

Э.Н. САМОЙЛОВА

## ПРОЕКЦИОННЫЕ МЕТОДЫ РЕШЕНИЯ ОДНОГО КЛАССА СИНГУЛЯРНЫХ ИНТЕГРО-ДИФФЕРЕНЦИАЛЬНЫХ УРАВНЕНИЙ

*Введение.* В ряде прикладных задач (см., напр., [1]–[6]) встречается сингулярное интегро-дифференциальное уравнение

$$A\varphi \equiv \varphi'(t) + a(t)\varphi(t) + \frac{b(t)}{\pi} \int_{-1}^1 \frac{\varphi(\tau)d\tau}{\tau - t} = f(t), \quad -1 < t < 1, \quad (0.1)$$

при начальном условии

$$\varphi(-1) = 0, \quad (0.2)$$

где  $a(t)$ ,  $b(t)$  и  $f(t)$  — данные функции, а  $\varphi(t)$  — искомая функция.

Поскольку задача (0.1)–(0.2), как правило, точно не решается, то для ее решения разработаны и применяются различные приближенные методы (обзор таких методов можно найти, напр., в [3]–[7]).

Ниже, следуя [4], [8], для задачи (0.1)–(0.2) приводим различные вычислительные схемы ряда полиномиальных проекционных методов и предлагаем их теоретическое обоснование в смысле общей теории приближенных методов функционального анализа (см., напр., [9], гл. 14; [5], гл. 1).

Пусть  $L_2 = L_2[-1, 1]$  — лебегово пространство квадратично-суммируемых на  $[-1, 1]$  функций со скалярным произведением и нормой соответственно

$$(f, g) = \int_{-1}^{+1} f(t)g(t)dt, \quad f, g \in L_2,$$

$$\|f\|_{L_2} = \left\{ \int_{-1}^{+1} |f(t)|^2 dt \right\}^{1/2}, \quad f \in L_2.$$

Через  $C = C[-1, 1]$  будем обозначать пространство всех непрерывных на  $[-1, 1]$  функций с нормой

$$\|f\|_C = \max_{-1 \leq t \leq 1} |f(t)|, \quad f \in C.$$

Положим

$$W_2^1[-1, 1] = \{\varphi \in C : \varphi(-1) = 0, \exists \varphi'(t) \in L_2\} \equiv W_2^1$$

с нормой

$$\|\varphi\|_{W_2^1} = \left\{ \int_{-1}^{+1} |\varphi'(t)|^2 dt \right\}^{1/2}, \quad \varphi \in W_2^1.$$

**1. Методы моментов и Галёркина.** Пусть функции  $a(t)$ ,  $b(t)$  и  $f(t) \in L_2$ . Приближенное решение задачи (0.1)–(0.2) ищем в виде многочленов

$$\varphi_n(t) = \sum_{k=0}^n \alpha_k t^k = \sum_{k=1}^n \beta_k (Q_k(t) - Q_k(-1)), \quad n \in \mathbb{N}, \quad (1.1)$$

где  $\alpha_k, \beta_j$  ( $k = \overline{0, n}; j = \overline{1, n}$ ) — некоторые коэффициенты, а

$$Q_k(t) = \frac{d^k}{dt^k}(1-t^2)^k$$

— ортогональные многочлены Лежандра на стандартном сегменте  $[-1, 1]$ . Неизвестные коэффициенты будем определять из любой из систем линейных алгебраических уравнений (СЛАУ)

$$\sum_{k=0}^n \alpha_k (At^k, t^j) = (f, t^j), \quad j = \overline{0, n-1}, \quad \sum_{k=0}^n (-1)^k \alpha_k = 0; \quad (1.2)$$

$$\sum_{k=0}^n \alpha_k (At^k, Q_j) = (f, Q_j), \quad j = \overline{0, n-1}, \quad \sum_{k=0}^n (-1)^k \alpha_k = 0; \quad (1.3)$$

$$\sum_{k=1}^n \beta_k (A\tilde{Q}_k, Q_j) = (f, Q_j), \quad j = \overline{0, n-1}; \quad (1.4)$$

$$\sum_{k=1}^n \beta_k (A\tilde{Q}_k, t^j) = (f, t^j), \quad j = \overline{0, n-1}, \quad (1.5)$$

где  $\tilde{Q}_k(t) = Q_k(t) - Q_k(-1)$ .

Отметим, что в силу свойств ортогональных многочленов системы (1.2)–(1.5) являются эквивалентными.

**Теорема 1.** Пусть выполняются условия

$\alpha$ )  $a(t), b(t) \in C, f(t) \in L_2$ ;

$\beta$ ) задача (0.1)–(0.2) имеет единственное решение  $\varphi^* \in W_2^1$  при любой правой части  $f \in L_2$ . Тогда при всех  $n \in \mathbb{N}$ , начиная с некоторого, любая из СЛАУ (1.2)–(1.5) имеет единственное решение. Приближенные решения (1.1) сходятся к точному решению  $\varphi^*(t)$  в пространстве  $W_2^1$  со скоростью, определяемой неравенствами

$$E_{n-1}(\varphi^*)_{L_2} \leq \|\varphi^* - \varphi_n\|_{W_2^1} = O\{E_{n-1}(\varphi^*)_{L_2}\},$$

где  $E_{n-1}(g)_{L_2}$  — наилучшее приближение функции  $g \in L_2$  алгебраическими многочленами степени не выше  $n-1$  в метрике пространства  $L_2$ .

**Доказательство.** Задачу (0.1)–(0.2) запишем в виде эквивалентного ей линейного операторного уравнения

$$A\varphi \equiv G\varphi + T\varphi = f, \quad \varphi \in W_2^1, \quad f \in L_2, \quad (1.6)$$

где

$$G(\varphi; t) = \varphi'(t), \quad T(\varphi; t) = a(t)\varphi(t) + b(t)S(\varphi; t), \quad (1.7)$$

причем сингулярный интеграл

$$S(\varphi; t) = \frac{1}{\pi} \int_{-1}^{+1} \frac{\varphi(\tau)d\tau}{\tau-t}, \quad -1 \leq t < 1, \quad \varphi \in W_2^1, \quad (1.8)$$

понимается в смысле главного значения по Коши–Лебегу ([10], [11]).

Ясно, что оператор  $G : W_2^1 \rightarrow L_2$  непрерывно обратим и

$$\|G\|_{W_2^1 \rightarrow L_2} = \|G^{-1}\|_{L_2 \rightarrow W_2^1} = 1. \quad (1.9)$$

В силу условия  $\alpha$ ) теоремы из леммы 3 работы [8] следует, что оператор  $T : W_2^1 \rightarrow L_2$  является вполне непрерывным. Отсюда и из условия  $\beta$ ) теоремы легко выводится [9], что оператор  $A : W_2^1 \rightarrow L_2$  непрерывно обратим и

$$\|A\|_{W_2^1 \rightarrow L_2} \leq c_0 < \infty, \quad \|A^{-1}\|_{L_2 \rightarrow W_2^1} \leq c_1 < \infty, \quad (1.10)$$

где  $c_0$  и  $c_1$  — положительные постоянные.

Обозначим через  $Y_n$  множество всех алгебраических многочленов степени не выше  $n - 1$  с  $L_2$ -нормой, а через  $X_n$  — множество всех многочленов вида (1.1) с нормой  $W_2^1$ . Введем оператор проектирования  $P_n : L_2 \rightarrow Y_n$  по формуле

$$P_n(f; t) = \sum_{k=0}^{n-1} (f, Q_k) Q_k(t), \quad f \in L_2, \quad n \in \mathbb{N}. \quad (1.11)$$

Тогда любая из СЛАУ (1.2)–(1.5) эквивалентна линейному операторному уравнению

$$A_n \varphi_n \equiv P_n A \varphi_n = P_n f, \quad \varphi_n \in X_n, \quad P_n f \in Y_n. \quad (1.12)$$

Хорошо известно, что

$$\|P_n\|_{Y \rightarrow Y} = 1, \quad P_n^2 = P_n, \quad n \in \mathbb{N}. \quad (1.13)$$

Поэтому уравнение (1.12) эквивалентно уравнению

$$A_n \varphi_n \equiv G \varphi_n + P_n T \varphi_n = P_n f, \quad \varphi_n \in X_n, \quad P_n f \in Y_n. \quad (1.14)$$

Покажем, что уравнения (1.6) и (1.14) близки в смысле ([9], гл. 14; [5], гл. 1). В силу (1.11) и (1.13) для правых частей уравнений (1.6) и (1.14) имеем

$$\delta_n \equiv \|f - P_n f\|_{L_2} = E_{n-1}(f)_{L_2} \rightarrow 0, \quad n \rightarrow \infty. \quad (1.15)$$

Для любой  $\varphi_n \in X_n$ ,  $\varphi_n \neq 0$ , из (1.11)–(1.15) последовательно находим

$$\begin{aligned} \|A \varphi_n - A_n \varphi_n\|_{L_2} &= \|T \varphi_n - P_n T \varphi_n\|_{L_2} = \|\varphi_n\|_{L_2} \|T \psi_n - P_n T \psi_n\|_{L_2} \leq \\ &\leq \|\varphi_n\|_{L_2} E_{n-1}(T \psi_n)_{L_2} \leq \|\varphi_n\|_{L_2} \sup_{\substack{\psi_n \in X_n \\ \|\psi_n\|_{W_2^1} = 1}} E_{n-1}(T \psi_n)_{L_2} \leq \\ &\leq \|\varphi_n\|_{L_2} \sup_{\substack{\psi \in W_2^1 \\ \|\psi\|_{W_2^1} = 1}} E_{n-1}(T \psi)_{L_2} \equiv \|\varphi_n\|_{L_2} \tilde{\varepsilon}_n, \quad \psi_n \equiv \frac{\varphi_n}{\|\varphi_n\|}, \end{aligned}$$

где в силу полной непрерывности оператора  $T : W_2^1 \rightarrow L_2$  имеем

$$\tilde{\varepsilon}_n = \sup_{\substack{\psi \in W_2^1 \\ \|\psi\|_{W_2^1} = 1}} E_{n-1}(T \psi)_{L_2} \rightarrow 0, \quad n \rightarrow \infty.$$

Поэтому

$$\varepsilon_n \equiv \|A - A_n\|_{X_n \rightarrow Y} = \|A - P_n A\|_{X_n \rightarrow Y} \leq \tilde{\varepsilon}_n \rightarrow 0, \quad n \rightarrow \infty. \quad (1.16)$$

Теперь в силу (1.9), (1.10), (1.15), (1.16) из теорем 6, 7 и 14 ([5], гл. 1) следует утверждение теоремы.

**2. Метод наименьших квадратов.** Приближенное решение задачи (0.1)–(0.2) ищем в виде многочленов (1.1), а их коэффициенты  $\alpha_k$ ,  $k = \overline{1, n}$ , и  $\beta_j$ ,  $j = \overline{1, n}$ , определяем из СЛАУ соответственно

$$\sum_{k=0}^n \alpha_k (A t^k, A t^j) = (f, A t^j), \quad j = \overline{0, n}; \quad (2.1)$$

$$\sum_{k=1}^n \beta_k (A \tilde{Q}_k, A \tilde{Q}_j) = (f, A \tilde{Q}_j), \quad j = \overline{1, n}. \quad (2.2)$$

Нетрудно видеть, что системы (2.1) и (2.2) эквивалентны при любых  $n \in \mathbb{N}$ .

**Теорема 2.** В условиях теоремы 1 каждая из СЛАУ (2.1), (2.2) однозначно разрешима при любых  $n \in \mathbb{N}$  и приближенные решения (1.1) сходятся в пространстве  $W_2^1$  со скоростью, определяемой неравенствами

$$E_{n-1}(\varphi^{*'})_{L_2} \leq \|\varphi^* - \varphi_n\|_{W_2^1} = O\{E_{n-1}(\varphi^{*'})_{L_2}\}.$$

**Доказательство** будем вести, следуя результатам ([12]; [7], с. 27–28) по методу наименьших квадратов. Известно, что любая из систем функций  $\{t^k\}_0^\infty$ ,  $\{Q_k(t)\}_0^\infty$ ,  $\{\tilde{Q}_k(t)\}_1^\infty$  линейно независима и полна как в пространстве  $L_2$ , так и в пространстве  $W_2^1$ . Поскольку оператор  $A : W_2^1 \rightarrow L_2$  непрерывно обратим, то системы функций  $\{At^k\}_0^\infty$ ,  $\{A\tilde{Q}_k(t)\}_1^\infty$  также линейно независимы. Поэтому их определители Грамма, совпадающие с определителями СЛАУ (2.1), (2.2), отличны от нуля при любых  $n \in \mathbb{N}$ , отсюда и следует первое из утверждений теоремы.

Для доказательства второго утверждения заметим, что для любого  $\tilde{\varphi}_n \in X_n$  имеем

$$\|f - A\varphi_n\|_{L_2} \leq \|f - A\tilde{\varphi}_n\|_{L_2}, \quad (2.3)$$

где  $\varphi_n$  — приближенное решение задачи (0.1)–(0.2), построенное методом наименьших квадратов. Так как  $f \equiv A\varphi^*$ , то из неравенств (1.10) и (2.3) находим

$$\frac{\|\varphi^* - \varphi_n\|_{W_2^1}}{\|A^{-1}\|_{L_2 \rightarrow W_2^1}} \leq \|A(\varphi^* - \varphi_n)\|_{L_2} \leq \|A\|_{W_2^1 \rightarrow L_2} \|\varphi^* - \tilde{\varphi}_n\|_{W_2^1}.$$

Поэтому

$$\|\varphi^* - \varphi_n\|_{W_2^1} \leq \eta(A) \|\varphi^* - \tilde{\varphi}_n\|_{W_2^1}, \quad (2.4)$$

где  $\eta(A) = \|A\|_{W_2^1 \rightarrow L_2} \|A^{-1}\|_{L_2 \rightarrow W_2^1}$  — число обусловленности оператора  $A : W_2^1 \rightarrow L_2$ . Выберем произвольный элемент  $\tilde{\varphi}_n \in X_n$  так, чтобы  $\tilde{\varphi}'_n(t) \in Y_n$  был многочленом наилучшего среднеквадратического приближения функции  $\varphi^{*'}(t) \in L_2$ . Поэтому из (2.4) находим

$$E_{n-1}(\varphi^{*'})_{L_2} \leq \|\varphi^* - \varphi_n\|_{W_2^1} \leq \eta(A) E_{n-1}(\varphi^{*'})_{L_2}. \quad \square$$

**3. Метод коллокации.** Пусть функции  $a(t)$ ,  $b(t)$  и  $f(t) \in C$ . Приближенное решение задачи (0.1)–(0.2) ищем в виде любого из многочленов (1.1), а их коэффициенты будем определять из СЛАУ соответственно

$$\sum_{k=0}^n \alpha_k A(t^k; t_j) = f(t_j), \quad j = \overline{1, n}, \quad \sum_{k=0}^n (-1)^k \alpha_k = 0; \quad (3.1)$$

$$\sum_{k=1}^n \beta_k A(\tilde{Q}_k; t_j) = f(t_j), \quad j = \overline{1, n}, \quad (3.2)$$

где  $t_k = t_{k,n}$  ( $k = \overline{1, n}$ ;  $n \in \mathbb{N}$ ) — некоторые узлы из сегмента  $[-1, 1]$ .

Заметим, что системы метода коллокации (3.1) и (3.2) эквивалентны.

**Теорема 3.** Пусть выполнены условия

$\alpha$ ) функции  $a(t)$ ,  $f(t) \in C$ , а функция  $b(t) \in H_\alpha$  ( $0 < \alpha \leq 1$ ),  $b(+1) = 0$ ;

$\beta$ ) узлы коллокации являются корнями многочлена Лежандра  $Q_n(t) = \frac{d^n}{dt^n}(1-t^2)^n$ ;

$\gamma$ ) задача (0.1)–(0.2) имеет единственное решение  $\varphi^* \in W_2^1$  при любой  $f \in L_2$ .

Тогда каждая из СЛАУ (3.1), (3.2) однозначно разрешима хотя бы при достаточно больших  $n \in \mathbb{N}$  и приближенные решения (1.1) сходятся в пространстве  $W_2^1$  со скоростью

$$\|\varphi^* - \varphi_n\|_{W_2^1} = O\{E_{n-1}(\varphi^{*'})_C\},$$

где  $E_{n-1}(g)_C$  — наилучшее равномерное приближение функции  $g \in C[-1, 1]$  алгебраическими многочленами степени не выше  $n-1$ .

**Доказательство.** Введем оператор проектирования  $\mathcal{L}_n : L_2 \rightarrow Y_n$  по формуле

$$\mathcal{L}_n(g; t) = \sum_{j=1}^n g(t_j) \frac{Q_n(t)}{(t-t_j)Q'_n(t_j)}, \quad g \in C, \quad (3.3)$$

где  $t_1, t_2, \dots, t_n$  — узлы Гаусса. Известно, что  $\mathcal{L}_n$  — линейный оператор и

$$\mathcal{L}_n^2 = \mathcal{L}_n : L_2 \rightarrow Y_n, \quad \|\mathcal{L}_n\|_{C \rightarrow L_2} \leq \sqrt{2}, \quad n = 1, 2, \dots; \quad (3.4)$$

однако по аналогии с леммой 6 ([5], гл. 3) можно доказать, что

$$\|\mathcal{L}_n\|_{L_2 \rightarrow L_2} = \infty, \quad n = 1, 2, \dots \quad (3.5)$$

Поэтому

$$\delta_n \equiv \|f - \mathcal{L}_n f\|_{L_2} \leq 2\sqrt{2}E_{n-1}(f)_C < 3E_{n-1}(f)_C, \quad f \in C. \quad (3.6)$$

Любая из СЛАУ (3.1), (3.2) эквивалентна операторному уравнению

$$A_n \varphi_n \equiv G\varphi_n + \mathcal{L}_n T \varphi_n = \mathcal{L}_n f, \quad \varphi_n \in X_n, \quad \mathcal{L}_n f \in Y_n, \quad (3.7)$$

где подпространства  $X_n \subset W_2^1$  и  $Y_n \subset L_2$  определены в п. 1. В силу леммы 2 работы [8] и условия  $\alpha$ ) оператор  $T : W_2^1 \rightarrow C$  вполне непрерывен. Поэтому в силу (3.3)–(3.7) и (1.6)–(1.10) для любого  $\varphi_n \in X_n$ ,  $\varphi_n \neq 0$ , последовательно находим

$$\begin{aligned} \|A\varphi_n - A_n \varphi_n\|_{L_2} &= \|T\varphi_n - \mathcal{L}_n T\varphi_n\|_{L_2} = \|\varphi_n\|_{L_2} \|T\psi_n - \mathcal{L}_n T\psi_n\|_{L_2} \leq \\ &\leq \|\varphi_n\|_{W_2^1} 3E_{n-1}(T\psi_n)_C \leq 3\|\varphi_n\|_{W_2^1} \sup_{\substack{\psi_n \in X_n \\ \|\psi_n\|_{W_2^1} \leq 1}} E_{n-1}(T\psi_n)_C \leq \\ &\leq 3\|\varphi_n\|_{W_2^1} \sup_{\substack{\psi \in W_2^1 \\ \|\psi\|_{W_2^1} \leq 1}} E_{n-1}(T\psi)_C \equiv \tilde{\varepsilon}_n \|\varphi_n\|_{W_2^1}, \quad \psi_n = \frac{\varphi_n}{\|\varphi_n\|_{W_2^1}}, \end{aligned} \quad (3.8)$$

где

$$\tilde{\varepsilon}_n \equiv \sup_{\substack{\psi \in W_2^1 \\ \|\psi\|_{W_2^1} \leq 1}} E_{n-1}(T\psi)_C \rightarrow 0, \quad n \rightarrow \infty. \quad (3.9)$$

Из (3.8) и (3.9) следует, что операторы  $A \equiv G + T : W_2^1 \rightarrow L_2$  и  $A_n \equiv G + \mathcal{L}_n T : X_n \rightarrow L_2$  близки в том смысле, что

$$\varepsilon_n \equiv \|A - A_n\|_{X_n \rightarrow L_2} \leq \tilde{\varepsilon}_n \rightarrow 0, \quad n \rightarrow \infty. \quad (3.10)$$

Таким образом, в силу (1.9), (1.10) и (3.6), (3.10) для уравнений (1.6) и (3.7) выполнены условия теоремы 7 ([5], гл. 1), из которой следует, что операторы  $A_n : X_n \rightarrow Y_n$ ,  $n \geq n_0$ , непрерывно обратимы, а обратные операторы ограничены по норме в совокупности, причем

$$\|A_n^{-1}\|_{Y_n \rightarrow X_n} \leq c_3 = O(1), \quad n \rightarrow \infty, \quad (3.11)$$

$$\|\varphi^* - \varphi_n\|_{W_2^1} = \|A^{-1}f - A_n^{-1}\mathcal{L}_n f\|_{W_2^1} = O(\varepsilon_n + \delta_n) = O(\tilde{\varepsilon}_n + \delta_n) \rightarrow 0, \quad n \rightarrow \infty. \quad (3.12)$$

Кроме того, в силу (1.9), (1.10), (3.6), (3.11), (3.12) и полной непрерывности оператора  $T : W_2^1 \rightarrow C$  из теорем 6 и 14 ([5], гл. 1) находим

$$\begin{aligned} \|\varphi^* - \varphi_n\|_{W_2^1} &= \|(E - A_n^{-1}\mathcal{L}_n T)G^{-1}(G\varphi^* - \mathcal{L}_n G\varphi^*)\|_{W_2^1} \leq \\ &\leq \|E - A_n^{-1}\mathcal{L}_n T\|_{W_2^1 \rightarrow W_2^1} \|G^{-1}\|_{L_2 \rightarrow W_2^1} \|G\varphi^* - \mathcal{L}_n G\varphi^*\|_{L_2} \leq \\ &\leq \{1 + \|A_n^{-1}\|_{Y_n \rightarrow X_n} \|\mathcal{L}_n\|_{C \rightarrow L_2} \|T\|_{W_2^1 \rightarrow C}\} 3E_{n-1}(G\varphi^*)_C \leq \\ &\leq 3(1 + 2C_3 \|T\|_{W_2^1 \rightarrow C}) E_{n-1}(G\varphi^*)_C. \end{aligned} \quad (3.13)$$

Поскольку в силу условий  $\alpha$ ) и  $\gamma$ )

$$G\varphi^* \equiv \varphi^{*'}(t) \equiv f(t) - T(\varphi^*; t) \in C,$$

то в силу первой теоремы Джексона [13], [14] имеем

$$E_{n-1}(G\varphi^*)_C = E_{n-1}(\varphi^{*'})_C \leq 3\omega(G\varphi^*; \frac{1}{n}) \rightarrow 0, \quad n \rightarrow \infty. \quad (3.14)$$

Поэтому из (3.11)–(3.14) следует утверждение теоремы 3.

**Следствие.** Если непрерывные функции  $a(t)$ ,  $b(t)$  и  $f(t)$  таковы, что  $\varphi^{*'}(t) \in W^r[-1, 1]$ ,  $r \in \mathbb{N}$ , то в условиях теоремы 3 метод коллокации сходится со скоростью

$$\|\varphi^* - \varphi_n\|_{W_2^1} = O\left(\frac{1}{n^r}\right), \quad r \in \mathbb{N}.$$

Заметим, что в силу известных результатов [13], [14] теории приближения функций утверждения, аналогичные этому следствию, могут быть получены также для исследованных выше полиномиальных методов.

### Литература

1. Пыхтеев Г.Н. *Некоторые методы решения одного интегро-дифференциального уравнения теории струй идеальной жидкости* // ПМТФ. – 1966. – № 2. – С. 72–86.
2. Пыхтеев Г.Н. *О двух методах решения одной нелинейной краевой задачи теории струй идеальной жидкости* // Динам. сплош. среды. – Новосибирск: Наука, 1969. – № 2. – С. 134–144.
3. Шокамолов И. *Приближенные методы вычисления интегралов типа Коши специального вида и решение одного сингулярного интегро-дифференциального уравнения с приложениями к задачам теплопроводности*: Автореф. дис. ... канд. физ.-матем. наук. – Минск, 1973. – 12 с.
4. Габдулхаев Б.Г., Ахметов С.М. *Прямые методы решения уравнения теории струй* // Дифференц. уравнения. – 1997. – Т. 13. – № 7. – С. 1299–1307.
5. Габдулхаев Б.Г. *Оптимальные аппроксимации решений линейных задач*. Избранные главы. – Казань: Изд-во Казанск. ун-та, 1980. – 232 с.
6. Габдулхаев Б.Г. *Конечномерные аппроксимации сингулярных интегралов и прямые методы решения особых интегральных и интегро-дифференциальных уравнений* // Итоги науки и техн. Матем. анализ / ВИНТИ. – 1980. – Т. 18. – С. 251–307.
7. Габдулхаев Б.Г. *Прямые методы решения сингулярных интегральных уравнений первого рода*. – Казань: Изд-во Казанск. ун-та, 1994. – 288с.
8. Самойлова Э.Н. *Сплайновые приближения решения сингулярного интегро-дифференциального уравнения* // Изв. вузов. Математика. – 2001. – № 11. – С. 35–45.
9. Канторович Л.В., Акилов Г.П. *Функциональный анализ*. – М.: Наука, 1977. – 742 с.
10. Гахов Ф.Д. *Краевые задачи*. – М.: Наука, 1977. – 640 с.
11. Michlin S.G., Prövdorf S. *Singuläre Integraloperatoren*. – Berlin: Akademic-Verlag, 1980. – 514 S.
12. Михлин С.Г. *Вариационные методы в математической физике*. – М.: Наука, 1970. – 512 с.
13. Тиман А.Ф. *Теория приближения функций действительного переменного*. – М.: Физматгиз, 1960. – 624 с.
14. Даугавет И.К. *Введение в теорию приближения функций*. – Л.: Изд-во ЛГУ, 1977. – 184 с.

Казанский государственный университет

Поступила  
11.02.2002