## 3 Теоремы о свойствах решений.

## 3.1 Непрерывная зависимость решений от входных данных. Редукция задач.

Рассмотрим задачу Коши:

$$\dot{x} = f(t, x)$$

$$x(t_0) = u.$$
(1)

**Определение 23.** Решение задачи (1) непрерывно зависит от начальных данных на отрезке  $[t_0, T]$ , если

$$\forall \varepsilon > 0 \exists \delta : |u_1 - u_2| < \delta \quad |x_1(t) - x_2(t)| < \varepsilon \quad \forall t \in [t_0, T],$$

где 
$$x_1(t_0) = u_1, \ x_2(t_0) = u_2.$$

Кроме зависимости от начальных данных, важную роль еще играет зависимость от параметров в задаче

$$\dot{y} = f(t, y, v), 
y(t_0) = y_0,$$
(2)

где  $v \in \mathbb{R}^k$  – вектор параметров, а также зависимость от начального момента s

$$\dot{z} = f(t, z), 
z(s) = z_0.$$
(3)

Определения непрерывной зависимости от параметров и начального момента формулируются аналогично определению непрерывной зависимости от начальных данных (упражнение 1).

Покажем, что исследование зависимости решений от параметров и начального момента (задачи (2) и (3)) может быть сведено к исследованию зависимости решений от начальных данных, т. е. задачи (1). Сведение задачи (2) к задаче (1). Рассмотрим задачу

$$\dot{y} = f(t, y, w) 
\dot{w} = 0 
y(t_0) = y_0 
w(t_0) = v.$$
(4)

Она, очевидно, эквивалентна исходной задаче (2), так как уравнения на w – фактически фиктивные и благодаря начальным данным имеют решение  $w\equiv v$ . С другой стороны, формально система (4) является задачей (1), поскольку изменение параметра v является для нее изменением начального значения для вектора неизвестных  $x=\begin{pmatrix} y\\w \end{pmatrix}$ .

Сведение задачи (3) к задаче (2). Введем новую независимую переменную  $\tau = t - s$  и новую неизвестную функцию  $y(\tau) = z(t)$ .

Тогда

$$\frac{dy}{d\tau}(\tau) = \dot{z}(\tau + s) = f(\tau + s, z(\tau + s)) = f(\tau + s, y(\tau)) = f(\tau, s, y(\tau)).$$

$$y(0) = z(s) = z_0.$$

Таким образом, задача (3) эквивалентна задаче Коши

$$\frac{dy}{d\tau} = \tilde{f}(\tau, s, y)$$
$$y(0) = z_0,$$

являющейся задачей типа (2), поскольку s теперь выступает в роли параметра в правой части. Способом, описанным выше, ее можно свести к задаче (1).

Изложенные выше рассуждения позволяют ограничиться исследованием условий, при которых решение задачи (1) непрерывно зависит от u. Достаточные условия непрерывной зависимости решений от параметров и начального момента можно получить отсюда как следствие.

## 3.2 Лемма Гронуолла-Беллмана.

ЛЕММА ( $\Gamma$ ронуолла-Bеллмана).

 $\Pi y cm v(t)$  – непрерывная, неотрицательная функция на области своего определения удовлетворяет неравенству

$$y(t) \le y_0 + \left| \int_{t_0}^t L(s)y(s)ds \right|,$$

 $r\partial e\ L(s)$  тоже непрерывна и неотрицательна. Тог $\partial a$ 

$$y(t) \le y_0 \exp\left\{\left|\int_{t_0}^t L(s)ds\right|\right\}.$$

Пусть  $t > t_0$ , тогда

$$y(t) \le y_0 + \int_{t_0}^t L(s)y(s)ds. \tag{1}$$

Обозначим правую часть (1) через z(t), тогда

$$z(t) - y(t) = \varphi(t) \ge 0. \tag{2}$$

Далее

$$\dot{z}(t) = L(t)y(t) = L(t)z(t) - L(t)\varphi(t),$$

откуда

$$z(t) = \exp\left(\int_{t_0}^t L(s)ds\right) \left(y_0 - \int_{t_0}^t L(s)\varphi(s) \exp\left(-\int_{t_0}^s L(\tau)d\tau\right)ds\right) \le$$
  $\le y_0 \exp\left(\int_{t_0}^t L(s)ds\right), \text{ так как второе слагаемое } \le 0.$ 

Пусть  $t < t_0$ , тогда

$$y(t) \le y_0 - \int_{t_0}^t L(s)y(s)ds. \tag{3}$$

Обозначим, по-прежнему, правую часть (3) через z(t), тогда (2) остается в силе, а также

$$\dot{z}(t) = -L(t)y(t) = -L(t)z(t) + L(t)\varphi(t),$$

откуда

$$z(t) = \exp\left(-\int_{t_0}^t L(s)ds\right) \left(y_0 + \int_{t_0}^t L(s)\varphi(s) \exp\left(\int_{t_0}^s L(\tau)d\tau\right)ds\right) \le$$
  
 
$$\le y_0 \exp\left(-\int_{t_0}^t L(s)ds\right),$$

так как подинтегральное выражение во втором слагаемом положительно, а  $t < t_0$ .

## 3.3 Теорема о непрерывной зависимости решений от начальных данных.

Теорема 7. (о непрерывной зависимости от начальных данных).

Пусть правая часть в задаче Коши

$$\dot{x} = f(t, x)$$
$$x(t_0) = u$$

удовлетворяет условиям теоремы 1, тогда ее решение непрерывно зависит от и на любом отрезке  $[t_0, T]$ .

Рассмотрим два решения  $x_1(t)$  и  $x_2(t): x_1(t_0) = u_1, x_2(t_0) = u_2$ . Тогда

$$\varphi(t) = |x_1(t) - x_2(t)| = 
= \left| u_1 + \int_{t_0}^t f(\tau, x_1(\tau)) d\tau - u_2 - \int_{t_0}^t f(\tau, x_2(\tau)) d\tau \right| \le 
\le |u_1 - u_2| + \left| \int_{t_0}^t |f(\tau, x_1(\tau)) - f(\tau, x_2(\tau))| d\tau \right| \le 
\le |u_1 - u_2| + \left| \int_{t_0}^t L(\tau) \varphi(\tau) d\tau \right|.$$

Из леммы Гронуолла – Беллмана следует  $\forall t \in [t_0, T]$ 

$$\varphi(t) = |x_1(t) - x_2(t)| \le |u_1 - u_2| \exp\left\{ \left| \int_{t_0}^t L(\tau) d\tau \right| \right\} \le$$

$$\le |u_1 - u_2| \exp\left\{ \left| \int_{t_0}^T L(\tau) d\tau \right| \right\} = M(T)|u_1 - u_2|.$$

Из последнего неравенства следует непрерывная зависимость (обратите внимание на отсутствие равномерности по T).