

УМОВИ ІСНУВАННЯ ОБМЕЖЕНИХ РОЗВ'ЯЗКІВ НЕЛІНІЙНИХ ДИФЕРЕНЦІАЛЬНИХ І ДИФЕРЕНЦІАЛЬНО-ФУНКЦІОНАЛЬНИХ РІВНЯНЬ

Let E be a finite-dimensional Banach space, $C^0(\mathbb{R}, E)$ be the Banach space of continuous functions bounded on \mathbb{R} with values in E , $K : C^0(\mathbb{R}, E) \rightarrow C^0(\mathbb{R}, E)$ be a c -continuous bounded mapping, let $A : E \rightarrow E$ be a linear continuous mapping, and let $h \in C^0(\mathbb{R}, E)$. We obtain conditions for the existence of bounded solutions of the nonlinear equation $\frac{dx(t)}{dt} + (Kx)(t)Ax(t) = h(t)$, $t \in \mathbb{R}$.

Пусть E — конечномерное банахово пространство, $C^0(\mathbb{R}, E)$ — банахово пространство непрерывных и ограниченных на \mathbb{R} функций со значениями в E , $K : C^0(\mathbb{R}, E) \rightarrow C^0(\mathbb{R}, E)$ — c -непрерывное и ограниченное отображение, $A : E \rightarrow E$ — линейное непрерывное отображение и $h \in C^0(\mathbb{R}, E)$. Получены условия существования ограниченных решений нелинейного уравнения $\frac{dx(t)}{dt} + (Kx)(t)Ax(t) = h(t)$, $t \in \mathbb{R}$.

1. Основні функціональні простори і c -неперервні оператори. Нехай \mathbb{R} — множина всіх дійсних чисел, \mathbb{C} — множина всіх комплексних чисел, E — дійсний або комплексний банахів простір з нормою $\|\cdot\|_E$, і $L(E, E)$ — банахова алгебра всіх лінійних неперервних операторів $A : E \rightarrow E$ з нормою

$$\|A\|_{L(E, E)} = \sup_{\|x\|_E=1} \|Ax\|_E.$$

Позначимо через $C^0(\mathbb{R}, E)$ банахів простір неперервних і обмежених на \mathbb{R} функцій $x = x(t)$ зі значеннями в E з нормою

$$\|x\|_{C^0(\mathbb{R}, E)} = \sup_{t \in \mathbb{R}} \|x(t)\|_E.$$

Зауважимо, що $\|a\|_E = |a|$, якщо $E = \mathbb{R}$ або $E = \mathbb{C}$. Через $C^1(\mathbb{R}, E)$ позначимо банахів простір функцій $x \in C^0(\mathbb{R}, E)$, похідна кожної з яких є елементом простору $C^0(\mathbb{R}, E)$, з нормою

$$\|x\|_{C^1(\mathbb{R}, E)} = \max \left\{ \|x\|_{C^0(\mathbb{R}, E)}, \left\| \frac{dx}{dt} \right\|_{C^0(\mathbb{R}, E)} \right\}.$$

Говоритимемо, що послідовність $(x_n)_{n \geq 1}$ елементів простору $C^0(\mathbb{R}, E)$ *локально збігається* до елемента $x \in C^0(\mathbb{R}, E)$, і позначатимемо

$$x_n \xrightarrow{\text{loc. } C^0(\mathbb{R}, E)} x \text{ при } n \rightarrow \infty,$$

якщо ця послідовність обмежена і для кожного числа $p > 0$

$$\lim_{n \rightarrow +\infty} \max_{|t| \leq p} \|x_n(t) - x(t)\|_E = 0.$$

Оператор $B : C^0(\mathbb{R}, E) \rightarrow C^0(\mathbb{R}, X)$ (X збігається з E або \mathbb{R}) називається *c -неперервним*, якщо для довільних $x \in C^0(\mathbb{R}, E)$ і $x_n \in C^0(\mathbb{R}, E)$, $n \geq 1$, для яких

$$x_n \xrightarrow{\text{loc. } C^0(\mathbb{R}, E)} x \text{ при } n \rightarrow \infty$$

виконується співвідношення

$$Bx_n \xrightarrow{\text{loc. } C^0(\mathbb{R}, X)} Bx \text{ при } n \rightarrow \infty.$$

Кожному натуральному числу n співставимо лінійний неперервний оператор P_n , що діє в просторі $C^0(\mathbb{R}, E)$ і визначається рівністю

$$(P_n x)(t) = \begin{cases} x(-n), & \text{якщо } t \leq -n, \\ x(t), & \text{якщо } t \in (-n, n), \\ x(n), & \text{якщо } t \geq n. \end{cases} \quad (1)$$

c -Неперервний оператор $B : C^0(\mathbb{R}, E) \rightarrow C^0(\mathbb{R}, E)$ називається c -цілком неперервним, якщо для кожного $n \geq 1$ оператор $P_n B : C^0(\mathbb{R}, E) \rightarrow C^0(\mathbb{R}, E)$ є цілком неперервним.

Поняття c -неперервного і c -цілком неперервного операторів увів до розгляду (на мові „ ε, δ ”) Е. Мухамадієв [1]; їх вивчення було продовжено у роботах [2 – 9] та ін. Означення c -неперервного оператора, в якому використано локально збіжні послідовності, запропонував автор (див., наприклад, [10 – 12]).

2. Об'єкт досліджень і формулювання основного результату. Позначимо через \mathcal{K} множину обмежених c -неперервних операторів K , що діють із простору $C^0(\mathbb{R}, E)$ у простір $C^0(\mathbb{R}, \mathbb{R})$, для кожного з яких

$$\inf_{t \in \mathbb{R}, x \in C^0(\mathbb{R}, E)} |(Kx)(t)| > 0.$$

Обмеженість кожного елемента $k \in \mathcal{K}$ означає, що для будь-якої обмеженої множини $G \subset C^0(\mathbb{R}, E)$ множина KG також є обмеженою.

Розглянемо нелінійне рівняння

$$\frac{dx(t)}{dt} + (Kx)(t)Ax(t) = h(t), \quad t \in \mathbb{R}, \quad (2)$$

де $K \in \mathcal{K}$, $A \in L(E, E)$ і $h \in C^0(\mathbb{R}, E)$.

Очевидно, що окремими випадками (2) є наступні рівняння:

$$\frac{dx(t)}{dt} + k_1(t, x(t))Ax(t) = h(t), \quad (3)$$

$$\frac{dx(t)}{dt} + k_2 \left(t, \max_{\tau \in [\alpha_1, \beta_1]} \|x(t + \tau)\|_E, \min_{\tau \in [\alpha_2, \beta_2]} \|x(t + \tau)\|_E \right) Ax(t) = h(t), \quad (4)$$

$$\frac{dx(t)}{dt} + k_3(t, x(t - \Delta_1), \dots, x(t - \Delta_m))Ax(t) = h(t), \quad (5)$$

де $[\alpha_1, \beta_1]$, $[\alpha_2, \beta_2]$ – довільні відрізки, а $k_1(t, x)$, $k_2(t, y_1, y_2)$ і $k_3(t, x_1, \dots, x_n)$ – неперервні відповідно на $\mathbb{R} \times E$, $\mathbb{R} \times [0, +\infty) \times [0, +\infty)$ і $\mathbb{R} \times \underbrace{E \times \dots \times E}_{m \text{ разів}}$ функції,

для яких

$$\sup\{|k_1(t, x)| : t \in \mathbb{R}, \|x\|_E < a\} < +\infty,$$

$$\sup\{|k_2(t, y_1, y_2)| : t \in \mathbb{R}, |y_1| < a, |y_2| < a\} < +\infty,$$

$$\sup\{|k_3(t, x)| : t \in \mathbb{R}, \|x_1\|_E < a, \dots, \|x_m\|_E < a\} < +\infty$$

для кожного додатного числа a і

$$\begin{aligned} \inf\{|k_1(t, x)| : (t, x) \in \mathbb{R} \times E\} &> 0, \\ \inf\{|k_2(t, y_1, y_2)| : (t, y_1, y_2) \in \mathbb{R} \times [0, +\infty) \times [0, +\infty)\} &> 0, \\ \inf\{|k_3(t, x)| : t \in \mathbb{R}, x_1 \in E, \dots, x_m \in E\} &> 0. \end{aligned}$$

Наведені приклади свідчать про те, що рівняння (2) може бути рівнянням із відхиляючим аргументом.

Основною задачею в статті є з'ясування умов, при виконанні яких рівняння (2) для кожної функції $h \in C^0(\mathbb{R}, E)$ має хоча б один розв'язок $x \in C^1(\mathbb{R}, E)$.

Суттєвим при розв'язанні цієї задачі є використання c -неперервних операторів і теореми про нерухому точку для таких операторів.

Зауважимо, що внаслідок неліпшицевості оператора K відомі методи дослідження обмежених розв'язків систем нелінійних диференціальних рівнянь (див., наприклад, [13–20]) не застосовні до рівняння (2) і, зокрема, до рівнянь (3)–(5).

Розглянемо лінійний диференціальний оператор $\mathcal{L} : C^1(\mathbb{R}, E) \rightarrow C^0(\mathbb{R}, E)$, що визначається співвідношенням

$$(\mathcal{L}x)(t) = \frac{dx(t)}{dt} + Ax(t), \quad t \in \mathbb{R}, \quad (6)$$

де A — лінійний неперервний оператор, такий, як і у (2).

Основним результатом статті є наступне твердження.

Теорема 1. *Нехай $\dim E < +\infty$. Для того щоб рівняння (2) при довільних $h \in C^0(\mathbb{R}, E)$ і $K \in \mathcal{K}$ мало хоча б один розв'язок $x \in C^1(\mathbb{R}, E)$, необхідно і достатньо, щоб оператор $\mathcal{L} : C^1(\mathbb{R}, E) \rightarrow C^0(\mathbb{R}, E)$ мав обернений неперервний оператор.*

Це твердження встановимо, використавши ряд допоміжних результатів.

3. Зображення обмежених розв'язків лінійних неоднорідних рівнянь. Розглянемо лінійне диференціальне рівняння

$$\frac{dx(t)}{dt} + \omega(t)Ax(t) = h(t), \quad t \in \mathbb{R}, \quad (7)$$

де $\omega \in C^0(\mathbb{R}, \mathbb{R})$ і $h \in C^0(\mathbb{R}, E)$.

Наведемо зображення обмеженого розв'язку цього рівняння, яке використовуваватимемо при дослідженні рівняння (2).

Нагадаємо, що у випадку, коли оператор $\mathcal{L} : C^1(\mathbb{R}, E) \rightarrow C^0(\mathbb{R}, E)$ має обернений неперервний оператор, існує визначена на \mathbb{R} функція $G(t)$ зі значеннями в $L(E, E)$ (див., наприклад, [15] у випадку дійсного E і [21] у випадку комплексного E), для якої:

- 1) різниця $G(+0) - G(-0)$ є одиничним елементом I алгебри $L(E, E)$;
- 2) при $t \neq 0$ справджується тотожність $\frac{dG(t)}{dt} + AG(t) \equiv O$;
- 3) існують такі числа $M \geq 1$ і $\gamma > 0$, що $\|G(t)\|_{L(E, E)} \leq M \exp\{-\gamma|t|\}$ для всіх $t \in \mathbb{R}$.

Функція $G(t)$ називається функцією Гріна [15, 21] оператора \mathcal{L} , що визначається співвідношенням (6). За допомогою цієї функції для кожного $h \in C^0(\mathbb{R}, E)$ єдиний обмежений розв'язок рівняння

$$\frac{dx(t)}{dt} + Ax(t) = h(t), \quad t \in \mathbb{R}, \quad (8)$$

має вигляд

$$x(t) = \int_{-\infty}^{+\infty} G(t-\tau)h(\tau)d\tau. \quad (9)$$

Важливою для подальшого є наступна теорема.

Теорема 2. Нехай $\omega \in C^0(\mathbb{R}, \mathbb{R})$, $\inf_{t \in \mathbb{R}} |\omega(t)| > 0$, $h \in C^0(\mathbb{R}, E)$ і оператор $\mathcal{L} : C^1(\mathbb{R}, E) \rightarrow C^0(\mathbb{R}, E)$ має обернений неперервний оператор. Тоді функція

$$x(t) = \int_{-\infty}^{+\infty} G \left(\int_{\tau}^t \omega(s)ds \right) h(\tau)d\tau, \quad t \in \mathbb{R}, \quad (10)$$

є обмеженим розв'язком рівняння (7),

$$\|x\|_{C^0(\mathbb{R}, E)} \leq \frac{2M}{\gamma \inf\{|\omega(t)| : t \in \mathbb{R}\}} \|h\|_{C^0(\mathbb{R}, E)} \quad (11)$$

і

$$\|x\|_{C^1(\mathbb{R}, E)} \leq \left(\frac{2M\|\omega\|_{C^0(\mathbb{R}, E)}\|A\|_{L(E, E)}}{\gamma \inf\{|\omega(t)| : t \in \mathbb{R}\}} + 1 \right) \|h\|_{C^0(\mathbb{R}, E)}. \quad (12)$$

Зауважимо, що в цій теоремі простір E може бути нескінченновимірним.

Доведення. Розглянемо функцію $\tau : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$, що визначається рівністю

$$\tau(t) = \int_0^t \omega(s)ds, \quad t \in \mathbb{R}.$$

Завдяки умовам теореми ця функція строго монотонна, неперервно диференційовна на \mathbb{R} і множина її значень збігається з \mathbb{R} . Тому для неї існує обернена функція $\tau^{-1} : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$, що також є неперервно диференційовною на \mathbb{R} . За допомогою цієї функції диференціальне рівняння (7) можна подати у вигляді

$$\frac{dx(t)}{d\tau(t)} + Ax(t) = \frac{1}{\omega(t)}h(t),$$

або

$$\frac{dz(\tau(t))}{d\tau(t)} + Az(\tau(t)) = \frac{1}{\omega(\tau^{-1}(\tau(t)))}h(\tau^{-1}(\tau(t))), \quad t \in \mathbb{R}, \quad (13)$$

де

$$z(\tau(t)) = x(\tau^{-1}(\tau(t))), \quad (14)$$

якщо урахувати, що $\tau^{-1}(\tau(t)) \equiv t$.

Рівняння (13) по відношенню до $z(\tau)$ є рівнянням вигляду (8), і права частина цього рівняння неперервна й обмежена на \mathbb{R} (завдяки умовам теореми). Тому на підставі (9) єдиний обмежений розв'язок рівняння (13) має вигляд

$$z(\tau(t)) = \int_{-\infty}^{+\infty} G(\tau(t)-s) \frac{1}{\omega(\tau^{-1}(s))} h(\tau^{-1}(s))ds.$$

Перейшовши в цій рівності до нової змінної інтегрування $\nu = \tau^{-1}(s)$ і врахувавши (14) та рівність

$$\tau(t) - \tau(\nu) = \int_{\nu}^t \omega(s) ds,$$

отримаємо (10).

Тепер покажемо справедливість співвідношень (11) і (12).

З обмежень на функцію $\omega(t)$ випливає, що для деяких дійсних чисел a і b , знаки яких збігаються, виконується нерівність

$$a \leq \omega(t) \leq b, \quad t \in \mathbb{R}.$$

Тоді завдяки третій властивості функції $G(t)$ для всіх $t, \tau \in \mathbb{R}$ справджуються співвідношення

$$\left\| G \left(\int_{\tau}^t \omega(s) ds \right) \right\|_{L(E, E)} \leq M \exp \left\{ -\gamma \left| \int_{\tau}^t \omega(s) ds \right| \right\} \leq M \exp \{ -\gamma c |t - \tau| \},$$

де $c = \min\{|a|, |b|\}$. Звідси та з (10) випливає (11). Із (11) та (7) випливає (12).

Теорему 2 доведено.

4. Оператор $\mathfrak{A}_{K, h}$. Визначимо оператор $\mathfrak{A}_{K, h} : C^0(\mathbb{R}, E) \rightarrow C^0(\mathbb{R}, E)$ рівністю

$$(\mathfrak{A}_{K, h} x)(t) = \int_{-\infty}^{+\infty} G \left(\int_{\tau}^t (Kx)(s) ds \right) h(\tau) d\tau, \quad t \in \mathbb{R}.$$

Тут елементи $K \in \mathcal{K}$ і $h \in C^0(\mathbb{R}, E)$ ті самі, що й у рівнянні (2).

Очевидно, що якщо функція $y \in C^0(\mathbb{R}, E)$ є розв'язком рівняння (2), то завдяки теоремі 2

$$y(t) \equiv \int_{-\infty}^{+\infty} G \left(\int_{\tau}^t (Ky)(s) ds \right) h(\tau) d\tau,$$

тобто елемент $y \in C^0(\mathbb{R}, E)$ є нерухомою точкою оператора $\mathfrak{A}_{K, h}$ і навпаки.

Отже, справджується наступне твердження.

Теорема 3. Множини обмежених розв'язків рівнянь (2) і

$$y = \mathfrak{A}_{K, h} y \tag{15}$$

збігаються.

Завдяки цьому твердженню природним для подальшого є приділення уваги вивченню властивостей оператора $\mathfrak{A}_{K, h}$.

Розглянемо у просторах $C^0(\mathbb{R}, E)$ і $C^1(\mathbb{R}, E)$ замкнені кулі

$$B^0[a_0, r] = \{x \in C^0(\mathbb{R}, E) : \|x - a_0\|_{C^0(\mathbb{R}, E)} \leq r\}$$

і

$$B^1[a_1, r] = \{x \in C^1(\mathbb{R}, E) : \|x - a_1\|_{C^1(\mathbb{R}, E)} \leq r\},$$

де $a_k \in C^k(\mathbb{R}, E)$, $k = \overline{0, 1}$, і $r > 0$.

Найбільш важливі властивості оператора $\mathfrak{A}_{K,h}$, що використовуватимемо, наведемо у наступному твердженні.

Теорема 4. Нехай $K \in \mathcal{K}$ і $h \in C^0(\mathbb{R}, E)$. Тоді:

- 1) існує таке число $R > 0$, що $\mathfrak{A}_{K,h}C^0(\mathbb{R}, E) \subset B^0[0, R]$;
- 2) $\mathfrak{A}_{K,h}x \in C^1(\mathbb{R}, E)$ для всіх $x \in C^0(\mathbb{R}, E)$ й існує таке число $r > 0$, що $\mathfrak{A}_h B^0[0, R] \subset B^1[0, r]$ (тут R – те саме число, що й у попередньому твердженні);
- 3) оператор $\mathfrak{A}_{K,h} : C^0(\mathbb{R}, E) \rightarrow C^0(\mathbb{R}, E)$ є c -неперервним.

Доведення. Перша частина твердження теореми випливає з теореми 2, зокрема, з нерівності (11), в якій вираз $\inf\{|\omega(t)| : t \in \mathbb{R}\}$ потрібно замінити числом

$$\mu = \inf_{t \in \mathbb{R}, x \in C^0(\mathbb{R}, E)} |(Kx)(t)|. \quad (16)$$

Тоді

$$R = \frac{2M}{\gamma\mu} \|h\|_{C^0(\mathbb{R}, E)}. \quad (17)$$

Друга частина твердження теореми також випливає з теореми 2. У нерівності (12) вирази $\inf\{|\omega(t)| : t \in \mathbb{R}\}$ і $\|\omega\|_{C^0(\mathbb{R}, E)}$ потрібно замінити відповідно числами μ і $\Omega = \sup_{t \in \mathbb{R}, x \in C^0(\mathbb{R}, E)} |(Kx)(t)|$ (число Ω є скінченним, оскільки оператор K обмежений). Тоді

$$r = \left(\frac{2M\Omega\|A\|_{L(E,E)}}{\gamma\mu} + 1 \right) \|h\|_{C^0(\mathbb{R}, E)}.$$

Складніше обґрунтовується третя частина твердження теореми.

Зафіксуємо довільні відрізок $[a, b]$ і число $\varepsilon > 0$. Розглянемо довільні елементи $y_n \in C^0(\mathbb{R}, E)$, $n \geq 0$, для яких

$$y_n \xrightarrow{\text{loc. } C^0(\mathbb{R}, E)} y_0 \quad \text{при } n \rightarrow \infty. \quad (18)$$

Покажемо, що

$$\mathfrak{A}_{K,h}y_n \xrightarrow{\text{loc. } C^0(\mathbb{R}, E)} \mathfrak{A}_{K,h}y_0 \quad \text{при } n \rightarrow \infty. \quad (19)$$

Зазначимо, що завдяки першій частині твердження теореми послідовність $(\mathfrak{A}_{K,h}y_n)_{n \geq 0}$ є обмеженою, що необхідно для виконання співвідношення (19).

Виберемо таке число $c > 0$, щоб

$$\sup_{t \in [a, b], n \geq 0} \left\| \int_{\mathbb{R} \setminus [-c, c]} G \left(\int_{\tau}^t (Ky_n)(s) ds \right) h(\tau) d\tau \right\|_E < \frac{\varepsilon}{2}. \quad (20)$$

Вибір такого числа можливий, оскільки $h \in C^0(\mathbb{R}, E)$ і для всіх $t, \tau \in \mathbb{R}$

$$\sup_{n \geq 0} \left\| G \left(\int_{\tau}^t (Ky_n)(s) ds \right) \right\|_{L(E, E)} \leq M \exp\{-\gamma\mu|t - \tau|\},$$

де μ – додатне число, що визначається рівністю (16).

Із (18) і c -неперервності оператора $K : C^0(\mathbb{R}, E) \rightarrow C^0(\mathbb{R}, \mathbb{R})$ випливає, що

$$\lim_{n \rightarrow \infty} \max_{t \in [a, b], \tau \in [-c, c]} \left| \int_{\tau}^t (Ky_n)(s) ds - \int_{\tau}^t (Ky_0)(s) ds \right| = 0.$$

Тому на підставі неперервності функції $G(t)$ на кожній множині $\mathbb{R} \setminus [-\delta, \delta]$ ($\delta > 0$) й обмеженості на \mathbb{R} (див. властивості цієї функції)

$$\lim_{n \rightarrow \infty} \max_{t \in [a, b]} \left\| \int_{-c}^c G \left(\int_{\tau}^t (Ky_n)(s) ds \right) h(\tau) d\tau - \int_{-c}^c G \left(\int_{\tau}^t (Ky_0)(s) ds \right) h(\tau) d\tau \right\|_E = 0.$$

Оскільки для кожного $t \in [a, b]$

$$\begin{aligned} & \|(\mathfrak{A}_{K, h} y_n)(t) - (\mathfrak{A}_{K, h} y_0)(t)\|_E \leq \\ & \leq \left\| \int_{-c}^c G \left(\int_{\tau}^t (Ky_n)(s) ds \right) h(\tau) d\tau - \int_{-c}^c G \left(\int_{\tau}^t (Ky_0)(s) ds \right) h(\tau) d\tau \right\|_E + \\ & + \left\| \int_{\mathbb{R} \setminus [-c, c]} G \left(\int_{\tau}^t (Ky_n)(s) ds \right) h(\tau) d\tau - \int_{\mathbb{R} \setminus [-c, c]} G \left(\int_{\tau}^t (Ky_0)(s) ds \right) h(\tau) d\tau \right\|_E, \end{aligned}$$

то на підставі (20)

$$\lim_{n \rightarrow \infty} \max_{t \in [a, b]} \|(\mathfrak{A}_{K, h} y_n)(t) - (\mathfrak{A}_{K, h} y_0)(t)\|_E < \varepsilon.$$

Звідси з урахуванням довільності вибору $\varepsilon > 0$ випливає, що

$$\lim_{n \rightarrow \infty} \max_{t \in [a, b]} \|(\mathfrak{A}_{K, h} y_n)(t) - (\mathfrak{A}_{K, h} y_0)(t)\|_E = 0.$$

Це співвідношення завдяки довільності вибору відрізка $[a, b]$ рівносильне (19).

Отже, c -неперервність оператора $\mathfrak{A}_{K, h}$ обґрунтовано.

Теорему 4 доведено.

Наслідок 1. Якщо $\dim E < +\infty$, то оператор $\mathfrak{A}_{K, h} : C^0(\mathbb{R}, E) \rightarrow C^0(\mathbb{R}, E)$ є c -цілком неперервним.

Це твердження випливає з теореми Арцела [22] і другої та третьої частин твердження теореми 4.

5. Існування нерухомої точки оператора $\mathfrak{A}_{K, h}$. Спочатку наведемо одну теорему про нерухому точку.

Теорема 5. c -Цілком неперервний оператор $\mathfrak{N} : B^0[a, R] \rightarrow B^0[a, R]$ має хоча б одну нерухому точку.

Зауважимо, що в цьому твердженні простір E може бути нескінченновимірним.

Доведення. Використаємо оператори $\mathfrak{N}_n : B^0[a, R] \rightarrow B^0[a, R]$, $n \geq 1$, що визначаються рівностями

$$\mathfrak{N}_n x = P_n(\mathfrak{N}x - a) + a, \quad n \geq 1.$$

Ці оператори цілком неперервні. Тому за теоремою Шаудера про нерухому точку [22] для кожного $n \geq 1$ існує точка $x_n \in B^0[a, R]$, для якої

$$\mathfrak{N}_n x_n = x_n.$$

З означення оператора P_n та того, що оператор \mathfrak{N} є c -цілком неперервним, випливає існування елемента $x^* \in B^0[a, R]$ і строго зростаючої підпослідовності $(n_k)_{k \geq 1}$ послідовності натуральних чисел, для яких

$$x_{n_k} \xrightarrow{\text{loc. } C^0(\mathbb{R}, E)} x^* \quad \text{при } k \rightarrow \infty. \quad (21)$$

Оскільки оператор \mathfrak{N} є c -неперервним, то

$$\mathfrak{N} x_{n_k} \xrightarrow{\text{loc. } C^0(\mathbb{R}, E)} \mathfrak{N} x^* \quad \text{при } k \rightarrow \infty. \quad (22)$$

З очевидних рівностей

$$x^* - \mathfrak{N} x^* = (x^* - x_{n_k}) + (x_{n_k} - \mathfrak{N}_{n_k} x_{n_k}) + (\mathfrak{N}_{n_k} x_{n_k} - \mathfrak{N} x_{n_k}) + (\mathfrak{N} x_{n_k} - \mathfrak{N} x^*), \quad k \geq 1,$$

із співвідношень (21), (22) і того, що

$$x_{n_k} - \mathfrak{N}_{n_k} x_{n_k} = 0, \quad k \geq 1,$$

і

$$(\mathfrak{N}_{n_k} x_{n_k})(t) - (\mathfrak{N} x_{n_k})(t) = 0, \quad \text{якщо } |t| \leq n_k, \quad k \geq 1,$$

впливає рівність

$$x^* - \mathfrak{N} x^* = 0.$$

Теорему 5 доведено.

Зазначимо, що різні аналогічні варіанти цього твердження розглядалися автором у роботах [11, 24–26] при дослідженні обмежених розв'язків диференціально-функціональних, дискретних рівнянь та диференціальних рівнянь з імпульсними збуреннями.

З теорем 4 і 5 та наслідку 1 випливає наступне твердження.

Наслідок 2. Нехай $\dim E < +\infty$. Оператор $\mathfrak{A}_{K,h} : C^0(\mathbb{R}, E) \rightarrow C^0(\mathbb{R}, E)$ для кожних $K \in \mathcal{K}$ і $h \in C^0(\mathbb{R}, E)$ має хоча б одну нерухому точку $x^* \in B^0[0, R] \cap C^1(\mathbb{R}, E)$, де R – число, що визначається рівністю (17).

6. Доведення теореми 1. Достатність. Нехай $K \in \mathcal{K}$, $h \in C^0(\mathbb{R}, E)$ і оператор $\mathcal{L} : C^1(\mathbb{R}, E) \rightarrow C^0(\mathbb{R}, E)$ має обернений неперервний оператор. Тоді за наслідком 2 і теоремою 3 рівняння (2) має хоча б один розв'язок $x \in C^1(\mathbb{R}, E)$.

Необхідність. Якщо рівняння (2) для кожних $K \in \mathcal{K}$ і $h \in C^0(\mathbb{R}, E)$ має хоча б один розв'язок $x \in C^1(\mathbb{R}, E)$, то воно має хоча б один розв'язок $x \in C^1(\mathbb{R}, E)$ для кожного $h \in C^0(\mathbb{R}, E)$ і у випадку, коли $(Kx)(t) = 1$ для всіх $x \in C^0(\mathbb{R}, E)$ і $t \in \mathbb{R}$. Тоді оператор $\mathcal{L} : C^1(\mathbb{R}, E) \rightarrow C^0(\mathbb{R}, E)$, що визначається співвідношенням (6), є слабкорегулярним. Для лінійних майже періодичних і, зокрема, для автономних операторів (таким є оператор \mathcal{L}) слабка регулярність оператора \mathcal{L} збігається з регулярністю цього оператора [15].

Теорему 1 доведено.

7. Приклади неєдиності обмежених розв'язків рівнянь вигляду (2).**Приклад 1.** Розглянемо випадок, коли $E = \mathbb{R}$,

$$(Kx)(t) \stackrel{\text{df}}{=} f(x(t)), \quad t \in \mathbb{R},$$

де

$$f(x) = \begin{cases} 1, & \text{якщо } x < 1, \\ 1/x, & \text{якщо } x \in [1, 2], \\ 1/2, & \text{якщо } x > 2, \end{cases}$$

і

$$Ax \stackrel{\text{df}}{=} x.$$

Очевидно, що оператор $K : C^0(\mathbb{R}, \mathbb{R}) \rightarrow C^0(\mathbb{R}, \mathbb{R})$ є c -неперервним,

$$\inf_{t \in \mathbb{R}, x \in C^0(\mathbb{R}, \mathbb{R})} |(Kx)(t)| = \frac{1}{2} > 0$$

і оператор $\mathcal{L} : C^1(\mathbb{R}, \mathbb{R}) \rightarrow C^0(\mathbb{R}, \mathbb{R})$, що визначається співвідношенням

$$(\mathcal{L}x)(t) = \frac{dx(t)}{dt} + x(t), \quad t \in \mathbb{R},$$

має обернений неперервний оператор.

Отже, за теоремою 1 для диференціального рівняння

$$\frac{dx(t)}{dt} + f(x(t))x(t) = h(t), \quad t \in \mathbb{R}, \quad (23)$$

для кожної функції $h \in C^0(\mathbb{R}, \mathbb{R})$ множина обмежених розв'язків є непорожньою. Цих розв'язків може бути нескінченно багато. Справді, якщо $h(t) \equiv 1$, то для кожного числа $s \in [1, 2]$ функція $x(t) \equiv s$ є розв'язком рівняння (23).

Приклад 2. Розглянемо випадок, коли $E = \mathbb{R}$,

$$(Kx)(t) \stackrel{\text{df}}{=} 2 + \sin x^2(t-1), \quad t \in \mathbb{R},$$

і

$$Ax \stackrel{\text{df}}{=} -x.$$

Оператор $K : C^0(\mathbb{R}, \mathbb{R}) \rightarrow C^0(\mathbb{R}, \mathbb{R})$, очевидно, c -неперервний,

$$\inf_{t \in \mathbb{R}, x \in C^0(\mathbb{R}, \mathbb{R})} |(Kx)(t)| = 1 \neq 0$$

і оператор $\mathcal{L} : C^1(\mathbb{R}, \mathbb{R}) \rightarrow C^0(\mathbb{R}, \mathbb{R})$, що визначається співвідношенням

$$(\mathcal{L}x)(t) = \frac{dx(t)}{dt} - x(t), \quad t \in \mathbb{R},$$

має обернений неперервний оператор. За теоремою 1 для кожної функції $h \in C^0(\mathbb{R}, \mathbb{R})$ диференціально-різницевого рівняння

$$\frac{dx(t)}{dt} - (2 + \sin x^2(t-1))x(t) = h(t), \quad t \in \mathbb{R}, \quad (24)$$

має хоча б один розв'язок $x \in C^1(\mathbb{R}, \mathbb{R})$. Таких розв'язків для деяких $h \in C^0(\mathbb{R}, \mathbb{R})$ може бути більше ніж один. Справді, якщо $h(t) \equiv c$ (c – дійсна стала), то рівняння (24) має сталі розв'язки, що збігаються з розв'язками трансцендентного рівняння

$$-(2 + \sin x^2)x = c.$$

Цих розв'язків більше ніж один, якщо модуль $|c|$ є досить великим.

1. Мухамадиев Э. Об обратимости функциональных операторов в пространстве ограниченных на оси функций // *Мат. заметки*. – 1972. – **11**, № 3. – С. 269–274.
2. Мухамадиев Э. Исследования по теории периодических и ограниченных решений дифференциальных уравнений // Там же. – 1981. – **30**, № 3. – С. 443–460.
3. Слюсарчук В. Е. Обратимость почти периодических s -непрерывных функциональных операторов // *Мат. сб.* – 1981. – **116**, № 4. – С. 483–501.
4. Слюсарчук В. Е. Интегральное представление s -непрерывных линейных операторов // *Докл. АН УССР. Сер. А.* – 1981. – № 8. – С. 34–37.
5. Слюсарчук В. Е. Обратимость неавтономных дифференциально-функциональных операторов // *Мат. сб.* – 1986. – **130**, № 1. – С. 86–104.
6. Слюсарчук В. Е. Необходимые и достаточные условия обратимости неавтономных функционально-дифференциальных операторов // *Мат. заметки*. – 1987. – **42**, № 2. – С. 262–267.
7. Слюсарчук В. Е. Необходимые и достаточные условия обратимости равномерно s -непрерывных функционально-дифференциальных операторов // *Укр. мат. журн.* – 1989. – **41**, № 2. – С. 201–205.
8. Курбатов В. Г. Линейные дифференциально-разностные уравнения. – Воронеж: Изд-во Воронеж. ун-та, 1990. – 168 с.
9. Чан Хью Бонг. Почти периодические и ограниченные решения линейных функционально-дифференциальных уравнений: Дис. . . д-ра физ.-мат. наук. – Киев, 1993. – 255 с.
10. Слюсарчук В. Е. Метод s -непрерывных операторов в теории импульсных систем // *Тез. докл. Все-союз. конф. по теории и приложениям функционально-дифференциальных уравнений*. – Душанбе, 1987. – С. 102–103.
11. Слюсарчук В. Е. Слабо нелинейные возмущения импульсных систем // *Мат. физика и нелинейн. механика*. – 1991. – Вып. 15. – С. 32–35.
12. Слюсарчук В. Ю. Оборотно́сть нелінійних різницевих операторів. – Рівне: Вид-во Нац. ун-ту водн. госп-ва та природокористування, 2006. – 233 с.
13. Aterio L. Soluzioni quasiperiodiche, o limitate, di sistemi differenziali, non lineari quasi-periodici, o limitati // *Ann. mat. pura ed appl.* – 1955. – **39**. – P. 97–119.
14. Боголюбов Н.Н., Митропольский Ю.А., Самоїленко А.М. Метод ускоренной сходимости в нелинейной механике. – Киев: Наук. думка, 1969. – 248 с.
15. Красносельский М. А., Бурд В. Ш., Колесов Ю. С. Нелинейные почти периодические колебания. – М.: Наука, 1970. – 352 с.
16. Рейссиг Р., Сансоне Г., Конти Р. Качественная теория нелинейных дифференциальных уравнений. – М.: Наука, 1974. – 320 с.
17. Плисс В. А. Интегральные множества периодических систем дифференциальных уравнений. – М.: Наука, 1977. – 304 с.
18. Труби́ков Ю. В., Перов А. И. Дифференциальные уравнения с монотонными нелинейностями. – Минск: Наука и техника, 1986. – 200 с.
19. Перов А. И., Костру́б И. Д. Метод направляющих функций в задаче о нелинейных почти-периодических колебаниях // *Вестн. Воронеж. ун-та. Сер. физика, математика*. – 2002. – № 1. – С. 163–171.
20. Перов А. И. Об ограниченных решениях нелинейных систем обыкновенных дифференциальных уравнений // Там же. – 2003. – № 1. – С. 165–168.
21. Далецкий Ю. Л., Крейн М. Г. Устойчивость решений дифференциальных уравнений в банаховом пространстве. – М.: Наука, 1970. – 535 с.
22. Ниренберг Л. Лекции по нелинейному функциональному анализу. – М.: Мир, 1977. – 233 с.
23. Слюсарчук В. Е. Нелокальные теоремы об ограниченных решениях функционально-дифференциальных уравнений с нелипищевыми нелинейностями // *Исследование дифференциальных и дифференциально-разностных уравнений*. – Киев: Наук. думка, 1980. – С. 121–130.
24. Слюсарчук В. Е. Ограниченные решения импульсных систем // *Дифференц. уравнения*. – 1983. – **19**, № 4. – С. 588–596.
25. Слюсарчук В. Е. Слабо нелинейные возмущения нормально разрешимых функционально-дифференциальных и дискретных уравнений // *Укр. мат. журн.* – 1987. – **39**, № 5. – С. 660–662.
26. Слюсарчук В. Ю. Теорема про нерухому точку для s -неперервних операторів у просторах обмежених числових послідовностей // *Наук. вісн. Чернівець. ун-ту. Математика*. – 2006. – Вип. 288. – С. 107–110.

Одержано 25.07.08,
після доопрацювання – 11.01.10