

Если последовательность $\{\rho_i\}_{i=0}^{\infty}$ ограничена числом p , то $\frac{2s}{p^2} \leq L_n \leq 2s$. В случае, когда $p_i = 2, i \in \mathbf{N}_0$, получаем известную оценку констант Лебега для системы Уолша [2, с. 34].

БИБЛИОГРАФИЧЕСКИЙ СПИСОК

1. Агаев Г.Н., Виленкин Н.Я., Джафарли Г.М., Рубинштейн А.И. Мультипликативные системы функций и гармонический анализ на нуль-мерных группах. Баку: Элм, 1981. 180 с.
2. Schipp F., Wide W.R., Simon P. Walsh series. An Introduction to Dyadic Harmonic Analysis. Budapest: Akademiai Kiado, 1990. 560 p.

УДК 517.984

Т. В. Мазур

ЧИСЛЕННЫЙ МЕТОД РЕШЕНИЯ ОБРАТНОЙ ЗАДАЧИ ШТУРМА – ЛИУВИЛЛЯ НА ПОЛУОСИ*

Рассмотрим краевую задачу $L = L(q(x), h)$:

$$ly := -y'' + q(x)y = \lambda y, x > 0, \quad (1)$$

$$U(y) := y'(0) - hy(0) = 0. \quad (2)$$

Здесь λ – спектральный параметр. Через $W_M, M \geq 1$, обозначим множество функций $f(x), x \geq 0$, таких, что $f^{(j)}(x) \in AC[0, T]$ при каждом фиксированном $T > 0, j = \overline{0, M-1}$, и $f^{(j)}(x) \in L(0, \infty), j = \overline{0, M}$. Через W'_M обозначим множество функций $q(x) \in W_M$ таких, что $(1+x)|q(x)| \in L(0, \infty)$. Будем говорить, что $L \in V'_M$, если $q(x)$ и h вещественны и $q(x) \in W'_M$. Пусть далее $L \in V'_M$.

Пусть $\lambda = \rho^2$. Введём обозначения: $\Delta(\rho) = e'(0, \rho) - he(0, \rho)$, где $e(x, \rho)$ – решение Йоста уравнения (1). Для простоты положим далее, что дискретного спектра нет. При $\lambda = \rho^2 > 0$ рассмотрим функцию: $V(\lambda) := \rho \pi^{-1} |\Delta(\rho)|^{-2} > 0$.

Будем рассматривать задачу восстановления потенциала $q(x)$ и коэффициента h по функции $V(\lambda)$. Известно [1, с. 161], что $V(\lambda)$ непрерывна

* Работа выполнена при финансовой поддержке РФФИ (проект 04-01-00007) и программы «Университеты России» (проект ур.04.01.376).

и при $\rho > 0, \rho \rightarrow \infty$ $V(\lambda) = \frac{1}{\pi\rho} \left(1 + \sum_{s=1}^{M+1} \frac{V_S}{\rho^s} + o\left(\frac{1}{\rho^{M+1}}\right) \right)$, где $V_{2S+1} = 0$,
 $V_2 = -0.5q(0) + h^2$.

Наряду с $L = L(q(x), h)$ будем рассматривать задачу $\tilde{L} = L(\tilde{q}(x), \tilde{h})$ того же вида, но с другими коэффициентами. Положим, что если некоторый символ γ обозначает объект, относящийся к L , то $\tilde{\gamma}$ будет обозначать аналогичный объект, относящийся к \tilde{L} , а $\hat{\gamma} = \gamma - \tilde{\gamma}$.

Пусть $h, q(0)$ априорно известны. Предположим $\Delta(0) \neq 0$. Выберем $\tilde{L} = L(\tilde{q}(x), \tilde{h})$ так, что $\tilde{V}_2 = V_2$ (при $V_2 > 0$ положим $\tilde{q}(x) = 0, \tilde{h} = \sqrt{V_2}$, при $V_2 \leq 0$ положим $\tilde{h} = h$ и $\tilde{q}(0) = q(0)$).

Пусть $\varphi(x, \lambda)$ – решение (1) при условиях: $\varphi(0, \lambda) = 1, \varphi'(0, \lambda) = h$. Обозначим

$$D(x, \lambda, \mu) = \int_0^x \varphi(t, \lambda) \varphi(t, \mu) dt, \quad \tilde{D}(x, \lambda, \mu) = \int_0^x \tilde{\varphi}(t, \lambda) \tilde{\varphi}(t, \mu) dt. \quad (3)$$

При рассматриваемых условиях основное уравнение обратной задачи [1, с. 169] принимает вид $\tilde{\varphi}(x, \lambda) = \varphi(x, \lambda) + \int_0^\infty \tilde{D}(x, \lambda, \mu) \hat{V}(\mu) \varphi(x, \mu) d\mu, \lambda > 0$.

Обозначим $\varepsilon_0(x) = \int_0^\infty \varphi(x, \mu) \tilde{\varphi}(x, \mu) \hat{V}(\mu) d\mu, \varepsilon(x) = -2\varepsilon_0'(x)$.

Справедливы соотношения [1, с. 171]

$$q(x) = \tilde{q}(x) + \varepsilon(x), \quad h = \tilde{h} - \varepsilon_0(0). \quad (4)$$

Возьмём достаточно большое число $R_N > 0$. Заменяем интегралы \int_0^∞ на $\int_0^{R_N}$, разобьём отрезок $[0, R_N]$ на n равных частей, каждая из которых равна h_p , т.е. $h_p = R_N n^{-1}$. Обозначим $R_k = kh_p, \lambda_k = R_k^2$. Определим функцию

$$\eta(x) = \begin{cases} -xh_p^{-1} + 1, & x \in [0, h_p); \\ xh_p^{-1} + 1, & x \in (-h_p, 0); \\ 0, & x \notin (-h_p, h_p). \end{cases}$$

Будем рассматривать семейство задач $L_k = L(q_k(x), h_k)$ и $\tilde{L}_k = L(\tilde{q}_k(x), \tilde{h}_k)$, для которых верны равенства

$$V_k(\lambda) = \tilde{V}(\lambda) + \sum_{j \leq k} v_j \eta(\rho - R_j), \quad \tilde{V}_k(\lambda) = \tilde{V}(\lambda) + \sum_{j < k} v_j \eta(\rho - R_j),$$

где $k = \overline{1, n}$, $v_k = \hat{V}(\rho_k)$. Тогда $\hat{V}_k(\lambda) = v_k \eta(\rho - R_k)$, $k = \overline{1, n}$. Потенциал q_n ,

для которого $\tilde{V}_n(\lambda) = \sum_{k=1}^n v_k \eta(\rho - R_k)$, $k = \overline{1, n}$, возьмём в качестве приближённого решения (1), (2). Тогда на отрезке $[R_{k-1}, R_{k+1}]$, $k = \overline{1, n}$, $\tilde{\varphi}(x, \lambda)$ и

$$\varepsilon_0(x) \text{ имеют вид } \tilde{\varphi}(x, \lambda) = \varphi(x, \lambda) + \int_{R_{k-1}}^{R_{k+1}} \tilde{D}(x, \lambda, \mu) \hat{V}(\mu) \varphi(x, \mu) 2\xi d\xi,$$

$$\varepsilon_0(x) = \int_{R_{k-1}}^{R_{k+1}} \varphi(x, \mu) \tilde{\varphi}(x, \mu) \hat{V}(\mu) 2\xi d\xi, \quad \mu = \xi^2.$$

Заменим интегралы приближённо, используя квадратурную формулу прямоугольников с весом $\eta(\xi - \rho_k)$:

$$\tilde{\varphi}(x, \lambda) \approx \varphi(x, \lambda) + \tilde{D}(x, \lambda, \lambda_k) v_k \varphi(x, \lambda_k) 2\lambda_k \int_{R_{k-1}}^{R_{k+1}} \eta(\xi - \rho_k) d\xi,$$

$$\varepsilon_0(x) \approx \tilde{\varphi}(x, \lambda_k) v_k \varphi(x, \lambda_k) 2\lambda_k \int_{R_{k-1}}^{R_{k+1}} \eta(\xi - \rho_k) d\xi.$$

Так как $\int_{R_{k-1}}^{R_{k+1}} \eta(\xi - \rho_k) d\xi = h_p$, то

$$\tilde{\varphi}(x, \lambda) \approx \varphi(x, \lambda) + \tilde{D}(x, \lambda, \lambda_k) v_k \varphi(x, \lambda_k) 2\lambda_k h_p, \quad (5)$$

$$\varepsilon_0(x) \approx \tilde{\varphi}(x, \lambda_k) v_k \varphi(x, \lambda_k) 2\lambda_k h_p. \quad (6)$$

Положим $\lambda = \lambda_k$, тогда уравнение (5) переписывается в виде

$$\tilde{\varphi}(x, \lambda_k) \approx \varphi(x, \lambda_k) + \tilde{D}(x, \lambda_k, \lambda_k) v_k \varphi(x, \lambda_k) 2\lambda_k h_p. \quad (7)$$

Получили линейное уравнение относительно $\varphi(x, \lambda_k)$. Таким образом, получаем следующий алгоритм решения обратной задачи.

Алгоритм. Пусть дана функция $V(\lambda)$.

1. Выбираем $\tilde{q}(x)$, \tilde{h} такие, что выполняется условие $\tilde{V}_2 = V_2$.

2. При каждом фиксированном x в цикле по R_k :

▪ находим $\tilde{D}(x, R_k, R_k)$ из (3),

▪ вычисляем $\tilde{\varphi}(x, R_k)$ из задачи Коши

$$-\tilde{\varphi}''(x, R_k) + \tilde{q}(x) \tilde{\varphi}(x, R_k) = R_k^2 \tilde{\varphi}(x, R_k), \quad \tilde{\varphi}(0, R_k) = 1, \quad \tilde{\varphi}'(0, R_k) = h,$$

▪ считаем $\varphi(x, R_k)$ из (7),

▪ находим $\varepsilon_0(x)$ по формуле (6) и вычисляем $\varepsilon(x) = -2\varepsilon_0'(x)$,

▪ вычисляем потенциал $q(x)$ и коэффициент h из (4) и берём их за

$\tilde{q}(x)$ и \tilde{h} на следующем шаге.

3. Потенциал $q(x)$ и коэффициент h , полученные на выходе, являются приближением искомым $q(x)$ и h .

Приведенный метод имеет небольшое количество вычислений, так как на каждом шаге цикла решается одно единственное уравнение вместо системы с n неизвестными, а это уже объем вычислений порядка n для каждого x . Таким образом, данный метод является более эффективным, по сравнению с методами, основанными на применении оператора преобразования [2].

БИБЛИОГРАФИЧЕСКИЙ СПИСОК

1. Юрко В. А. Обратные спектральные задачи и их приложения. Саратов, 2001. 499 с.
2. Rundell W., Sacks P.E. Reconstruction techniques for classical inverse St-L problems // Math. Comp. 1992. Vol. 58, № 197. P. 3 – 70.

УДК 517.51.518

И. Д. Молоденкова

ОЦЕНКИ ТОЧНОСТИ ПРИБЛИЖЕНИЯ 2 π -ПЕРИОДИЧЕСКИХ ФУНКЦИЙ ОПЕРАТОРАМИ, СОХРАНЯЮЩИМИ ТРИГОНОМЕТРИЧЕСКИЕ СПЛАЙНЫ

Данная статья является продолжением статьи, опубликованной в предыдущем номере сборника, в которой были получены оценки приближения непрерывных функций операторами, сохраняющими кубические сплайны. Здесь получены оценки приближения непрерывных 2π -периодических функций операторами, сохраняющими тригонометрические сплайны по П.-Ж. Лорану.

Пусть A – интегральные осредняющие операторы

$$A_H(f; x) = \int_{-\pi}^{\pi} K_H(x, t) dt,$$

зависящие от шага разбиения $H = \frac{2\pi}{n+1}$ (n – натуральное число) как от параметра, сохраняющие тригонометрические сплайны, введенные П.-Ж. Лораном [1] с ядрами вида $K_H(x, t) = \sum_{i=1}^S \alpha_i(x) \varphi_i(t)$, где S принимает соответствующие значения в зависимости от того, куда попадает x , $\varphi_i(t)$ – линейно независимые функции, получаемые сдвигом функции $\varphi(t)$, где $\varphi(t) = \frac{1}{H}$, если $t \in [0, H]$ и 0 в остальных случаях, $\alpha_i(x)$ находятся из соответствующих систем линейных алгебраических уравнений [2, 3].