

Jurij Ivanovich Gribanov

О методе редукции

*Commentationes Mathematicae Universitatis Carolinae*, Vol. 5 (1964), No. 4, 215--219

Persistent URL: <http://dml.cz/dmlcz/104977>

## Terms of use:

© Charles University in Prague, Faculty of Mathematics and Physics, 1964

Institute of Mathematics of the Academy of Sciences of the Czech Republic provides access to digitized documents strictly for personal use. Each copy of any part of this document must contain these *Terms of use*.



This paper has been digitized, optimized for electronic delivery and stamped with digital signature within the project *DML-CZ: The Czech Digital Mathematics Library* <http://project.dml.cz>

О МЕТОДЕ РЕДУКЦИИ

Ю.И. ГРИБАНОВ, КАЗАНЬ

В настоящей заметке указываются условия разрешимости методом редукции [1] бесконечных систем линейных уравнений.

Пусть  $E$  — бесконечная единичная диагональная матрица,  $R_n$  — матрица, полученная из  $E$  заменой первых  $n$  единиц главной диагонали, и  $P_n = E - R_n$ . Обозначим через  $l$  координатное пространство и через  $l^*$  — дуальное к нему координатное пространство [2]. Если вектор  $X \in l$ , то при любом  $n = 1, 2, \dots$  вектор  $P_n X \in l$  и  $\|P_n X\| \leq \|X\|$ . Важной характеристикой пространства  $l$  является его координатное подпространство  $[l]$ , представляющее собой замыкание в метрике пространства  $l$  множества всех векторов с конечным числом отличных от нуля координат. Нетрудно показать, что вектор  $X \in [l]$  тогда и только тогда, когда  $\lim_{n \rightarrow \infty} \|R_n X\| = 0$ . Последовательность векторов  $\{X_n\} \subset l$  называется слабо сходящейся в  $l$  к вектору  $X \in l$ , если при любом векторе  $Y = \{y_n\} \in l^*$

$$\lim_{n \rightarrow \infty} \sum_{k=1}^{\infty} x_k^{(n)} y_k = \sum_{k=1}^{\infty} x_k y_k.$$

Из сходимости по норме вытекает слабая сходимость. Из слабой сходимости последовательности векторов вытекает их покоординатная сходимость. Если  $l \neq [l]$ , то  $l^*$  является собственной частью сопряженного с  $l$  пространства. Поэтому в этом случае слабая сходимость в  $l$  отлична от слабой сходимости в смысле теории нормированных пространств.

В рамках пространства  $l$  рассмотрим бесконечную систему

линейных уравнений

$$(I) \quad TX \equiv (E - A)X = H: \quad x_m - \sum_{k=1}^{\infty} a_{mk} x_k = h_m \quad (m = 1, 2, \dots).$$

Это значит, что матричный оператор  $A$  ограничен в пространстве  $\mathcal{L}$ , известный вектор  $H \in \mathcal{L}$  и в расчет принимаются только принадлежащие пространству  $\mathcal{L}$  решения  $X$  этой системы уравнений. В дальнейшем будет предполагаться, что система уравнений (I) однозначно разрешима в  $\mathcal{L}$  (при любом  $H \in \mathcal{L}$ ), что в силу теоремы С. Банаха об обратном операторе эквивалентно предположению о существовании ограниченного обратного оператора  $T^{-1}$ . Наряду с системой уравнений (I) рассмотрим усеченную систему уравнений

$$(2) \quad T_n X_n \equiv (E - A_n)X_n = P_n H: \quad \begin{cases} x_m^{(n)} - \sum_{k=1}^n a_{mk} x_k^{(n)} = h_m & (m = 1, 2, \dots, n) \\ x_m^{(n)} = 0 & (m > n) \end{cases}$$

Если при всех достаточно больших  $n$  система уравнений (2) имеет единственное решение  $X_n$  и последовательность векторов  $X_n$  сходится по координатам к некоторому вектору  $X \in \mathcal{L}$ , являющемуся решением системы уравнений (I), то говорят, что система уравнений (I) разрешима в  $\mathcal{L}$  методом редукции. Если кроме того  $X_n \rightarrow X$  по норме пространства  $\mathcal{L}$  (соотв. слабо сходится в  $\mathcal{L}$ ), то будем говорить, что метод редукции сходится по норме пространства  $\mathcal{L}$  (соотв. слабо сходится в  $\mathcal{L}$ ).

В дальнейшем через  $X$  и  $X_n$  обозначаются решения систем уравнений (I) и (2) соответственно.

Теорема 1. Для того чтобы однозначно разрешимая в  $\mathcal{L}$  система уравнений (I) была разрешима методом редукции, сходящимся по норме пространства  $\mathcal{L}$ , необходимо и достаточно, чтобы нашлось такое число  $N$ , что определитель

$$(3) \quad \left| \delta_{\alpha\beta} - a_{\alpha\beta} \right|_{\alpha, \beta=1}^n \neq 0 \quad \text{при любом } n \geq N$$

и чтобы  $\lim_{n \rightarrow \infty} \|R_n(Ax_n + H)\| = 0$  . Справедливы оценки  $\|x - x_n\| \leq \|T^{-1}\| \|R_n(Ax_n + H)\|$  и  $\|Tx_n - H\| = \|R_n(Ax_n + H)\|$  .

Если  $\|A\| < 1$  , то условие (3) заведомо выполняется. Однако даже в этом случае при  $\ell \neq [\ell]$  система уравнений (I) может быть неразрешимой методом редукции, сходящимся по норме пространства  $\ell$  . В самом деле, справедлива

**Теорема 2.** Если  $\|A\| < 1$  , то система уравнений (I) разрешима методом редукции, сходящимся по норме пространства  $\ell$  , тогда и только тогда, когда  $x \in [\ell]$  или, что эквивалентно  $\lim_{n \rightarrow \infty} \|R_n(Ax_n + H)\| = 0$  .

Таким образом, если  $\ell = [\ell]$  , то любая система уравнений (I) с  $\|A\| < 1$  разрешима методом редукции, сходящимся по норме пространства  $\ell$  . В частности, это справедливо для пространств  $\ell_p$  ( $p \geq 1$ ) . Если  $\ell \neq [\ell]$  ,  $\|A\| < 1$  и  $A\{\ell\} \subseteq [\ell]$  , то, как это вытекает из предыдущей теоремы, система уравнений (I) разрешима методом редукции, сходящимся по норме пространства  $\ell$  , лишь тогда, когда известный вектор  $H \in [\ell]$  .

Матричный оператор  $A$  называется  $\alpha$ -непрерывным [2], если  $\lim_{n \rightarrow \infty} \|A - P_n A\| = 0$  . Любой  $\alpha$ -непрерывный оператор вполне непрерывен и область его значений расположена в  $[\ell]$  . Система уравнений (I) называется  $\alpha$ -непрерывной, если  $A$  является  $\alpha$ -непрерывным оператором.

**Теорема 3.** Однозначно разрешимая в  $\ell$   $\alpha$ -непрерывная система уравнений разрешима методом редукции, сходящимся по норме пространства  $\ell$  , тогда и только тогда, когда  $H \in [\ell]$  .

Отсюда вытекает известный результат о вполне непрерывных системах уравнений в гильбертовом пространстве  $\ell_2$  ([3], гл. II, § 3 или [4], гл. XIV, § 3). Частным случаем предыдущей теоремы является также основной результат работы [5] об  $\omega$ -непрерывных

системах уравнений. Если  $\mathcal{L} = [\mathcal{L}]$ , то класс вполне непрерывных операторов в  $\mathcal{L}$  совпадает с классом  $\alpha$ -непрерывных операторов. Таким образом, если  $\mathcal{L} = [\mathcal{L}]$ , то любая однозначно разрешимая в  $\mathcal{L}$  вполне непрерывная система уравнений разрешима методом редукции, сходящимся по норме пространства  $\mathcal{L}$ .

**Теорема 4.** Для того чтобы однозначно разрешимая в  $\mathcal{L}$  система уравнений (I) была разрешима методом редукции, слабо сходящимся в пространстве  $\mathcal{L}$ , необходимо и достаточно, чтобы выполнялось условие (3) и  $R_n A X_n \rightarrow 0$  слабо в пространстве  $\mathcal{L}$ .

Отметим ряд частных случаев этой общей теоремы, естественно дополняющей теорему I.

**Теорема 5.** Если система уравнений (I) однозначно разрешима в  $\mathcal{L}$ , выполняется условие (3),  $\|A X_n\| \leq C < \infty$  и  $\mathcal{L}^* = [\mathcal{L}^*]$ , то эта система уравнений разрешима методом редукции, слабо сходящимся в пространстве  $\mathcal{L}$ .

**Следствие.** Если  $\|A\| < 1$  и  $\mathcal{L}^* = [\mathcal{L}^*]$ , то система уравнений (I) разрешима методом редукции, слабо сходящимся в пространстве  $\mathcal{L}$ .

Так как  $m^* = \mathcal{L}_1 = [\mathcal{L}_1]$ , то, в частности, любая вполне регулярная система уравнений разрешима методом редукции, слабо сходящимся в пространстве  $m$ . Это является уточнением известного утверждения о разрешимости методом редукции вполне регулярной системы уравнений ([6], стр. 41).

**Теорема 6.** Однозначно разрешимая в  $\mathcal{L}$   $\alpha$ -непрерывная система уравнений разрешима методом редукции, слабо сходящимся в пространстве  $\mathcal{L}$ .

Матричный оператор  $A$  называется  $\beta$ -непрерывным, если  $\lim_{n \rightarrow \infty} \|A - A P_n\| = 0$ . Любой  $\beta$ -непрерывный оператор вполне непрерывен. Систему уравнений (I) будем называть  $\beta$ -непрерыв-

ной, если  $A$  является  $\beta$ -непрерывным оператором.

Теорема 7. Однозначно разрешимая в  $\mathcal{L}$   $\beta$ -непрерывная система уравнений разрешима методом редукции, слабо сходящимся в пространстве  $\mathcal{L}$ . Метод редукции сходится по норме пространства  $\mathcal{L}$  в том и только том случае, когда  $X \in [\mathcal{L}]$  или, что эквивалентно,  $\lim_{n \rightarrow \infty} \|R_n(A X_n + H)\| = 0$ .

Последняя теорема уточняет одно имеющееся в [7] утверждение о  $\beta$ -непрерывных системах уравнений. В пространстве  $\mathcal{M}$  любой вполне непрерывный матричный оператор является  $\beta$ -непрерывным оператором. Поэтому любая однозначно разрешимая в  $\mathcal{M}$  вполне непрерывная система уравнений разрешима методом редукции, слабо сходящимся в пространстве  $\mathcal{M}$ .

#### Цитированная литература

- [1] Б. HELLINGER, O. TOEPLITZ, Integral-gleichungen und Gleichungen mit unendlich vielen Unbekannten, Enzyklopädie d. Math. Wiss., II, C 13, Leipzig, 1928
- [2] Д.И. ГРИВАНОВ, Изв. вузов, Математика, № 3 (1963)
- [3] Л.В. КАНТОРОВИЧ, УМН, 3, № 6 (28) (1948)
- [4] Л.В. КАНТОРОВИЧ, Г.П. АКИЛОВ, Функциональный анализ в нормированных пространствах, Физматгиз, 1959
- [5] Д.И. ГРИВАНОВ, Изв. вузов, Математика, № I (1962)
- [6] Л.В. КАНТОРОВИЧ, В.И. КРЫЛОВ, Приближенные методы высшего анализа, Физматгиз, 1962
- [7] Д.И. ГРИВАНОВ, ДАН СССР, 129, № 6 (1959)