

*Материалы конференции  
«Технические науки и современное производство»  
ФРАНЦИЯ (Париж) 18-25 октября 2014 г.*

*Физико-математические науки*

**ИССЛЕДОВАНИЕ НЕКОТОРЫХ  
ОТКРЫТЫХ ВОПРОСОВ СИНТЕЗА  
НЕЛИНЕЙНЫХ ДИНАМИЧЕСКИХ  
СИСТЕМ**

Фетисов В.Г., Фетисов И.В., Панина И.И.

*Институт сферы обслуживания  
и предпринимательства (филиал)  
Донского государственного технического  
университета, Шахты,  
ООО «Пневмакс», Москва,  
e-mail: fetisov\_vg@sssu.ru*

Как известно, изучение общей проблемы синтеза нелинейных динамических систем в ряде ситуаций существенно упрощается, если их рассматривать с позиций операторного подхода, и попадающих в общую схему так называемых Н-операторов, действующих в пространствах сигналов. Модельными примерами могут служить нелинейные многомерные системы обработки информации, содержащие интегральные операторы Гаммерштейна, Урысона, интегростепенные ряды Вольтерра-Пикара [1].

Качественные методы решения задач синтеза этих систем приводят к нелокальной разрешимости соответствующих операторных уравнений в исходных функциональных пространствах как внешней среды.

Задача синтеза сводится к формированию оптимальных программных и стабилизирующих управлений, построению алгоритмов обработки входных наблюдений и структурных схем оптимальных приемников, линейных и нелинейных фильтров, обнаружителей сигналов в рамках заданных критериев качества при наличии возмущений различной природы.

Существенным фактором при синтезе любой системы автоматического регулирования и управления является чувствительность системы к изменениям ее параметров. Одними из наиболее ранних работ по чувствительности систем с обратной связью явились работы Г. Боде и Дж. Траксела [2, 3].

Ими было показано, что синтез нелинейной системы, как правило, представляет собой некорректную задачу в заданной паре линейных топологических пространств из-за нарушения порога чувствительности и больших значений числа обусловленности в структуре динамической матрицы системы с заданными собственными свойствами [4].

Представляет большой интерес решение следующих задач, связанных с синтезом нелинейных динамических систем:

Задача А. Построить по заданному уравнению (системе уравнений) такое пространство, которое сводило бы качественную картину исходного процесса к такой, в которой оператор задачи обладал бы нужными для исследователя свойствами: являлся непрерывным, компактным, сжимающим, вполне непрерывным, дифференцируемым и так далее.

Задача В. Найти интегральное или псевдоинтегральное представление Н-оператора в заданной паре локально невыпуклых топологических пространств.

Задача С. Проинтерполировать хотя бы некоторые из свойств нелинейного Н-оператора для локально невыпуклых топологий.

Задача D. Использовать качественные (в частности, топологические) методы современного нелинейного функционального анализа при решении операторных уравнений и их систем, с входящими в них Н-операторами.

Задача Е. Детально исследовать структуру и геометрию L-характеристики нелинейного Н-оператора в паре локально ограниченных функциональных пространств.

В частности, к настоящему времени есть некоторое продвижение результата М. Рисса об интерполяции линейного оператора в случае нормированных и локально выпуклых пространств в работах И Шапиро, А. Дейч, П. Жирарде, А. Фавини, П. Крэ, В.А. Винокурова, однако для пространств, не являющихся локально выпуклыми, вопрос остается открытым.

Становление и развитие данной тематики было связано как с отечественными школами функционального анализа: Санкт-петербургской (А.В. Бухвалов, Г.Я. Лозановский и др.), московской (О.В. Бесов, В.И. Буренков, М.Л. Гольдман и др.), новосибирской (А.Г. Кусраев, С.С. Кутателадзе и др.), воронежской (М.А. Красносельский, С.Г. Крейн, Е.М. Семенов и др.), ростовской (Ю.Ф. Коробейник, М.М. Драгилев, С.Г. Самко, В.П. Захарюта), так и с зарубежными школами: голландской (В.А. Люксембург, А. Шепп, А.С. Заанен и др.), польской (В. Орлич, Ю. Муселяк и др.), германской (Х.Й. Трибель, Ю. Аппель и др.).

Первому автору настоящего доклада принадлежат результаты об интерполяции линейных мажорируемых операторов в модулярных (в общем случае небанаховых) пространствах Орлича аналитических функций и решеточных квазинормированных пространствах Орлича.

Примерами интерполяционных топологий могут служить локально ограниченные функциональные пространства Лебе-

га  $L_p$  ( $0 < p < +\infty$ ), модулярные пространства Орлича  $L^{\ast\varphi}$  (в случае  $\varphi$ -функции, подчиняющейся  $\Delta_2$ -условию как в вещественном, так и в комплексном случаях), пространства Харди  $H_p$  и так далее.

Обобщению интерполяционных теорем М. Рисса и И. Марцинкевича на другие семейства банаховых и метрических пространств был посвящен ряд работ А.П. Кальдерона, А. Зигмунда, Я.Б. Рутцкого, Е.И. Пустыльника, П.П. Забрейко, Г.Я. Лозановского, Е.М. Семенова, Ю.И. Петунина, С.Г. Крейна и другие.

Нами была построена двумерная шкала модулярных пространств Орлича измеримых по Лебегу функций и установлены результаты об интерполяции полилинейного оператора в этой шкале.

Наиболее важными в приложениях являются нелинейные динамические системы, относящиеся к следующим двум типам:

– динамические системы – системы, с изменяющимся с течением времени состоянием. Наибольшее увеличение сложности вносит стремление системы к устойчивому неравновесному состоянию. Также сложность повышается, если процессы, происходящие в системе, имеют колебательный характер. Из всех существующих видов динамических систем особо сложными являются дискретные динамические системы;

– системы с алгоритмической записью информации. Здесь алгоритмическая сложность – длина самого короткого способа записи конечной последовательности знаков. Наиболее сложной алгоритмической записью является описание случайного процесса.

Целесообразно отметить [5], что выбор того или иного пространства в качестве внешней среды является определяющим для конкретного метода синтеза закона управления. В настоящее время при операторном подходе к синтезу нелинейных динамических систем наиболее употребительными являются локально ограниченные пространства Лебега и Орлича.

В соответствии с общепринятой символикой,  $\mathbb{R}$  означает поле вещественных чисел,  $\mathbb{R}_+ = \{x \in \mathbb{R} | x \geq 0\}$  – поле вещественных неотрицательных чисел,  $\mathbb{N}$  – кольцо натуральных чисел,  $\mathbb{R}_n$  – линейное  $n$ -мерное евклидово пространство,  $\mathbb{C}$  – пространство вещественно значных функций, дифференцируемых не менее, чем  $k$  раз, ( $k \geq 1$ ), а  $M$  – пространство всех измеримых по Лебегу вектор-функций.

Через  $L^p(\mathbb{R})$ , ( $0 < p < \infty$ ), обозначим пространство комплекснозначных функций  $u(t)$  (со значениями в  $\mathbb{C}$ ) действительного аргумента  $t \in \mathbb{R}$  с  $p$ -интегрируемым модулем по Лебегу, для которых:

$$L^p(\mathbb{R}) = \{u(t) : u(t) \in M, t \in \mathbb{R}, \int_{-\infty}^{\infty} [u^*(t)u(t)]^{\frac{p}{2}} dt < +\infty\}, \quad (1)$$

где  $u^*(t)$  – эрмитово сопряженная функция к исходной измеримой функции  $u(t) \in M$ .

Заметим, что исходное пространство  $L^p(\mathbb{R})$  является локально ограниченным, причем при  $p \geq 1$  оно представляет собой банахо-

во (полное нормированное) пространство, а при  $0 < p < 1$  является локально невыпуклым.

Через  $L_{\infty}(\mathbb{R})$  (где  $p \rightarrow \infty$ ) обозначим пространство, обусловленное формулой вида:

$$L_{\infty}(\mathbb{R}) = \{u(t) : u(t) \in \mathbb{C}^l, t \in \mathbb{R}, \text{vrai max}(u^*(t)u(t)) < +\infty, \forall t \in \mathbb{R}\}, \quad (2)$$

где

$$\text{vrai max}(u^*(t)u(t)) = \{\inf c : u^*(t)u(t) < c \text{ почти всюду на } \mathbb{R}, \forall t \in \mathbb{R}\}. \quad (3)$$

$F$ -норма элемента  $u(t) \in L_{\infty}(\mathbb{R})$  определяется по формуле:

$$\|u; L_{\infty}(\mathbb{R})\| = \text{vrai max} \sqrt{u^*(t)u(t)}, \quad \forall t \in \mathbb{R}. \quad (4)$$

В случае векторных и матричных комплекснозначных функций пространства Лебега

$L_p^m(\mathbb{R})$ ,  $L_p^{m \times k}(\mathbb{R})$ ,  $L_{\infty}^m(\mathbb{R})$ ,  $L_{\infty}^{m \times k}(\mathbb{R})$  и нормы в них задаются аналогичными формулами [3] (с. 396, 397), поэтому, для краткости изложения их опускаем.

Для бесконечномерного случая можно использовать нашу монографию [4] (с. 20-30), где рассмотрен ряд нетрадиционных примеров локально ограниченных пространств.

В данной статье мы обсуждаем возможность использования в качестве внешней среды для указанных систем более широкого семейства локально ограниченных функциональных пространств Орлича.

Обозначим через  $(\Omega, \Sigma, \mu)$  пространство с мерой, где  $\Omega$  – компактное множество в  $\mathbb{R}$ ,  $\Sigma$  –  $\sigma$ -алгебра всех его измеримых подмножеств,  $\mu$  –  $\sigma$ -аддитивная мера (для простоты  $\mu$  можно считать мерой Лебега).

Пространство Орлича  $L^{*\Phi}$  состоит из измеримых по Лебегу функций, определенных на  $(\Omega, \Sigma, \mu)$ , и порождается неотрицательной неотрицательной функцией Юнга  $\Phi$ , обладающей рядом свойств. В частности, если рассматриваются измеримые вектор-функции  $\vec{\varphi}: T \rightarrow X$ , где  $X$  – нормированное  $B$ -пространство, то естественно считать, что порождающая ЛОФП функция Юнга  $\Phi$  определена на  $X$ .

Если же функция Юнга  $\Phi$  определена на промежутке  $[0, \infty)$ , то тогда в определении пространства Орлича  $L^{*\Phi}$  непосредственно участвуют не значения  $\vec{\varphi}(t)$  самих вектор-функций  $\vec{\varphi}$ , а их нормы в исходном пространстве  $X$ . Очевидно, такой подход сводится к предыдущему с помощью замены функции Юнга  $\Phi$  на  $\Phi_1 = \Phi(\|\cdot\|)$ , (например, если  $\Phi(u) = u^p$ ,  $u \geq 0$ , то  $\Phi_1(u) = \|u\|^p$  и  $L^{*\Phi} = L^p$  [5]).

Обозначим через  $\Phi(x, y)$  – произвольную седловую функцию Юнга, через  $\Gamma_\Phi(x, y)$  – интегральный модуляр, определяемый функцией Юнга  $\Phi$ ,  $L^{*\Phi}(\Omega, \Sigma, \mu)$  – локально ограниченное  $F$  – квазинормированное пространство Орлича, где

$$\|x; L^{*\Phi}\| = \inf \left\{ \varepsilon > 0 : \Gamma_\Phi \left( \frac{|(x, \cdot)|}{\varepsilon} \right) \leq \varepsilon \right\},$$

(аналогично для элемента  $y$ ). В частности, если вогнуто-выпуклая седловая функция

$\Phi(x, y) = |x(\tau)|^{y(\tau)}$ , где  $0 < y(\tau) < 1$ , то получим соответствующее полуупорядоченное локально невыпуклое топологическое пространство (определяемое интегральным модуляром  $\Gamma(x, y) = \int |x(\tau)|^{y(\tau)} d\mu(\tau)$ ), структура которого к

настоящему времени практически не изучена, хотя решение соответствующих прикладных задач представляет определенный интерес для оценки двойственного зазора в теории невыпуклого

программирования для адаптивных нелинейных динамических систем (см. подробнее [6]).

Пусть  $\varphi$  – точный нормальный полуконечный след на алгебре Дж. фон Неймана  $M$ ,  $K(M, \varphi)$  – (\*) – алгебра всех измеримых операторов, присоединенных к  $M$ . Через  $E$  обозначим линейное подпространство в  $K(M, \varphi)$  с  $F$ -квазинормой

$\|\cdot; E\|$ . Тогда  $E$  представляет собой неассоциативное локально ограниченное пространство. Природа пространства  $E$  также мало изучена, о чем свидетельствуют лишь отдельные публикации в мировой печати (см. подробнее [7]).

Обозначим через  $L^\Phi$  класс всех  $\mu$ -измеримых почти-периодических функций  $x(\tau)$ , таких, что на каждом интервале длины  $2T$  конечен верхний

$$\text{предел } \Gamma_\Phi(x) = \overline{\lim}_{T \rightarrow \infty} \frac{1}{2T} \cdot \int_{-T}^T \Phi(|x(\tau)|) d\mu(\tau).$$

Тогда соответствующее ЛОФП, обозначаемое  $M_\Phi$  с  $F$ -квазинормой

$\|x; M_\Phi\| = \inf \{ \varepsilon > 0 : \Gamma_\Phi(|x|/\varepsilon) \leq \varepsilon \} < +\infty$ , является локально невыпуклым пространством Марцинкевича-Орлича, служащим базовым для синтеза почти-периодических систем.

#### Список литературы

1. Катулев А.Н., Соломаха Г.М. Концепция идентифицируемости нелинейных многомерных систем обработки информации // Вестник ТвГУ. Серия: Прикладная математика (18). 2010. С. 49-58.
2. Бодэ Г. Теория цепей и проектирования усилителей с обратной связью. ИЛ, 1948.
3. Траксел Дж. Синтез систем автоматического регулирования. М.: Машгиз, 1959.
4. Балакшин О.Б. Синтез систем. М.: РАН институт машиноведения им. А.А. Благоднарова, 1995. 400 с.
5. Крылов В.В. Построение моделей внутренней структуры динамических систем по входо-выходным соотношениям (теория абстрактной реализации), I // Обзор Автоматика и телемеханика. 1984. № 2. С. 5-19.
6. Фетисов В.Г., Филиппенко В.И., Козоброд В.Н. Операторы и уравнения в линейных топологических пространствах. Владикавказ: ЮМИ ВНЦ РАН, 2006. 432 с.
7. Фетисов В.Г. Двумерная шкала модулярных пространств Орлича и полилинейный оператор в ней // Владикавказ. мат. журн. 2006. Т. 8. Вып. 3. С. 40-52.

### Материалы конференции

«Фундаментальные и прикладные исследования в медицине»

ФРАНЦИЯ (Париж) 18-25 октября 2014 г.

#### Медицинские науки

#### РОЛЬ ПОЛИНЕНАСЫЩЕННЫХ ЖИРНЫХ КИСЛОТ В КОРРЕКЦИИ ГИПЕРЛИПИДЕМИИ У БОЛЬНЫХ ИБС

Маль Г.С., Кувшинова Ю.А.

Курский государственный медицинский университет, e-mail: mgalina.2013@mail.ru

Сердечно-сосудистое заболевание (ССЗ) – лидирующая причина смертности во всем мире.

Представляет интерес исследование препаратов, которые обладают как антиаритмическим действием, так и нормализуют липидный обмен.

Омакор – единственный из зарегистрированных в России рецептурный препарат омега-3 полиненасыщенные жирные кислоты (ПНЖК).

**Материалы и методы.** Под наблюдением находилось 90 мужчин в возрасте от 51 до 59 лет (55,1±4,8) с ИБС постинфарктным кардиоскле-