

Секция «Дифференциальные уравнения, динамические системы и оптимальное управление»

О явном виде фундаментального решения параболического оператора

Чечкин Алексей Григорьевич

Аспирант

Московский государственный университет имени М.В.Ломоносова,
Механико-математический факультет, Кафедра дифференциальных уравнений, Москва,
Россия

E-mail: a.g.chechkin@gmail.com

Предположим, что выполнены следующие гипотезы для оператора n
 $\mathfrak{L}[v] := \frac{1}{2} \sum A_{ij}(t) \frac{\partial^2 v}{\partial x_i \partial x_j} + \sum \left(\sum B_{ij}(t) x_j + c_i(t) \right) \frac{\partial v}{\partial x_i} + \left(\sum F_{ij}(t) x_i x_j + \sum g_i(t) x_i + h(t) \right) v :$
А. Коэффициенты $A(t), B(t), F(t) : \mathbf{R}_+ \rightarrow \mathbf{M}_{n \times n}(\mathbf{R})$ — непрерывные на \mathbf{R}_+ функции, имеющие при $t \rightarrow 0$ конечные пределы $A_0, B_0, F_0 \in \mathbf{M}_{n \times n}(\mathbf{R})$ соответственно, $A(t)$ — симметричная, A_0 положительно определенная.
Б. Существует $\int_0^\varepsilon \frac{q(s)}{s} ds < +\infty$ при $0 < \varepsilon < t$, где $q = \frac{1}{n} \text{tr}(\tilde{Q} + (A - s A_0) A_0^{-1} [E + Q])$, $\tilde{Q} = [E - \frac{1}{2t} R A_0^{-1}]^{-1} - E$, $R(t)$ — заданная матрица на $[0, \varepsilon]$. Рассмотрим системы дифференциальных уравнений

$$\begin{cases} S' = 2SAS + SB + B^T S + \frac{1}{2}(F + F^T), \\ q' = (2SA + B^T)q + 2Sc + g, \\ r' = \text{tr}(AS) + \frac{1}{2}q^T Aq + q^T c + h, \end{cases} \quad (1)$$

$$\begin{cases} P' = -P(2SA + B^T) - (2AS + B)P - 2A, \\ m' = -(2AS + B)m - Aq - c, \\ C' = C \cdot (\text{tr}(AP^{-1})) \end{cases} \quad (2)$$

и задачу Коши $\frac{\partial u}{\partial t} = \mathfrak{L}[u]$, $u|_{t=0} = \delta_y(x)$, где $\delta_y(x)$ — дельта-функция с особенностью в точке $y \in \mathbf{R}^n$.

Теорема 1. Пусть выполнены предположения А и Б. Тогда $C(t) = \frac{1}{\sqrt{(2\pi t)^n \det A_0}} \exp \left\{ -\frac{1}{2} \int_0^t \frac{q(s)}{s} ds \right\}$ где $S(t), q(t)$ и $r(t)$ суть решения системы уравнений (1) с начальными условиями $S_{ij}(0) = q_k(0) = r(0) = 0$ для $\forall i, j, k \in \overline{1, n}$, $P(t), m(t; y)$ суть решения двух первых уравнений системы (2) с начальными условиями $P_{ij}(0) = 0$ для $\forall i, j \in \overline{1, n}$, $m(0) = y$, а $C(t)$ есть частное решение третьего уравнения системы (2) вида