

КРАТКИЕ СООБЩЕНИЯ

УДК 517.96:519.6

А. Ф. ГАЛИМЯНОВ

**К ПРЯМЫМ МЕТОДАМ РЕШЕНИЯ ИНТЕГРАЛЬНЫХ УРАВНЕНИЙ
С ЛОГАРИФМИЧЕСКИ ОСЛАБЛЕННЫМИ ЯДРАМИ КОШИ
НА РАЗОМКНУТЫХ КОНТУРАХ**

Рассматривается уравнение

$$x(t) + \int_{-1}^1 \frac{g(t, \tau)x(\tau)}{\tau - t} \ln^{-m} \frac{c}{|\tau - t|} d\tau = y(t), \quad t \in [-1, 1], \quad (1)$$

где $g(t, \tau)$, $y(t)$ — известные функции, $x(t)$ — искомая функция, $0 < m < 1$, c — определяемая ниже постоянная.

Приближенному решению сингулярных и слабо сингулярных интегральных уравнений посвящено большое количество работ (см., напр, обзоры в [1]–[4]). Уравнение (1) является в некотором смысле промежуточным между сингулярными и слабо сингулярными интегральными уравнениями. В данной работе рассматриваются коллокационные методы решения уравнения (1). Вначале, следуя [5], исследуем свойства соответствующего сингулярного интеграла. Затем, опираясь на известные результаты из конструктивной теории функций и общей теории приближенных методов ([6], с. 19), проводим обоснование методов типа коллокаций на основе полиномов и сплайнов первого порядка. Обоснование этих методов проведено в обобщенных пространствах Гельдера [5].

1. О свойствах сингулярного интеграла на разомкнутом контуре. Введем множество $\Phi = \{\varphi\}$ положительных функций φ , удовлетворяющих условиям

а) $\lim_{\delta \rightarrow 0+} \varphi(\delta) = 0$;

б) $\varphi(\delta)$ почти возрастает;

в) $\sup_{\sigma > 0} \frac{1}{\varphi(\sigma)} \int_0^{\sigma} \frac{\varphi(t)}{t} dt < \infty$;

г) $\sup_{\sigma > 0} \frac{\sigma}{\varphi(\sigma)} \int_0^l \frac{\varphi(t)}{t^2} dt < \infty$, $l = \text{const} > 0$.

Функция $x(t)$ принадлежит множеству H_{φ} , $\varphi \in \Phi$, если

$$\omega(x, \delta) \leq d_x \varphi(\delta), \quad 0 < \delta < b - a,$$

где через $\omega(x, \delta)$ обозначен модуль непрерывности функции $x(t)$, $t \in [a, b]$, определенный по формуле

$$\omega(x, \delta) = \sup_{|t - \tau| \leq \delta} |x(t) - x(\tau)|, \quad 0 < \delta < b - a.$$

В H_{φ} введем норму

$$\|x\|_{H_{\varphi}} = \|x\|_c + H(x, \varphi), \quad H(x, \varphi) = \sup_{\delta} \frac{\omega(x, \delta)}{\varphi(\delta)},$$

с которой H_{φ} становится пространством Банаха.

Пусть функция $x(t)$ непрерывна на $[a, b]$. Введем для нее модуль непрерывности на любом отрезке $[c, d]$, содержащемся в (a, b) ,

$$\omega(x, \delta, [c, d]) = \sup_{c \leq t_1, t_2 \leq d, |t_1 - t_2| \leq \delta} |x(t_1) - x(t_2)|.$$

Для непрерывной в $[a, b] \times [a, b]$ функции $f(u, t)$ аналогично [3] введем частные модули непрерывности

$$\omega(f, \delta_1, 0, [c_1, d_1], [c_2, d_2]) = \sup |f(u_1, t) - f(u_2, t)|,$$

где \sup берется по $u_1, u_2 \in [c_1, d_1]$, $t \in [c_2, d_2]$ при $|u_1 - u_2| \leq \delta_1$;

$$\omega(f, 0, \delta_2, [c_1, d_1], [c_2, d_2]) = \sup |f(u, t_1) - f(u, t_2)|,$$

где \sup берется по $u \in [c_1, d_1]$, $t_1, t_2 \in [c_2, d_2]$ при $|t_1 - t_2| \leq \delta_2$; здесь $a < c_1 < d_1 < b$, $a < c_2 < d_2 < b$.

Для сингулярного интеграла

$$S(u) = \int_a^b \frac{f(u, s)}{s - u} \ln^{-m} \left| \frac{c}{s - u} \right| ds, \quad 0 < m \leq 1, \quad u \in [a, b], \quad (2)$$

где для простоты выкладок без ограничения общности предполагается $c > e^m(b-a)$, справедлива

Теорема 1. Пусть $f(u, s)$ непрерывна на $[a, b] \times [a, b]$, $f(a, a) = f(b, b) = 0$ и выполнены условия

$$\int_a^b |f(u, t)| dt < \infty \quad \forall u \in (a, b);$$

$$\int_0^{(b-a)/2} \frac{\omega(f, 0, t, [(a+u_1)/2, (b+u_2)/2]; [(a+u_1)/2, (b+u_2)/2])}{t} dt < \infty$$

для любых $u_1, u_2 \in [a, b]$.

Тогда для интеграла (2) верны оценки

$$|S(u)| \leq 8 \int_0^{l/2} \frac{\omega(f, t, 0)}{t} \ln^{-m} \frac{c}{t} dt + 7 \int_0^{l/2} \frac{\omega(f, 0, t)}{t} \ln^{-m} \frac{c}{t} dt, \quad (3)$$

$$\omega(S(u), \delta) \leq \left(6 + 2^{m+2} \ln^{-m} \frac{c}{\delta} \right) \int_0^\delta \frac{\omega(f, t, 0)}{t} \ln^{-m} \frac{c}{t} dt +$$

$$+ \delta \left(86 + 30 \ln^{-m} \frac{c}{\delta} \right) \int_0^{l/2} \frac{\omega(f, 0, t)}{t(t+h)} \ln^{-m} \frac{c}{t} dt + 2\omega(f, \delta, 0)\eta(\delta),$$

где $l = b - a$, $\eta(\delta) = \ln \ln c/\delta$ при $m = 1$, $\eta(\delta) = \ln^{1-m} c/\delta$ при $0 < m < 1$, $0 < \delta < c$.

На $[0, 1]$ введем функцию

$$w(\varphi; \delta) = \int_0^\delta \frac{\varphi(\tau)}{\tau} \ln^{-m} \frac{c}{\tau} d\tau + \delta \int_\delta^2 \frac{\varphi(\tau)}{\tau^2} \ln^{-m} \frac{c}{\tau} d\tau + \delta \int_\delta^2 \frac{\varphi(\tau)}{\tau^2} \ln^{-m-1} \frac{c}{\tau} d\tau.$$

Лемма 1. Пусть функция $\varphi \in \Phi$ удовлетворяет условию

$$\int_0^2 \frac{\varphi(\tau)}{\tau} \ln^{-m} \frac{c}{\tau} d\tau < \infty.$$

Тогда справедливы утверждения

- 1) $w(\varphi; \delta)$ возрастает;
- 2) $\lim_{\delta \rightarrow 0} w(\varphi; \delta) = 0$;
- 3) $\frac{w(\varphi; \delta)}{\delta}$ убывает;
- 4) если $\varphi_1(\delta) = o(\varphi_2(\delta))$, то $w(\varphi_1; \delta) = o(w(\varphi_2; \delta))$, $\delta \rightarrow 0$;
- 5) если $\varphi_1 \sim \varphi_2$, то $w(\varphi_1; \delta) \sim w(\varphi_2; \delta)$;
- 6) если $\varphi_1 = O(\varphi_2)$, то $w(\varphi_1; \delta) = O(w(\varphi_2; \delta))$, $\delta \rightarrow 0$.

Обозначим через ΦH множество всех $\varphi(\delta) \in \Phi$, для которых выполнены условия

$$\int_0^1 \frac{\varphi(\tau)}{\tau} \ln^{-m} \frac{c}{\tau} d\tau < \infty, \quad w(\varphi, \delta) = O\left(\varphi(\delta) \ln^{-m} \frac{c}{\delta}\right), \quad \delta \in (0, 1).$$

Рассмотрим интегральный оператор с логарифмически ослабленной особенностью вида

$$Sgx = \int_{-1}^1 \frac{g(u, t)x(t)}{t-u} dt. \quad (4)$$

Пусть $\omega(t) \in \Phi H$, $g(u, t)$ определена в $[-1, 1] \times [1, 1]$ и удовлетворяет условиям

- а) $\int_0^\delta \frac{\omega(g, t, 0)}{t} \ln^{-m} \frac{c}{t} dt = O\left(\omega(\delta) \ln^{-m} \frac{c}{\delta}\right)$;
- б) $\int_0^\delta \frac{\omega(g, 0, t)}{t} \ln^{-m} \frac{c}{t} dt + \delta \int_\delta^{l/2} \frac{\omega(g, 0, t)}{t^2} \ln^{-m} \frac{c}{t} dt = O\left(\omega(\delta) \ln^{-m} \frac{c}{\delta}\right)$;
- в) $\omega(g, \delta, 0)\eta(\delta) = O\left(\omega(\delta) \ln^{-m} \frac{c}{\delta}\right)$;
- г) $g(-1, -1) = g(1, 1) = 0$.

Теорема 2. Если $g(u, t)$ удовлетворяет условиям а)–г), то оператор (4) действует из H_ω в H_ψ , где $\psi(t) = \omega(t) \ln^{-m} \frac{c}{t}$.

2. Коллокационные методы решения сингулярных интегральных уравнений.

1) Полиномиальный метод типа коллокаций. Приближенное решение уравнения (1) ищется в виде

$$x_n(t) = \sum_{k=0}^n \alpha_k T_k(t), \quad (5)$$

где $T_k(t)$ — полиномы Чебышева I-го рода. Неизвестные коэффициенты $\{\alpha_k\}_{k=0}^n$ будем искать из системы линейных алгебраических уравнений

$$\alpha_k + \frac{\lambda_k}{(n+1)^2} \sum_{j=0}^n \alpha_j \sum_{l=0}^n T_l(\tau_k) \int_{-1}^1 \frac{g(\tau_k, \tau)}{\tau - \tau_k} \ln^{-m} \frac{c}{|\tau - \tau_k|} d\tau = \frac{\lambda_k}{n+1} \sum_{l=0}^n y(\tau_l) T_l(\tau_k), \quad k = \overline{0, n}, \quad (6)$$

где τ_k — узлы Чебышева I-го рода

$$\tau_k = \cos \frac{2k+1}{2n+2} \pi, \quad k = \overline{0, n}, \quad (7)$$

а $\lambda_k = \lambda_k^{(n)}$, $k = \overline{1, n}$, определяются по любой из следующих формул:

$$\begin{aligned} \lambda_k^{(n)} &= \cos \frac{k\pi}{2n+1}, & k &= \overline{1, n}; \\ \lambda_k^{(n)} &= \frac{k\pi}{2n+2} \operatorname{ctg} \frac{k\pi}{2n+2}, & k &= \overline{1, n}; \\ \lambda_k^{(n)} &= \frac{n-k+1}{n+2} \cos \frac{k\pi}{n+2} + \frac{\sin[(k+1)\pi/(n+2)]}{(n+2) \sin[\pi/(n+2)]}, & k &= \overline{1, n}. \end{aligned}$$

Относительно метода (5)–(7) приближенного решения уравнения (1) справедлива

Теорема 3. Пусть $g(t, \tau) \in H_{\varphi, \varphi}$, $y(t) \in H_{\varphi}$, где $H_{\varphi} \subset H_{\omega^{(1)}}$, $\varphi, \omega^{(1)} \in \Phi H$, $g(t, \tau)$ удовлетворяет условиям а)–г) теоремы 2, и уравнение (1) однозначно разрешимо. Тогда система (6) разрешима для достаточно больших n и приближенные решения x_n , найденные указанным методом, сходятся к точному решению уравнения (1) со скоростью

$$\|x^* - x_n\|_{\omega^{(1)}} = O\left(\frac{1}{\ln^m n} + \frac{\varphi(1/n)}{\omega^{(1)}(1/n)}\right).$$

2) Полигональный метод решения. Пусть $\tilde{H}_{\omega^{(1)}}$ — множество полигонов $\tilde{x}(t)$, проходящих через точки $(t_0, x_0), \dots, (t_n, x_n)$, $x_k = x(t_k) = \tilde{x}(t_k)$, где

$$t_k = -1 + 2k/n, \quad k = \overline{0, n}. \quad (8)$$

Лемма 2. Если $x \in H_{\omega}$, $H_{\omega} \subset H_{\omega^{(1)}}$, то

$$\begin{aligned} \|x - \tilde{x}\|_{C[-1,1]} &= O(\omega(h)H(x, \omega)), \\ H(x - \tilde{x}, \omega^{(1)}) &= O\left(\frac{\omega(h)}{\omega^{(1)}(h)}H(x, \omega)\right), \end{aligned}$$

где $h = 2/n$.

Пусть теперь S_n^1 — оператор, ставящий в соответствие каждому элементу $x \in H_{\omega^{(1)}}$ его полигон \tilde{x} по указанному выше способу.

Лемма 3. Для любого $\omega^{(1)}$ равномерно относительно $n \in N$ справедливо соотношение

$$\|S_n^1\|_{\omega^{(1)}} = O(1), \quad n \rightarrow \infty.$$

Эти леммы используются для обоснования полигонального метода решения уравнения (1). Приближенное решение уравнения (1) будем искать в виде

$$x_n(t) = \sum_{k=0}^n c_k q_k(t), \quad (9)$$

где $q_k(t)$ — фундаментальные сплайны первого порядка по узлам (8). Неизвестные коэффициенты c_0, \dots, c_n определяются из условий

$$Kx_n(t_i) = y(t_i), \quad i = \overline{0, n}. \quad (10)$$

Для метода (8)–(10) верна

Теорема 4. Пусть $g(t, \tau) \in H_{\varphi, \varphi}$, $y(t) \in H_{\varphi}$, где $H_{\varphi} \subset H_{\omega^{(1)}}$, $\varphi, \omega^{(1)} \in \Phi H$, $g(t, \tau)$ удовлетворяет условиям а)–г) теоремы 1 и уравнение (1) однозначно разрешимо. Тогда система (10) разрешима для достаточно больших n и приближенные решения x_n , найденные указанным методом, сходятся к точному решению уравнения (1) со скоростью

$$\|x^* - x_n\|_{\omega^{(1)}} = O\left(\frac{1}{\ln^m n} + \frac{\varphi(1/n)}{\omega^{(1)}(1/n)}\right).$$

Литература

1. Габдулхаев Б.Г. *Конечномерные аппроксимации сингулярных интегралов и прямые методы решения особых интегральных и интегродифференциальных уравнений* // Итоги науки и техн. Матем. анализ. – М.: Изд-во ВИНТИ АН СССР, 1980. – Вып. 18. – С. 251–307.
2. Габдулхаев Б.Г. *Численный анализ сингулярных интегральных уравнений. Избранные главы.* – Казань: Изд-во Казанск. ун-та, 1995. – 232 с.
3. Иванов В.В. *Методы приближенного решения сингулярных интегральных уравнений* // Итоги науки и техн. Матем. анализ. – М.: Изд-во ВИНТИ АН СССР, 1965. – С. 125–177.
4. Агачев Ю.Р. *Сплайновые приближения решений интегральных и дифференциальных уравнений*: Дис. ... канд. физ.-матем. наук. – Казань, 1987. – 144 с.
5. Гусейнов А.И., Мухтаров Х.Ш. *Введение в теорию нелинейных сингулярных интегральных уравнений.* – М.: Наука, 1980. – 414 с.
6. Габдулхаев Б.Г. *Оптимальные аппроксимации решений линейных задач.* – Казань: Изд-во Казанск. ун-та, 1980. – 232 с.

Казанский государственный университет

Поступила
02.07.2001