

А. В. ПОКРОВСКИЙ

## К ТЕОРИИ ГИСТЕРЕЗИСНЫХ НЕЛИНЕЙНОСТЕЙ

(Представлено академиком А. Ю. Ишлинским 22 V 1972)

Проблема математического описания гистерезисных нелинейностей уже давно привлекает внимание исследователей (см., например, <sup>(1-19)</sup>). Задача осложнена тем, что один и тот же термин «гистерезисная нелинейность» применяют при изучении разных явлений. В последние годы М. А. Красносельский и группа его учеников последовательно развивают точку зрения, при которой гистерезисная нелинейность трактуется как специальный нелинейный оператор, определенный и непрерывный на некотором функциональном банаховом пространстве. Основная идея М. А. Красносельского заключается в том, что феноменологическая модель рассматриваемого явления определяет закон отыскания выходных сигналов при входных сигналах, образующих какой-либо класс простых функций (наиболее часто для кусочно-монотонных функций); если феноменологическая модель «разумна», то рассматриваемое соответствие между входным и выходным сигналами определяется фиксированным нелинейным оператором в естественном пространстве входных сигналов. Указанный оператор (оператор-гистерал) должен обладать свойством непрерывности.

В <sup>(19)</sup> исследованы широкие классы статических гистерезисных нелинейностей, определяющих гистералы в пространстве непрерывных функций; приведенная там теорема идентификации полностью описывает эти классы.

В настоящей работе автор предпринимает попытку описать классы гистерезисных нелинейностей, которые порождают непрерывные гистералы в пространстве  $S$  абсолютно непрерывных функций.

1. Пусть  $\Omega$  — такое связное множество в плоскости  $\{u, x\}$ , что при любом  $u_0$  его пересечение  $\omega(u_0)$  с прямой  $u = u_0$  непусто и является промежутком. Пусть каждым  $t_0, x_0 \in (-\infty, \infty)$  соответствует оператор  $W[t_0, x_0]$ , определенный на кусочно-монотонных управлении  $u(t)$ ,  $t \geq t_0$ , удовлетворяющих условию  $\{u(t_0), x_0\} \in \Omega$ , значениями которого являются непрерывные функции  $x(t)$ ,  $t \geq t_0$ , причем  $x(t_0) = x_0$  и  $\{u(t), x(t)\} \in \Omega$ ,  $t \geq t_0$ .

Пару, состоящую из множества  $\Omega$  и семейства операторов  $W[t_0, x_0]$ , будем называть гистероном, если операторы  $W[t_0, x_0]$  обладают полу-групповым свойством: для любого кусочно-монотонного управления  $u(t)$

$$W[t_0, x_0]u(t) = W[t_1, W[t_0, x_0]u(t_1)]u(t), \quad t_0 \leq t_1 \leq t.$$

Приведенное определение гистерона эквивалентно определению из <sup>(19)</sup>.

Ниже предполагается, что операторы  $W[t_0, x_0]$  вольтерровы, т. е. значение функции  $W[t_0, x_0]u(t)$  на каждом конечном промежутке  $[t_0, t_1]$  определяется лишь значениями управления  $u(t)$  на том же промежутке. Легко видеть, что участвующие в построениях работы <sup>(19)</sup> операторы  $W[t_0, x_0]$  всегда вольтерровы.

Ниже через  $S[t_0, T]$  обозначается пространство абсолютно непрерывных на  $[t_0, T]$  функций  $y(t)$  с нормой

$$\|y(t)\| = |y(t_0)| + \int_{t_0}^T |y'(\tau)| d\tau.$$

2. Пусть промежутки  $\omega(u)$  конечны и замкнуты, причем их верхние и нижние концы образуют графики абсолютно непрерывных на каждом конечном промежутке функций  $\gamma_+(u)$  и  $\gamma_-(u)$ . Будем считать, что на внутренних точках промежутков  $\omega(u)$  определены две измеримые по  $u$  и непрерывные по  $x$  функции  $\varphi_l(u, x)$  и  $\varphi_r(u, x)$ , ограниченные на каждом ограниченном множестве. Введем в рассмотрение определенную при почти всех  $u$ , всех  $x$  и при  $k = -1, 0, 1$  функцию  $f(u, x, k)$  при помощи равенств

$$f(u, x, -1) = \begin{cases} \min \left\{ \frac{d}{du} \gamma_-(u), \varphi_l[u, \gamma_-(u)] \right\} & \text{при } x \leq \gamma_-(u), \\ \varphi_l(u, x) & \text{при } \gamma_-(u) < x < \gamma_+(u), \\ \max \left\{ \frac{d}{du} \gamma_+(u), \varphi_l[u, \gamma_+(u)] \right\} & \text{при } x \geq \gamma_+(u); \end{cases}$$

$$f(u, x, 0) = 0;$$

$$f(u, x, 1) = \begin{cases} \max \left\{ \frac{d}{du} \gamma_-(u), \varphi_r[u, \gamma_-(u)] \right\} & \text{при } x \leq \gamma_-(u), \\ \varphi_r(u, x) & \text{при } \gamma_-(u) < x < \gamma_+(u), \\ \min \left\{ \frac{d}{du} \gamma_+(u), \varphi_r[u, \gamma_+(u)] \right\} & \text{при } x \geq \gamma_+(u). \end{cases}$$

Рассмотрим интегральное уравнение

$$x(t) = x_0 + \int_{t_0}^t f[u(\tau), x(\tau), \operatorname{sign} u'(\tau)] u'(\tau) d\tau. \quad (1)$$

Будем говорить, что функции  $\varphi_l(u, x)$  и  $\varphi_r(u, x)$  образуют правильную пару, если они удовлетворяют следующим односторонним условиям Липшица: при  $x, y \in \omega(u)$ ,  $|u| \leq N$

$$(x - y) [\varphi_l(u, x) - \varphi_l(u, y)] \geq -L(N) (x - y)^2, \quad (2)$$

$$(x - y) [\varphi_r(u, x) - \varphi_r(u, y)] \leq L(N) (x - y)^2. \quad (3)$$

Если  $u(t)$ ,  $t_0 \leq t \leq T$ , — абсолютно непрерывная функция, то из принципа сжатых отображений (и несложных дополнительных построений) вытекает, что при выполнении условий (2) и (3) интегральное уравнение (1) имеет единственное определенное при  $t \in [t_0, T]$  решение  $x(t)$ , которое мы обозначим через

$$x(t) = W[t_0, x_0] u(t). \quad (4)$$

Пара, состоящая из области  $\Omega$  и операторов (4), является гистероном.

Отметим, что оператор  $W[t_0, x_0]$  можно определить при более слабых ограничениях, чем (2) и (3) (например, можно было бы воспользоваться односторонними условиями Осгуда).

Обозначим через  $\mathfrak{M}(t_0, t_1; x_0)$  множество определенных на  $[t_0, t_1]$  абсолютно непрерывных функций  $u(t)$ , удовлетворяющих условию  $x_0 \in \omega[u(t_0)]$ . Очевидно,  $\mathfrak{M}(t_0, t_1; x_0) \subset S[t_0, t_1]$ .

**Теорема 1.** Пусть функции  $\varphi_l(u, x)$  и  $\varphi_r(u, x)$  образуют правильную пару. Пусть функции  $\gamma_-(u)$  и  $\gamma_+(u)$  удовлетворяют на каждом конечном промежутке условию Липшица.

Тогда оператор  $W[t_0, x_0]$  непрерывен на  $\mathfrak{M}(t_0, t_1; x_0)$  как оператор, действующий в пространстве  $S[t_0, t_1]$ .

При конструировании гистерона, изученного в теореме 1, мы определяли значения операторов  $W[t_0, x_0]$  как решения уравнения (1). Значения этих операторов на гладких кусочно-монотонных управлениях можно определять непосредственным геометрическим описанием, как это обычно делается механиками и физиками (см., например, <sup>(11, 12)</sup>). Если воспользоваться таким геометрическим описанием, то теорема 1 будет означать, что определенные на кусочно-монотонных и гладких управлениях опера-

торы  $W[t_0, x_0]$  допускают продолжение по непрерывности в смысле метрик пространств  $S[t_0, t_1]$ .

Теорема 1 означает, что выходной сигнал  $x(t)$  мало меняется, если на управление  $u(t)$  накладывается шум, малый по норме пространств  $S[t_0, t_1]$ ; следует подчеркнуть, что в общем случае выходной сигнал изменится значительно, если известна лишь малость шума по амплитуде.

Рассмотрим два предельных случая теоремы 1.

Если  $\gamma_-(u) = \gamma_+(u) = \gamma(u)$ , то оператор (4) превращается в обычный оператор суперпозиции

$$Wu(t) = \gamma[u(t)]. \quad (5)$$

Из теоремы 1 следует, что оператор (5) непрерывен в  $S[t_0, t_1]$ , если он действует в этом пространстве или, что то же, если  $\gamma(u)$  удовлетворяет условию Липшица. Этот факт, возможно, не отмечался, хотя теория оператора суперпозиции посвящена значительная литература (см., например, (20)). Полученный результат аналогичен известной теореме М. А. Красносельского, которая гласит, что оператор суперпозиции непрерывен в пространстве  $L_p$ , если он действует в этом пространстве.

Второй крайний случай возникает, когда  $\Omega$  совпадает со всей плоскостью. В этом случае решения уравнения (1) совпадают с решениями дифференциального уравнения

$$\frac{dx}{dt} = \frac{\varphi_l(u, x) + \varphi_r(u, x)}{2} \frac{du}{dt} + \frac{\varphi_l(u, x) - \varphi_r(u, x)}{2} \left| \frac{du}{dt} \right| \quad (6)$$

(ср. (10)). Отметим, что решения уравнения (6), как и решения уравнения (1), определены при почти всех значениях  $t$ . Как мне сообщил М. А. Красносельский, в выступлении на одном из семинаров А. Ф. Филиппов указал, что для анализа зависимости решений уравнения (6) от управления  $u(t)$  в пространстве  $S[t_0, t_1]$  можно применять специальные теоремы из (21) о непрерывной зависимости решений от параметра. Подчеркнем, что в условиях теоремы 1 применение такого аппарата затруднено наличием у функции  $f(u, x, k)$  разрывов по  $x$ .

3. В этом пункте обсуждается вопрос об условиях, при которых операторы  $W[t_0, x_0]$  удовлетворяют условию Липшица.

Теорема 2. Пусть выполнены условия теоремы 1. Пусть функции  $\varphi_l(u, x)$  и  $\varphi_r(u, x)$  удовлетворяют по переменной  $x$  локальному условию Липшица.

Тогда операторы  $W[t_0, x_0]$  удовлетворяют на каждом множестве  $\mathfrak{M}(t_0, t_1; x_0)$  условию Липшица как операторы, действующие из пространства  $S[t_0, t_1]$  в пространство непрерывных функций  $C[t_0, t_1]$ .

Ситуация усложняется, если рассматривать операторы  $W[t_0, x_0]$  как операторы в пространствах  $S[t_0, t_1]$ ; примеры показывают, что  $W[t_0, x_0]$  может не удовлетворять условию Липшица даже в тех случаях, когда все четыре функции  $\gamma_-(u)$ ,  $\gamma_+(u)$ ,  $\varphi_l(u, x)$ ,  $\varphi_r(u, x)$  «хорошие». Мы сформулируем лишь две простейших теоремы.

Теорема 3. Пусть выполнены условия теоремы 1, причем функции  $\gamma_-(u)$ ,  $\gamma_+(u)$ ,  $\varphi_l(u, x)$ ,  $\varphi_r(u, x)$  не зависят от  $u$ .

Тогда операторы  $W[t_0, x_0]$  удовлетворяют условию Липшица на каждом ограниченном подмножестве множества  $\mathfrak{M}(t_0, t_1, x_0)$  как операторы из  $S[t_0, t_1]$  в  $S[t_0, t_1]$ .

Теорема 4. Пусть при всех  $u \in (-\infty, \infty)$  выполнено неравенство  $\gamma_-(u) < \gamma_+(u)$ . Пусть производные  $\gamma'_-(u)$  и  $\gamma'_+(u)$  удовлетворяют локальному условию Липшица. Пусть, наконец, функции  $\varphi_l(u, x)$  и  $\varphi_r(u, x)$  удовлетворяют локальному условию Липшица по совокупности переменных  $u$  и  $x$ .

Тогда операторы  $W[t_0, x_0]$ , рассматриваемые как операторы из  $S[t_0, t_1]$  в  $S[t_0, t_1]$ , удовлетворяют условию Липшица на каждой ограниченной части своей области определения.

Отметим, что как теорема 3, так и теорема 4 охватывают гистерезисную нелинейность, возникающую в модели Прагера — Ишлинского упругопластического тела (см. (14–17)).

4. При доказательстве приведенных выше теорем автор использовал ряд свойств семейств абсолютно непрерывных функций. Приведем формулировку одного полученного результата.

Теорема 5. Пусть последовательность заданных на  $[0,1]$  функций  $x_n(t)$  сходится в  $S[0,1]$  к функции  $x_*(t) \in S[0,1]$ . Пусть  $E$  — любое измеримое подмножество вещественной оси.

Тогда справедливо равенство

$$\lim_{n \rightarrow \infty} \int_{E_n} [ |x_n(\tau)| + |x_*(\tau)| ] d\tau = 0,$$

где  $E_n$  — симметрическая разность прообразов множества  $E$  относительно функций  $x_n(t)$  и  $x_*(t)$ .

5. Автор благодарен М. А. Красносельскому за множество ценных советов.

Институт проблем управления  
(автоматики и телемеханики)  
Москва

Поступило  
4 IV 1972

#### ЦИТИРОВАННАЯ ЛИТЕРАТУРА

<sup>1</sup> V. Volterra, J. Math. pures et appl., 1, 249 (1928). <sup>2</sup> E. Volterra, J. Appl. Mech., 17, 363 (1950). <sup>3</sup> T. K. Caughey, ibid., 27, 640 (1960). <sup>4</sup> T. Vogel, Theorie des systemes évolutifs, 1965. <sup>5</sup> W. D. Iwan, J. Appl. Mech., 33, 893 (1966). <sup>6</sup> R. Bouc, Influence du cycle d'hysteresis sur la resonance nonlinéaire d'un circuit serie, Colloque Intern. du C. N. R. S., 148, September, 1964. <sup>7</sup> C. H. Hagaishi, J. Franklin Inst., 281, 378 (1966). <sup>8</sup> R. Bouc, Modele mathematique d'hysteresis, Application aux systemes a un degré de liberté, These, Mars, 1969, Marseille. <sup>9</sup> Р. Бу, Тр. У международн. конфер. по нелинейным колебаниям, 4, Киев, 1970, стр. 100. <sup>10</sup> А. А. Березовский, Л. П. Нижник, там же, стр. 68. <sup>11</sup> А. В. Нетушил, там же, стр. 393. <sup>12</sup> Б. Янкович, там же, стр. 503. <sup>13</sup> W. Prager, J. Appl. Mech., 23, 493 (1956). <sup>14</sup> J. F. Besseling, ibid., 25, 529 (1958). <sup>15</sup> А. Ю. Ишлинский, Изв. АН СССР, ОТН, № 3, 583 (1944). <sup>16</sup> А. Ю. Ишлинский, Укр. матем. журн., 6, № 3, 314 (1954). <sup>17</sup> М. А. Красносельский, Б. М. Даринский и др., ДАН, 190, № 1, 29 (1970). <sup>18</sup> М. А. Красносельский, А. В. Покровский, ДАН, 195, № 3, 544 (1970). <sup>19</sup> В. С. Козякин, М. А. Красносельский, ДАН, 206, № 4 (1972). <sup>20</sup> М. А. Красносельский, П. П. Забройко и др., Интегральные уравнения в пространствах суммируемых функций, «Наука», 1966. <sup>21</sup> М. А. Красносельский, С. Г. Крейн, УМН, 10, в. 3 (65), 147 (1955).