac{\partial v}{\partial t} = a^2 \frac{\partial^2 v}{\partial x^2}$$

z warunkami

$$v(x,0) = f(x)$$

$$v(0,t) = v(l,t) = 0.$$

Rozwiązując to równanie klasyczną metodą Fouriera mamy

$$v(x,t) = \sum_{n=1}^{\infty} A_n e^{-\left(\frac{n\pi}{l}\right)^2 a^2 t} \sin \frac{n\pi}{l} x,$$

gdzie

$$A_n = \frac{2}{l} \int_0^l f(x) \sin \frac{n\pi}{l} x dx.$$

Rozwiązanie $v(x,t)$ jest asymptotycznie stabilne, gdyż $\lim_{t \rightarrow \infty} v(x,t) = 0$

Istotnie ponieważ szereg $\sum_{n=1}^{\infty} A_n e^{-\left(\frac{n\pi}{l}\right)^2 a^2 t} \sin \frac{n\pi}{l} x$ jest jednostajnie zbieżny, to

$$\begin{aligned} \lim_{t \rightarrow \infty} v(x,t) &= \lim_{t \rightarrow \infty} \sum_{n=1}^{\infty} A_n e^{-\left(\frac{n\pi}{l}\right)^2 a^2 t} \sin \frac{n\pi}{l} x = \\ &= \sum_{n=1}^{\infty} A_n \sin \frac{n\pi}{l} x \lim_{t \rightarrow \infty} e^{-\left(\frac{n\pi}{l}\right)^2 a^2 t} = 0. \end{aligned}$$

Spełnione są więc wszystkie założenia twierdzenia 4.

Rozwiązanie zerowe jest więc stanem granicznym równania (1). Istotnie

$$\lim_{t \rightarrow \infty} u(x,t) = 0.$$

LITERATURA

1. A. Tylikowski: Stabilność stochastyczna ciągłych układów dynamicznych Zeszyty Naukowe Politechniki Śląskiej "Automatyka", nr 20, Gliwice, 1972.
2. B. Skalmierski, A. Tylikowski: Stabilność w mechanice, PTMTIS, Gliwice 1972.
3. P.K.C. Wang, On the Almost Sure Stability of Linear Stochastic Distributed Parameter Dynamical Systems, Trans. ASME E 33, No 1, 1966.
4. A. Czech, B. Janiec: O asymptotycznych własnościach rozwiązań problemu brzegowego dla równania struny, Sympozjum pod hasłem Metody statystyczne w mechanice, Streszczenia referatów, PTMTIS, Gliwice 1973.

ОГРАНИЧЕННОСТЬ РЕШЕНИЙ СЛУЧАЙНЫХ ГРАНИЧНЫХ ЗАДАЧ

Р е з ю м е

В этой работе мы исследуем ограниченность решения граничных задач при случайных возмущениях методом функционалов Лапунова и при помощи оператора семигруппы.

THE LIMITATIONS OF SOLUTIONS OF STOCHASTIC BOUNDARY PROBLEMS

S u m m a r y

In this paper we study the limited solution of boundary problems in the case of little stochastic perturbations by means of Lapunow's functionals and making use of a semigroup operator.