

УДК 517.977

РЕЛАКСАЦИЯ В ЗАДАЧЕ ОПТИМАЛЬНОГО УПРАВЛЕНИЯ СИСТЕМОЙ ГУРСА — ДАРБУ

Н. И. Погодаев

Аннотация. Рассматривается задача оптимального управления для системы, описываемой уравнением Гурса — Дарбу. Система управляется с помощью распределенного и граничных управлений, подчиненных невыпуклым смешанным ограничениям. Для данной задачи доказан аналог классической теоремы Н. Н. Боголюбова о релаксации.

Ключевые слова: непрерывный селектор, граничные и распределенные управления, релаксация, расширение.

1. Постановка задачи

В своей работе 1930 г. [1] Н. Н. Боголюбов доказал теорему о релаксации для простейшей задачи классического вариационного исчисления. В дальнейшем эту теорему обобщали в различных направлениях многие авторы, среди которых можно отметить А. Д. Иоффе и В. М. Тихомирова [2], И. Экланда и Р. Темама [3], А. А. Толстоногова [4] и др. В данной статье мы доказываем аналог теоремы Боголюбова для следующей задачи.

Пусть $a, b > 0$, $x \in I_1 = [0, a]$, $y \in I_2 = [0, b]$, $\Omega = I_1 \times I_2$, $z, u^1, u^2 \in X = \mathbb{R}^N$, $u \in Y = \mathbb{R}^M$. Рассмотрим задачу минимизации функционала

$$J(z, u, u^1, u^2) = \int_{\Omega} g(x, y, z(x, y), u(x, y)) dx dy + \int_{I_1} g_1(x, \mathcal{V}_1(z)(x), u^1(x)) dx + \int_{I_2} g_2(y, \mathcal{V}_2(z)(y), u^2(y)) dy \quad (1)$$

на множестве решений управляемой системы Гурса — Дарбу

$$z_{xy} = c_1(x, y, z)z_x + c_2(x, y, z)z_y + c_3(x, y, z)u + c_4(x, y, z), \quad (2)$$

$$z(x, 0) = \varphi_1(x) + \int_0^x u^1(s) ds, \quad z(0, y) = \varphi_2(y) + \int_0^y u^2(t) dt, \quad (3)$$

$$u(x, y) \in U(x, y, z(x, y)), \quad u^1(x) \in U_1(x, \mathcal{V}_1(z)(x)), \quad u^2(y) \in U_2(y, \mathcal{V}_2(z)(y)), \quad (4)$$

где $c_1, c_2 : \Omega \times X \rightarrow \mathcal{L}(X; X)$, $c_3 : \Omega \times X \rightarrow \mathcal{L}(Y; X)$, $c_4 : \Omega \times X \rightarrow X$, $g : \Omega \times X \times Y \rightarrow \mathbb{R}$, $g_i : I_i \times X \times X \rightarrow \mathbb{R}$, $i = 1, 2$, — заданные функции, $U : \Omega \times X \rightarrow Y$, $U_i : I_i \times X \rightarrow X$, $i = 1, 2$, — многозначные отображения с замкнутыми

Работа выполнена при поддержке СО РАН (интеграционный проект СО РАН — УРО РАН № 85).

ограниченными значениями, $\mathcal{V}_i : C(\Omega; X) \rightarrow C(I_i; X)$, $i = 1, 2$, — непрерывные операторы, $\varphi_i : I_i \rightarrow X$, $i = 1, 2$, — абсолютно непрерывные функции и $\varphi_1(0) = \varphi_2(0)$. Здесь $\mathcal{L}(X; Y)$ — пространство линейных операторов (матриц) из Y в X , $C(\Omega; X)$ — пространство непрерывных функций из Ω в X .

Обобщенное решение уравнения Гурса — Дарбу, как правило, ищут в пространстве абсолютно непрерывных функций двух переменных $AC^p(\Omega; X)$ ($1 < p < \infty$). Это пространство состоит из непрерывных функций $z : \Omega \rightarrow X$, для которых имеет место представление

$$z(x, y) = z(0, 0) + \int_0^x v^1(s) ds + \int_0^y v^2(t) dt + \int_0^x \int_0^y v(s, t) dt ds,$$

$$v \in L^p(\Omega; X), \quad v^1 \in L^p(I_1; X), \quad v^2 \in L^p(I_2; X).$$

Известно, что если $z \in AC^p(\Omega; X)$, то существуют производные z_x, z_y, z_{xy} и п. в. на Ω

$$z_x(x, y) = v^1(x) + \int_0^y v(x, t) dt, \quad z_y(x, y) = v^2(y) + \int_0^x v(s, y) ds, \quad z_{xy}(x, y) = v(x, y).$$

Поэтому естественным будет следующее

ОПРЕДЕЛЕНИЕ 1.1. Под *решением* системы (2)–(4) будем понимать четверку (z, u, u^1, u^2) , $z \in AC^p(\Omega; X)$, $u \in L^p(\Omega; Y)$, $u^1 \in L^p(I_1; X)$, $u^2 \in L^p(I_2; X)$ такую, что для всех $(x, y) \in \Omega$

$$z(x, y) = \varphi(x) + \psi(y) - \varphi(0) + \int_0^x u^1(s) ds + \int_0^y u^2(t) dt + \int_0^x \int_0^y v(s, t) ds dt,$$

где

$$v(x, y) = c_1(x, y, z(x, y))z_x(x, y) + c_2(x, y, z(x, y))z_y(x, y) + c_3(x, y, z(x, y))u(x, y) + c_4(x, y, z(x, y))$$

и почти всюду имеют место включения (4).

Обозначим через \mathcal{R} множество решений системы (2)–(4) и запишем задачу (1)–(4) в виде

$$\inf_{r \in \mathcal{R}} J(r). \quad (\text{P})$$

Рассмотрим так называемую релаксированную задачу: минимизировать интегральный функционал

$$J^{**}(z, u, u^1, u^2) = \int_{\Omega} g^{**}(x, y, z(x, y), u(x, y)) dx dy + \int_{I_1} g_1^{**}(x, \mathcal{V}_1(z)(x), u^1(x)) dx + \int_{I_2} g_2^{**}(y, \mathcal{V}_2(z)(y), u^2(y)) dy$$

на множестве решений управляемой системы (2), (3) с ограничениями на управления

$$u(x, y) \in \text{co } U(x, y, z(x, y)), \quad u^1(x) \in \text{co } U_1(x, \mathcal{V}_1(z)(x)), \quad u^2(y) \in \text{co } U_2(y, \mathcal{V}_2(z)(y)). \quad (5)$$

Здесь через $co E$ обозначена выпуклая оболочка множества E , а через g^{**} — биполяра [3] функции $u \mapsto g_U(x, y, z, u)$, определенной равенством

$$g_U(x, y, z, u) = \begin{cases} g(x, y, z, u), & \text{если } u \in U(x, y, z), \\ +\infty & \text{в противном случае.} \end{cases}$$

Аналогично g_1^{**} и g_2^{**} — биполяры функций $v \mapsto g_{U_1}(x, z, v)$ и $v \mapsto g_{U_2}(y, z, v)$, заданных формулами

$$g_{U_1}(x, z, v) = \begin{cases} g_1(x, z, v), & \text{если } v \in U_1(x, z), \\ +\infty & \text{в противном случае,} \end{cases}$$

$$g_{U_2}(y, z, v) = \begin{cases} g_2(y, z, v), & \text{если } v \in U_2(y, z), \\ +\infty & \text{в противном случае.} \end{cases}$$

Обозначим через \mathcal{R}_{co} множество решений системы (2), (3), (5) и запишем релаксированную задачу в виде

$$\inf_{r \in \mathcal{R}_{co}} J^{**}(r). \quad (\text{RP})$$

Введем еще ряд обозначений и определений. Пусть Z, V — сепарабельные банаховы пространства, T — компактное подмножество \mathbb{R}^n , Σ — σ -алгебра борелевских множеств на T .

Если $A, B \subset V$ — замкнутые ограниченные множества, то $\text{dist}(x, A)$ — расстояние от точки $x \in V$ до множества A , $\text{Dist}(A, B)$ — метрика Хаусдорфа.

Многозначное отображение $F : Z \rightarrow V$, значениями которого являются замкнутые ограниченные подмножества пространства V , называют *непрерывным по Хаусдорфу*, если оно непрерывно в метрике Хаусдорфа.

Многозначное отображение $F : T \rightarrow V$ называют *измеримым*, если $\{t \in T \mid F(t) \cap \mathcal{C} \neq \emptyset\} \in \Sigma$ для любого замкнутого $\mathcal{C} \subset V$.

Многозначное отображение $F : T \times Z \rightarrow V$ с замкнутыми ограниченными значениями называют *отображением Каратеодори*, если $t \mapsto F(t, z)$ измеримо для всех $z \in Z$ и $z \mapsto F(t, z)$ непрерывно по Хаусдорфу для п. в. $t \in T$.

Через $L_w^p(T; V)$ обозначим пространство $L^p(T; V)$ с нормой

$$\|v\|_{L_w^p(T; V)} = \sup_{E \in \mathcal{D}} \left\| \int_{E \cap T} v(t) dt \right\|_V, \quad (6)$$

где \mathcal{D} — семейство всех $E \subset \mathbb{R}^n$ вида $E = [a_1, b_1] \times \cdots \times [a_n, b_n]$.

Для пространства $L^p(T; V)$, снабженного слабой топологией, будем применять обозначение w - $L^p(T; V)$. Если множество $K \subset L^p(T; V)$ снабжено слабой топологией, будем обозначать его через w - K ; если же оно снабжено топологией, индуцированной топологией пространства $L_w^p(T; V)$, будем писать K_w .

На прямом произведении $L_w^p(\Omega; X) \times L_w^p(I_1; X) \times L_w^p(I_2; X)$ введем норму

$$\|(v, v^1, v^2)\|_w = \|v\|_{L_w^p(\Omega; X)} + \|v^1\|_{L_w^p(I_1; X)} + \|v^2\|_{L_w^p(I_2; X)}.$$

Евклидову норму в конечномерных пространствах X и Y будем обозначать соответственно через $|\cdot|_X$ и $|\cdot|_Y$.

Пространство $L^p(\Omega; X)$, снабженное нормой

$$\|v\|_{L_k^p(\Omega; X)} = \left(\int_0^a \int_0^b e^{-k(x+y)} |v(x, y)|_X^p dx dy \right)^{\frac{1}{p}}, \quad k > 0, \quad (7)$$

эквивалентной стандартной $\|\cdot\|_{L^p(\Omega; X)}$, обозначим через $L_k^p(\Omega; X)$.

Всюду в дальнейшем будем считать, что имеют место следующие предположения.

$\mathcal{A}(\varphi)$: $\varphi_i : I_i \rightarrow X$ — абсолютно непрерывные функции с производными из $L^p(I_i; X)$, $i = 1, 2$.

$\mathcal{A}(c)$: $c_1, c_2 : \Omega \times X \rightarrow \mathcal{L}(X; X)$, $c_3 : \Omega \times X \rightarrow \mathcal{L}(Y; X)$, $c_4 : \Omega \times X \rightarrow X$ — функции Каратеодори, для которых существует такое $C > 0$, что для всех $z \in X$

$$\|c_1(x, y, z)\|_{\mathcal{L}(X; X)} \leq C, \quad \|c_2(x, y, z)\|_{\mathcal{L}(X; X)} \leq C,$$

$$\|c_3(x, y, z)\|_{\mathcal{L}(Y; X)} \leq C(1 + |z|_X), \quad |c_4(x, y, z)|_X \leq C(1 + |z|_X)$$

п. в. на Ω .

$\mathcal{A}(U)$: $U : \Omega \times X \rightarrow Y$, $U_1 : I_1 \times X \rightarrow X$, $U_2 : I_2 \times X \rightarrow X$ — многозначные отображения с замкнутыми значениями, являющиеся отображениями Каратеодори; кроме того, для них существуют такие $m > 0$, $m_1(\cdot) \in L^1(I_1; \mathbb{R}_+)$, $m_2(\cdot) \in L^1(I_2; \mathbb{R}_+)$, что для всех $z \in X$

$$\|U(x, y, z)\|_Y = \{\sup |u|_Y \mid u \in U(x, y, z)\} \leq m \quad \text{п. в. на } \Omega,$$

$$\|U_1(x, z)\|_X \leq m_1(x) \quad \text{п. в. на } I_1, \quad \|U_2(y, z)\|_X \leq m_2(y) \quad \text{п. в. на } I_2.$$

$\mathcal{A}(g)$: $g : \Omega \times (X \times Y) \rightarrow \mathbb{R}$, $g_i : I_i \times (X \times X) \rightarrow \mathbb{R}$, $i = 1, 2$, — функции Каратеодори, для которых существует $\zeta > 0$ такое, что для всех $z, v \in X$, $u \in Y$

$$|g(x, y, z, u)| \leq \zeta(1 + |z|_X + |u|_Y) \quad \text{п. в. на } \Omega,$$

$$|g_1(x, z, v)| \leq \zeta(1 + |z|_X + |v|_X) \quad \text{п. в. на } I_1,$$

$$|g_2(y, z, v)| \leq \zeta(1 + |z|_X + |v|_X) \quad \text{п. в. на } I_2.$$

2. Предварительные сведения

В данном разделе кратко изложены результаты работы [5], необходимые в дальнейшем.

Рассмотрим операторы

$$\mathcal{T} : L^p(\Omega; X) \times L^p(I_1; X) \times L^p(I_2; X) \rightarrow AC^p(\Omega; X),$$

$$\mathcal{T}_1 : L^p(\Omega; X) \times L^p(I_1; X) \rightarrow L^p(\Omega; X),$$

$$\mathcal{T}_2 : L^p(\Omega; X) \times L^p(I_2; X) \rightarrow L^p(\Omega; X),$$

определенные по формулам

$$\begin{aligned} \mathcal{T}(v, u^1, u^2)(x, y) = & \varphi_1(x) + \varphi_2(y) - \varphi_1(0) + \int_0^x u^1(s) ds \\ & + \int_0^y u^2(t) dt \int_0^x \int_0^y v(s, t) ds dt, \end{aligned} \quad (8)$$

$$\mathcal{T}_1(v, u^1)(x, y) = \varphi_1'(x) + u^1(x) + \int_0^y v(x, t) dt, \quad (9)$$

$$\mathcal{T}_2(v, u^2)(x, y) = \varphi_2'(y) + u^2(y) + \int_0^x v(s, y) ds. \quad (10)$$

Лемма 2.1. Пусть K — произвольное слабо компактное подмножество пространства $L^p(\Omega; X) \times L^p(I_1; X) \times L^p(I_2; X)$. Тогда операторы

$$\mathcal{T} : w\text{-}K \rightarrow C(\Omega; X),$$

$$\mathcal{T}_1 : w\text{-}L^p(\Omega; X) \times w\text{-}L^p(I_1; X) \rightarrow w\text{-}L^p(\Omega; X),$$

$$\mathcal{T}_2 : w\text{-}L^p(\Omega; X) \times w\text{-}L^p(I_2; X) \rightarrow w\text{-}L^p(\Omega; X)$$

непрерывны.

Положим

$$\mathcal{C}_0(z, v)(x, y) = c_3(x, y, z(x, y))v(x, y) + c_4(x, y, z(x, y)), \quad (11)$$

$$\mathcal{C}_i(z, v)(x, y) = c_i(x, y, z(x, y))v(x, y), \quad i = 1, 2. \quad (12)$$

Из предположения $\mathcal{A}(c)$ вытекает, что \mathcal{C}_0 отображает $C(\Omega; X) \times L^p(\Omega; Y)$ в $L^p(\Omega; X)$, а \mathcal{C}_1 и \mathcal{C}_2 отображают $C(\Omega; X) \times L^p(\Omega; X)$ в $L^p(\Omega; X)$. Справедлива следующая

Лемма 2.2. Операторы

$$\mathcal{C}_0 : C(\Omega; X) \times w\text{-}L^p(\Omega; Y) \rightarrow w\text{-}L^p(\Omega; X),$$

$$\mathcal{C}_i : C(\Omega; X) \times w\text{-}L^p(\Omega; X) \rightarrow w\text{-}L^p(\Omega; X), \quad i = 1, 2,$$

секвенциально непрерывны.

Ниже приведены две теоремы, которыми мы будем постоянно пользоваться (их доказательства могут быть найдены в работах [6, 7]).

Пусть Z, V — сепарабельные банаховы пространства, T — компактное подмножество \mathbb{R}^n , S — компакт из $C(T; Z)$.

Теорема 2.1. Пусть $F : T \times Z \rightarrow V$ — многозначное отображение Каратеодори с замкнутыми ограниченными значениями, удовлетворяющее условию подлинейного роста: для всех $z \in Z$

$$\|F(t, z)\| \leq \delta(t)(1 + \|z\|) \quad \text{п. в. на } T,$$

где $\delta(\cdot) \in L^p(T; \mathbb{R}_+)$. Тогда для любых $z_*(\cdot) \in S$ и $v_*(\cdot) \in L^p(T; V)$, удовлетворяющих условию

$$v_*(t) \in F(t, z_*(t)) \quad \text{п. в. на } T,$$

найдется непрерывная функция $f : S \rightarrow L^p(T; V)$ такая, что для всех $z(\cdot) \in S$

$$f(z)(t) \in F(t, z(t)) \quad \text{п. в. на } t \in T \quad \text{и} \quad f(z_*) = v_*.$$

Теорема 2.2. Пусть $F : T \times Z \rightarrow V$ — некоторое многозначное отображение с замкнутыми значениями. Предположим, что многозначное отображение $\overline{\text{co}}F$, определенное равенством $\overline{\text{co}}F(t, z) = \overline{\text{co}}F(t, z)$, удовлетворяет условиям предыдущей теоремы. Тогда для любой полунепрерывной снизу функции $\epsilon : S \rightarrow \mathbb{R}_+$ и любой непрерывной функции $f : S \rightarrow L^p(T; V)$ такой, что

$$f(z)(t) \in \overline{\text{co}}F(t, z(t)) \quad \text{п. в. на } t \in T,$$

найдется непрерывная функция $g : S \rightarrow L^p(T; V)$ со следующим свойством: для всех $z(\cdot) \in S$

$$g(z)(t) \in F(t, z(t)) \quad \text{п. в. на } t \in T \quad \text{и} \quad \|f(z) - g(z)\|_{L^p_\epsilon(T; V)} \leq \epsilon(z), \quad z(\cdot) \in S.$$

Пусть K — произвольное слабо компактное подмножество пространства

$$L^p(\Omega; Y) \times L^p(I_1; X) \times L^p(I_2; X).$$

Положим $S = \mathcal{T}(K)$. Согласно лемме 2.1 S является компактным подмножеством пространства $C(\Omega; X)$. Поэтому из теоремы 2.1 вытекает, что найдутся такие непрерывные отображения $\alpha : S \rightarrow L^p(\Omega; Y)$, $\alpha^1 : S \rightarrow L^p(I_1; X)$, $\alpha^2 : S \rightarrow L^p(I_2; X)$, что для любого $z \in S$

$$\begin{aligned} \alpha(z)(x, y) &\in U(x, y, z(x, y)) \quad \text{для п. в. } (x, y) \in \Omega, \\ \alpha^1(z)(x) &\in U_1(x, \mathcal{V}_1(z)(x)) \quad \text{для п. в. } x \in I_1, \\ \alpha^2(z)(y) &\in U_2(y, \mathcal{V}_2(z)(y)) \quad \text{для п. в. } y \in I_2. \end{aligned} \quad (13)$$

Положим

$$f = \begin{pmatrix} \mathcal{C}_0 \circ (\mathcal{T} \times (\alpha \circ \mathcal{T})) + \mathcal{C}_1 \circ (\mathcal{T} \times \mathcal{T}_1) + \mathcal{C}_2 \circ (\mathcal{T} \times \mathcal{T}_2) \\ \alpha^1 \circ \mathcal{T} \\ \alpha^2 \circ \mathcal{T} \end{pmatrix}. \quad (14)$$

Из лемм 2.1 и 2.2 следует, что отображение f является непрерывным из w - K в

$$w\text{-}L^p(\Omega; Y) \times w\text{-}L^p(I_1; X) \times w\text{-}L^p(I_2; X).$$

Всюду в дальнейшем будем считать, что множество K имеет вид

$$K = Q \times Q_1 \times Q_2, \quad (15)$$

где

$$\begin{aligned} Q &= \{v \in L^p(\Omega; X) \mid \|v\|_{L^p_k(\Omega; Y)} \leq d/(1 - r\kappa)\}, \\ Q_1 &= \{u^1 \in L^p(I_1; X) \mid \|u^1\|_{L^p(I_1; X)} \leq \|m_1\|_{L^p(I_1; \mathbb{R})}\}, \\ Q_2 &= \{u^2 \in L^p(I_2; X) \mid \|u^2\|_{L^p(I_2; X)} \leq \|m_2\|_{L^p(I_2; \mathbb{R})}\}. \end{aligned}$$

Здесь

$$\kappa = k^{-\frac{2}{p}}(ab)^{\frac{1}{q}} + k^{-\frac{1}{p}}a^{\frac{1}{q}} + k^{-\frac{1}{p}}b^{\frac{1}{q}}, \quad (16)$$

$$\begin{aligned} d &= C(b^{\frac{1}{p}}\|\varphi_1\|_{L^p(I_1; X)} + a^{\frac{1}{p}}\|\varphi_2\|_{L^p(I_2; X)} + b^{\frac{1}{p}}\|m_1\|_{L^p(I_1; \mathbb{R})} + a^{\frac{1}{p}}\|m_2\|_{L^p(I_2; \mathbb{R})}) \\ &\quad + (ab)^{\frac{1}{p}}m(1 + \max_{\Omega} |\varphi_1 + \varphi_2 - \varphi_1(0)| + a^{\frac{1}{q}}\|m_1\|_{L^p(I_1; \mathbb{R})} + b^{\frac{1}{q}}\|m_2\|_{L^p(I_2; \mathbb{R})}), \\ r &= \max\{C, m\}, \end{aligned}$$

$C, m, m_1(\cdot), m_2(\cdot)$ — константы и функции из предположений $\mathcal{A}(c)$ и $\mathcal{A}(U)$.

Из (16) вытекает, что при достаточно большом k справедливо неравенство $r\kappa < 1$ и, следовательно, множество Q непусто.

Лемма 2.3. Множество K обладает следующими свойствами:

- 1°) $f(K) \subset K$;
- 2°) если $(z, u, u^1, u^2) \in \mathcal{R}$, то $(z_{xy}, u^1, u^2) \in K$.

В силу лемм 2.1–2.3 f непрерывно отображает w - K в себя и, следовательно, по теореме Шаудера имеет неподвижные точки, т. е. $\text{Fix}(f) \neq \emptyset$. Пусть $(v_*, u_*^1, u_*^2) \in \text{Fix}(f)$ и $z_* = \mathcal{T}(v_*, u_*^1, u_*^2)$, тогда $(z_*, \alpha(z_*), \alpha^1(z_*), \alpha^2(z_*)) \in \mathcal{R}$. Таким образом, каждой функции f вида (14) можно сопоставить множество

$$\mathcal{R}_f = \{(z_*, \alpha(z_*), \alpha^1(z_*), \alpha^2(z_*)) \mid z_* = \mathcal{T}(v_*, u_*^1, u_*^2), (v_*, u_*^1, u_*^2) \in \text{Fix}(f)\}. \quad (17)$$

С другой стороны, каждая точка $(z_*, u_*, u_*^1, u_*^2) \in \mathcal{R}$ содержится в некотором \mathcal{R}_f . В самом деле, достаточно с помощью теоремы 2.1 выбрать такие $\alpha, \alpha^1, \alpha^2$, что

$$\alpha(z_*) = u_*, \quad \alpha^1(z_*) = u_*^1, \quad \alpha^2(z_*) = u_*^2.$$

Таким образом, имеет место следующая

Теорема 2.3. $\mathcal{R} = \bigcup_{f \in \mathcal{F}} \mathcal{R}_f \neq \emptyset$, где \mathcal{F} — семейство всех функций f вида (14) таких, что $\alpha : S \rightarrow L^p(\Omega; X)$, $\alpha^1 : S \rightarrow L^p(I_1; X)$, $\alpha^2 : S \rightarrow L^p(I_2; X)$, входящие в определение f , непрерывны и удовлетворяют ограничениям (13).

Для множества \mathcal{R}_{co} справедливо более сильное утверждение.

Теорема 2.4. \mathcal{R}_{co} компактно в пространстве

$$C(\Omega; X) \times w-L^p(\Omega; Y) \times w-L^p(I_1; X) \times w-L^p(I_2; X). \quad (18)$$

3. Теорема Боголюбова

Прежде всего установим взаимосвязь между слабой топологией в пространстве $L^p(\Omega; X)$ и топологией, порожденной нормой $\|\cdot\|_{L_w^p(\Omega; X)}$.

Лемма 3.1. Пусть B — слабо компактное подмножество $L^p(\Omega; X)$, $1 < p < \infty$. Тогда топологии на множествах w - B и B_w совпадают.

ДОКАЗАТЕЛЬСТВО. Положим

$$\mathcal{P}(v)(x, y) = \int_0^x \int_0^y v(s, t) dt ds, \quad v \in L^p(\Omega; X).$$

Согласно лемме 2.1 оператор $\mathcal{P} : w\text{-}B \rightarrow C(\Omega, X)$ непрерывен. Для любых $0 \leq x_1 < x_2 \leq a$, $0 \leq y_1 < y_2 \leq b$ и $v \in w\text{-}B$ имеем

$$\begin{aligned} \int_{x_1}^{x_2} \int_{y_1}^{y_2} v dx dy &= \int_0^{x_2} \int_0^{y_2} v dx dy - \int_0^{x_2} \int_0^{y_1} v dx dy - \int_0^{x_1} \int_0^{y_2} v dx dy + \int_0^{x_1} \int_0^{y_1} v dx dy \\ &= \mathcal{P}(v)(x_2, y_2) - \mathcal{P}(v)(x_2, y_1) - \mathcal{P}(v)(x_1, y_2) + \mathcal{P}(v)(x_1, y_1). \end{aligned}$$

Следовательно,

$$\|\mathcal{P}(v)\|_{C(\Omega, X)} \leq \|v\|_{L_w^p(\Omega; X)} \leq 4\|\mathcal{P}(v)\|_{C(\Omega, X)}. \quad (19)$$

Так как $1 < p < \infty$, то $w\text{-}B$ — метризуемое компактное подмножество пространства $w\text{-}L^p(\Omega; X)$. Пусть $i : w\text{-}B \rightarrow B_w$ — тождественное отображение. Покажем, что i непрерывно. Если $v_n \rightarrow v$ в $w\text{-}B$, то $\mathcal{P}(v_n) \rightarrow \mathcal{P}(v)$ в $C(\Omega, X)$ в силу непрерывности \mathcal{P} . Теперь из (19) следует, что $v_n \rightarrow v$ в B_w . Следовательно, i секвенциально непрерывно, а поскольку множество $w\text{-}B$ метризуемо, i непрерывно.

Таким образом, i является непрерывным взаимно однозначным отображением метризуемого компактного множества $w\text{-}B$ на множество B_w и, следовательно, гомеоморфизмом [8]. Лемма доказана. \square

Аналогичный результат справедлив и для слабо компактных подмножеств пространств $L^p(I_i; X)$, $i = 1, 2$.

Для доказательства теоремы Боголюбова применим метод, основанный на использовании вспомогательных многозначных отображений (см. [4]). Пусть $\tilde{Y} = Y \times \mathbb{R}$, $\tilde{u} = (u, \lambda) \in \tilde{Y}$, $|\tilde{u}|_{\tilde{Y}} = (|u|_Y^2 + |\lambda|^2)^{1/2}$. Аналогично $\tilde{X} = X \times \mathbb{R}$, $\tilde{v} = (v, \lambda) \in \tilde{X}$, $|\tilde{v}|_{\tilde{X}} = (|v|_X^2 + |\lambda|^2)^{1/2}$. Рассмотрим вспомогательные многозначные отображения

$$\begin{aligned} G(x, y, z) &= \{(u, \lambda) \in \tilde{Y} \mid u \in U(x, y, z), \lambda = g(x, y, z, u)\}, \\ G_1(x, z) &= \{(v, \lambda) \in \tilde{X} \mid v \in U_1(x, z), \lambda = g_1(x, z, v)\}, \\ G_2(y, z) &= \{(v, \lambda) \in \tilde{X} \mid v \in U_2(y, z), \lambda = g_2(y, z, v)\}. \end{aligned}$$

Лемма 3.2. *Отображение $G : \Omega \times X \rightarrow Y$ обладает следующими свойствами:*

- (i) $(x, y) \mapsto G(x, y, z)$ измеримо для каждого $z \in X$;
- (ii) $z \mapsto G(x, y, z)$ непрерывно по Хаусдорфу для п. в. $(x, y) \in \Omega$;
- (iii) $\|G(x, y, z)\|_{\tilde{Y}} \leq r(1 + |z|_X)$, $z \in X$, $(x, y) \in \Omega$ п. в. при некотором $r > 0$.

Лемма 3.3. *Справедливы следующие утверждения:*

- (a) $(u, \lambda) \in \text{co } G(x, y, z)$ влечет $u \in \text{co } U(x, y, z)$;
- (b) $u \in \text{co } U(x, y, z)$ влечет $(u, \lambda) \in \text{co } G(x, y, z)$ для некоторого $\lambda \in \mathbb{R}$;
- (c) $g^{**}(x, y, z, u) = \begin{cases} \min\{\lambda \mid (u, \lambda) \in \text{co } G(x, y, z)\}, & \text{если } u \in \text{co } U(x, y, z), \\ +\infty & \text{в противном случае,} \end{cases}$
в частности,

$$(u, g^{**}(x, y, z, u)) \in \text{co } G(x, y, z) \quad \text{для любого } u \in \text{co } U(x, y, z).$$

(d) для любого $\varepsilon > 0$ существует измеримое множество $\Omega_\varepsilon \subset \Omega$, $\mu_2(\Omega \setminus \Omega_\varepsilon) < \varepsilon$, такое, что функция g^{**} полунепрерывна снизу на $\Omega_\varepsilon \times X \times Y$.

Доказательство этих лемм можно найти, например, в [4]. Для G_1, G_2, g_1^{**} и g_2^{**} справедливы аналогичные леммы.

Пусть $(z_*, u_*, u_*^1, u_*^2) \in \mathcal{R}_{\text{co}}$. В силу леммы 3.3(c)

$$(u_*(x, y), g^{**}(x, y, z_*(x, y), u_*(x, y))) \in \text{co } G(x, y, z_*(x, y)) \quad \text{п. в. на } \Omega,$$

$$(u_*^1(x), g_1^{**}(x, \mathcal{V}_1(z_*)(x), u_*^1(x))) \in \text{co } G_1(x, \mathcal{V}_1(z_*)(x)) \quad \text{п. в. на } I_1,$$

$$(u_*^2(y), g_2^{**}(y, \mathcal{V}_2(z_*)(y), u_*^2(y))) \in \text{co } G_2(y, \mathcal{V}_2(z_*)(y)) \quad \text{п. в. на } I_2.$$

Из леммы 3.3(d) следует, что g^{**} — борелевская функция с точностью до множества нулевой меры из Ω . Следовательно, функция $g^{**}(\cdot, z_*(\cdot), u_*(\cdot))$ измерима. Более того, в силу предположения $\mathcal{A}(g)$ она принадлежит пространству $L^p(\Omega; \mathbb{R})$. Аналогично можно показать, что функции $g_1^{**}(\cdot, \mathcal{V}_1(z_*)(\cdot), u_*^1(\cdot))$ и $g_2^{**}(\cdot, \mathcal{V}_2(z_*)(\cdot), u_*^2(\cdot))$ принадлежат пространствам $L^p(I_1; \mathbb{R})$ и $L^p(I_2; \mathbb{R})$ соответственно. Поэтому согласно теореме 2.1 существуют непрерывные отображения

$$\gamma : S \rightarrow L^p(\Omega; \tilde{Y}), \quad \gamma^1 : S \rightarrow L^p(I_1; \tilde{X}), \quad \gamma^2 : S \rightarrow L^p(I_2; \tilde{X})$$

такие, что

$$\begin{aligned} \gamma(z)(x, y) &\in \text{co } G(x, y, z(x, y)) \quad \text{п. в. на } \Omega, \\ \gamma^1(z)(x) &\in \text{co } G_1(x, \mathcal{V}_1(z)(x)) \quad \text{п. в. на } I_1, \\ \gamma^2(z)(x) &\in \text{co } G_2(y, \mathcal{V}_2(z)(y)) \quad \text{п. в. на } I_2 \end{aligned} \tag{20}$$

и

$$\begin{aligned} \gamma(z_*)(\cdot) &= (u_*(\cdot), g^{**}(\cdot, z_*(\cdot), u_*(\cdot))), \\ \gamma^1(z_*)(\cdot) &= (u_*^1(\cdot), g_1^{**}(\cdot, \mathcal{V}_1(z_*)(\cdot), u_*^1(\cdot))), \\ \gamma^2(z_*)(\cdot) &= (u_*^2(\cdot), g_2^{**}(\cdot, \mathcal{V}_2(z_*)(\cdot), u_*^2(\cdot))). \end{aligned} \tag{21}$$

Напомним, что здесь $S = \mathcal{T}(K)$, где K определено формулой (15).

Запишем γ в виде

$$\gamma = (\alpha, \beta),$$

где $\alpha : S \rightarrow L^p(\Omega; Y)$, $\beta : S \rightarrow L^p(\Omega; \mathbb{R})$ — непрерывные отображения. Поскольку для каждого $z \in S$

$$(\alpha(z)(x, y), \beta(z)(x, y)) \in \text{co } G(x, y, z(x, y)) \quad \text{п. в. на } \Omega,$$

из леммы 3.3(a) вытекает, что для каждого $z \in S$

$$\alpha(z)(x, y) \in \text{co } U(x, y, z(x, y)) \quad \text{п. в. на } \Omega.$$

Аналогично пусть

$$\gamma^i = (\alpha^i, \beta^i), \quad i = 1, 2,$$

где $\alpha_i : S \rightarrow L^p(I_i; X)$, $\beta_i : S \rightarrow L^p(I_i; \mathbb{R})$, $i = 1, 2$. Тогда

$$\alpha^1(z)(x) \in \text{co } U_1(x, \mathcal{V}_1(z)(x)) \quad \text{п. в. на } I_1,$$

$$\alpha^2(z)(y) \in \text{co } U_2(y, \mathcal{V}_2(z)(y)) \quad \text{п. в. на } I_2.$$

ОПРЕДЕЛЕНИЕ 3.1. Будем говорить, что для задачи оптимального управления (P) выполняется условие единственности, если для каждого решения $(z_*, u_*, u_*^1, u_*^2) \in \mathcal{R}_{\text{co}}$ системы (2)–(4) существуют непрерывные функции

$$\gamma = (\alpha, \beta), \quad \gamma^1 = (\alpha^1, \beta^1), \quad \gamma^2 = (\alpha^2, \beta^2),$$

удовлетворяющие включениям (20) и равенствам (21) и такие, что множество \mathcal{R}_f , соответствующее отображению $f : K \rightarrow K$, определенному формулой (14), состоит из одной точки (z_*, u_*, u_*^1, u_*^2) .

ЗАМЕЧАНИЕ 3.1. Для задачи оптимального управления системой (2), (3) с постоянными ограничениями на управления

$$u(x, y) \in \text{co } U, \quad u^1(x) \in \text{co } U_1, \quad u^2(y) \in \text{co } U_2$$

свойство единственности выполняется, если каждой тройке допустимых управлений (u, u^1, u^2) соответствует единственное решение z системы (2), (3). Как известно [9], последнее справедливо, например, для линейной системы

$$z_{xy} = c_1(x, y)z_x + c_2(x, y)z_y + c_3(x, y)z + c_4(x, y)u.$$

Следовательно, задача оптимального управления этой системой обладает свойством единственности. Другие примеры задач, обладающих свойством единственности, будут приведены в разд. 5.

Теорема 3.1. Пусть задача оптимального управления (P) обладает свойством единственности. Тогда для любой точки $(z_*, u_*, u_*^1, u_*^2) \in \mathcal{R}_{\text{co}}$ существует последовательность $(z_n, u_n, u_n^1, u_n^2) \in \mathcal{R}$, сходящаяся к (z_*, u_*, u_*^1, u_*^2) в пространстве (18) и такая, что

$$\begin{aligned} \lim_{n \rightarrow \infty} \|g^{**}(\cdot, z_*(\cdot), u_*(\cdot)) - g(\cdot, z_n(\cdot), u_n(\cdot))\|_{L_w^p(\Omega; \mathbb{R})} &= 0, \\ \lim_{n \rightarrow \infty} \|g_1^{**}(\cdot, \mathcal{V}_1(z_*)(\cdot), u_*^1(\cdot)) - g_1(\cdot, \mathcal{V}_1(z_n)(\cdot), u_n^1(\cdot))\|_{L_w^p(I_1; \mathbb{R})} &= 0, \\ \lim_{n \rightarrow \infty} \|g_2^{**}(\cdot, \mathcal{V}_2(z_*)(\cdot), u_*^2(\cdot)) - g_2(\cdot, \mathcal{V}_2(z_n)(\cdot), u_n^2(\cdot))\|_{L_w^p(I_2; \mathbb{R})} &= 0. \end{aligned} \quad (22)$$

Здесь $\|\cdot\|_{L_w^p(\Omega; \mathbb{R})}$, $\|\cdot\|_{L_w^p(I_i; \mathbb{R})}$, $i = 1, 2$, — нормы, определенные формулой (6).

ДОКАЗАТЕЛЬСТВО. ШАГ 1. Пусть $\gamma, \gamma^1, \gamma^2$ — функции из определения 3.1, соответствующие точке $(z_*, u_*, u_*^1, u_*^2) \in \mathcal{R}_{\text{co}}$. Согласно теореме 2.2 для любого $n \geq 1$ существуют непрерывные отображения

$$\gamma_n : S \rightarrow L^p(\Omega; \tilde{Y}), \quad \gamma_n^1 : S \rightarrow L^p(I_1; \tilde{X}), \quad \gamma_n^2 : S \rightarrow L^p(I_2; \tilde{X})$$

такие, что для всех $z \in S$

$$\gamma_n(z)(x, y) \in G(x, y, z(x, y)) \quad \text{п. в. на } \Omega,$$

$$\begin{aligned}\gamma_n^1(z)(x) &\in G_1(x, \mathcal{Y}_1(z)(x)) \quad \text{п. в. на } I_1, \\ \gamma_n^2(z)(y) &\in G_2(y, \mathcal{Y}_2(z)(y)) \quad \text{п. в. на } I_2\end{aligned}$$

и

$$\begin{aligned}\|\gamma(z) - \gamma_n(z)\|_{L_w^p(\Omega; \tilde{Y})} &\leq 1/n, \quad \|\gamma^1(z) - \gamma_n^1(z)\|_{L_w^p(I_1; \tilde{X})} \leq 1/n, \\ \|\gamma^2(z) - \gamma_n^2(z)\|_{L_w^p(I_2; \tilde{X})} &\leq 1/n.\end{aligned}\quad (23)$$

Из определения отображений G, G_1, G_2 следует, что функции $\gamma_n, \gamma_n^1, \gamma_n^2$ можно записать в виде

$$\begin{aligned}\gamma_n(z)(\cdot) &= (\alpha_n(z)(\cdot), g(\cdot, z(\cdot), \alpha_n(z)(\cdot))), \\ \gamma_n^1(z)(\cdot) &= (\alpha_n^1(z)(\cdot), g_1(\cdot, \mathcal{Y}_1(z)(\cdot), \alpha_n^1(z)(\cdot))), \\ \gamma_n^2(z)(\cdot) &= (\alpha_n^2(z)(\cdot), g_2(\cdot, \mathcal{Y}_2(z)(\cdot), \alpha_n^2(z)(\cdot))),\end{aligned}$$

где $\alpha_n : S \rightarrow L^p(\Omega; Y)$, $\alpha_n^1 : S \rightarrow L^p(\Omega; X)$, $\alpha_n^2 : S \rightarrow L^p(\Omega; X)$ — непрерывные отображения такие, что

$$\begin{aligned}\alpha_n(z)(x, y) &\in U(x, y, z(x, y)) \quad \text{п. в. на } \Omega, \\ \alpha_n^1(z)(x) &\in U_1(x, \mathcal{Y}_1(z)(x)) \quad \text{п. в. на } I_1, \\ \alpha_n^2(z)(y) &\in U_2(y, \mathcal{Y}_2(z)(y)) \quad \text{п. в. на } I_2.\end{aligned}\quad (24)$$

Поскольку

$$\begin{aligned}\left| \int_{\Pi} (\gamma(z)(x, y) - \gamma_n(z)(x, y)) d\mu_2 \right|_{\tilde{Y}} &= \left(\left| \int_{\Pi} (\alpha(z)(x, y) - \alpha_n(z)(x, y)) d\mu_2 \right|_Y^2 \right. \\ &\quad \left. + \left| \int_{\Pi} (\beta(z)(x, y) - g(x, y, z(x, y), \alpha(z)(x, y))) d\mu_2 \right|_{\mathbb{R}}^2 \right)^{\frac{1}{2}}\end{aligned}$$

для любого прямоугольника $\Pi \subset \Omega$ со сторонами, параллельными осям Ox и Oy , из (23) вытекает, что для всех $z \in S$

$$\|\alpha(z) - \alpha_n(z)\|_{L_w^p(\Omega; Y)} \leq 1/n, \quad (25)$$

$$\|\beta(z)(\cdot) - g(\cdot, z(\cdot), \alpha_n(z)(\cdot))\|_{L_w^p(\Omega; \mathbb{R})} \leq 1/n. \quad (26)$$

Аналогично получим

$$\|\alpha^1(z) - \alpha_n^1(z)\|_{L_w^p(I_1; X)} \leq 1/n, \quad \|\alpha^2(z) - \alpha_n^2(z)\|_{L_w^p(I_2; X)} \leq 1/n, \quad (27)$$

$$\begin{aligned}\|\beta^1(z)(\cdot) - g_1(\cdot, \mathcal{Y}_1(z)(\cdot), \alpha_n^1(z)(\cdot))\|_{L_w^p(I_1; \mathbb{R})} &\leq 1/n, \\ \|\beta^2(z)(\cdot) - g_2(\cdot, \mathcal{Y}_2(z)(\cdot), \alpha_n^2(z)(\cdot))\|_{L_w^p(I_2; \mathbb{R})} &\leq 1/n.\end{aligned}\quad (28)$$

ШАГ 2. Положим

$$f_n = \begin{pmatrix} \mathcal{C}_0 \circ (\mathcal{I} \times (\alpha_n \circ \mathcal{I})) + \mathcal{C}_1 \circ (\mathcal{I} \times \mathcal{I}_1) + \mathcal{C}_2 \circ (\mathcal{I} \times \mathcal{I}_2) \\ \alpha_n^1 \circ \mathcal{I} \\ \alpha_n^2 \circ \mathcal{I} \end{pmatrix}.$$

Функции $f_n, n \in \mathbb{N}$, непрерывно отображают множество $w\text{-}K$ в себя. Поэтому по теореме Шаудера существуют точки $(v_n, u_n^1, u_n^2) \in \text{Fix}(f_n)$. Поскольку $\text{Fix}(f_n)$ — подмножество компакта $w\text{-}K$, переходя, если необходимо, к подпоследовательностям, получаем, что

$$(v_n, u_n^1, u_n^2) \rightarrow (v, u^1, u^2) \quad \text{в } w\text{-}K.$$

Покажем, что $(v, u^1, u^2) \in \text{Fix}(f)$. Действительно, $f(v_n, u_n^1, u_n^2) \rightarrow f(v, u^1, u^2)$ в w - K , так как $f : w\text{-}K \rightarrow w\text{-}K$ непрерывна. Теперь нужно только показать, что $f(v_n, u_n^1, u_n^2) \rightarrow (v, u^1, u^2)$ в w - K .

Положим $z_n = \mathcal{F}(v_n, u_n^1, u_n^2)$. Ясно, что

$$\begin{aligned} & \|f(v_n, u_n^1, u_n^2) - (v, u^1, u^2)\|_w \\ & \leq \|f(v_n, u_n^1, u_n^2) - f_n(v_n, u_n^1, u_n^2)\|_w + \|(v_n, u_n^1, u_n^2) - (v, u^1, u^2)\|_w \\ & \leq \|\mathcal{C}_0(z_n, \alpha(z_n)) - \mathcal{C}_0(z_n, \alpha_n(z_n))\|_{L_w^p(\Omega; X)} + \|\alpha^1(z_n) - \alpha_n^1(z_n)\|_{L_w^p(I_1; X)} \\ & \quad + \|\alpha^2(z_n) - \alpha_n^2(z_n)\|_{L_w^p(I_2; X)} + \|(v_n, u_n^1, u_n^2) - (v, u^1, u^2)\|_w. \end{aligned}$$

Из (27) и совпадения топологий на w - K и K_w следует, что три последних слагаемых стремятся к нулю. Покажем, что $\|\mathcal{C}_0(z_n, \alpha(z_n)) - \mathcal{C}_0(z_n, \alpha_n(z_n))\|_{L_w^p(\Omega; X)}$ также стремится к нулю. В самом деле, согласно (25) последовательность $\alpha(z_n) - \alpha_n(z_n)$ сходится к нулю в топологии пространства $L_w^p(\Omega; Y)$. Кроме того, в силу предположения $\mathcal{A}(U)$ она лежит в некотором замкнутом ограниченном и, следовательно, слабо компактном подмножестве пространства $L^p(\Omega; Y)$. Поэтому по лемме 3.1 $\alpha(z_n) - \alpha_n(z_n)$ слабо сходится к нулю. Тогда из равенства

$$\begin{aligned} & \mathcal{C}_0(z_n, \alpha(z_n))(x, y) - \mathcal{C}_0(z_n, \alpha_n(z_n))(x, y) \\ & = c_3(x, y, z_n(x, y))[\alpha(z_n)(x, y) - \alpha_n(z_n)(x, y)], \end{aligned}$$

предположения $\mathcal{A}(c)$ и ограниченности последовательности z_n заключаем, что $\mathcal{C}_0(z_n, \alpha(z_n)) - \mathcal{C}_0(z_n, \alpha_n(z_n))$ также слабо сходится к нулю. Но любая слабо сходящаяся последовательность элементов пространства $L^p(\Omega; X)$ ограничена и, следовательно, лежит в некотором слабо компактном множестве. Поэтому согласно лемме 3.1 $\mathcal{C}_0(z_n, \alpha(z_n)) - \mathcal{C}_0(z_n, \alpha_n(z_n))$ сходится к нулю и в топологии пространства $L_w^p(\Omega; X)$. Итак, $f(v_n, u_n^1, u_n^2) \rightarrow (v, u^1, u^2)$ в w - K , а потому $(v, u^1, u^2) \in \text{Fix}(f)$. Отсюда следует, что точка $(z, \alpha(z), \alpha^1(z), \alpha^2(z))$, $z = \mathcal{F}(v, u^1, u^2)$, принадлежит \mathcal{R}_f . Поэтому согласно свойству единственности эта точка совпадает с (z_*, u_*, u_*^1, u_*^2) .

Таким образом, мы построили последовательность $(z_n, u_n, u_n^1, u_n^2) \in \mathcal{R}$, сходящуюся к $(z_*, u_*, u_*^1, u_*^2) \in \mathcal{R}_{\text{co}}$ в топологии пространства (18) и такую, что

$$u_n = \alpha_n(z_n), \quad u_n^1 = \alpha_n^1(z_n), \quad u_n^2 = \alpha_n^2(z_n).$$

Поскольку функции β , β^1 , β^2 непрерывны в соответствующих пространствах, можно считать, что

$$\begin{aligned} & \|\beta(z_*) - \beta(z_n)\|_{L_w^p(\Omega; \mathbb{R})} \leq 1/n, \quad \|\beta^1(z_*) - \beta^1(z_n)\|_{L_w^p(I_1; \mathbb{R})} \leq 1/n, \\ & \|\beta^2(z_*) - \beta^2(z_n)\|_{L_w^p(I_2; \mathbb{R})} \leq 1/n. \end{aligned} \tag{29}$$

Комбинируя неравенства (29), (26) и (28), а также учитывая равенства (21), получим

$$\begin{aligned} & \|g^{**}(\cdot, z_*(\cdot), u_*(\cdot)) - g(\cdot, z_n(\cdot), u_n(\cdot))\|_{L_w^p(\Omega; \mathbb{R})} \leq 2/n, \\ & \|g_1^{**}(\cdot, \mathcal{Y}_1(z_*)(\cdot), u_*^1(\cdot)) - g_1(\cdot, \mathcal{Y}_1(z_n)(\cdot), u_n^1(\cdot))\|_{L_w^p(I_1; \mathbb{R})} \leq 2/n, \\ & \|g_2^{**}(\cdot, \mathcal{Y}_2(z_*)(\cdot), u_*^2(\cdot)) - g_2(\cdot, \mathcal{Y}_2(z_n)(\cdot), u_n^2(\cdot))\|_{L_w^p(I_2; \mathbb{R})} \leq 2/n. \end{aligned}$$

Отсюда при $n \rightarrow \infty$ следует (22). Теорема доказана. \square

4. Релаксационная теорема

Теорема 4.1. Пусть задача оптимального управления (P) обладает свойством единственности. Тогда

$$\min(\text{RP}) = \inf(P). \quad (30)$$

Более того, для любого решения $(\bar{z}, \bar{u}, \bar{u}^1, \bar{u}^2)$ задачи (RP) существует минимизирующая последовательность (z_n, u_n, u_n^1, u_n^2) задачи (P) такая, что

- (i) $(z_n, u_n, u_n^1, u_n^2) \rightarrow (\bar{z}, \bar{u}, \bar{u}^1, \bar{u}^2)$ в пространстве (18),
- (ii) $J(z_n, u_n, u_n^1, u_n^2) \rightarrow J^{**}(\bar{z}, \bar{u}, \bar{u}^1, \bar{u}^2)$.

Обратно, если (z_n, u_n, u_n^1, u_n^2) — минимизирующая последовательность задачи (P), то существуют подпоследовательность $(z_{n_k}, u_{n_k}, u_{n_k}^1, u_{n_k}^2)$ и решение $(\bar{z}, \bar{u}, \bar{u}^1, \bar{u}^2)$ задачи (RP), для которых выполняются соотношения (i) и (ii).

Доказательство. Согласно предположению $\mathcal{A}(g)$ для всех $z, v \in X$ и $u \in Y$

$$\begin{aligned} -\zeta(1 + |z|_X + |u|_Y) &\leq g(x, y, z, u) \quad \text{п. в. на } \Omega, \\ -\zeta(1 + |z|_X + |v|_X) &\leq g_1(x, z, v) \quad \text{п. в. на } I_1, \\ -\zeta(1 + |z|_X + |v|_X) &\leq g_2(y, z, v) \quad \text{п. в. на } I_2. \end{aligned}$$

Отсюда и из свойств биполяр следует, что для всех $z, v \in X$ и $u \in Y$

$$\begin{aligned} -\zeta(1 + |z|_X + |u|_Y) &\leq g^{**}(x, y, z, u) \leq g_U(x, y, z, u) \quad \text{п. в. на } \Omega, \\ -\zeta(1 + |z|_X + |v|_X) &\leq g_1^{**}(x, z, v) \leq g_{U_1}(x, z, v) \quad \text{п. в. на } I_1, \\ -\zeta(1 + |z|_X + |v|_X) &\leq g_2^{**}(y, z, v) \leq g_{U_2}(y, z, v) \quad \text{п. в. на } I_2. \end{aligned} \quad (31)$$

В силу леммы 3.3(d) для любого $\varepsilon > 0$ существует такое измеримое множество $\Omega_\varepsilon \subset \Omega$, $\mu_2(\Omega \setminus \Omega_\varepsilon) < \varepsilon$, что функция g^{**} полунепрерывна снизу на $\Omega_\varepsilon \times X \times Y$. Следовательно, g^{**} является нормальным интегрантом (см. [3, теорема 1.1, с. 231]). Отсюда и из (31) следует, что g^{**} удовлетворяет всем условиям теоремы 2.1 из [10]. Согласно этой теореме интегральный функционал

$$(z(\cdot), u(\cdot)) \mapsto \int_{\Omega} g^{**}(x, y, z(x, y), u(x, y)) \, dx dy \quad (32)$$

является секвенциально полунепрерывным снизу на $L^1(\Omega; X) \times w\text{-}L^1(\Omega; Y)$.

Аналогично можно показать, что функционалы

$$\begin{aligned} (z(\cdot), u^1(\cdot)) &\mapsto \int_{I_1} g_1^{**}(x, \mathcal{V}_1(z)(x), u^1(x)) \, dx, \\ (z(\cdot), u^2(\cdot)) &\mapsto \int_{I_2} g_2^{**}(y, \mathcal{V}_2(z)(y), u^2(y)) \, dy \end{aligned}$$

секвенциально полунепрерывны снизу на $L^1(\Omega; X) \times w\text{-}L^1(I_1; X)$ и $L^1(\Omega; X) \times w\text{-}L^1(I_2; X)$ соответственно. Отсюда следует, что интегральный функционал J^{**} секвенциально полунепрерывен снизу на пространстве (18). Кроме того, из (31) и $\mathcal{A}(g)$ вытекает, что для любых $(z, u, u^1, u^2) \in \mathcal{R}_{\text{co}}$

$$-\infty < J^{**}(z, u, u^1, u^2) < +\infty.$$

Так как согласно теореме 2.4 множество \mathcal{R}_{co} компактно в пространстве (18), J^{**} достигает на \mathcal{R}_{co} минимума.

Из свойств биполяр и определения функций g_U, g_{U_1}, g_{U_2} следует, что

$$\min(\text{RP}) \leq \inf(P). \quad (33)$$

Пусть $(\bar{z}, \bar{u}, \bar{u}^1, \bar{u}^2) \in \mathcal{R}_{\text{co}}$ — точка минимума в задаче (RP). Согласно теореме 3.1 существует последовательность $(z_n, u_n, u_n^1, u_n^2) \in \mathcal{R}$, сходящаяся к $(\bar{z}, \bar{u}, \bar{u}^1, \bar{u}^2)$ в пространстве (18) и такая, что

$$\inf(P) \leq \lim_{n \rightarrow \infty} J(z_n, u_n, u_n^1, u_n^2) = J^{**}(\bar{z}, \bar{u}, \bar{u}^1, \bar{u}^2) = \min(\text{RP}). \quad (34)$$

Из неравенств (33) и (34) вытекает, что

$$\min(\text{RP}) = \inf(P)$$

и последовательность (z_n, u_n, u_n^1, u_n^2) является минимизирующей. Первая часть теоремы доказана.

Пусть (z_n, u_n, u_n^1, u_n^2) — минимизирующая последовательность задачи (P). Согласно теореме 2.4 и предположению $\mathcal{A}(g)$ существует подпоследовательность $(z_{n_k}, u_{n_k}, u_{n_k}^1, u_{n_k}^2)$, сходящаяся к некоторой точке $(\bar{z}, \bar{u}, \bar{u}^1, \bar{u}^2) \in \mathcal{R}_{\text{co}}$ в пространстве (18) и такая, что

$$g(\cdot, z_{n_k}(\cdot), u_{n_k}(\cdot)) \rightarrow \phi(\cdot) \quad \text{в } w\text{-}L^p(\Omega; \mathbb{R}),$$

$$g_i(\cdot, \mathcal{V}_i(z_{n_k})(\cdot), u_{n_k}^i(\cdot)) \rightarrow \phi_i(\cdot) \quad \text{в } w\text{-}L^p(I_i; \mathbb{R}), \quad i = 1, 2,$$

где $\phi(\cdot) \in L^p(\Omega; \mathbb{R})$, $\phi_i(\cdot) \in L^p(I_i; \mathbb{R})$, $i = 1, 2$, — некоторые функции.

Рассмотрим многозначное отображение $\mathcal{G} : S \rightarrow L^p(\Omega; \tilde{Y})$, определенное по формуле

$$\mathcal{G}(z) = \{\tilde{u}(\cdot) \in L^p(\Omega; \tilde{Y}) \mid \tilde{u}(x, y) \in \text{co } G(x, y, z(x, y)) \text{ п. в.}\}, \quad z \in S.$$

Из леммы 3.2 и следствия 1.5.31 из [11] вытекает, что значения многозначного отображения \mathcal{G} непусты и его график замкнут в пространстве $S \times w\text{-}L^p(\Omega; \tilde{Y})$. Поэтому из $(u_{n_k}(\cdot), g(\cdot, z_{n_k}(\cdot), u_{n_k}(\cdot))) \in \mathcal{G}(z_{n_k})$, следует $(\bar{u}(\cdot), \phi(\cdot)) \in \mathcal{G}(\bar{z})$ или, что то же самое,

$$(\bar{u}(x, y), \phi(x, y)) \in \text{co } G(x, y, \bar{z}(x, y)) \quad \text{п. в.}$$

Отсюда согласно лемме 3.3(c) вытекает, что

$$g^{**}(x, y, \bar{z}(x, y), \bar{u}(x, y)) \leq \phi(x, y) \quad \text{п. в.}$$

Учитывая, что функционал (32) секвенциально полунепрерывен снизу на $L^1(\Omega; X) \times w\text{-}L^1(\Omega; Y)$, получим

$$\begin{aligned} \int_{\Omega} g^{**}(x, y, \bar{z}(x, y), \bar{u}(x, y)) \, dx dy &\leq \int_{\Omega} \phi(x, y) \, dx dy \\ &\leq \lim_{n_k \rightarrow \infty} \int_{\Omega} g(x, y, z_{n_k}(x, y), u_{n_k}(x, y)) \, dx dy. \end{aligned}$$

Аналогично

$$\int_{I_1} g_1^{**}(x, \mathcal{V}_1(\bar{z})(x), \bar{u}^1(x)) \, dx \leq \lim_{n_k \rightarrow \infty} \int_{I_1} g_1(x, \mathcal{V}_1(z_{n_k})(x), u_{n_k}^1(x)) \, dx,$$

$$\int_{I_2} g_2^{**}(y, \mathcal{V}_2(\bar{z})(y), \bar{u}^2(y)) dy \leq \lim_{n_k \rightarrow \infty} \int_{I_2} g_2(y, \mathcal{V}_2(z_{n_k})(y), u_{n_k}^2(y)) dy.$$

Таким образом,

$$J^{**}(\bar{z}, \bar{u}, \bar{u}^1, \bar{u}^2) \leq \lim_{n_k \rightarrow \infty} J(z_{n_k}, u_{n_k}, u_{n_k}^1, u_{n_k}^2) = \inf(P).$$

Теперь из (30) вытекает, что точка $(\bar{z}, \bar{u}, \bar{u}^1, \bar{u}^2)$ является решением задачи (RP). Теорема доказана. \square

5. Примеры

В этом разделе мы приведем (без доказательства) примеры задач оптимального управления, обладающих свойством единственности.

ПРИМЕР 5.1. Рассмотрим управляемую систему

$$\begin{aligned} z_{xy} &= c_1(y)z_x + c_2(x)z_y + c_3(x, y, z)u + c_4(x, y, z), \\ u(x, y) &\in U(x, y, z(x, y)), \quad u^1(x) \in U_1(x), \quad u^2(y) \in U_2(y) \end{aligned} \quad (35)$$

с граничными условиями (3). Множество ее решений обозначим через \mathcal{R}^1 .

Пусть наряду с предположениями $\mathcal{A}(\varphi)$, $\mathcal{A}(c)$, $\mathcal{A}(U)$, $\mathcal{A}(g)$ выполняются следующие предположения:

$\mathcal{A}_1(c)$: существуют такие $\xi_i(\cdot) \in L^1(I_1; \mathbb{R}^+)$, $\eta_i(\cdot) \in L^1(I_2; \mathbb{R}^+)$, $i = 3, 4$, что

$$\begin{aligned} \|c_3(x, y, z_1) - c_3(x, y, z_2)\|_{\mathcal{L}(Y; X)} &\leq \xi_3(x)\eta_3(y)|z_1 - z_2|_X, \\ |c_4(x, y, z_1) - c_4(x, y, z_2)|_X &\leq \xi_4(x)\eta_4(y)|z_1 - z_2|_X \end{aligned}$$

для любых $z_1, z_2 \in X$ п. в. на Ω ;

$\mathcal{A}_1(U)$: существуют такие $\xi(\cdot) \in L^1(I_1; \mathbb{R}^+)$, $\eta(\cdot) \in L^1(I_2; \mathbb{R}^+)$, что

$$\text{Dist}_Y(U(x, y, z_1), U(x, y, z_2)) \leq \xi(x)\eta(y)|z_1 - z_2|_X$$

для любых $z_1, z_2 \in X$ п. в. на Ω ;

$\mathcal{A}_1(g)$: функции $(x, y, z, u) \mapsto g(x, y, z, u)$, $(x, z, u) \mapsto g_1(x, z, u)$, $(x, z, u) \mapsto g_2(x, z, u)$ липшицевы по z и u с константой Липшица L .

Тогда задача $\inf_{r \in \mathcal{R}^1} J(r)$ обладает свойством единственности.

ПРИМЕР 5.2. Рассмотрим управляемую систему

$$\begin{aligned} z_{xy} &= c_2(x)z_y + c_3(x, y, z)u + c_4(x, y, z), \\ u(x, y) &\in U(x, y, z(x, y)), \quad u^1(x) \in U_1(x, \mathcal{V}_1(z)(x)), \quad u^2(y) \in U_2(y) \end{aligned} \quad (36)$$

с граничными условиями (3). Множество ее решений обозначим через \mathcal{R}^2 .

Пусть наряду с предположениями $\mathcal{A}(\varphi)$, $\mathcal{A}(c)$, $\mathcal{A}(U)$, $\mathcal{A}(g)$ выполняются следующие предположения:

$\mathcal{A}_2(c)$: существуют такие $l_i(\cdot) \in L^1(\Omega; \mathbb{R}^+)$, $i = 3, 4$, что

$$\begin{aligned} \|c_3(x, y, z_1) - c_3(x, y, z_2)\|_{\mathcal{L}(Y; X)} &\leq l_3(x, y)|z_1 - z_2|_X, \\ |c_4(x, y, z_1) - c_4(x, y, z_2)|_X &\leq l_4(x, y)|z_1 - z_2|_X \end{aligned}$$

для любых $z_1, z_2 \in X$ п. в. на Ω ;

$\mathcal{A}_2(U)$: существуют такие $l(\cdot) \in L^1(\Omega; \mathbb{R}^+)$, $l_1(\cdot) \in L^1(I_1; \mathbb{R}^+)$, что

$$\text{Dist}_Y(U(x, y, z_1), U(x, y, z_2)) \leq l(x, y)|z_1 - z_2|_X,$$

$$\text{Dist}_X(U_1(x, z_1), U_1(x, z_2)) \leq l_1(x)|z_1 - z_2|_X$$

для любых $z_1, z_2 \in X$ п. в. на Ω ;

$\mathcal{A}_2(g)$: функции $(x, y, z, u) \mapsto g(x, y, z, u)$, $(x, z, u) \mapsto g_1(x, z, u)$, $(x, z, u) \mapsto g_2(x, z, u)$ липшицевы по z и u с константой Липшица L ;

$\mathcal{A}_2(\mathcal{V})$: существует такое $q_1 > 0$, что

$$|\mathcal{V}_1(z_1)(x) - \mathcal{V}_1(z_2)(x)|_X \leq q_1 \sup_{y \in I_2} |z_1(x, y) - z_2(x, y)|_X$$

для любых $z_1, z_2 \in C(\Omega; X)$ и $x \in I_1$.

При сделанных предположениях задача $\inf_{r \in \mathcal{R}^2} J(r)$ обладает свойством единственности. Отметим, что примеры отображений \mathcal{V}_1 , удовлетворяющих условию $\mathcal{A}_2(\mathcal{V})$, можно найти в [12].

Автор выражает признательность А. А. Толстоногову за постановку задачи и постоянное внимание к работе.

ЛИТЕРАТУРА

1. Bogolyubov N. N. Sur quelques method nouvelles dans le calcul des variations // Ann. Math. Pura Appl. Ser. 4. 1930. V. 7. P. 249–271.
2. Иоффе А. Д., Тихомиров В. М. Расширение вариационных задач // Тр. Моск. мат. о-ва. 1968. Т. 18. С. 187–246.
3. Экланд И., Темам Р. Выпуклый анализ и вариационные проблемы. М.: Мир, 1979.
4. Tolstonogov A. A. Relaxation in nonconvex optimal control problems with subdifferential operators // J. Math. Sci. 2007. V. 140, N 6. P. 850–872.
5. Погодаев Н. И. О решениях включения типа Гурса — Дарбу со смешанными ограничениями на граничные и распределенные управления // Сиб. журн. индустр. математики. 2008. Т. 11, № 1. С. 96–110.
6. Tolstonogov A. A., Tolstonogov D. A. L_p -continuous extreme selectors of multifunctions with decomposable values: existence theorems // Set-valued Anal. 1996. V. 4, N 2. P. 173–203.
7. Tolstonogov A. A., Tolstonogov D. A. L_p -continuous extreme selectors of multifunctions with decomposable values: relaxation theorems // Set-valued Anal. 1996. V. 4, N 3. P. 237–269.
8. Шварц Л. Анализ. Т. 1. М.: Мир, 1972.
9. Idczak D., Walczak S. On some properties of Goursat–Darboux systems with distributed and boundary controls // Int. J. Control. 2004. V. 77, N 9. P. 837–846.
10. Balder E. Necessary and sufficient conditions for L_1 -strong–weak lower semicontinuity of integral functionals // Nonlinear Anal. Theory Methods Appl. 1987. V. 11, N 12. P. 1399–1404.
11. Борисович Ю. Г., Гельман Б. Д., Мышкис А. Д., Обуховский В. В. Введение в теорию многозначных отображений и дифференциальных включений. М.: КомКнига, 2005.
12. Погодаев Н. И. О свойствах решений задачи Гурса — Дарбу с граничными и распределенными управлениями // Сиб. мат. журн. 2007. Т. 48, № 5. С. 1116–1133.

Статья поступила 3 февраля 2010 г.

Погодаев Николай Ильич
Институт динамики систем и теории управления СО РАН,
ул. Лермонтова, 134, Иркутск 664033
nickpogo@gmail.com