

Н. А. Мананова, О. В. Гаврилова (Челябинск, ЮУрГУ). Исследование многокомпонентной модели Фитц Хью–Нагумо с условием Шоултера–Сидорова.

Пусть $\mathbf{G} = \mathbf{G}(\mathcal{V}; \mathcal{E})$ — конечный связный ориентированный граф, где $\mathcal{V} = \{V_i\}_{i=1}^M$ — множество вершин, а $\mathcal{E} = \{E_j\}_{j=1}^K$ — множество дуг, каждая дуга имеет длину $l_j > 0$ и площадь поперечного сечения $d_j > 0$. На графе \mathbf{G} рассмотрим многокомпонентную систему уравнений Фитц Хью–Нагумо

$$\left\{ \begin{array}{l} v_{1jt} - \alpha_1 v_{1jss} + \beta_{11} v_{1j} + \beta_{12} v_{2j} + \dots + \beta_{1m} v_{mj} + \varkappa_1 v_{1j}^3 = u_{1j}, \\ v_{2jt} - \alpha_2 v_{2jss} + \beta_{21} v_{1j} + \beta_{22} v_{2j} + \dots + \beta_{2m} v_{mj} + \varkappa_2 v_{2j}^3 = u_{2j}, \\ \dots \\ v_{kjt} - \alpha_k v_{kjss} + \beta_{k1} v_{1j} + \beta_{k2} v_{2j} + \dots + \beta_{km} v_{mj} + \varkappa_k v_{kj}^3 = u_{kj}, \\ -\alpha_{k+1} v_{(k+1)jss} + \beta_{(k+1)1} v_{1j} + \beta_{(k+1)2} v_{2j} + \dots + \beta_{(k+1)m} v_{mj} = u_{(k+1)j}, \\ \dots \\ -\alpha_m v_{mjss} + \beta_{m1} v_{1j} + \beta_{m2} v_{2j} + \dots + \beta_{mm} v_{mj} = u_{mj} \end{array} \right. \quad (1)$$

для всех $s \in (0, l_j)$, $t \in \mathbb{R}$, $j = \overline{1, K}$,

с условиями

$$\sum_{j: E_j \in E^\alpha(V_i)} d_j v_{js}(0, t) - \sum_{r: E_r \in E^\omega(V_i)} d_r v_{rs}(l_r, t) = 0, \quad (2)$$

$$v_r(0, t) = v_j(0, t) = v_h(l_h, t) = v_n(l_n, t). \quad (3)$$

Краевые условия (2), (3) и система уравнений (1) образуют математическую многокомпонентную модель Фитц Хью–Нагумо. Дополним (2), (3) начальными условиями Шоултера–Сидорова

$$v_{ij}(s, 0) = v_{0ij}(s) \text{ для всех } s \in (0, l_j), i = \overline{1, k}, j = \overline{1, K}. \quad (4)$$

Впервые уравнения соболевского типа на графе были изучены в работе [1]. В [2] рассматриваются задача Шоултера–Сидорова и задача оптимального управления для вырожденной двухкомпонентной модели Фитц Хью–Нагумо.

Построим банахово пространство $\mathfrak{H} = \{g = (g_1, g_2, \dots, g_j, \dots, g_K) : g_j \in W_2^1(0, l_j) \text{ и выполнено условие (3)}\}$. Рассмотрим гильбертово пространство $\mathcal{H} = (L_2^m(\mathbf{G}), [\cdot, \cdot])$, банахово пространство $\mathfrak{A} = \mathfrak{H}^m$, а через \mathfrak{A}^* обозначим сопряженное пространство к пространству \mathfrak{A} относительно скалярного произведения в \mathcal{H} . В силу теоремы вложения Соболева имеют место плотные и непрерывные вложения $\mathfrak{A} \hookrightarrow \mathcal{H} \hookrightarrow \mathfrak{A}^*$, $\mathfrak{H} \hookrightarrow L_4(\mathbf{G})$, причем вложение $\mathfrak{A} \hookrightarrow \mathcal{H}$ компактно. В дальнейшем будем считать, что матрица $B = \{\beta_{ij}\}_{i,j=1}^m$ обладает свойством

$$\exists C_B, C_B > 0 : C_B [x, x] \leq [Bx, x] \leq C^B [x, x]. \quad (5)$$

Пусть $x = (v_1, v_2, \dots, v_m)$, $\zeta = (\zeta_1, \zeta_2, \dots, \zeta_m)$, $u = (u_1, u_2, \dots, u_m)$, тогда операторы L и $M = M_1 + M_2$ примут вид

$$[Lx, \zeta] = \langle v_1, \eta_1 \rangle + \dots + \langle v_k, \eta_k \rangle, \quad x, \zeta \in \mathfrak{A}$$

$$[M_1(x), \zeta] = \alpha_1 \langle v_{1s}, \zeta_{1s} \rangle + \langle \beta_{11}v_1 + \beta_{12}v_2 + \dots + \beta_{1m}v_m, \zeta_1 \rangle + \alpha_2 \langle v_{2s}, \zeta_{2s} \rangle \\ + \langle \beta_{21}v_1 + \beta_{22}v_2 + \dots + \beta_{2m}v_m, \zeta_2 \rangle + \dots + \alpha_m \langle v_{ms}, \zeta_{ms} \rangle \\ + \langle \beta_{m1}v_1 + \beta_{m2}v_2 + \dots + \beta_{mm}v_m, \zeta_m \rangle, \quad x, \zeta \in \mathfrak{A},$$

$$[M_2(x), \zeta] = \varkappa_1 \langle v_1^3, \zeta_1 \rangle + \varkappa_2 \langle v_2^3, \zeta_2 \rangle + \dots + \varkappa_k \langle v_k^3, \zeta_1 \rangle, \quad x, \zeta \in \mathfrak{A},$$

где $v_i^3 = (v_{i1}^3, v_{i2}^3, \dots, v_{iK}^3), i = 1, \dots, k$.

Лемма. (i) Оператор $L \in \mathcal{L}(\mathfrak{A}; \mathfrak{A}^*)$ — самосопряженный, неотрицательно определенный оператор.

(ii) Пусть $\alpha_i \in \mathbb{R}_+, i = 1, \dots, m$, и выполнено условие (5), тогда оператор $M_1 \in C^\infty(\mathfrak{A}; \mathfrak{A}^*)$ s -монотонен и 2-коэрцитивен.

(iii) Пусть $\varkappa_i \in \mathbb{R}_+, i = 1, \dots, k$, тогда оператор $M_2 \in C^\infty(L_4^k(\mathbf{G}); L_{\frac{4}{3}}^k(\mathbf{G}))$ s -монотонен и 4-коэрцитивен.

Построим пространства

$$\mathfrak{X} = \{x = (v_1, v_2, \dots, v_k, v_{k+1}, \dots, v_m) : v_i \in L_\infty(0, T; \mathfrak{H}) \cap L_4(0, T; \mathfrak{H}), \\ \frac{dv_i}{dt} \in L_2(0, T; \mathfrak{H}), i = 1, \dots, k; v_i \in L_\infty(0, T; \mathfrak{H}) \cap L_2(0, T; \mathfrak{H}), i = k + 1, \dots, m\};$$

$$\mathfrak{U} = \{u = (u_1, u_2, \dots, u_m) : u_i \in L_{\frac{4}{3}}(0, T; L_4(\mathbf{G})), i = 1, \dots, k; \\ u_i \in L_2(0, T; \mathfrak{H}^*), i = k + 1, \dots, m\}.$$

Теорема. Пусть $\alpha_i \in \mathbb{R}_+, i = 1, \dots, m, \varkappa_i \in \mathbb{R}_+, i = 1, \dots, k$ и выполнено условие (5). Тогда при любых $x_0 \in \mathfrak{A}, u \in \mathfrak{U}$ существует единственное решение $x \in \mathfrak{X}$ задачи (1)–(4).

СПИСОК ЛИТЕРАТУРЫ

1. Свиридюк Г. А., Шеметова В. В. Уравнения Хоффа на графах. — Дифференциальные уравнения, 2006, т. 42, № 1, с. 139–145.
2. Манакова Н. А., Гаврилова О. В. Оптимальное управление для одной математической модели распространения нервного импульса. — Вестник ЮУрГУ. Сер. математическое моделирование и программирование, 2015, т. 8, № 4, с. 120–126.