

Г.В. ХРОМОВА

О МОДУЛЯХ НЕПРЕРЫВНОСТИ НЕОГРАНИЧЕННЫХ ОПЕРАТОРОВ

Исследуется вопрос о получении точных по порядку оценок модулей непрерывности неограниченных операторов. При этом исследование неограниченного оператора заменяется исследованием семейства линейных ограниченных, аппроксимирующих неограниченный, а сами ограниченные операторы берутся из теории методов регуляризации. Приводится общая схема получения порядковых оценок указанных модулей непрерывности, в которой используется предложенная ранее автором методика нахождения порядковых оценок погрешностей приближенных решений уравнений первого рода методами регуляризации. Для ряда операторов, связанных с дифференцированием функций на отрезке и с решением краевых задач для обыкновенных дифференциальных уравнений, приводятся конкретные оценки с указанием величины порядка и констант в оценках.

Модули непрерывности неограниченных операторов являются предметом исследования в различных разделах математики, в частности, в теории приближения функций и в теории уравнений первого рода.

В теории приближения функций вопрос о величине модуля непрерывности связан с задачей Стечкина о наилучшем приближении неограниченных операторов линейными ограниченными и задачей вычисления точных констант в неравенствах типа Колмогорова (см., напр., [1]). Большое количество результатов в этом направлении получено для модулей непрерывности вида

$$\omega_k(\delta, 1) = \sup\{\|u^{(k)}\|_{L_p} : \|u^{(n)}\|_{L_q} \leq 1, \|u\|_{L_r} \leq \delta\}.$$

При этом функции $u(x)$ считаются заданными на оси или полуоси.

В теории уравнений первого рода исследуются модули непрерывности операторов, обратных к операторам в уравнении

$$Au = f, \quad (1)$$

где A — линейный ограниченный, действующий из пространства X_1 в пространство X_2 , имеющий неограниченный обратный. При этом считается, что правая часть задана ее δ -приближением f_δ в пространстве X_2 , а точное решение принадлежит компактному множеству M . Тогда модуль непрерывности оператора A^{-1} в нуле имеет вид

$$\omega(\delta, M) = \sup\{\|u\|_{X_1} : u \in M, \|Au\|_{X_2} \leq \delta\}. \quad (2)$$

Это одна из важных характеристик при изучении вопроса об оптимальности по порядку методов регуляризации, применяемых для приближенного решения уравнения (1) и об оценке погрешности приближенных решений этого уравнения на классе M ([2], с. 122; [3], с. 22).

Работа выполнена при финансовой поддержке Российского фонда фундаментальных исследований (проект 06-01-00003).

1. Общий подход к получению порядковых оценок модулей непрерывности

Пусть R_α ($\alpha > 0$ — параметр) — семейство регуляризирующих операторов для уравнения (1) ([2], с. 41). Тогда для любого $u \in M$ $\|R_\alpha Au - u\|_{X_1} \rightarrow 0$ при $\alpha \rightarrow 0$ и существует согласование $\alpha = \alpha(\delta)$ такое, что для любого $u \in M$

$$\|R_{\alpha(\delta)} f_\delta - u\|_{X_1} \rightarrow 0 \quad \text{при} \quad \delta \rightarrow 0. \quad (3)$$

Значит, семейство $R_{\alpha(\delta)}$ определяет метод приближенного решения уравнения (1).

Пусть (3) выполняется равномерно по $u \in M$.

Введем величины

$$\begin{aligned} \Delta(\delta, R_\alpha, M) &= \sup\{\|R_\alpha f_\delta - u\|_{X_1} : u \in M, \|f_\delta - Au\|_{X_2} \leq \delta\}, \\ \Delta_1(R_\alpha A, M) &= \sup\{\|R_\alpha Au - u\|_{X_1} : u \in M\}. \end{aligned}$$

Первая из них характеризует погрешность приближенного решения уравнения (1) на классе M , вторая — скорость аппроксимации элементов множества M при применении к ним операторов $R_\alpha A$.

В теории уравнений первого рода наиболее изучены классы вида

$$M = \{u \in X_1 : u = Bv, \|v\|_Z \leq 1\}, \quad (4)$$

где B — вполне непрерывный оператор, действующий из некоторого пространства Z в пространство X_1 ([2], гл. 4).

В дальнейшем под M будем понимать классы вида (4) и обозначать $\omega(\delta, M)$ в (2) через $\omega(\delta, 1)$.

Приведем известные факты из теории методов регуляризации.

1. Для величины $\Delta(\delta, R_\alpha, M)$ имеет место двусторонняя оценка ([3], с. 81; [4])

$$\frac{1}{2}\varphi(\delta, R_\alpha, M) \leq \Delta(\delta, R_\alpha, M) \leq \varphi(\delta, R_\alpha, M), \quad (5)$$

где $\varphi(\delta, R_\alpha, M) = \Delta_1(R_\alpha A, M) + \|R_\alpha\|_{X_2 \rightarrow X_1} \delta$.

2. Если обозначить через T_δ любой метод приближенного решения уравнения (1), то $\inf_{T_\delta} \Delta(\delta, T_\delta, M) \geq \omega(\delta, 1)$ ([2], с. 115).

3. Если для семейства R_α существует согласование $\alpha = \bar{\alpha}(\delta)$ и константа K такая, что

$$\Delta(\delta, R_{\bar{\alpha}(\delta)}, M) \leq K\omega(\delta, 1), \quad (6)$$

то метод $R_{\bar{\alpha}(\delta)}$ будет оптимальным по порядку, т.е. для него будет иметь место оценка $\Delta(\delta, R_{\bar{\alpha}(\delta)}, M) \leq K \inf_{T_\delta} \Delta(\delta, T_\delta, M)$ ([2], с. 111).

Пусть теперь для $\Delta_1(R_\alpha A, M)$ и $\|R_\alpha\|_{X_2 \rightarrow X_1}$ найдены асимптотические по α при $\alpha \rightarrow 0$ представления

$$\begin{aligned} \Delta_1(R_\alpha A, M) &= \varphi_1(\alpha) + \psi_1(\alpha), \\ \|R_\alpha\|_{X_2 \rightarrow X_1} &= \varphi_2(\alpha) + \psi_2(\alpha), \end{aligned} \quad (7)$$

где $\psi_1(\alpha) = o(\varphi_1(\alpha))$, $\psi_2(\alpha) = o(\varphi_2(\alpha))$ при $\alpha \rightarrow 0$, либо двусторонние оценки

$$\begin{aligned} \tilde{C}_1 \varphi_1(\alpha) + \tilde{\psi}_1(\alpha) &\leq \Delta_1(R_\alpha A, M) \leq C_1 \varphi_1(\alpha) + \psi_1(\alpha), \\ \tilde{C}_2 \varphi_2(\alpha) + \tilde{\psi}_2(\alpha) &\leq \|R_\alpha\|_{X_2 \rightarrow X_1} \leq C_2 \varphi_2(\alpha) + \psi_2(\alpha), \end{aligned} \quad (8)$$

где $\psi_k(\alpha)$, $\tilde{\psi}_k(\alpha)$, $k = 1, 2$, имеют тот же смысл, что и в предыдущем случае, а константы в оценках не зависят от α .

Обозначим через $\Phi(\delta, \alpha) = \varphi_1(\alpha) + \delta\varphi_2(\alpha)$ для представлений (7) и $\Phi(\delta, \alpha) = C_1\varphi_1(\alpha) + \delta C_2\varphi_2(\alpha)$ для оценок (8). Пусть далее $\tilde{\alpha}(\delta) = \arg \inf_{\alpha} \Phi(\delta, \alpha)$.

Лемма 1. *Если метод $R_{\bar{\alpha}(\delta)}$ оптимален по порядку, то и метод $R_{\tilde{\alpha}(\delta)}$ также оптимален по порядку.*

Доказательство. Очевидно, достаточно ограничиться случаем, когда $\Phi(\delta, \alpha) = \varphi_1(\alpha) + \delta\varphi_2(\alpha)$. По заданному числу $\varepsilon > 0$ найдется такое $\alpha(\varepsilon)$, что $|\psi_1(\alpha)| \leq \varepsilon\varphi_1(\alpha)$, $|\psi_2(\alpha)| \leq \varepsilon\varphi_2(\alpha)$ при $0 < \alpha \leq \alpha(\varepsilon)$. Отсюда, из оценки (5) и представлений (7) получаем

$$\begin{aligned}\Delta(\delta, R_{\tilde{\alpha}(\delta)}, M) &\leq (1 + \varepsilon)\Phi(\delta, \tilde{\alpha}) \leq (1 + \varepsilon)\Phi(\delta, \bar{\alpha}), \\ \Delta(\delta, R_{\bar{\alpha}(\delta)}, M) &\geq \frac{1}{2}(1 - \varepsilon)\Phi(\delta, \bar{\alpha}),\end{aligned}$$

откуда следует утверждение леммы.

Теорема 1. Если R_α — семейство операторов, порождающее при $\alpha = \bar{\alpha}(\delta)$ метод решения уравнения (1), оптимальный по порядку, то для модуля непрерывности (2) имеет место двусторонняя оценка, асимптотическая по δ при $\delta \rightarrow 0$:

$$\frac{1}{2K}\Phi(\delta, \tilde{\alpha}(\delta)) + \tilde{\psi}(\delta) \leq \omega(\delta, 1) \leq \Phi(\delta, \tilde{\alpha}(\delta)) + \psi(\delta), \quad (9)$$

где K — константа в оценке (6), $\psi(\delta)$, $\tilde{\psi}(\delta)$ суть $o(\Phi(\delta, \tilde{\alpha}(\delta)))$.

Доказательство. Так как согласование $\alpha = \tilde{\alpha}(\delta) = \arg \inf_{\alpha} \Phi(\delta, \alpha)$ определяет метод, оптимальный по порядку, то для этого метода справедлива оценка $\Delta(\delta, R_{\tilde{\alpha}(\delta)}, M) \leq K\omega(\delta, 1)$, где K — некоторая константа.

С другой стороны, для метода $R_{\tilde{\alpha}(\delta)}$ имеет место оценка $\Delta(\delta, R_{\tilde{\alpha}(\delta)}, M) \geq \inf_{T_\delta} \Delta(\delta, T_\delta, M) \geq \omega(\delta, 1)$, где T_δ — любой метод решения уравнения (1).

Из этих оценок, представлений (7) (либо оценок (8)) и двусторонней оценки (5) с $\alpha = \tilde{\alpha}(\delta)$ следует утверждение теоремы.

2. Получение конкретных оценок модулей непрерывности

В дальнейшем будем считать, что $X_1 = C^l[a, b]$, $l = 0, 1, \dots$; $X_2 = L_2[a, b]$. В качестве оператора A в уравнении (1) будем рассматривать либо интегральный оператор, либо оператор вложения из $C^l[a, b]$ в $L_2[a, b]$ [5], а в качестве R_α будем брать тихоновские регуляризирующие семейства либо l -го, $l = 1, 2, \dots$, либо нулевого порядка гладкости [6]. В качестве M будем рассматривать классы вида (6).

Заметим, что для рассматриваемых нами случаев операторы $R_\alpha A$ являются интегральными [7], [8]. Обозначим их ядра через $K_\alpha(x, t)$. В случае, когда $l \neq 0$, рассмотрим наряду с R_α операторы $R_{\alpha p}$, $p = 0, 1, \dots, l$, $R_{\alpha 0} \equiv R_\alpha$, соответствующие приближениям к производным от решения $u(x)$, а также величины

$$\begin{aligned}\Delta_1^{(p)}(R_\alpha A, M) &= \sup\{\|R_{\alpha p}Au - u^{(p)}\|_{C[a, b]} : u \in M\}, \\ \Delta^{(p)}(\delta, R_\alpha, M) &= \sup\{\|R_{\alpha p}f_\delta - u^{(p)}\|_{C[a, b]} : u \in M, \|f_\delta - Au\|_{L_2[ab]} \leq \delta\},\end{aligned} \quad p = 0, 1, \dots, l. \quad (10)$$

Для получения асимптотических представлений (7) или оценок (8) необходимо иметь более конкретные выражения величин $\Delta_1(R_\alpha A, M)$ и $\|R_\alpha\|_{X_2 \rightarrow X_1}$ через операторы $R_\alpha A$ и R_α .

1. Пусть

$$M = \{u(x) \in C^l[a, b] : \|u\|_{W_2^{l+1}} \leq 1\}, \quad (11)$$

где $W_2^{l+1}[a, b]$ — одномерное пространство Соболева с нормой $\|u\|_{W_2^{l+1}}^2 = \|u\|_{L_2}^2 + \|u^{(l+1)}\|_{L_2}^2$.

Очевидно, это классы вида (6) с $Z = W_2^{l+1}[a, b]$ и B — оператором вложения из $W_2^{l+1}[a, b]$ в $C^l[a, b]$.

Теорема 2. Для модулей непрерывности

$$\omega_p(\delta, 1) = \sup\{\|u^{(p)}\|_{C[a, b]} : \|u\|_{W_2^{l+1}[a, b]} \leq 1, \|u\|_{L_2[a, b]} \leq \delta\}, \quad p = 0, 1, \dots, l, \quad (12)$$

справедливы двусторонние оценки, асимптотические по δ при $\delta \rightarrow 0$:

$$\frac{C_p}{2K_p} \delta^{\frac{2(l-p)+1}{2(l+1)}} + \tilde{\psi}_{1p}(\delta) \leq \omega_p(\delta, 1) \leq C_p \delta^{\frac{2(l-p)+1}{2(l+1)}} + \psi_{1p}(\delta), \quad (13)$$

где

$$C_p = \frac{2(l+1)}{2p+1} C_{1p}^{\frac{2p+1}{2(l+1)}} \left(\frac{C_{2p}(2p+1)}{2(l-p)+1} \right)^{\frac{2(l-p)+1}{2(l+1)}},$$

$$K_p = \max \left\{ 2 \left(\frac{1}{C_{0p}} + 1 \right)^{\frac{1}{2}}, (C_{0p} + 1)^{\frac{1}{2}} + 1 \right\}, \quad (14)$$

$$C_{0p} = \left(\frac{C_{2p}}{C_{1p}} \frac{2p+1}{2(l-p)+1} \right)^2, \quad (15)$$

$$C_{1p} = \left| \tilde{C}_p^2 + (-1)^{p+1} (l+1)^{-1} \sum_{i \in I} \lambda_i^{2p+1} \right|^{\frac{1}{2}}, \quad C_{2p} = |\tilde{C}_p|, \quad (16)$$

$$\tilde{C}_p = 2(l+1)^{-2} \sum_{i, j \in I} \frac{\lambda_i^{p+1} \lambda_j^{p+1}}{\lambda_i + \lambda_j},$$

λ_i — корни $2(l+1)$ из -1 при l нечетном, из 1 — при l четном, I — система индексов, для которых $\operatorname{Re} \lambda_i > 0$.

Доказательство. Рассмотрим уравнение (1) с оператором вложения из $C^l[a, b]$ в $L_2[a, b]$. Тогда модулем непрерывности обратного оператора будет величина

$$\omega(\delta, 1) = \sup \{ \|u\|_{C^l[a, b]} : \|u\|_{W_2^{l+1}[a, b]} \leq 1, \|u\|_{L_2[a, b]} \leq \delta \}.$$

В качестве семейства R_α возьмем регуляризирующее семейство Тихонова l -го порядка гладкости.

Тогда [7]

$$R_\alpha f_\delta = \arg \inf_u \{ \|u - f_\delta\|_{L_2[a, b]}^2 + \alpha \|u\|_{W_2^{l+1}[a, b]} \}, \quad (17)$$

откуда следует

$$R_\alpha f_\delta = \frac{1}{\alpha} \int_a^b G \left(x, t, -\frac{1}{\alpha} \right) f_\delta(t) dt,$$

где $G(x, t, -\frac{1}{\alpha})$ — функция Грина дифференциального оператора $\hat{L} + \frac{1}{\alpha} E$,

$$\hat{L} = \{ \hat{L}y = (-1)^{l+1} y^{2(l+1)} + y, \quad y^{(k)}(a) = y^{(k)}(b) = 0, \quad k = l+1, \dots, 2l+1 \}.$$

Очевидно, операторы $R_\alpha A$ имеют тот же вид, что и R_α , только применяются к функциям из $C^l[a, b]$.

Поскольку $\|R_\alpha A u - u\|_{C^l[a, b]} \rightarrow 0$ при $\alpha \rightarrow 0$, то для каждого $p = 0, 1, \dots, l$ имеет смысл рассматривать величины $\Delta_1^{(p)}(R_\alpha A, M)$ и $\Delta^{(p)}(\delta, R_\alpha, M)$, определенные в (10), и величины $\omega_p(\delta, 1)$, определенные в (12).

Все предыдущие рассуждения, представления (7), оценки (8), факты из теории уравнений первого рода, лемма 1 и т.д. будут иметь место с заменой R_α на $R_{\alpha p}$, $\Delta_1(R_\alpha A, M)$ на $\Delta_1^{(p)}(R_\alpha A, M)$, $\Delta(\delta, R_\alpha, M)$ на $\Delta^{(p)}(\delta, R_\alpha, M)$, $\omega(\delta, 1)$ на $\omega_p(\delta, 1)$, $\tilde{\alpha}$ на $\tilde{\alpha}_p$; $\varphi_i(\alpha)$ на $\varphi_{ip}(\alpha)$, $\psi_i(\alpha)$ на $\psi_{ip}(\alpha)$, $i = 1, 2$, $\varphi(\delta, R_\alpha, M)$ на $\varphi_p(\delta, R_\alpha, M)$, K на K_p .

В этом можно убедиться, проведя доказательства, аналогичные доказательствам соответствующих фактов для операторов R_α ([2], сс. 111, 115; [4]).

Для получения представлений вида (7) или оценок вида (8) нужны более конкретные выражения для величин $\Delta_1^{(p)}(R_\alpha A, M)$, $\|R_{\alpha p}\|_{L_2 \rightarrow C}$, $p = 0, 1, \dots, l$.

Для классов M вида (11) в [9], [10] получены формулы, в которых указанные выше величины непосредственно выражаются через ядра $K_\alpha(x, t)$ операторов $R_\alpha A$. Приведем эти формулы.

Лемма 2. *Если для уравнения (1) M — класс решений вида (11), то имеют место представления, асимптотические по α при $\alpha \rightarrow 0$:*

$$\Delta_1^{(p)}(R_\alpha A, M) = \sup_{a \leq x \leq b} \left(\int_a^b \frac{\partial^p}{\partial x^p} K_\alpha(x, t) \frac{\partial^p}{\partial x^p} g(x, t, \alpha) dt - \frac{\partial^{2p} g(x, t, \alpha)}{\partial x^p \partial t^p} \Big|_{t=x} \right)^{\frac{1}{2}}, \quad p = 0, 1, \dots, l,$$

где $g(x, t, \alpha) = \int_a^b K_\alpha(x, \eta) G(t, \eta) d\eta - G(t, x)$, $G(t, x)$ — функция Грина оператора \hat{L} .

Лемма 3. *Если R_α — регуляризирующие операторы Тихонова l -го порядка гладкости, то справедливы представления*

$$\|R_{\alpha p}\|_{L_2 \rightarrow C} = \alpha^{-\frac{1}{2}} \sup_{a \leq x \leq b} \left(- \int_a^b \frac{\partial^p}{\partial x^p} K_\alpha(x, t) \frac{\partial^p}{\partial x^p} g(x, t, \alpha) dt \right)^{\frac{1}{2}}, \quad p = 0, 1, \dots, l,$$

где функция $g(x, t, \alpha)$ определена в лемме 2.

Обозначим через \hat{L}_0 дифференциальный оператор, отличающийся от \hat{L} лишь тем, что содержит в дифференциальном выражении только старшую производную. Тогда на $G(x, t, -\frac{1}{\alpha})$ и $G(x, t)$ можно смотреть как на ядра резольвенты оператора \hat{L}_0 , соответствующие различным значениям спектрального параметра: $\lambda = -\frac{1}{\alpha} + 1$ в первом случае и $\lambda = -1$ во втором случае.

Отсюда по формуле Гильберта для резольвенты будем иметь

$$g(x, t, \alpha) = -G\left(x, t - \frac{1}{\alpha}\right) + O(\alpha),$$

$$\frac{1}{\alpha} \int_a^b \frac{\partial^p}{\partial x^p} G\left(x, t, -\frac{1}{\alpha}\right) \frac{\partial^p}{\partial x^p} g(x, t, \alpha) dt = -\frac{1}{\alpha} \int_a^b \left(\frac{\partial^p}{\partial x^p} G\left(x, t, -\frac{1}{\alpha}\right) \right)^2 dt.$$

Берем выражение функции Грина в виде, приведенном в [8], с $n = 2(l+1)$ (для определенности считаем l нечетным). Проводим соответствующие выкладки.

В результате приходим к представлениям $\Delta_1^{(p)}(R_\alpha A, M) = C_{1p} \alpha^{\frac{2(l-p)+1}{4(l+1)}} + O(\alpha^{\frac{l-p}{2(l+1)}})$, $\|R_{\alpha p}\|_{L_2 \rightarrow C} = \alpha^{-\frac{1}{2}} \alpha^{\frac{2(l-p)+1}{4(l+1)}} + O(\alpha^{\frac{l-p}{2(l+1)}})$, где C_{1p} , C_{2p} приведены в (16).

Далее составляем выражения $\Phi_p(\delta, \alpha)$, выбираем согласования $\tilde{\alpha} = \tilde{\alpha}_p(\delta)$ из условий $\Phi_p(\delta, \alpha) \rightarrow \inf_\alpha$ и получаем

$$\tilde{\alpha}_p(\delta) = C_{0p} \delta^2, \quad (18)$$

где C_{0p} приведены в (15).

Подставляя (18) в выражения для функций $\varphi_p(\delta, R_\alpha, M)$, получаем оценку сверху в (13).

Для получения оценки снизу найдем константы K_p . Проведем рассуждения по схеме из ([2], с. 118). Обозначим $u_\delta = R_{\tilde{\alpha}(\delta)} f_\delta$. Из вида функционала Тихонова (17) имеем

$$\|u_\delta\|_{W_2^{l+1}} \leq \sqrt{\frac{1}{C_{0p}} + 1}.$$

Отсюда, т. к. точное решение \bar{u} уравнения (1) берется из класса M , u_δ вместе с \bar{u} принадлежат классу M_R , отличающемуся от (11) тем, что $\|v\|_{L_2} \leq R$, $R = \sqrt{\frac{1}{C_{0p}} + 1}$.

Далее, $\|Au_\delta - Au\|_{L_2} \leq \delta(\sqrt{C_{0p} + 1} + 1) \equiv \tau$. Отсюда имеем $\|u_\delta^{(p)} - \bar{u}^{(p)}\|_{C[a,b]} \leq \sup\{\|u_1^{(p)} - u_2^{(p)}\|_{C[a,b]} : u_1 = Bv_1, u_2 = Bv_2, \|v_1 - v_2\| \leq R, \|Au_1 - Au_2\|_{L_2} \leq \tau\} \equiv \omega_{1p}(\tau, R) = \omega_p(\tau, 2R)$. Тогда $\omega_p(\tau, 2R) \leq K_p \omega_p(\delta, 1)$, где K_p имеют вид (14). \square

Приведем частные случаи оценок (13) [11]

при $l = 0$

$$2^{-2}\delta^{\frac{1}{2}} + O(\delta) \leq \omega_0(\delta, 1) \leq 2^{\frac{1}{2}}\delta^{\frac{1}{2}} + O(\delta);$$

при $l = 1$

$$2^{-\frac{3}{4}}3^{-\frac{3}{8}}\delta^{\frac{3}{4}} + O(\delta) \leq \omega_0(\delta, 1) \leq 2^{\frac{1}{4}}3^{-\frac{3}{8}}\delta^{\frac{3}{4}} + O(\delta);$$

$$C_2\delta^{\frac{1}{4}} + O(\delta) \leq \omega_1(\delta, 1) \leq C_1\delta^{\frac{1}{4}} + O(\delta^{\frac{1}{2}}),$$

$$C_1 = 2^{\frac{17}{8}}3^{-\frac{3}{4}}5^{\frac{3}{8}}, \quad C_2 = 2^{-\frac{9}{8}}3^{-\frac{3}{4}}5^{-\frac{1}{8}}(1 + 9 \cdot 2^{\frac{1}{2}} + 5)^{\frac{1}{2}}.$$

Рассмотрим теперь дифференциальный оператор L , порожденный дифференциальным выражением

$$ly = y^{(m)} + p_2(x)y^{(m-2)} + \dots + p_m(x)y, \quad p_i(x) \in C^{m-i}[a, b], \quad i = 2, \dots, m,$$

и краевыми условиями $U_i(y) = 0$, $i = 1, \dots, m$, где $U_i(y)$ — линейно независимые линейные формы относительно значений функции $y(x)$ и ее производных до $(n-1)$ -го порядка включительно на концах отрезка.

Обобщением теоремы 2 на случай дифференциального оператора L является

Теорема 3. *Для модулей непрерывности*

$$\omega_p(\delta, 1) = \sup\{\|(Ly)^{(p)}\|_{C_\varepsilon} : \|Ly\|_{W_2^{l+1}[a, b]} \leq 1, \|y\|_{L_2[a, b]} \leq 1\}, \quad (19)$$

где $C_\varepsilon = C[a + \varepsilon, b - \varepsilon]$, $\varepsilon > 0$ — произвольное малое число, справедливы двусторонние оценки (13) с заменой l на $m+l$, $\sum_{i \in I} \lambda_i^{2p+1}$ на $\sum_{i \in I} \lambda_i^{2(m+p)+1}$, $\sum_{i, j \in I} \frac{\lambda_i^{p+1} \lambda_j^{p+1}}{\lambda_i + \lambda_j}$ на $\sum_{i, j \in I} \frac{\lambda_i^{p+1} \lambda_j^{m+p+1}}{\lambda_i + \lambda_j}$, а функций $\psi_{ip}(\alpha)$ и $\tilde{\psi}_{ip}(\alpha)$, $i = 1, 2$, — на $\psi_{1p}(\alpha, \varepsilon)$, $\tilde{\psi}_{1p}(\alpha, \varepsilon)$ соответственно.

Доказательство. Рассмотрим интегральное уравнение (1) с ядром Грина дифференциального оператора L . Тогда на (19) можно смотреть как на модуль непрерывности вида $\omega_p(\delta, 1) = \sup\{\|u^{(p)}\|_{C_\varepsilon} : \|u\|_{W_2^{l+1}[a, b]} \leq 1, \|Au\|_{L_2[a, b]} \leq \delta\}$. В [12] для метода регуляризации $(l+1)$ -го порядка гладкости получены представления вида (7) для $\Delta_{1\varepsilon}^{(p)}(R_\alpha A, M)$ и $\|R_{\alpha p}\|_{L_2[a, b] \rightarrow C_\varepsilon}$, где $\Delta_{1\varepsilon}^{(p)}(R_\alpha A, M)$ имеет вид (10) с заменой $C[a, b]$ на C_ε .

Заметим, что доказательство указанных представлений не является аналогом соответствующего доказательства в теореме 2, поскольку в данном случае оператору $R_\alpha A$ соответствует резольвента оператора $\tilde{L} = LL^*\hat{L}$ (а не \hat{L}), кроме того, в дифференциальном выражении этого оператора присутствуют наряду со старшей производной производные меньших порядков, что приводит к необходимости использовать метод возмущений из теории дифференциальных операторов. В результате вместо пространства $C[a, b]$ приходится рассматривать пространство C_ε .

Дальнейшие рассуждения аналогичны соответствующим рассуждениям теоремы 2.

2. Пусть теперь о семействе операторов R_α неизвестна информация об оптимальности по порядку соответствующего метода регуляризации, т. е. о наличии оценки (6). Тогда, очевидно, вместо двусторонней оценки (9) в теореме 1 будет иметь место лишь оценка сверху. Покажем, что тем не менее, и в этом случае возможно получение точных по порядку оценок модулей непрерывности.

В качестве примера рассмотрим

$$\omega(\delta, 1) = \sup\{\|u'\|_{C[0, 1]} : \|u''\|_{L_2[0, 1]} \leq 1, \|u\|_{L_2[0, 1]} \leq \delta, u(0) = u'(1) = 0\}. \quad (20)$$

С точки зрения уравнений первого рода к (20) придем, если рассмотрим уравнение с $Au \equiv \int_0^x u(t)dt$ на классе M вида (4) с $Bv \equiv \int_x^1 v(t)dt$, $B \in (L_2[0, 1] \rightarrow C[0, 1])$. В качестве R_α возьмем семейство

$$R_\alpha = (\alpha E + A^*A)^{-1}A^*, \quad (21)$$

соответствующее регуляризации Тихонова нулевого порядка [6]. В случае $u(x) \in R(A^*)$, как показано в [13], с помощью семейства (21) можно получать равномерные приближения к решению уравнения (1).

Лемма 4. Если K_α — интегральные операторы с ядрами $K_\alpha(x, \xi)$ такие, что $\|K_\alpha u - u\|_{C[a,b]} \rightarrow 0$ при $\alpha \rightarrow 0$ равномерно по $u(x) \in M = \left\{ u(x) \in C[a,b] : u(x) = \int_a^b B(x,t)v(t)dt, \|v\|_{L_2[a,b]} \leq 1 \right\}$, то справедливо представление

$$\Delta_1(K_\alpha, M) = \sup_{a \leq x \leq b} \left(\int_a^b \left(\int_a^b K_\alpha(x, \xi)B(\xi, t)d\xi - B(x, t) \right)^2 dt \right)^{\frac{1}{2}}.$$

Доказательство следует из определения $\Delta_1(K_\alpha, M)$.

Лемма 5 ([14]). Справедливо представление

$$\|R_\alpha\|_{L_2 \rightarrow C} = \alpha^{-\frac{1}{2}} \sup_{a \leq x \leq b} \left(K_\alpha(x, x) - \frac{1}{\alpha} \int_a^b K_\alpha^2(x, \xi)d\xi \right)^{\frac{1}{2}},$$

где $K_\alpha(x, \xi)$ — ядро оператора $R_\alpha A$.

Теорема 4. Для модуля непрерывности (20) справедлива двусторонняя оценка, асимптотическая по δ при $\delta \rightarrow 0$:

$$\frac{1}{4}\delta^{\frac{1}{4}} + \psi_2(\delta) \leq \omega(\delta, 1) \leq C_1\delta^{\frac{1}{4}} + \psi_1(\delta), \quad (22)$$

где $C_1 = 2 \cdot 3^{-\frac{3}{4}}(2e^{-1} + 1)^{\frac{3}{8}}(2e^{-1} + 3)^{\frac{1}{8}}$, $\psi_1(\delta)$, $\psi_2(\delta)$ суть $O(e^{-\delta^{-\frac{1}{2}}})$.

Доказательство. Сначала получим оценки для $\Delta_1(R_\alpha A, M)$, $\|R_\alpha\|_{L_2 \rightarrow C}$ вида (8). Поскольку $R_\alpha A = \frac{1}{\alpha}((A^*A)^{-1} + \frac{1}{\alpha}E)^{-1}$, а $(A^*A)^{-1}$ есть дифференциальный оператор, порожденный дифференциальным выражением $ly = -y''$ и краевыми условиями $y(0) = y'(1) = 0$, то

$$K_\alpha(x, t) \equiv \frac{1}{\alpha}G \left(x, t, -\frac{1}{\alpha} \right) = \begin{cases} \alpha_1 \operatorname{ch}^{-1} \alpha_1 [\operatorname{sh} \alpha_1 (1-x) \operatorname{ch} \alpha_1 t], & t \leq x; \\ \alpha_1 \operatorname{ch}^{-1} \alpha_1 [\operatorname{ch} \alpha_1 x \operatorname{sh} \alpha_1 (1-t)], & t \geq x, \end{cases}$$

где $\alpha_1 = \alpha^{-\frac{1}{2}}$.

Из лемм 4 и 5 имеем

$$\int_0^1 \left(\int_0^1 K_\alpha(x, t)B(t, \xi)dt - B(x, \xi) \right)^2 d\xi = \frac{1}{2}(xe^{-2\alpha_1 x} + (1-x)e^{-2\alpha_1(1-x)}) + (4\alpha_1 \operatorname{ch}^2 \alpha_1)^{-1}(\operatorname{sh}^2 \alpha_1(1-x) \operatorname{sh} 2\alpha_1 x + \operatorname{ch}^2 \alpha_1 x \operatorname{sh}^2 2\alpha_1(1-x)) + O(e^{-2\alpha_1}).$$

Отсюда получаем двустороннюю оценку

$$\frac{1}{4}\alpha^{\frac{1}{4}}\sqrt{e^{-1} + 1} + O(e^{-2\alpha^{-\frac{1}{2}}}) \leq \Delta_1(R_\alpha A, M) \leq \frac{\alpha^{\frac{1}{4}}}{2}\sqrt{2e^{-1} + 1} + O(e^{-2\alpha^{-\frac{1}{2}}}).$$

Далее, имеем

$$\begin{aligned} K_\alpha(x, x) &= \frac{\alpha_1}{2}(1 - e^{-2\alpha_1(1-x)} + e^{-2\alpha_1 x}) + O(\alpha_1 e^{-2\alpha_1}), \\ \int_0^1 K_\alpha^2(x, \xi)d\xi &= \frac{\alpha_1^2}{2}[-(1-x)e^{-2\alpha_1(1-x)} + xe^{-2\alpha_1 x} + O(e^{-2\alpha_1})] + \frac{\alpha_1}{8}[1 + e^{-2\alpha_1 x} - e^{-2\alpha_1(1-x)}] + O(\alpha_1 e^{-2\alpha_1}). \end{aligned}$$

Отсюда получаем

$$\frac{1}{2} \sqrt{\frac{3 - e^{-1}}{2}} \alpha^{-\frac{3}{4}} + O(e^{-\alpha^{-\frac{1}{2}}}) \leq \|R_\alpha\|_{L_2 \rightarrow C} \leq \frac{1}{2} \sqrt{2e^{-1} + 3} \alpha^{-\frac{3}{4}} + O(e^{-2\alpha^{-\frac{1}{2}}}).$$

Далее, выбирая $\alpha = \alpha(\delta)$ из условия $\alpha^{\frac{1}{4}} \sqrt{2e^{-1} + 1} + \alpha^{-\frac{3}{4}} \delta \sqrt{2e^{-1} + 3} \rightarrow \inf_\alpha$, получаем $\alpha(\delta) = C\delta$, $C = 3\sqrt{\frac{2e^{-1} + 3}{2e^{-1} + 1}}$, а отсюда — оценку сверху в (22).

Для оценки снизу построим функцию $u_0(x) = \frac{\delta}{2} \delta^{\frac{1}{4}} (e^{-\delta^{-\frac{1}{2}}x} - e^{-\delta^{-\frac{1}{2}}(1 - \delta^{-\frac{1}{2}})})$. Можно убедиться в том, что $u_0(0) = 0$, $u_0'(1) = 0$, $\|u_0''\|_{L_2} \leq 1$, $\|u_0\|_{L_2} \leq \delta$, а $\|u_0'\|_C > \frac{1}{4}\delta^{\frac{1}{4}}$ при достаточно малых δ . Отсюда получаем оценку снизу. \square

Литература

1. Арестов В.В. *О равномерной регуляризации задачи вычисления значений оператора* // Матем. заметки. — 1977. — Т. 22. — № 2. — С. 231–243.
2. Иванов В.К., Васин В.В., Танана В.П. *Теория линейных некорректных задач и ее приложения*. — М.: Наука, 1978. — 206 с.
3. Бакушинский А.Б., Гончарский А.В. *Некорректные задачи. Численные методы и приложения*. — М.: МГУ, 1989. — 200 с.
4. Страхов В.Н. *О построении оптимальных по порядку приближенных решений линейных условно-корректных задач* // Дифференц. уравнения. — 1973. — Т. IX. — № 10. — С. 1862–1874.
5. Хромова Г.В. *Задача восстановления и уравнения 1 рода* // Дифференц. уравнения и вычислит. матем. — Саратов, 1976. — Вып. 6. — Ч. 1. — С. 83–87.
6. Тихонов А.Н. *О регуляризации некорректно поставленных задач* // ДАН СССР. — 1963. — Т. 153. — № 1. — С. 49–52.
7. Хромова Г.В. *О задаче восстановления функций, заданных с погрешностью* // Журн. вычисл. матем. и матем. физ. — 1977. — Т. 17. — № 5. — С. 1161–1171.
8. Хромова Г.В. *Об оценке погрешности метода регуляризации Тихонова для интегральных уравнений с ядром Грина* // Вестн. Моск. ун-та. — Сер. 15. — 1992. — № 4. — С. 22–28.
9. Хромова Г.В. *О неулучшаемых оценках погрешностей приближений к решениям и производным от решений интегральных уравнений I рода* // Вестн. Моск. ун-та. — Сер. 15. — 1994. — № 4. — С. 3–10.
10. Хромова Г.В. *О приближениях к непрерывным функциям и методах регуляризации* // Обратные и некорректно поставленные задачи. Тезисы докл. конференции. — Москва: МГУ, 1995. — С. 54.
11. Хромова Г.В. *Метод А.Н. Тихонова и оценки модулей непрерывности неограниченных операторов* // Алгоритмический анализ неустойчивых задач. Тезисы докл. Всероссийской науч. конференции. Екатеринбург. — 2004. — С. 85–86.
12. Хромова Г.В. *Об оценках погрешностей приближенных решений уравнений первого рода* // Докл. РАН. — 2001. — Т. 378. — № 5. — С. 605–609.
13. Хромова Г.В. *О регуляризации интегральных уравнений с ядром Грина* // Изв. вузов. Математика. — 1972. — № 8. — С. 94–104.
14. Хромова Г.В. *О нахождении равномерных приближений к решению интегральных уравнений первого рода* // Дифференц. уравнения и вычисл. матем. — Саратов, 1974. — Вып. 4. — С. 3–10.