

О ПРИБЛИЖЕННОМ РЕШЕНИИ КРАЕВЫХ ЗАДАЧ МЕТОДОМ НАИМЕНЬШИХ КВАДРАТОВ

С. М. Чуйко

Славян. пед. ун-т

Украина, 84116, Славянск Донецкой обл., ул. Г. Батюка, 19

e-mail: chujko-slav@inbox.ru

Using the least square method we construct a new iteration algorithm for finding solutions of a weakly nonlinear boundary-value problem for a system of ordinary differential equations in the critical case, expanding the solution into a generalized Fourier polynomial in a neighborhood of the generating solution. We find an estimate for values of the small parameter for which convergence of this iteration procedure to the sought solution is preserved.

З використанням методу найменших квадратів побудовано нову ітераційну процедуру для знаходження розв'язків слабконелінійної крайової задачі для системи звичайних диференціальних рівнянь у критичному випадку у вигляді розвинення в узагальнений поліном Фур'є в околі породжуючого розв'язку. Знайдено оцінку області значень малого параметра, для яких зберігається збіжність цієї ітераційної процедури до шуканого розв'язку.

1. Постановка задачи. Исследуем задачу [1] о нахождении решений

$$z(t, \varepsilon) = \text{col} \left(z^{(1)}(t, \varepsilon), \dots, z^{(n)}(t, \varepsilon) \right),$$

$$z^{(i)}(\cdot, \varepsilon) \in C^1[a, b], \quad z^{(i)}(t, \cdot) \in C[0, \varepsilon_0], \quad i = 1, 2, \dots, n,$$

системы обыкновенных дифференциальных уравнений

$$\frac{dz}{dt} = A(t)z + f(t) + \varepsilon Z(z, t, \varepsilon), \quad (1)$$

удовлетворяющих крайевому условию

$$\ell z(\cdot, \varepsilon) = \alpha + \varepsilon J(z(\cdot, \varepsilon), \varepsilon). \quad (2)$$

Решение задачи (1), (2) ищем в малой окрестности решения

$$z_0(t) = \text{col} \left(z_0^{(1)}(t), \dots, z_0^{(n)}(t) \right), \quad z_0^{(i)}(\cdot) \in C^1[a, b], \quad i = 1, 2, \dots, n,$$

порождающей задачи

$$\frac{dz_0}{dt} = A(t)z_0 + f(t), \quad \ell z_0(\cdot) = \alpha, \quad (3)$$

где $A(t)$ — $(n \times n)$ -мерная матрица и $f(t)$ — n -мерный вектор-столбец, элементы которых — непрерывные на отрезке $[a, b]$ действительные функции, $\alpha \in R^m$ — действительный вектор-столбец, $Z(z, t, \varepsilon)$ — нелинейная вектор-функция, непрерывно дифференцируемая по z в малой окрестности решения порождающей задачи, непрерывная по t на отрезке $[a, b]$ и непрерывно дифференцируемая по малому параметру ε на отрезке $[0, \varepsilon_0]$; $\ell z(\cdot, \varepsilon)$ и $J(z(\cdot, \varepsilon), \varepsilon)$ — линейный и нелинейный векторный функционалы $\ell z(\cdot, \varepsilon)$, $J(z(\cdot, \varepsilon), \varepsilon) : C[a, b] \rightarrow R^m$, причем второй функционал непрерывно дифференцируем по неизвестной переменной z и по малому параметру ε в малой окрестности решения порождающей задачи и на отрезке $[0; \varepsilon_0]$.

Исследован критический случай $P_{Q^*} \neq 0$; при условии [1]

$$P_{Q_d^*} \left\{ \alpha - \ell K[f(s)](\cdot) \right\} = 0 \quad (4)$$

порождающая задача (3) имеет r линейно независимых решений

$$z_0(t, c_r) = X_r(t)c_r + G \left[f(s); \alpha \right](t), \quad c_r \in R^r.$$

Здесь $X(t)$ — нормальная ($X(0) = I_n$) фундаментальная матрица однородной части системы (3), $Q = \ell X(\cdot) — (n \times n)$ -мерная матрица, $\text{rank } Q = n_1$, $X_r(t) = X(t)P_{Q_r}$, $P_{Q_r} — (n \times r)$ -мерная матрица, составленная из r линейно независимых столбцов $(n \times n)$ -мерной матрицы-ортопроектора $P_Q : R^n \rightarrow N(Q)$, $P_{Q_d^*} — (d \times n)$ -мерная матрица, составленная из d линейно независимых строк $(m \times m)$ -ортопроектора $P_{Q^*} : R^m \rightarrow N(Q^*)$,

$$G[f(s); \alpha](t) = K[f(s)](t) - X(t)Q^+ \ell K[f(s)](\cdot)$$

— обобщенный оператор Грина краевой задачи (3);

$$K \left[f(s) \right](t) = X(t) \int_a^t X^{-1}(s) f(s) ds$$

— оператор Грина задачи Коши для дифференциальной системы (3), Q^+ — псевдообратная матрица по Муру–Пенроузу.

Учитывая непрерывность нелинейной вектор-функции $Z(z(t, \varepsilon), t, \varepsilon)$ и нелинейного векторного функционала $J(z(\cdot, \varepsilon), \varepsilon)$ по ε в малой положительной окрестности нуля, получаем необходимое условие [1]

$$F_0(c_r) = P_{Q_d^*} \left\{ J(z_0(\cdot, c_r), 0) - \ell K[Z(z_0(s, c_r), s, 0)](\cdot) \right\} = 0 \quad (5)$$

существования решения исходной задачи (1), (2) в критическом случае.

Лемма 1. Пусть краевая задача (1), (2) представляет критический случай $P_{Q^*} \neq 0$ и выполнено условие (4) разрешимости порождающей задачи (3). Предположим также, что задача (1), (2) имеет решение, при $\varepsilon = 0$ обращающееся в порождающее $z(t, 0) = z_0(t, c_r^*)$. Тогда вектор $c_r^* \in R^r$ удовлетворяет уравнению (5) для порождающих амплитуд.

Предположим далее, что уравнение (5) имеет действительные корни. Фиксируя одно из решений $c_r^* \in R^r$ уравнения (5), приходим к задаче об отыскании решения

$$z(t, \varepsilon) = z_0(t, c_r^*) + x(t, \varepsilon)$$

задачи (1), (2) в окрестности порождающего решения

$$z_0(t, c_r^*) = X_r(t)c_r^* + G[f(s); \alpha](t).$$

Для нахождения возмущения

$$x(t, \varepsilon) = \text{col}(x^{(1)}(t, \varepsilon), \dots, x^{(n)}(t, \varepsilon)),$$

$$x^{(j)}(\cdot, \varepsilon) \in C^1[a, b], \quad x^{(j)}(t, \cdot) \in C[0, \varepsilon_0], \quad x(t, 0) \equiv 0, \quad j = 1, 2, \dots, n,$$

порождающего решения $z_0(t, c_r^*)$ используем задачу

$$\frac{dx(t, \varepsilon)}{dt} = A(t)x(t, \varepsilon) + \varepsilon Z(z_0(t, c_r^*) + x(t, \varepsilon), t, \varepsilon), \quad (6)$$

$$\ell x(\cdot, \varepsilon) = \varepsilon J(z_0(\cdot, c_r^*) + x(\cdot, \varepsilon), \varepsilon). \quad (7)$$

Учитывая непрерывную дифференцируемость по первому аргументу функции $Z(z, t, \varepsilon)$ в окрестности порождающего решения и непрерывную дифференцируемость по третьему аргументу, разлагаем эту функцию в окрестности точек $x = 0$ и $\varepsilon = 0$:

$$\begin{aligned} Z(z_0(t, c_r^*) + x(t, \varepsilon), t, \varepsilon) &= Z(z_0(t, c_r^*), t, 0) + \\ &+ A_1(t)x(t, \varepsilon) + \varepsilon A_2(t) + R(z_0(t, c_r^*) + x(t, \varepsilon), t, \varepsilon), \end{aligned} \quad (8)$$

где

$$A_1(t) = \left. \frac{\partial Z(z, t, \varepsilon)}{\partial z} \right|_{\substack{z=z_0(t, c_r^*) \\ \varepsilon=0}}, \quad A_2(t) = \left. \frac{\partial Z(z, t, \varepsilon)}{\partial \varepsilon} \right|_{\substack{z=z_0(t, c_r^*) \\ \varepsilon=0}}.$$

Остаток $R(z_0(t, c_r^*) + x(t, \varepsilon), t, \varepsilon)$ разложения функции $Z(z_0(t, c_r^*) + x(t, \varepsilon), t, \varepsilon)$ более высокого порядка малости по x и ε в окрестности точек $x = 0$ и $\varepsilon = 0$, чем три первых члена разложения, поэтому

$$R(z, t, \varepsilon) \Big|_{\substack{z=z_0(t, c_r^*) \\ \varepsilon=0}} \equiv 0, \quad \frac{\partial R(z, t, \varepsilon)}{\partial z} \Big|_{\substack{z=z_0(t, c_r^*) \\ \varepsilon=0}} \equiv 0.$$

Аналогично, используя непрерывную дифференцируемость (в смысле Фреше) по первому аргументу векторного функционала $J(z_0(\cdot, c_r^*) + x(\cdot, \varepsilon), \varepsilon)$ и непрерывность по второму аргументу, выделяем линейные по x и по ε части $\ell_1 x(\cdot, \varepsilon)$ и $\varepsilon \ell_2(z_0(\cdot, c_r^*), 0)$ этого функционала и член $J(z_0(\cdot, c_r^*), 0) = J(z(\cdot, 0), 0)$ нулевого порядка по ε в окрестности точек $x = 0$ и $\varepsilon = 0$:

$$J(z_0(\cdot, c_r^*) + x(\cdot, \varepsilon), \varepsilon) = J(z_0(\cdot, c_r^*), 0) + \ell_1 x(\cdot, \varepsilon) + \varepsilon \ell_2(z_0(\cdot, c_r^*), 0) + J_1(z_0(\cdot, c_r^*) + x(\cdot, \varepsilon), \varepsilon). \quad (9)$$

Остаток $J_1(z_0(\cdot, c_r^*) + x(\cdot, \varepsilon), \varepsilon)$ разложения функционала $J(z_0(\cdot, c_r^*) + x(\cdot, \varepsilon), \varepsilon)$ более высокого порядка малости по x и ε в окрестности точек $x = 0$ и $\varepsilon = 0$, чем два первых члена разложения, поэтому

$$J_1(z(\cdot, \varepsilon), \varepsilon) \Big|_{\substack{z=z_0(t, c_r^*) \\ \varepsilon=0}} = 0, \quad \frac{\partial J_1(z(\cdot, \varepsilon), \varepsilon)}{\partial z} \Big|_{\substack{z=z_0(t, c_r^*) \\ \varepsilon=0}} = 0,$$

$$\frac{\partial J_1(z(\cdot, \varepsilon), \varepsilon)}{\partial \varepsilon} \Big|_{\substack{z=z_0(t, c_r^*) \\ \varepsilon=0}} = 0.$$

Обозначим $(d \times r)$ -мерную матрицу

$$B_0 = P_{Q_d^*} \left\{ \ell_1 X_r(\cdot) - \ell K [A_1(s) X_r(s)](\cdot) \right\}.$$

При условии $P_{B_0^*} = 0$ краевая задач (6), (7) имеет по меньшей мере одно решение

$$x(t, \varepsilon) = \text{col} (x^{(1)}(t, \varepsilon), \dots, x^{(n)}(t, \varepsilon)),$$

$$x^{(i)}(\cdot, \varepsilon) \in C^1[a, b], \quad x^{(i)}(t, \cdot) \in C[0, \varepsilon_0], \quad i = 1, 2, \dots, n,$$

при $\varepsilon = 0$ обращающиеся в нулевое $x(t, 0) \equiv 0$. Для построения этого решения краевой задачи (6) применяется метод простых итераций [1–5]. Этот метод отличают простота вычислительной схемы, показательная скорость сходимости, затухание ошибок округления и численная устойчивость, однако построение приближенных решений с применением метода простых итераций для краевых задач связано с быстро увеличивающейся от итерации к итерации сложностью вычислений. Целью данной работы является построение приближенных решений краевой задачи (6) с использованием метода наименьших квадратов в виде частичных сумм обобщенного ряда Фурье [6–9].

2. Итерационная процедура. Пусть $\varphi_1(t), \varphi_2(t), \dots, \varphi_k(t), \dots$ — система линейно независимых непрерывно дифференцируемых n -мерных вектор-функций. Первое приближение к решению краевой задачи (6), (7)

$$x_1(t, \varepsilon) = X_r(t) c_r(\varepsilon) + x_1^{(1)}(t, \varepsilon)$$

ищем как решение краевой задачи

$$\frac{dx_1(t, \varepsilon)}{dt} = A(t)x_1(t, \varepsilon) + \varepsilon \left[Z(z_0(t, c_r^*), t, 0) + A_1(t)x_1(t, \varepsilon) \right], \quad (10)$$

$$\ell x_1(\cdot, \varepsilon) = \varepsilon \left[J(z_0(\cdot, c_r^*), 0) + \ell_1 x_1(\cdot, \varepsilon) \right]. \quad (11)$$

Приближение к частному решению краевой задачи (10), (11) ищем в виде

$$x_1^{(1)}(t, \varepsilon) \approx \xi_1(t, \varepsilon) = \sum_{i=1}^k c_1^{(i)}(\varepsilon) \varphi_i(t).$$

Обозначим $(n \times k)$ -мерную матрицу $\varphi(t) = [\varphi_1(t) \varphi_2(t) \dots \varphi_k(t)]$. В общем случае первое приближение

$$\xi_1(t, \varepsilon) = \varphi(t)c_1(\varepsilon), \quad c_1(\varepsilon) = \left[c_1^{(1)}(\varepsilon) \ c_1^{(2)}(\varepsilon) \ \dots \ c_1^{(k)}(\varepsilon) \right]^*$$

не является решением краевой задачи (10), (11), поэтому потребуем, чтобы

$$F(c_1(\varepsilon)) = \left\| \left[A(t) + \varepsilon A_1(t) \right] \xi_1(t, \varepsilon) + \varepsilon Z(z_0(t, c_r^*), t, 0) - \xi_1'(t, \varepsilon) \right\|_{L^2[a,b]}^2 + \\ + \left\| \left[\varepsilon \ell_1 - \ell \right] \xi_1(\cdot, \varepsilon) + \varepsilon J(z_0(\cdot, c_r^*), 0) \right\|_{R^m}^2 \rightarrow \min$$

при фиксированной матрице $\varphi(t)$. Функция

$$F(c_1(\varepsilon)) = \int_a^b \left\{ \left[A(t) + \varepsilon A_1(t) \right] \xi_1(t, \varepsilon) + \varepsilon Z(z_0(t, c_r^*), t, 0) - \xi_1'(t, \varepsilon) \right\}^* \times \\ \times \left\{ \left[A(t) + \varepsilon A_1(t) \right] \xi_1(t, \varepsilon) + \varepsilon Z(z_0(t, c_r^*), t, 0) - \xi_1'(t, \varepsilon) \right\} dt + \\ + \left\{ \left[\varepsilon \ell_1 - \ell \right] \xi_1(\cdot, \varepsilon) + \varepsilon J(z_0(\cdot, c_r^*), 0) \right\}^* \left\{ \left[\varepsilon \ell_1 - \ell \right] \xi_1(\cdot, \varepsilon) + \varepsilon J(z_0(\cdot, c_r^*), 0) \right\}$$

представима в виде

$$F(c_1(\varepsilon)) = \|\Phi(t, \varepsilon)c_1(\varepsilon) + \varepsilon Z(z_0(t, c_r^*), t, 0)\|_{L^2[a,b]}^2 + \\ + \|\Psi(\varepsilon)c_1(\varepsilon) + \varepsilon J(z_0(\cdot, c_r^*), 0)\|_{R^m}^2,$$

где

$$\Phi(t, \varepsilon) = \left[A(t) + \varepsilon A_1(t) \right] \varphi(t) - \varphi'(t)$$

— $(n \times k)$ -мерная матрица, $\Psi(\varepsilon) = [\varepsilon\ell_1 - \ell]\varphi(\cdot)$ — $(m \times k)$ -мерная матрица. Необходимое условие минимизации функции $F(c_1(\varepsilon))$ приводит к уравнению

$$\left[\Gamma(\varphi(\cdot)) + \Gamma(\ell\varphi(\cdot)) \right] c_1(\varepsilon) = -\varepsilon \int_a^b \Phi^*(t, \varepsilon) Z(z_0(t, c_r^*), t, 0) dt - \varepsilon \Psi^*(\varepsilon) J(z_0(\cdot, c_r^*), 0),$$

однозначно разрешимому относительно вектора $c_1(\varepsilon) \in R^k$ при условии невырожденности суммы $(k \times k)$ -мерных матриц Грама [8]

$$\Gamma(\varphi(\cdot)) = \int_a^b \Phi^*(t, \varepsilon) \Phi(t, \varepsilon) dt, \quad \Gamma(\ell\varphi(\cdot)) = \Psi(\varepsilon)^* \Psi(\varepsilon).$$

Таким образом, при условии $\det \left[\Gamma(\varphi(\cdot)) + \Gamma(\ell\varphi(\cdot)) \right] \neq 0$ находим вектор

$$c_1(\varepsilon) = -\varepsilon \left[\Gamma(\varphi(\cdot)) + \Gamma(\ell\varphi(\cdot)) \right]^{-1} \times \\ \times \left\{ \int_a^b \Phi^*(t, \varepsilon) Z(z_0(t, c_r^*), t, 0) dt + \Psi^*(\varepsilon) J(z_0(\cdot, c_r^*), 0) \right\},$$

определяющий первое приближение $x_1(t, \varepsilon) \approx X_r(t)c_r(\varepsilon) + \xi_1(t, \varepsilon)$ к решению краевой задачи (10), (11). Здесь

$$\xi_1(t, \varepsilon) = -\varepsilon \varphi(t) \left[\Gamma(\varphi(\cdot)) + \Gamma(\ell\varphi(\cdot)) \right]^{-1} \times \\ \times \left\{ \int_a^b \Phi^*(t, \varepsilon) Z(z_0(t, c_r), t, 0) dt + \Psi^*(\varepsilon) J(z_0(\cdot, c_r), 0) \right\}$$

— наилучшее (в смысле наименьших квадратов) приближение к частному решению $x_1^{(1)}(t, \varepsilon)$ краевой задачи (10), (11). Второе приближение $x_2(t, \varepsilon) = X_r(t)c_r(\varepsilon) + x_2^{(1)}(t, \varepsilon)$ к решению краевой задачи (6), (7) ищем, как решение краевой задачи

$$\frac{dx_2(t, \varepsilon)}{dt} = A(t)x_2(t, \varepsilon) + \varepsilon \left[Z(z_0(t, c_r^*), t, 0) + \right. \\ \left. + A_1(t)x_2(t, \varepsilon) + \varepsilon A_2(t) + R_1(z_0(t, c_r^*) + x_1(t, \varepsilon), t, \varepsilon) \right], \quad (12)$$

$$\ell x_2(\cdot, \varepsilon) = \varepsilon \left[J(z_0(\cdot, c_r^*), 0) + \ell_1 x_2(\cdot, \varepsilon) + \right. \\ \left. + \varepsilon \ell_2(z_0(\cdot, c_r^*), 0) + J_1(z_0(\cdot, c_r^*) + x_1(\cdot, \varepsilon), \varepsilon) \right]. \quad (13)$$

Приближение к частному решению краевой задачи (12), (13)

$$x_2^{(1)}(t, \varepsilon) \approx \xi_1(t, \varepsilon) + \xi_2(t, \varepsilon)$$

определяет вектор-функция

$$\xi_2(t, \varepsilon) = \varphi(t)c_2(\varepsilon) = \sum_{i=1}^k c_2^{(i)}(\varepsilon)\varphi_i(t), \quad c_2(\varepsilon) = [c_2^{(1)}(\varepsilon) c_2^{(2)}(\varepsilon) \dots c_2^{(k)}(\varepsilon)]^*.$$

В общем случае сумма $\xi_1(t, \varepsilon) + \xi_2(t, \varepsilon)$ не является решением краевой задачи (12), (13), поэтому потребуем, чтобы

$$\begin{aligned} F(c_2(\varepsilon)) = & \left\| \left[A(t) + \varepsilon A_1(t) \right] \xi_2(t, \varepsilon) + \varepsilon^2 A_2(t) + \right. \\ & \left. + \varepsilon R_1(z_0(t, c_r^*) + \xi_1(t, \varepsilon), t, \varepsilon) - \xi_2'(t, \varepsilon) \right\|_{L^2[a, b]}^2 + \\ & + \left\| \left[\varepsilon \ell_1 - \ell \right] \xi_2(\cdot, \varepsilon) + \varepsilon^2 \ell_2(z_0(\cdot, c_r^*), 0) + \varepsilon J_1(z_0(\cdot, c_r^*) + \xi_1(\cdot, \varepsilon), \varepsilon) \right\|_{R^m}^2 \rightarrow \min \end{aligned}$$

при фиксированной матрице $\varphi(t)$. Функция

$$\begin{aligned} F(c_2(\varepsilon)) = & \int_a^b \left\{ \left[A(t) + \varepsilon A_1(t) \right] \xi_2(t, \varepsilon) + \varepsilon^2 A_2(t) + \right. \\ & \left. + \varepsilon R_1(z_0(t, c_r^*) + \xi_1(t, \varepsilon), t, \varepsilon) - \xi_2'(t, \varepsilon) \right\}^* \times \\ & \times \left\{ \left[A(t) + \varepsilon A_1(t) \right] \xi_2(t, \varepsilon) + \varepsilon^2 A_2(t) + \varepsilon R_1(z_0(t, c_r^*) + \xi_1(t, \varepsilon), t, \varepsilon) - \xi_2'(t, \varepsilon) \right\} dt + \\ & + \left\{ \left[\varepsilon \ell_1 - \ell \right] \xi_2(\cdot, \varepsilon) + \varepsilon^2 \ell_2(z_0(\cdot, c_r^*), 0) + \varepsilon J_1(z_0(\cdot, c_r^*) + \xi_1(\cdot, \varepsilon), \varepsilon) \right\}^* \times \\ & \times \left\{ \left[\varepsilon \ell_1 - \ell \right] \xi_2(\cdot, \varepsilon) + \varepsilon^2 \ell_2(z_0(\cdot, c_r^*), 0) + \varepsilon J_1(z_0(\cdot, c_r^*) + \xi_1(\cdot, \varepsilon), \varepsilon) \right\} \end{aligned}$$

представима в виде

$$\begin{aligned} F(c_2(\varepsilon)) = & \int_a^b \left\{ \Phi(t, \varepsilon)c_2 + \varepsilon^2 A_2(t) + \varepsilon R_1(z_0(t, c_r^*) + \xi_1(t, \varepsilon), t, \varepsilon) \right\}^* \times \\ & \times \left\{ \Phi(t, \varepsilon)c_2 + \varepsilon^2 A_2(t) + \varepsilon R_1(z_0(t, c_r^*) + \xi_1(t, \varepsilon), t, \varepsilon) \right\} dt + \\ & + \left\{ \Psi(\varepsilon)c_2 + \varepsilon^2 \ell_2(z_0(\cdot, c_r^*), 0) + \varepsilon J_1(z_0(\cdot, c_r^*) + \xi_1(\cdot, \varepsilon), \varepsilon) \right\}^* \times \\ & \times \left\{ \Psi(\varepsilon)c_2 + \varepsilon^2 \ell_2(z_0(\cdot, c_r^*), 0) + \varepsilon J_1(z_0(\cdot, c_r^*) + \xi_1(\cdot, \varepsilon), \varepsilon) \right\}. \end{aligned}$$

Необходимое условие минимизации функции $F(c_2(\varepsilon))$ приводит к уравнению

$$\begin{aligned} & \left[\Gamma(\varphi(\cdot)) + \Gamma(\ell\varphi(\cdot)) \right] c_2(\varepsilon) = \\ & = -\varepsilon \int_a^b \Phi^*(t, \varepsilon) \left[\varepsilon A_2(t) + R_1(z_0(t, c_r^*) + \xi_1(t, \varepsilon), t, \varepsilon) \right] dt - \\ & - \varepsilon \Psi^*(\varepsilon) \left[\varepsilon \ell_2(z_0(\cdot, c_r^*), 0) + J_1(z_0(\cdot, c_r^*) + \xi_1(\cdot, \varepsilon), \varepsilon) \right]. \end{aligned}$$

При условии $\det \left[\Gamma(\varphi(\cdot)) + \Gamma(\ell\varphi(\cdot)) \right] \neq 0$ находим вектор

$$\begin{aligned} c_2(\varepsilon) = & -\varepsilon \left[\Gamma(\varphi(\cdot)) + \Gamma(\ell\varphi(\cdot)) \right]^{-1} \times \\ & \times \left\{ \int_a^b \Phi^*(t, \varepsilon) \left[\varepsilon A_2(t) + R_1(z_0(t, c_r^*) + \xi_1(t, \varepsilon), t, \varepsilon) \right] dt + \right. \\ & \left. + \Psi^*(\varepsilon) \left[\varepsilon \ell_2(z_0(\cdot, c_r^*), 0) + J_1(z_0(\cdot, c_r^*) + \xi_1(\cdot, \varepsilon), \varepsilon) \right] \right\}, \end{aligned}$$

определяющий наилучшее (в смысле наименьших квадратов) приближение к частному решению $x_2^{(1)}(t, \varepsilon) \approx \xi_1(t, \varepsilon) + \xi_2(t, \varepsilon)$ краевой задачи (12), (13). Здесь

$$\begin{aligned} \xi_2(t, \varepsilon) = & -\varepsilon \varphi(t) \left[\Gamma(\varphi(\cdot)) + \Gamma(\ell\varphi(\cdot)) \right]^{-1} \times \\ & \times \left\{ \int_a^b \Phi^*(t, \varepsilon) \left[\varepsilon A_2(t) + R_1(z_0(t, c_r^*) + \xi_1(t, \varepsilon), t, \varepsilon) \right] dt + \right. \\ & \left. + \Psi^*(\varepsilon) \left[\varepsilon \ell_2(z_0(\cdot, c_r^*), 0) + J_1(z_0(\cdot, c_r^*) + \xi_1(\cdot, \varepsilon), \varepsilon) \right] \right\}. \end{aligned}$$

Таким образом, на втором шаге итерационной процедуры найдено наилучшее (в смысле наименьших квадратов) приближение

$$x_2(t, \varepsilon) \approx X_r(t)c_r(\varepsilon) + \xi_1(t, \varepsilon) + \xi_2(t, \varepsilon)$$

к решению краевой задачи (12), (13). Продолжая рассуждения, предполагаем, что найдено $(j+1)$ -е приближение $(j = 1, 2, \dots)$ к решению краевой задачи (6), (7). Следующее,

$(j + 2)$ -е, приближение к решению краевой задачи (6), (7) ищем, как решение краевой задачи

$$\begin{aligned} \frac{dx_{j+2}(t, \varepsilon)}{dt} = & A(t)x_{j+2}(t, \varepsilon) + \varepsilon \left[Z(z_0(t, c_r^*), t, 0) + \right. \\ & \left. + A_1(t)x_{j+2}(t, \varepsilon) + \varepsilon A_2(t) + R_1(z_0(t, c_r^*) + x_{j+1}(t, \varepsilon), t, \varepsilon) \right], \end{aligned} \quad (14)$$

$$\begin{aligned} \ell x_{j+2}(\cdot, \varepsilon) = & \varepsilon \left[J(z_0(\cdot, c_r^*), 0) + \ell_1 x_{j+2}(\cdot, \varepsilon) + \right. \\ & \left. + \varepsilon \ell_2(z_0(\cdot, c_r^*), 0) + J_1(z_0(\cdot, c_r^*) + x_{j+1}(\cdot, \varepsilon), \varepsilon) \right]. \end{aligned} \quad (15)$$

Приближение к частному решению краевой задачи (14), (15)

$$x_{j+2}^{(1)}(t, \varepsilon) \approx \sum_{i=1}^{j+2} \xi_i(t, \varepsilon)$$

определяет вектор-функция

$$\xi_{j+2}(t, \varepsilon) = \varphi(t)c_{j+2}(\varepsilon) = \sum_{i=1}^k c_{j+2}^{(i)}(\varepsilon)\varphi_i(t), \quad c_{j+2}(\varepsilon) = \left[c_{j+2}^{(1)}(\varepsilon) \ c_{j+2}^{(2)}(\varepsilon) \ \dots \ c_{j+2}^{(k)}(\varepsilon) \right]^*.$$

В общем случае сумма $\xi_1(t, \varepsilon) + \xi_2(t, \varepsilon) + \dots + \xi_{j+2}(t, \varepsilon)$ не является решением краевой задачи (14), (15), поэтому потребуем, чтобы

$$\begin{aligned} F(c_{j+2}(\varepsilon)) = & \left\| \left[A(t) + \varepsilon A_1(t) \right] \xi_{j+2}(t, \varepsilon) + \right. \\ & + \varepsilon \left[R_1(z_0(t, c_r^*) + \xi_1(t, \varepsilon) + \dots + \xi_{j+1}(t, \varepsilon), t, \varepsilon) - \right. \\ & \left. - R_1(z_0(t, c_r^*) + \xi_1(t, \varepsilon), t, \varepsilon) + \dots + \xi_j(t, \varepsilon) \right] - \xi_{j+2}'(t, \varepsilon) \left\|_{L^2[a,b]}^2 + \right. \\ & + \left\| \left[\varepsilon \ell_1 - \ell \right] \xi_{j+2}(\cdot, \varepsilon) + \varepsilon \left[J_1(z_0(\cdot, c_r^*) + \xi_1(\cdot, \varepsilon) + \dots + \xi_{j+1}(\cdot, \varepsilon), \varepsilon) - \right. \right. \\ & \left. \left. - J_1(z_0(\cdot, c_r^*) + \xi_1(\cdot, \varepsilon) + \dots + \xi_j(\cdot, \varepsilon), \varepsilon) \right] \right\|_{R^m}^2 \rightarrow \min \end{aligned}$$

при фиксированной матрице $\varphi(t)$. При условии $\det \left[\Gamma(\varphi(\cdot)) + \Gamma(\ell\varphi(\cdot)) \right] \neq 0$ находим

вектор

$$\begin{aligned}
 c_{j+2}(\varepsilon) = & -\varepsilon \cdot \left[\Gamma(\varphi(\cdot)) + \Gamma(\ell\varphi(\cdot)) \right]^{-1} \times \\
 & \times \left\{ \int_a^b \Phi^*(t, \varepsilon) \left[R_1(z_0(t, c_r^*) + \xi_1(t, \varepsilon) + \dots + \xi_{j+1}(t, \varepsilon), t, \varepsilon) - \right. \right. \\
 & \left. \left. - R_1(z_0(t, c_r^*) + \xi_1(t, \varepsilon), t, \varepsilon) + \dots + \xi_j(t, \varepsilon) \right] dt + \right. \\
 & \left. + \Psi^*(\varepsilon) \left[J_1(z_0(\cdot, c_r^*) + \xi_1(\cdot, \varepsilon) + \dots + \xi_{j+1}(\cdot, \varepsilon), \varepsilon) - \right. \right. \\
 & \left. \left. - J_1(z_0(\cdot, c_r^*) + \xi_1(\cdot, \varepsilon) + \dots + \xi_j(\cdot, \varepsilon), \varepsilon) \right] \right\},
 \end{aligned}$$

определяющий наилучшее (в смысле наименьших квадратов) приближение к частному решению

$$x_{j+2}^{(1)}(t, \varepsilon) \approx \sum_{i=1}^{j+2} \xi_i(t, \varepsilon)$$

краевой задачи (14), (15). Здесь

$$\begin{aligned}
 \xi_{j+2}(t, \varepsilon) = & -\varepsilon\varphi(t) \cdot \left[\Gamma(\varphi(\cdot)) + \Gamma(\ell\varphi(\cdot)) \right]^{-1} \times \\
 & \times \left\{ \int_a^b \Phi^*(t, \varepsilon) \left[R_1(z_0(t, c_r^*) + \xi_1(t, \varepsilon) + \dots + \xi_{j+1}(t, \varepsilon), t, \varepsilon) - \right. \right. \\
 & \left. \left. - R_1(z_0(t, c_r^*) + \xi_1(t, \varepsilon), t, \varepsilon) + \dots + \xi_j(t, \varepsilon) \right] dt + \right. \\
 & \left. + \Psi^*(\varepsilon) \left[J_1(z_0(\cdot, c_r^*) + \xi_1(\cdot, \varepsilon) + \dots + \xi_{j+1}(\cdot, \varepsilon), \varepsilon) - \right. \right. \\
 & \left. \left. - J_1(z_0(\cdot, c_r^*) + \xi_1(\cdot, \varepsilon) + \dots + \xi_j(\cdot, \varepsilon), \varepsilon) \right] \right\}.
 \end{aligned}$$

Таким образом, на $(j+2)$ -м шаге итерационной процедуры найдено наилучшее (в смысле наименьших квадратов) приближение

$$x_{j+2}(t, \varepsilon) \approx X_r(t)c_r(\varepsilon) + \sum_{i=1}^{j+2} \xi_i(t, \varepsilon)$$

к решению краевой задачи (14), (15). Ниже будет получена оценка точности приближения к искомому решению задачи (1), (2), достигаемая с помощью полученной итерационной процедуры. Таким образом, доказана следующая теорема.

Теорема. Пусть краевая задача (1), (2) представляет критический случай $P_{Q^*} \neq 0$ и выполнено условие (4) разрешимости порождающей задачи (3). Тогда для каждого корня $c_r^* \in R^r$ уравнения (5) для порождающих амплитуд при условии $P_{B_0^*} = 0$ задача (6), (7) имеет по меньшей мере одно решение

$$x(t, \varepsilon) = \text{col} \left(x^{(1)}(t, \varepsilon), \dots, x^{(n)}(t, \varepsilon) \right),$$

$$x^{(i)}(\cdot, \varepsilon) \in C^1[a, b], \quad x^{(i)}(t, \cdot) \in C[0, \varepsilon_0], \quad i = 1, 2, \dots, n,$$

при $\varepsilon = 0$ обращающиеся в нулевое $x(t, 0) \equiv 0$. В случае

$$\det \left[\Gamma(\varphi(\cdot)) + \Gamma(\ell\varphi(\cdot)) \right] \neq 0$$

это решение можно определить с помощью сходящегося для $\varepsilon \in [0, \varepsilon^*]$ итерационного процесса

$$x_1(t, \varepsilon) \approx \xi_1(t, \varepsilon) = -\varepsilon\varphi(t) \left[\Gamma(\varphi(\cdot)) + \Gamma(\ell\varphi(\cdot)) \right]^{-1} \times \\ \times \left\{ \int_a^b \Phi^*(t, \varepsilon) Z(z_0(t, c_r^*), t, 0) dt + \Psi^*(\varepsilon) J(z_0(\cdot, c_r^*), 0) \right\},$$

$$x_2(t, \varepsilon) \approx \xi_1(t, \varepsilon) + \xi_2(t, \varepsilon),$$

$$\xi_2(t, \varepsilon) = -\varepsilon\varphi(t) \left[\Gamma(\varphi(\cdot)) + \Gamma(\ell\varphi(\cdot)) \right]^{-1} \times \\ \times \left\{ \int_a^b \Phi^*(t, \varepsilon) \left[\varepsilon A_2(t) + R_1(z_0(t, c_r^*) + \xi_1(t, \varepsilon), t, \varepsilon) \right] dt + \right. \\ \left. + \Psi^*(\varepsilon) \left[\varepsilon \ell_2(z_0(\cdot, c_r^*), 0) + J_1(z_0(\cdot, c_r^*) + \xi_1(\cdot, \varepsilon), \varepsilon) \right] \right\},$$

$$x_3(t, \varepsilon) \approx \xi_1(t, \varepsilon) + \xi_2(t, \varepsilon) + \xi_3(t, \varepsilon),$$

$$\begin{aligned} \xi_3(t, \varepsilon) = & -\varepsilon\varphi(t) \left[\Gamma(\varphi(\cdot)) + \Gamma(\ell\varphi(\cdot)) \right]^{-1} \times \\ & \times \left\{ \int_a^b \Phi^*(t, \varepsilon) \left[R_1(z_0(t, c_r^*) + \xi_1(t, \varepsilon) + \xi_2(t, \varepsilon), t, \varepsilon) - R_1(z_0(t, c_r^*) + \xi_1(t, \varepsilon), t, \varepsilon) \right] dt + \right. \\ & \left. + \Psi^*(\varepsilon) \left[J_1(z_0(\cdot, c_r^*) + \xi_1(\cdot, \varepsilon) + \xi_2(\cdot, \varepsilon), \varepsilon) - J_1(z_0(\cdot, c_r^*) + \xi_1(\cdot, \varepsilon), \varepsilon) \right] \right\}, \\ & \dots\dots\dots \\ x_{j+2}(t, \varepsilon) \approx & \sum_{i=1}^{j+2} \xi_i(t, \varepsilon), \quad j = 1, 2, \dots, \end{aligned} \tag{16}$$

$$\begin{aligned} \xi_{j+2}(t, \varepsilon) = & -\varepsilon\varphi(t) \left[\Gamma(\varphi(\cdot)) + \Gamma(\ell\varphi(\cdot)) \right]^{-1} \times \\ & \times \left\{ \int_a^b \Phi^*(t, \varepsilon) \left[R_1(z_0(t, c_r^*) + \xi_1(t, \varepsilon) + \dots + \xi_{j+1}(t, \varepsilon), t, \varepsilon) - \right. \right. \\ & \left. \left. - R_1(z_0(t, c_r^*) + \xi_1(t, \varepsilon), t, \varepsilon) + \dots + \xi_j(t, \varepsilon) \right] dt + \right. \\ & \left. + \Psi^*(\varepsilon) \left[J_1(z_0(\cdot, c_r^*) + \xi_1(\cdot, \varepsilon) + \dots + \xi_{j+1}(\cdot, \varepsilon), \varepsilon) - \right. \right. \\ & \left. \left. - J_1(z_0(\cdot, c_r^*) + \xi_1(\cdot, \varepsilon) + \dots + \xi_j(\cdot, \varepsilon), \varepsilon) \right] \right\}, \\ & \dots\dots\dots \end{aligned}$$

Задача (1), (2) имеет в этом случае по меньшей мере одно решение

$$z(t, \varepsilon) = \text{col} \left(z^{(1)}(t, \varepsilon), \dots, z^{(n)}(t, \varepsilon) \right),$$

$$z^{(i)}(\cdot, \varepsilon) \in C^1[a, b], \quad z^{(i)}(t, \cdot) \in C[0, \varepsilon_0], \quad i = 1, 2, \dots, n,$$

при $\varepsilon = 0$ обращающееся в порождающее $z(t, 0) \equiv z_0(t, c_r^*)$, которое может быть найдено по формуле $z_k(t, \varepsilon) = z_0(t, c_r^*) + x_k(t, \varepsilon)$, $k = 1, 2, \dots$, с помощью итерационного процесса (16).

В случае периодической задачи для уравнения (1) для построения приближенного решения целесообразно использовать периодическую матрицу $\varphi(t)$. При этом итерационная процедура (16) значительно упрощается, поскольку в этом случае $\Gamma(\ell\varphi(\cdot)) = 0$, $\Psi^*(\varepsilon) \equiv 0$; кроме того, для линейного периодического краевого условия $\ell z(\cdot) = z(0) - z(T)$ имеют место тождества

$$\ell_1 z(\cdot) = \ell_2(z_0(\cdot, c_r^*), 0) \equiv 0, \quad J(z(\cdot, \varepsilon), \varepsilon) \equiv J_1(z(\cdot, \varepsilon), \varepsilon) \equiv 0.$$

3. Оценка точности итераций по методу наименьших квадратов. Для оценки точности итераций по методу наименьших квадратов в критическом случае предположим, что оператор $\Phi(z_0(t, c_r^*) + x(t, \varepsilon))$ является сжимающим, при этом для любых вектор-функций $y_1(t, \varepsilon), y_2(t, \varepsilon)$ из малой окрестности нуля выполняется неравенство

$$\|\Phi y_1(t, \varepsilon) - \Phi y_2(t, \varepsilon)\| \leq \lambda \|y_1(t, \varepsilon) - y_2(t, \varepsilon)\|, \quad \lambda < 1.$$

Согласно принципу Каччопполи–Банаха [3, с. 605], в этом случае в малой окрестности нуля существует единственная неподвижная точка $x^*(t, \varepsilon)$ отображения $\Phi x(t, \varepsilon)$, представляющая положение равновесия уравнения $x(t, \varepsilon) = \Phi x(t, \varepsilon)$. Для нахождения неподвижной точки $x^*(t, \varepsilon)$ отображения $\Phi x(t, \varepsilon)$ применим метод простых итераций. Естественно предположить, что первое приближение $x_1(t, \varepsilon) = \Phi(0) \neq 0$. Другими словами, предположим, что неподвижная точка $x^*(t, \varepsilon)$ отображения $\Phi x(t, \varepsilon)$ отлична от нуля. В этом случае

$$\|x^*(t, \varepsilon) - x_1(t, \varepsilon)\| = \|\Phi x^*(t, \varepsilon) - \Phi(0)\| \leq \lambda \|x^*(t, \varepsilon)\|.$$

Обозначим

$$\delta_1(\varepsilon) = \frac{\|x_1(t, \varepsilon) - \xi_1(t, \varepsilon)\|}{\|x^*(t, \varepsilon)\|}.$$

Величина $\delta_1(\varepsilon)$ зависит от выбора $(n \times k)$ -мерной матрицы $\varphi(t)$. Используя неравенство треугольника, получаем оценку

$$\|x^*(t, \varepsilon) - \xi_1(t, \varepsilon)\| \leq \|x^*(t, \varepsilon) - x_1(t, \varepsilon)\| + \|x_1(t, \varepsilon) - \xi_1(t, \varepsilon)\| \leq (\lambda + \delta_1)\|x^*(t, \varepsilon)\|.$$

Для второго приближения, вычисленного по методу простых итераций, имеет место неравенство

$$\|x^*(t, \varepsilon) - x_2(t, \varepsilon)\| = \|\Phi x^*(t, \varepsilon) - \Phi x_1(t, \varepsilon)\| \leq \lambda^2 \|x^*(t, \varepsilon)\|.$$

Обозначим

$$\delta_2(\varepsilon) = \frac{\left\| x_2(t, \varepsilon) - \left(\xi_1(t, \varepsilon) + \xi_2(t, \varepsilon) \right) \right\|}{\|x^*(t, \varepsilon)\|}.$$

Используя неравенство треугольника, получаем оценку

$$\begin{aligned} \left\| x^*(t, \varepsilon) - \left(\xi_1(t, \varepsilon) + \xi_2(t, \varepsilon) \right) \right\| &\leq \|x^*(t, \varepsilon) - x_1(t, \varepsilon)\| + \\ &+ \left\| x_1(t, \varepsilon) - \left(\xi_1(t, \varepsilon) + \xi_2(t, \varepsilon) \right) \right\| \leq (\lambda^2 + \delta_2)\|x^*(t, \varepsilon)\|. \end{aligned}$$

Аналогично

$$\left\| x^*(t, \varepsilon) - \sum_{i=1}^k \xi_i(t, \varepsilon) \right\| \leq \|x^*(t, \varepsilon) - x_k(t, \varepsilon)\| + \left\| x_k(t, \varepsilon) - \sum_{i=1}^k \xi_i(t, \varepsilon) \right\| \leq (\lambda^k + \delta_k) \|x^*(t, \varepsilon)\|.$$

Здесь

$$\delta_k(\varepsilon) = \frac{\left\| x_k(t, \varepsilon) - \left(\xi_1(t, \varepsilon) + \dots + \xi_k(t, \varepsilon) \right) \right\|}{\|x^*(t, \varepsilon)\|}.$$

При достаточно малой величине

$$\delta(\varepsilon) = \max_{0 \leq i \leq k} \delta_i(\varepsilon)$$

для $k \leq \kappa$ выполняются неравенства

$$\lambda^k + \delta(\varepsilon) < \lambda^{k-1} + \delta(\varepsilon) < \dots < \lambda^2 + \delta(\varepsilon) < \lambda + \delta(\varepsilon) < 1,$$

гарантирующие достаточно малое значение нормы разности

$$\left\| x^*(t, \varepsilon) - \sum_{i=1}^k \xi_i(t, \varepsilon) \right\|.$$

В отличие от метода простых итераций использование итерационной процедуры (16), построенной по методу наименьших квадратов, позволяет находить итерации сколь угодно высокого порядка, однако точность полученного с помощью метода наименьших квадратов приближения ограничена величиной порядка $\delta(\varepsilon)$, которая зависит от выбора $(n \times k)$ -мерной матрицы $\varphi(t)$. Кроме того, на точность полученного с помощью метода наименьших квадратов приближения влияют погрешности промежуточных приближенных вычислений.

Пример. Покажем, что итерационная процедура (16) применима для нахождения решения периодической задачи

$$\begin{aligned} \frac{dz}{dt} &= (2t - 1)z + \varepsilon z \ln z, \\ \ell z(\cdot) &= z(0, \varepsilon) - z(1, \varepsilon) = 0. \end{aligned} \tag{17}$$

Для этого исследуем порождающую задачу

$$\begin{aligned} \frac{dz_0}{dt} &= (2t - 1)z_0, \\ \ell z_0(\cdot) &= z_0(0) - z_0(1) = 0. \end{aligned} \tag{18}$$

Нормальная фундаментальная матрица однородной части дифференциального уравнения (18) суть функция $X(t) = e^{t^2-t}$. Поскольку $Q = \ell X(\cdot) = 0$, имеет место критический случай; при этом $r = d = 1$,

$$P_{Q^*} = P_{Q_d^*} = P_Q = P_{Q_r} = 1.$$

Общее решение порождающей задачи (18) имеет вид $z_0(t, c) = c e^{t^2-t}$. Единственное нетривиальное решение $c_1^* = e^{\frac{1}{6}}$ уравнения для порождающих амплитуд задачи (17) определяет производную $A_1(t) = t^2 - t + \frac{7}{6}$, которая приводит к константе $B_0 = 1$. Положим

$$\varphi(t) = \varphi_6(t) = \begin{bmatrix} 1 & t(1-t) & t(1-t)^2 & t(1-t)^3 & t(1-t)^4 & t(1-t)^5 \end{bmatrix}.$$

Матрица $\varphi_6(t)$ удовлетворяет краевому условию (17) и определяет невырожденную (6×6) -матрицу Грама $\Gamma(\varphi_6(\cdot))$. Чтобы проверить последнее утверждение, найдем разложение

$$\begin{aligned} \det \left[\Gamma(\varphi_6(\cdot)) \right] &\approx \frac{1212919}{647\,244\,981\,444\,399\,245\,107\,200\,000} + \\ &+ \frac{3\,679\,913\,919\,765\,888\,641}{1\,386\,398\,750\,253\,903\,183\,019\,622\,400\,000} \cdot \varepsilon^2 + \\ &+ \frac{217\,883\,317\,764\,850\,527\,659}{1\,297\,669\,230\,237\,653\,379\,306\,366\,566\,400\,000} \cdot \varepsilon^4 + \\ &+ \frac{68\,421\,914\,410\,913\,602\,709}{19\,465\,038\,453\,564\,800\,689\,595\,498\,496\,000\,000} \cdot \varepsilon^6 \neq 0. \end{aligned}$$

Невырожденность матрицы Грама $\Gamma(\varphi_6(\cdot))$ обеспечивает возможность нахождения приближенного решения краевой задачи (17) с помощью итерационного процесса (16). Первое приближение $x_1(t, \varepsilon) \approx \xi_1(t, \varepsilon) = \varphi(t)c_1(\varepsilon)$ к решению краевой задачи (6), (7) определяет вектор

$$\begin{aligned} c_1(\varepsilon) &= -\varepsilon \left[\Gamma(\varphi_6(\cdot)) \right]^{-1} \int_0^T \Phi^*(t, \varepsilon) Z(z_0(t, c_r^*), t, 0) dt \approx \\ &\approx \text{col} \left[-2,72\,097 \cdot 10^{-7} - 1,45\,621 \cdot 10^{-10} \varepsilon - 0,00\,320\,359 \varepsilon^2 - \right. \\ &\quad - 1,59\,131 \cdot 10^{-7} \varepsilon^3 + 0,0\,000\,809\,896 \varepsilon^4 - 0,0\,000\,408\,258 \varepsilon^5 + \\ &\quad + 0,000\,414\,518 \varepsilon^6 - 0,00\,317\,151 \varepsilon^7 + 0,0\,178\,324 \varepsilon^8 - 0,0\,720\,259 \varepsilon^9 + \\ &\quad \left. + 0,198\,016 \varepsilon^{10} - 0,332\,254 \varepsilon^{11} + 0,257\,046 \varepsilon^{12}, \right. \end{aligned}$$

$$\begin{aligned}
& 2,72\,073 \cdot 10^{-7} - 0,19\,554\varepsilon + 0,00\,343\,683\varepsilon^2 + 0,00\,396\,644\varepsilon^3 - \\
& - 0,0\,000\,726\,042\varepsilon^4 - 0,0\,000\,533\,456\varepsilon^5 - 0,000\,424\,831\varepsilon^6 + \\
& + 0,00\,326\,058\varepsilon^7 - 0,0\,183\,758\varepsilon^8 + 0,0\,744\,472\varepsilon^9 - \\
& - 0,205\,278\varepsilon^{10} + 0,34\,539\varepsilon^{11} - 0,267\,864\varepsilon^{12},
\end{aligned}$$

$$\begin{aligned}
& 1,35\,394 \cdot 10^{-7} + 0,563\,049\varepsilon + 0,106\,853\varepsilon^2 - 0,00\,649\,617\varepsilon^3 - \\
& 0,00\,238\,175\varepsilon^4 + 0,000\,114\,958\varepsilon^5 + 0,000\,117\,308\varepsilon^6 - \\
& - 0,000\,358\,307\varepsilon^7 + 0,00\,138\,363\varepsilon^8 - 0,00\,299\,176\varepsilon^9 + \\
& + 0,000\,921\,885\varepsilon^{10} + 0,010\,609\varepsilon^{11} - 0,0172\,272\varepsilon^{12},
\end{aligned}$$

$$\begin{aligned}
& 1,75\,841 \cdot 10^{-7} - 0,515\,905\varepsilon - 0,237\,509\varepsilon^2 - 0,00\,430\,925\varepsilon^3 + \\
& + 0,00\,420\,828\varepsilon^4 + 0,000\,197\,839\varepsilon^5 - 0,0\,000\,183\,747\varepsilon^6 - \\
& - 0,000\,567\,387\varepsilon^7 + 0,00\,276\,651\varepsilon^8 - 0,00\,766\,056\varepsilon^9 + \\
& + 0,0\,051\,925\varepsilon^{10} + 0,0\,295\,068\varepsilon^{11} - 0,0\,616\,531\varepsilon^{12},
\end{aligned}$$

$$\begin{aligned}
& - 8,08\,892 \cdot 10^{-8} + 0,343\,937\varepsilon + 0,261\,311\varepsilon^2 + 0,00\,287\,231\varepsilon^3 - \\
& - 0,00\,364\,128\varepsilon^4 - 0,000\,270\,189\varepsilon^5 + 0,0\,014\,102\varepsilon^6 - \\
& - 0,00\,992\,461\varepsilon^7 + 0,05\,392\varepsilon^8 - 0,208\,951\varepsilon^9 + \\
& + 0,547\,188\varepsilon^{10} - 0,867\,501\varepsilon^{11} + 0,628\,253\varepsilon^{12},
\end{aligned}$$

$$\begin{aligned}
& 4,04\,485 \cdot 10^{-8} - 1,23\,674 \cdot 10^{-10}\varepsilon - 0,130\,656\varepsilon^2 - \\
& - 1,48\,305 \cdot 10^{-7}\varepsilon^3 + 0,0\,018\,283\varepsilon^4 - 0,0\,000\,369\,977\varepsilon^5 + \\
& + 0,000\,342\,181\varepsilon^6 - 0,00\,291\,183\varepsilon^7 + 0,0\,168\,427\varepsilon^8 - \\
& - 0,0\,707\,827\varepsilon^9 + 0,203\,738\varepsilon^{10} - 0,357\,727\varepsilon^{11} + 0,287\,339\varepsilon^{12} \Big].
\end{aligned}$$

Для оценки точности приближений к решению краевой задачи (6), (7) для уравнения (17), получаемых с помощью итерационного процесса (16), зафиксируем $\varepsilon = 0,1$ и увеличим

размерность матрицы

$$\begin{aligned} \varphi_{12}(t) = \text{col} \left[1, t(1-t), t(1-t)^2, t(1-t)^3, \right. \\ \left. t(1-t)^4, t(1-t)^5, t(1-t)^6, t(1-t)^7, \right. \\ \left. t(1-t)^8, t(1-t)^9, t(1-t)^{10}, t(1-t)^{11} \right]^*. \end{aligned}$$

Матрица $\varphi_{12}(t)$ удовлетворяет краевому условию (17) и определяет невырожденную (12×12) -матрицу Грама $\Gamma(\varphi_{12}(\cdot))$, при этом

$$\det \left[\Gamma(\varphi_{12}(\cdot)) \right] \approx 5,93\,620 \cdot 10^{-63}.$$

Первое приближение к решению краевой задачи (6), (7) для уравнения (17), получаемое с помощью метода наименьших квадратов, имеет вид

$$\begin{aligned} x_1(t, \varepsilon) \approx -0,0\,000\,320\,264 - t \left[0,0196\,536(1-t) + 0,0601\,986(1-t)^2 - \right. \\ \left. - 0,0\,718\,794(1-t)^3 + 0,0\,869\,444(1-t)^4 - 0,07\,242(1-t)^5 + \right. \\ \left. + 0,0\,594\,333(1-t)^6 - 0,038\,034(1-t)^7 t + 0,0\,214\,742(1-t)^8 - \right. \\ \left. - 0,00\,829\,416(1-t)^9 + 0,00\,207\,076(1-t)^{10} - 0,000\,122\,446(1-t)^{11} \right]. \end{aligned}$$

Второе приближение к решению краевой задачи (6), (7) для уравнения (17)

$$x_2(t, \varepsilon) \approx \xi_1(t, \varepsilon) + \xi_2(t, \varepsilon)$$

определяет вектор

$$\begin{aligned} \xi_2(t, \varepsilon) = -\varepsilon \varphi(t) \left[\Gamma(\varphi(\cdot)) \right]^{-1} \times \\ \times \int_0^T \Phi^*(t, \varepsilon) \left[Z(z_0(t, c_r^*) + \xi_1(t, \varepsilon), t, \varepsilon) - Z(z_0(t, c_r^*), t, 0) - A_1(t)\xi_1(t, \varepsilon) \right] dt. \end{aligned}$$

Таким образом,

$$\begin{aligned}
 x_2(t, \varepsilon) \approx & -0,0000328073 - t \left[0,0196527(1-t) + \right. \\
 & + 0,0601981(1-t)^2 - 0,0718842(1-t)^3 + 0,086969(1-t)^4 - \\
 & - 0,072472(1-t)^5 + 0,0595019(1-t)^6 - 0,0381007(1-t)^7 + \\
 & + 0,0215211(1-t)^8 - 0,00831588(1-t)^9 + \\
 & \left. + 0,00207643(1-t)^{10} - 0,000122812(1-t)^{11} \right].
 \end{aligned}$$

Третье приближение к решению краевой задачи (6), (7) для уравнения (17) в соответствии со схемой (16)

$$x_3(t, \varepsilon) \approx \xi_1(t, \varepsilon) + \xi_2(t, \varepsilon) + \xi_3(t, \varepsilon)$$

определяет вектор

$$\begin{aligned}
 \xi_3(t, \varepsilon) = & -\varepsilon \varphi(t) \left[\Gamma(\varphi(\cdot)) \right]^{-1} \times \\
 & \times \int_0^T \Phi^*(t, \varepsilon) \left[Z(z_0(t, c_r^*) + \xi_1(t, \varepsilon) + \xi_2(t, \varepsilon), t, \varepsilon) - \right. \\
 & \left. - Z(z_0(t, c_r^*) + \xi_1(t, \varepsilon), t, \varepsilon) - A_1(t)\xi_2(t, \varepsilon) \right] dt,
 \end{aligned}$$

при этом

$$\begin{aligned}
 x_3(t, \varepsilon) \approx & -0,0000328073 - t \left[0,0196527(1-t) + 0,0601981(1-t)^2 - \right. \\
 & - 0,0718841(1-t)^3 + 0,086969(1-t)^4 - 0,072472(1-t)^5 + \\
 & + 0,0595019(1-t)^6 - 0,0381007(1-t)^7 + 0,0215211(1-t)^8 - \\
 & \left. - 0,0083159(1-t)^9 + 0,00207644(1-t)^{10} - 0,000122813(1-t)^{11} \right].
 \end{aligned}$$

Заметим также, что три первых приближения к решению краевой задачи (6), (7) для уравнения (17), полученные с помощью метода наименьших квадратов, удовлетворяют

краевому условию (17). Точность полученных приближений демонстрирует последовательное уменьшение от итерации к итерации норм невязок

$$\Delta_i(\varepsilon) = \left\{ \left\| A(t)z_i(t, \varepsilon) + f(t) + \varepsilon Z(z_0(t, c_r^*) + x_i(t, \varepsilon), t, \varepsilon) - \frac{dz_i(t, \varepsilon)}{dt} \right\|_{C[0;1]}^2 + \right. \\ \left. + \|\ell z_i(\cdot) - \alpha - J(z_0(\cdot, c_r^*) + x_i(\cdot, \varepsilon), \varepsilon)\|_{R^m}^2 \right\}^{\frac{1}{2}}, \quad i = 0, 1, 2, \dots,$$

в решении краевой задачи (1), (2). Действительно, при $\varepsilon = 0, 1$ имеем

$$\Delta_0(0, 1) = \left\| A(t)z_0(t, c_r^*) + \varepsilon Z(z_0(t, c_r^*), t, 0) - \frac{dz_0(t, c_r^*)}{dt} \right\|_{C[0;1]} \approx 0,0196\,893,$$

$$\Delta_1(0, 1) = \left\| A(t)x_1(t, \varepsilon) + \varepsilon Z(z_0(t, c_r^*) + x_1(t, \varepsilon), t, \varepsilon) - \frac{dx_1(t, \varepsilon)}{dt} \right\|_{C[0;1]} \approx 1,29\,484 \cdot 10^{-7},$$

$$\Delta_2(0, 1) = \left\| A(t)x_2(t, \varepsilon) + \varepsilon Z(z_0(t, c_r^*) + x_2(t, \varepsilon), t, \varepsilon) - \frac{dx_2(t, \varepsilon)}{dt} \right\|_{C[0;1]} \approx 2,20\,191 \cdot 10^{-8},$$

$$\Delta_3(0, 1) = \left\| A(t)x_3(t, \varepsilon) + \varepsilon Z(z_0(t, c_r^*) + x_3(t, \varepsilon), t, \varepsilon) - \frac{dx_3(t, \varepsilon)}{dt} \right\|_{C[0;1]} \approx 2,20\,212 \cdot 10^{-8}.$$

Далее, используя метод пристрелки, находим более точное приближение к начальному значению решения краевой задачи (17):

$$x(0; 0, 1) \approx -0,000\,032\,807\,300\,636.$$

Точность полученных с помощью итерационного процесса (16) приближений демонстрирует последовательное уменьшение от итерации к итерации отклонений начальных значений решений уравнения (17) от начальных значений полученных приближений. Действительно, при $\varepsilon = 0, 1$ имеем

$$\delta_0(\varepsilon) = |x(0; 0, 1)| \approx 0,000\,032\,807\,300\,636,$$

$$\delta_1(\varepsilon) = |x_1(0; 0, 1) - x(0; 0, 1)| \approx 7,80\,858 \cdot 10^{-7},$$

$$\delta_2(\varepsilon) = |x_2(0; 0, 1) - x(0; 0, 1)| \approx 1,98\,857 \cdot 10^{-11},$$

$$\delta_3(\varepsilon) = |x_3(0; 0, 1) - x(0; 0, 1)| \approx 8,50\,282 \cdot 10^{-14}.$$

1. *Boichuk A. A., Samoilenko A. M.* Generalized inverse operators and Fredholm boundary-value problems. — Utrecht; Boston: VSP, 2004. — XIV + 317 p.
2. *Гребеников Е. А., Рябов Ю. А.* Конструктивные методы анализа нелинейных систем. — М.: Наука, 1979. — 432 с.
3. *Канторович Л. В., Акилов Г. П.* Функциональный анализ. — М.: Наука, 1977. — 744 с.
4. *Курпель Н. С.* Проекционно-итеративные методы решения операторных уравнений. — Киев: Наук. думка, 1968. — 244 с.
5. *Лучка А. Ю.* Проекционно-итеративные методы. — Киев: Наук. думка, 1993. — 288 с.
6. *Крылов Н. М.* Избранные труды. — Киев: Изд-во АН УССР, 1961. — Т. 1. — 268 с.
7. *Кравчук М.* Вибрані математичні праці. — Київ; Нью-Йорк, 2002. — 792 с.
8. *Ахиезер Н. И.* Лекции по теории аппроксимации. — М.: Наука, 1965. — 408 с.
9. *Гаврилюк І. П., Макаров В. Л.* Методи обчислень. — Київ: Вища шк., 1995. — Ч. II. — 432 с.

Получено 28.12.07