

**Алгебраические условия абсолютной устойчивости
с вероятностью 1 решений систем линейных
стохастических уравнений Ито с последствием.
Случай векторного винеровского процесса
и нескольких запаздываний**

В статье получены алгебраические коэффициентные условия асимптотической устойчивости с вероятностью 1 решений систем линейных стохастических дифференциальных уравнений Ито с постоянными запаздываниями аргумента, не зависящие от величины запаздываний. Предполагается, что при отсутствии случайных членов (случайных параметрических возмущений) невозмущенная детерминированная система дифференциальных уравнений с запаздываниями асимптотически устойчива по Ляпунову при любых постоянных запаздываниях (абсолютно устойчивая). Условия устойчивости выражены в терминах некоторых матричных неравенств для матриц, входящих в систему уравнений. Используется метод квадратичных стохастических функционалов Ляпунова—Красовского, матрица квадратичных форм которых согласована с матрицей невозмущенной системы. Рассмотрен случай векторного винеровского процесса и нескольких постоянных отклонений аргумента. Случай скалярного винеровского процесса и одного запаздывания рассмотрен автором ранее в [1].

1. П о с т а н о в к а з а д а ч и. Рассматривается основная начальная задача для векторно-матричных стохастических дифференциальных уравнений Ито с последствием следующего вида:

$$dx^\varepsilon(t) = \left[Ax^\varepsilon(t) + \sum_{i=1}^m A_i x^\varepsilon(t - \tau_i) \right] dt + \sum_{j=1}^r \left[B_j(\varepsilon) x^\varepsilon(t) + \right. \\ \left. + \sum_{i=1}^m B_{ij}(\varepsilon) x^\varepsilon(t - \tau_i) \right] dw_j(t), \quad (1)$$

$$x^\varepsilon(t_0 - \theta) = \text{const} = x_0 \neq 0, \quad t_0 - \tau \leq \theta \leq 0, \quad \tau = \max_{(i)} \tau_i, \quad t_0 \leq t,$$

где A, A_i, B_j, B_{ij} — постоянные матрицы; $0 < \tau_1 < \dots < \tau_m \equiv \tau$ — запаздывания аргумента t ; ε — параметр; $B_j(0) = B_{ij}(0) = 0$; $w_j(t)$, $j = 1, 2, \dots, r$, — компоненты стандартного векторного r -мерного винеровского процесса $w(t)$.

Введем, отталкиваясь от определения абсолютной устойчивости (асимптотической устойчивости при любых постоянных $\tau_i = \text{const} > 0$) решений детерминированных систем с запаздыванием, данного Л. Э. Эльсгольцем (см., например, [2, гл. 3, § 10]), следующее аналогичное определение для стохастических систем с последствием (запаздыванием).

О п р е д е л е н и е. Тривиальное решение ($x^\varepsilon = 0$) системы с последствием (1) называется абсолютно устойчивым с вероятностью 1, если оно асимптотически устойчиво с вероятностью 1 при любом $0 < \tau_i = \text{const} < < \infty, m, \varepsilon$.

$$P \left\{ \lim_{t \rightarrow \infty} \|x^\varepsilon(t)\| = 0 \mid x_0 \neq 0 \right\} = 1, \quad 0 \leq \tau_i = \text{const} < \infty.$$

Наряду с системой уравнений (1), называемой в дальнейшем «возмущенной», рассмотрим детерминированную (невозмущенную, $\varepsilon = 0$) систему

$$dx(t)/dt = Ax(t) + \sum_{i=1}^m A_i x(t - \tau_i), \quad x(t_0) = 0. \quad (2)$$

В предположении, что система (2) абсолютно устойчива, ставится задача определения алгебраических коэффициентных условий абсолютной устойчивости с вероятностью 1 тривиального решения возмущенной системы (1).

При решении этой задачи используется метод квадратичных стохастических функционалов Ляпунова—Красовского (СФЛ—К), матрица квадратичных форм которых согласована с матрицей невозмущенной системы, т. е. с матрицей $A + \sum_{i=1}^m A_i$. Отметим, что одной из первых работ по устойчивости с вероятностью 1 (и по вероятности) решений стохастических уравнений Ито с последствием, в которой используется метод СФЛ—К, можно назвать работу [3]. В дальнейшем метод СФЛ—К в задачах изучения вероятностной устойчивости (в основном, устойчивости в среднеквадратическом) решений стохастических уравнений Ито с последствием использовался во многих работах. Однако поиск алгебраических коэффициентных условий абсолютной устойчивости с вероятностью 1 решений таких уравнений впервые предпринят в работе [1].

2. Некоторые используемые далее факты. Из предположения, что решение $x = 0$ детерминированной системы (2) абсолютно устойчивое, следуют два факта, используемые в дальнейшем.

а). Для системы (2) существует положительно определенный квадратичный функционал $V_0(x(t+\theta))$ вида

$$V_0(x(t+\theta)) = x^T(t) H_0 x(t) + \sum_{i=1}^m \int_{t-\tau_i}^t x^T(\theta) H_0 x(\theta) d\theta, \quad (3)$$

постоянная матрица $H_0 > 0$ которого является решением матричного уравнения Ляпунова

$$\left(A + \sum_{i=1}^m A_i\right)^T H_0 + H_0 \left(A + \sum_{i=1}^m A_i\right) = -Q, \quad (4)$$

где Q — любая заданная симметричная положительно определенная матрица, в частном случае она может быть принята равной единичной матрице E ; « t » — символ транспонирования.

Алгебраические коэффициентные условия абсолютной устойчивости решений для наиболее общего вида детерминированных автономных линейных дифференциальных уравнений представлены в монографии Хейла [4, с. 134—135, 160—161]. Развивая упомянутые условия [4], можно показать с помощью функционала (3), что достаточными условиями абсолютной устойчивости (близкими к необходимым и достаточным и, по-видимому, неулучшаемыми), являются гурвицевость матрицы $A + \sum_{i=1}^m A_i$ и отрицательная определенность следующей матрицы:

$$\begin{bmatrix} A^T H_0 + H_0 A + m H_0 & H_0 A_1 & H_0 A_2 & \dots & H_0 A_m \\ A_1^T H_0 & -H_0 & 0 & \dots & 0 \\ A_2^T H_0 & 0 & -H_0 & \dots & 0 \\ \vdots & \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ A_m^T H_0 & 0 & 0 & \dots & -H_0 \end{bmatrix} (< 0). \quad (5)$$

Необходимость гурвицевости матрицы $A + \sum_{i=1}^m A_i$ следует из непрерывной зависимости корней λ характеристического квазиполинома

$$\det \left[A + \sum_{i=1}^m A_i \exp(-\tau_i \lambda) - E \lambda \right]$$

от запаздываний τ_i .

б). Алгебраические коэффициентные (близкие к необходимым и достаточным) условия асимптотической устойчивости с вероятностью 1 стохастических систем вида (1) без последствия ($\tau_i \equiv 0$)

$$dx(t) = \left(A + \sum_{i=1}^m A_i \right) x(t) dt + \sum_{j=1}^r \left[B_j(\varepsilon) + \sum_{i=1}^m B_{ij}(\varepsilon) \right] x(t) dw_j(t) \quad (6)$$

и с гурвицевой матрицей $A + \sum_{i=1}^m A_i$ сводятся к отрицательной определенности следующего соотношения (см. [5]):

$$\begin{aligned} & \left(A + \sum_{i=1}^m A_i \right)^T H_0 + H_0 \left(A + \sum_{i=1}^m A_i \right) + \sum_{j=1}^r \left[B_j(\varepsilon) + \sum_{i=1}^m B_{ij}(\varepsilon) \right]^T \cdot H_0 \times \\ & \times \sum_{j=1}^r \left[B_j(\varepsilon) + \sum_{i=1}^m B_{ij}(\varepsilon) \right] < 0. \end{aligned} \quad (7)$$

3. Основной результат. Итак, попытаемся установить условия, налагаемые на матрицы A , A_i , H_0 , B_j , B_{ij} , которые обеспечивают асимптотическую устойчивость с вероятностью 1 нулевого решения системы (1) при любых $0 < \tau_i = \text{const} < \infty$.

В силу общих теорем об асимптотической устойчивости решений стохастических дифференциальных уравнений Ито с последствием их решения асимптотически устойчивы с вероятностью 1, если существует положительно определенный функционал Ляпунова—Красовского, математическое ожидание полной производной по времени которого вдоль решений отрицательно (см., например, [3]).

Учитывая, что согласно предположению исходная система (1) линейна и стационарна, а невозмущенная система (2) абсолютно устойчива по Ляпунову, можно выбрать для системы (1) в качестве функционала Ляпунова—Красовского положительно определенный квадратичный функционал $V(x^\varepsilon(t + \theta))$ фазовых переменных x^ε ,

$$-\tau \leq \theta \leq 0$$

$$V(x^\varepsilon(t + \theta)) = (x^\varepsilon(t))^T H_0 x^\varepsilon(t) + \sum_{i=1}^m \int_{t-\tau_i}^t (x^\varepsilon(\theta))^T H_0 x^\varepsilon(\theta) d\theta, \quad (8)$$

постоянная матрица $H_0 > 0$ которого определена из уравнения Ляпунова (4), соответствующего невозмущенной системе (2) с устойчивой матрицей

$$A + \sum_{i=1}^m A_i.$$

Стохастический дифференциал dV функционала (8), вычисленный вдоль решений системы (1), равен

$$\begin{aligned} dV(x^\varepsilon)|_{(1)} &= d(x^\varepsilon(t))^T H_0 x^\varepsilon(t) + (x^\varepsilon(t))^T H_0 dx^\varepsilon(t) + \sum_{j=1}^r \left[B_j(\varepsilon) x^\varepsilon(t) + \right. \\ &+ \left. \sum_{i=1}^m B_{ij}(\varepsilon) x^\varepsilon(t - \tau_i) \right]^T H_0 \left[B_j(\varepsilon) x^\varepsilon(t) + \sum_{i=1}^m B_{ij}(\varepsilon) x^\varepsilon(t - \tau_i) \right] dt + \\ &+ \left[m(x^\varepsilon(t))^T H_0 x^\varepsilon(t) - \sum_{i=1}^m (x^\varepsilon(t - \tau_i))^T H_0 x^\varepsilon(t - \tau_i) \right] dt = \\ &= \left\{ \left[Ax^\varepsilon(t) + \sum_{i=1}^m A_i x^\varepsilon(t - \tau_i) \right]^T dt + \sum_{j=1}^r \left[B_j(\varepsilon) x^\varepsilon(t) + \right. \right. \\ &+ \left. \left. \sum_{i=1}^m B_{ij}(\varepsilon) x^\varepsilon(t - \tau_i) \right]^T dw_j(t) \right\} H_0 x^\varepsilon(t) + (x^\varepsilon(t))^T H_0 \left\{ \left[Ax^\varepsilon(t) + \right. \right. \\ &+ \left. \left. \sum_{i=1}^m A_i x^\varepsilon(t - \tau_i) \right] dt + \sum_{j=1}^r \left[B_j(\varepsilon) x^\varepsilon(t) + \sum_{i=1}^m B_{ij}(\varepsilon) x^\varepsilon(t - \tau_i) \right] dw_j(t) \right\} + \end{aligned}$$

$$\begin{aligned}
& + \sum_{j=1}^r \left[B_j(\varepsilon) x^\varepsilon(t) + \sum_{i=1}^m B_{ij}(\varepsilon) x^\varepsilon(t - \tau_i) \right]^T H_0 \left[B_j(\varepsilon) x^\varepsilon(t) + \right. \\
& \quad \left. + \sum_{i=1}^m B_{ij}(\varepsilon) x^\varepsilon(t - \tau_i) \right] dt + \left[m(x^\varepsilon(t))^T H_0 x^\varepsilon(t) - \right. \\
& \quad \left. - \sum_{i=1}^m (x^\varepsilon(t - \tau_i))^T H_0 x^\varepsilon(t - \tau_i) \right] dt. \tag{9}
\end{aligned}$$

Исходя из (9) вычисляем математическое ожидание полной производной $\mathbf{M} \left\{ \frac{dV}{dt} \Big|_{(1)} \right\}$:

$$\begin{aligned}
\mathbf{M} \left\{ \frac{dV(x^\varepsilon)}{dt} \Big|_{x^\varepsilon \equiv x} \right\} &= \left[Ax(t) + \sum_{i=1}^m A_i x(t - \tau_i) \right]^T H_0 x(t) + (x(t))^T H_0 \times \\
&\times \left[Ax(t) + \sum_{i=1}^m A_i x(t - \tau_i) \right] + m(x(t))^T H_0 x(t) - \sum_{i=1}^m (x(t - \tau_i))^T H_0 x(t - \tau_i) + \\
&+ \sum_{j=1}^r \left[B_j(\varepsilon) x(t) + \sum_{i=1}^m B_{ij}(\varepsilon) x(t - \tau_i) \right]^T H_0 \left[B_j(\varepsilon) x(t) + \sum_{i=1}^m B_{ij}(\varepsilon) x(t - \tau_i) \right]. \tag{10}
\end{aligned}$$

Правую часть соотношения (10) можно рассматривать как некоторую квадратичную форму от $x(t)$, $x(t - \tau_i)$, $i = 1, \dots, m$. Тогда (10) перепишем в следующей матричной форме:

$$\begin{aligned}
\mathbf{M} \left\{ \frac{dV(x^\varepsilon)}{dt} \Big|_{x^\varepsilon \equiv x} \right\} &= \begin{bmatrix} x(t) \\ x(t - \tau_1) \\ \vdots \\ x(t - \tau_m) \end{bmatrix}^T \begin{bmatrix} A^T H_0 + H_0 A + m H_0 + \sum_{j=1}^r B_j^T H_0 B_j \\ A_1^T H_0 + \sum_{j=1}^r B_{1j}^T H_0 B_j \\ \vdots \\ A_m^T H_0 + \sum_{j=1}^r B_{mj}^T H_0 B_j \end{bmatrix} \\
&\begin{bmatrix} H_0 A_1 + \sum_{j=1}^r B_{1j}^T H_0 B_{1j} \\ -H_0 + \sum_{j=1}^r B_{2j}^T H_0 B_{2j} \\ \vdots \\ \sum_{j=1}^r B_{mj}^T H_0 B_{2j} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x(t) \\ x(t - \tau_1) \\ \vdots \\ x(t - \tau_m) \end{bmatrix} \equiv
\end{aligned}$$

$$\equiv \begin{bmatrix} x(t) \\ x(t - \tau_1) \\ \vdots \\ x(t - \tau_m) \end{bmatrix}^T \cdot G \cdot \begin{bmatrix} x(t) \\ x(t - \tau_1) \\ \vdots \\ x(t - \tau_m) \end{bmatrix}. \quad (11)$$

Математическое ожидание (11) отрицательно лишь в случае, когда является отрицательно определенной матрица, входящая в правую часть (обозначим эту матрицу через G). Полученный результат можно сформулировать в виде теоремы.

Теорема. Тривиальное решение ($x^e = 0$) системы стохастических уравнений Ито с последствием (1) абсолютно устойчиво с вероятностью 1, если выполнены следующие условия: 1) матрица $A + \sum_{i=1}^m A_i$ гурвицева; 2) матрица G отрицательно определенная.

Нетрудно заметить, что если случайных возмущений нет, т. е. $B_j = B_{ij} = 0$, $i = 1, \dots, m$; $j = 1, \dots, r$, то из условия $G < 0$ следует условие (5) для детерминированной системы.

В заключение отметим, что для систем с несколькими запаздываниями часто целесообразно, особенно для задач, возникающих в приложениях, вместо функционала (8) использовать функционал

$$V = (x^e(t))^T H_0 x^e(t) + \sum_{i=1}^m \gamma_i \int_{t-\tau_i}^t (x^e(\theta))^T H_0 x^e(\theta) d\theta, \quad (12)$$

где постоянные коэффициенты $\gamma_i > 0$ определяют вес каждого интеграла $\int_{t-\tau_i}^t$ в общем значении функционала. В условии устойчивости (11) в этом

случае следует заменить член mH_0 величиной $\sum_{i=1}^m \gamma_i H_0$, а член $-H_0$ величиной $-\gamma_i H_0$.

1. Корневский Д. Г. Алгебраические коэффициенты условия абсолютной (не зависящей от запаздывания) асимптотической устойчивости с вероятностью 1 решений систем линейных стохастических уравнений Ито с последствием. — Укр. мат. журн., 1985, 37, № 6, с. 808—812.
2. Эльсгольц Л. Э., Норкин С. Б. Введение в теорию дифференциальных уравнений с отклоняющимся аргументом. — М.: Наука, 1971. — 296 с.
3. Kushner H. J. On the stability of processes defined by stochastic difference-differential equations. — J. Different. Equat., 1968, 4, N 3, p. 424—443.
4. Хейл Дж. Теория функционально-дифференциальных уравнений / Пер. с англ. — М.: Мир, 1984. — 421 с.
5. Корневский Д. Г. Коэффициентный алгебраический критерий асимптотической устойчивости с вероятностью единица решений линейных систем стохастических уравнений Ито. — В кн.: Численно-аналитические методы исследования динамики и устойчивости сложных систем. Киев: Ин-т математики АН УССР, 1984, с. 67—77.

Ин-т математики АН УССР, Киев

Получено 25.09.84