

4) знаходять номер i_1 агрегату A_{i_1} , який змінив свої значення в момент часу t_1 :

$$i_1 = \arg \min_{1 \leq i \leq n} \alpha_{v_i} \eta_i;$$

5) визначають нове значення

$$Z_{i_1}(t_1 + 0) = (v_{i_1}(t_1 + 0), \xi_{i_1}(t_1 + 0))$$

агрегату згідно з законом розподілу ймовірностей.

6) здійснюють реалізацію ланцюжків миттєвої передачі сигналів, використовуючи схему стикування: перший ланцюжок починається від агрегату A_1 з урахуванням зміни станів значень дискретної компоненти $v_{i_1}(t_1 - 0), v_{i_1}(t_1 + 0)$;

7) реалізують перерахунок стану процесу функціонування об'єкту, в результаті чого визначається нове значення

$$Z(t_1 + 0) = (Z_1(t_1 + 0), \dots, Z_n(t_1 + 0))$$

(на відміну від попереднього алгоритму спочатку фіксуються значення $v_i = v_i(t_1 + 0)$, $\tau_i = \xi_i(t_1 - 0)$, а потім моделюється значення випадкових величин $\xi_i(t_1 + 0)$, $1 \leq i \leq n$);

8) визначають значення $Z(t_0 + 0)$ і здійснюють перехід на крок 2.

Цей спосіб є більш трудомістким в обчислювальному відношенні в порівнянні з першим способом, оскільки в кожному вузловий момент доводиться моделювати всі неперервні компоненти.

Список літератури

1. Коваленко И.Н. Анализ редких событий при оценке эффективности и надежности систем. – М.: Сов. радио, 1980. – 208 с.
2. Кривуца В.Г. Нахождение вероятности эффективного функционирования систем // Электронное моделирование. – 1988. – № 5. – С. 93–98.
3. Олешко Т.І. Знаходження аналітико-статистичних оцінок імовірнісних характеристик систем // Моделювання та інформаційні технології: Зб.наук. праць. – Львів: Світ, 2000. – Вип. 7. – С. 37–45.

Стаття надійшла до редакції 21.01.02.

УДК 514.75

М.Ф. Гребенюк, канд. фіз.-мат. наук, доц.

ДВОЇСТА НОРМАЛІЗАЦІЯ ТАНГЕНЦІАЛЬНО-ВИРОДЖЕНОЇ ПОВЕРХНІ V_{n-1}^r

Розглянуто диференціальну геометрію тангенціально-вироджених поверхонь неевклідового простору. Одержано диференціальні рівняння, які визначають тангенціально-вироджену поверхню V_{n-1}^r в просторі ${}^{\ell}S_n$, що віднесений до рухомого автополярного нормованого реперу, двоїсту нормалізацію направляючої поверхні V_r у сенсі А.П. Нордена.

Нехай у проективному просторі P_n задано невиврожену гіперквадрику

$$q'_{IJ} x^I x^J = 0; \quad q'_{IJ} = q'_{JI}; \quad \det \|q'_{IJ}\| \neq 0; \quad I, J = 0, 1, \dots, n \quad (1)$$

і в канонічному вигляді її рівнянь менше з чисел коефіцієнтів одного знака дорівнює ℓ . Тоді можна визначити півгрупу колінеацій, а, отже, і відповідну проективну метрику. Одержаний метризований простір з цією фундаментальною групою називається розширеним неевклідовим простором ${}^{\ell}S_n$ індекса ℓ [1], а гіперквадрика (1) – його абсолют.

У рівняннях інфінітезимального переміщення репера

$$d\bar{M}_I = \omega_J^K \bar{M}_K,$$

пфаффові форми ω_j^K простору ${}^L S_n$ задовольняють рівняння структури

$$d\omega_j^K = \omega_j^L \wedge \omega_L^K$$

проективного простору P_n [2] і умови

$$dq'_{IJ} = q'_{LJ} \omega_J^L + q'_{JK} \omega_J^K + q'_{IJ} \Theta, \quad (2)$$

що забезпечують збереження абсолюту простору ${}^L S_n$ [3].

За допомогою симетричного відносного тензора q'_{IJ} можна визначити аналог скалярного добутку

$$(A, B) = \sigma q'_{IJ} a^I b^J \quad (3)$$

для точок A і B , що визначаються відповідно за векторами

$$\vec{A} = a^I \vec{M}_I; \quad \vec{B} = b^J \vec{M}_J,$$

де σ – деяка стала; $q'_{IJ} a^I b^J$ – значення білінійної форми, що полярна квадратичній формі, яка знаходиться в лівій частині рівняння (1).

З рівняння (3) випливає, що відбуваються співвідношення

$$(M_I, M_J) = \sigma q'_{IJ}. \quad (4)$$

Точка A лежить на абсолюті простору ${}^L S_n$ тоді і лише тоді, коли виконується умова $(A, A) = 0$. Крім того, якщо виконується рівність $(A, B) = 0$, то кажуть, що точки A і B полярно спряжені стосовно абсолюту простору.

Репер $\{M_0, \dots, M_n\}$ простору ${}^L S_n$ називається полярним, якщо вершина M_0 не лежить на абсолюті, а вершини M_j ($\hat{I}, \hat{J}, \dots = 1, 2, \dots, n$) лежать на полярі точки M_0 стосовно абсолюту простору ${}^L S_n$. Відповідно до рівностей (3) і (4) знаходимо, що в полярному репері відбуваються співвідношення

$$q'_{00} \neq 0; \quad q'_{0j} \neq 0; \quad \det \|q'_{IJ}\| \neq 0. \quad (5)$$

Позначимо

$$q_{\hat{I}\hat{J}} = \frac{1}{q'_{00}} q'_{\hat{I}\hat{J}}, \quad (6)$$

тоді з умови (2) інваріантності тензора q'_{IJ} відповідно до співвідношень (5) випливає

$$\omega_{\hat{I}}^0 = -q_{\hat{I}\hat{J}} \omega^{\hat{J}}; \quad (7)$$

$$dq'_{00} = q'_{00} (2\omega_0^0 + \Theta). \quad (8)$$

Враховуючи рівності (7) і симетрію тензора $q_{\hat{I}\hat{J}}$, знаходимо

$$d\omega_0^0 = \omega_0^{\hat{I}} \omega_{\hat{I}}^0 = -q_{\hat{I}\hat{J}} \omega^{\hat{I}} \wedge \omega^{\hat{J}} = 0.$$

Отже, форма ω_0^0 є повним диференціалом деякої функції λ , тобто $\omega_0^0 = d\lambda$.

Після перенормування

$$\vec{\tilde{M}}_0 = e^{-\lambda} \vec{M}_0$$

вершини M_0 одержуємо

$$d\vec{\tilde{M}}_0 = e^{-\lambda} \omega_0^{\hat{I}} \vec{M}_{\hat{I}},$$

тобто $\omega_0^0 = 0$.

(9)

Якщо повернутися до старих позначень, то з умов (2) і рівностей (5)–(9) випливає, що в одержаному репері відбуваються співвідношення

$$q_{oo} = e^{-2\lambda} q'_{oo}; \quad \Theta = d \ln q_{oo}; \quad \omega_o^o = 0; \quad (10)$$

$$dq_{ij} = q_{ij} \omega_i^i + q_{ij} \omega_j^j. \quad (11)$$

Оскільки матриця $\|q_{ij}\|$ метричного тензора є регулярною, то можна ввести матрицю $\|q^{ij}\|$, обернену до матриці $\|q_{ij}\|$, так, щоб

$$q_{ij} q^{jk} = \delta_j^k.$$

Якщо віднести простір ${}^l S_n$ до рухомого автополярного нормованого репера $\{M_o, \dots, M_n\}$, тобто до репера, при якому

$$|q_{IK}| = \begin{cases} 0, & \text{якщо } I \neq K; \\ 1, & \text{якщо } I = K, \end{cases} \quad (12)$$

то із співвідношень (1)–(12) випливає, що форми ω_K^I задовольняють рівності [4]

$$\omega_K^I = -\varepsilon_{IK} \omega_I^K,$$

де $\varepsilon_{IK} = q^{KK} q_{II} = q_{KK} q_{II} = q_{KK} q^{II}.$

У просторі ${}^l S_n$ розглянемо плоский елемент (A, τ) , що складається з точки A і гіперплощини τ , яка проходить через неї. Нехай точка A і гіперплощина τ залежать від r ($1 \leq r \leq n-1$) незалежних параметрів. Тоді при зміні параметрів точка A описуватиме r -вимірну поверхню V_r , а сім'я гіперплощин τ – деяку тангенціально-вироджену гіперповерхню V_{n-1}^r , що володіє $(n-r-1)$ -вимірними плоскими твірними.

Нехай у неевклідовому просторі ${}^l S_n$ задано неізотропну $(n-1)$ -вимірну тангенціально-вироджену поверхню V_{n-1}^r з неізотропними твірними. Віднесемо цю поверхню до рухомого автополярного нормованого репера $\{M_o, M_1, \dots, M_n\}$ простору ${}^l S_n$ так, щоб перші його точки $M_o, M_1, \dots, M_{n-r-1}$ лежали в її $(n-r-1)$ -вимірній твірній, точки M_{n-r}, \dots, M_{n-1} – у дотичній площині до напрямної поверхні V_r , а точка M_n доповняла їх до повного автополярного нормованого репера простору ${}^l S_n$. При такому виборі репера тангенціально-вироджена поверхня V_{n-1}^r у просторі ${}^l S_n$ визначається диференціальними рівняннями:

$$\omega_o^n = 0; \quad \omega_i^n = 0; \quad \omega_i^i = 0;$$

$$\omega_\alpha^n = \Lambda_{\alpha\beta} \omega^\beta; \quad \Lambda_{\alpha\beta} = \Lambda_{\beta\alpha}; \quad \Lambda = \det \|\Lambda_{\alpha\beta}\| \neq 0; \quad (13)$$

$$\omega_i^\alpha = \lambda_{i\beta}^\alpha \omega^\beta = \lambda_{i\beta}^\alpha \Lambda^{\beta\gamma} \omega_\gamma^n = \lambda_i^{\alpha\gamma} \omega_\gamma^n,$$

де $\Lambda^{\alpha\beta}$ – елементи матриці $\|\Lambda^{\alpha\beta}\|$, оберненої до матриці $\|\Lambda_{\alpha\beta}\|$:

$$\Lambda_{\alpha\beta} \Lambda^{\beta\gamma} = \delta_\alpha^\gamma.$$

Нехай тепер і в подальшому

$$i, j, k, \dots = 1, \dots, n-r-1;$$

$$\bar{i}, \bar{j}, \bar{k}, \dots = 0, 1, \dots, n-r-1;$$

$$\alpha, \beta, \gamma, \dots = n-r, \dots, n-1.$$

Відповідно до автополярності репера маємо:

$$\omega_n^0 = 0; \quad \omega_n^i = 0; \quad \omega_i^0 = 0;$$

$$\omega_\alpha^i = -\varepsilon_{j\beta} \lambda_{j\alpha}^\beta \omega^j;$$

$$\omega_\beta^0 = -\varepsilon_{\alpha\beta} \omega^\alpha;$$

$$\omega_n^\beta = -\varepsilon_{\beta\alpha} \Lambda_{\beta\gamma} \omega_\alpha^\gamma.$$

Продовжуючи диференціальні рівняння (13), знаходимо:

$$\nabla \Lambda_{\alpha\beta} = -\Lambda_{\alpha\beta} (\omega_n^n + \omega_0^0) + \Lambda_{\alpha\beta\gamma} \omega_0^\gamma;$$

$$\nabla \lambda_{i\beta}^\alpha = -\lambda_{i\beta}^\alpha \omega_0^0 + \lambda_{i\beta\gamma}^\alpha \omega_0^\gamma;$$

$$\nabla \lambda_i^{\alpha\gamma} = \lambda_i^{\alpha\gamma} \omega_n^n - \lambda_i^{\alpha\beta} \omega_\beta^n;$$

$$\nabla \Lambda^{\beta\alpha} = -\Lambda^{\beta\alpha} (\omega_n^n + \omega_0^0) - \Lambda^{\beta\alpha\gamma} \omega_\gamma^n.$$

В околі другого порядку елемента тангенціально-виродженої поверхні V_{n-1}^r будемо величини

$$B_i = \frac{1}{r} \Lambda_{\alpha\beta} \lambda_{i\alpha}^{\alpha\beta};$$

$$B^i = -\frac{1}{r} \Lambda^{\alpha\beta} \varepsilon_{i\alpha} \lambda_{i\beta}^\alpha,$$

маємо

$$\nabla_\delta B^i = B^i \pi_n^n;$$

$$\nabla_\delta B^i = B^i \pi_n^n.$$

Отже, величини B_i та B^i є відносними тензорами.

Під двоїстою нормалізацією тангенціально-виродженої поверхні V_{n-1}^r будемо розуміти нормалізацію напрямної поверхні V_r у сенсі А.П. Нордена, причому в кожному центрі M_0 нормаль другого роду ${}^{\ell_1} N_{n-r}$ тангенціально-виродженої поверхні містить твірну ${}^{\ell_1} E_{n-r-1}$ тангенціально-виродженої поверхні V_{n-1}^r . Вимога щодо інваріантності нормалі

$${}^{\ell_1} N_{n-r} \equiv [{}^{\ell_1} E_{n-r-1}, N],$$

де $N = M_n + v^1 M_1 + v^\alpha M_\alpha$,

обумовлює такі умови на величини v^α : для довільної точки K , де

$$K = x^0 M_0 + x^i M_i + x^n N,$$

що належить нормалі ${}^{\ell_1} N_{n-r}$, маємо $\delta K = \Theta K$. Звідси випливає

$$\begin{aligned} & \delta x^0 M_0 + x^0 \pi_0^0 M_0 + \delta x^i M_i + x^i \pi_i^k M_k + \delta x^n [M_n + v^1 M_1 + v^\alpha M_\alpha] + \\ & + x^n [\pi_n^n M_n + \delta v^1 M_1 + v^1 \pi_1^k M_k + \delta v^\alpha M_\alpha + v^\alpha \pi_\alpha^\beta M_\beta] = \\ & = \Theta [x^0 M_0 + x^i M_i + x^n (M_n + v^1 M_1 + v^\alpha M_\alpha)]; \end{aligned}$$

$$M_0 : \delta x^0 + x^0 \pi_0^0 = \Theta x^0;$$

$$M_n : \delta x^n + x^n \pi_n^n = \Theta x^n;$$

$$\begin{aligned}
M_i &: \delta x^i + x^k \pi_k^i + \delta x^n v^i + x^n \delta v^i + x^n v^k \pi_k^i = \Theta(x^i + x^n v^i); \\
M_\alpha &: \delta x^n v^\alpha + x^n \delta v^\alpha + x^n v^\beta \pi_\beta^\alpha = \Theta x^n v^\alpha \Rightarrow \\
&\Rightarrow (\delta x^n - \Theta x^n) v^\alpha + x^n (\delta v^\alpha + v^\beta \pi_\beta^\alpha) = 0 \Rightarrow \\
&\Rightarrow \nabla_\delta v^\alpha = v^\alpha \pi_n^\alpha.
\end{aligned} \tag{14}$$

На величини v^i ця вимога не призводить до жодних умов. Але якщо, крім того, вимагати інваріантність прямої $[M_o, N]$, то величини v^i повинні задовольняти наступні рівняння.

Для довільної точки H , де

$$H = x^o M_o + x^n N,$$

що належить прямій $[M_o, N]$, маємо $\delta H = \Theta H$. Звідси випливає

$$\begin{aligned}
&\delta x^o M_o + x^o \pi_o^o M_o + \delta x^n (M_n + v^i M_i + v^\alpha M_\alpha) + \\
&+ x^n (\pi_n^n M_n + \delta v^i M_i + v^i \pi_i^k M_k + \delta v^\alpha M_\alpha + v^\alpha \pi_\alpha^\beta M_\beta) = \\
&= \Theta [x^o M_o + x^n (M_n + v^i M_i + v^\alpha M_\alpha)];
\end{aligned}$$

$$M_n : \delta x^n + x^n \pi_n^n = \Theta x^n;$$

$$M_i : \delta x^n v^i + x^n \delta v^i + x^n v^k \pi_k^i = \Theta x^n v^i \Rightarrow$$

$$\Rightarrow (\delta x^n - \Theta x^n) v^i + x^n (\delta v^i + v^k \pi_k^i) = 0 \Rightarrow$$

$$\Rightarrow \nabla_\delta v^i = v^i \pi_n^i.$$

Отже, як величини v^i можна взяти тензор другого порядку B^i . У подальшому будемо вважати, що пряма $[M_o, N]$ є інваріантною, що дозволяє як точку N взяти

$$N(v) = M_n + v^\alpha M_\alpha + B^i M_i,$$

де величини v^α задовольняють рівняння (14).

Задання поля тензора v^α визначає поле інваріантних прямих $[M_o, N(v)]$, а отже, поле інваріантних нормалей другого роду

$${}^{\ell_1} N_{n-r}(v) = [{}^{\ell_1} E_{n-r-1}, N(v)].$$

Нормаль першого роду ${}^{\ell_2} E_{r-1}$ натягнута на точки

$$N_\alpha = M_\alpha + v_\alpha^o M_o.$$

Вимога щодо інваріантності площини ${}^{\ell_2} E_{r-1}$ рівносильна тому, що величини v_α^o задовольняють наступні рівняння.

Для довільної точки P , де

$$P = x^o M_o + x^\alpha N_\alpha,$$

що належить площині ${}^{\ell_2} E_{r-1}$, маємо $\delta P = \Theta P$. Звідси випливає

$$\begin{aligned}
&\delta x^o M_o + x^o \pi_o^o M_o + \delta x^\alpha (M_\alpha + v_\alpha^o M_o) + \\
&+ x^\alpha (\pi_\alpha^\beta M_\beta + \delta v_\alpha^o M_o + v_\alpha^o \pi_o^o M_o) = \Theta [x^o M_o + x^\alpha (M_\alpha + v_\alpha^o M_o)] \Rightarrow
\end{aligned}$$

$$M_\alpha : \delta x^\alpha + x^\beta \pi_\beta^\alpha = \Theta x^\alpha;$$

$$M_o : \delta x^o + x^o \pi_o^o + \delta x^\alpha v_\alpha^o + x^\alpha (\delta v_\alpha^o + v_\alpha^o \pi_o^o) = \Theta (x^o + x^\alpha v_\alpha^o) \Rightarrow$$

$$\Rightarrow (\delta x^\alpha - \Theta x^\alpha) v_\alpha^o + x^\alpha (\delta v_\alpha^o + v_\alpha^o \pi_o^o) = \Theta x^o - \delta x^o - x^o \pi_o^o \Rightarrow$$

$$\Rightarrow x^\alpha (-\pi_\alpha^\beta v_\beta^o + \delta v_\alpha^o + v_\alpha^o \pi_o^o) = 0 \Rightarrow \nabla_\delta v_\alpha^o = -v_\alpha^o \pi_o^o.$$

Отже, поля тензорів v^α і v_α^0 визначають поля інваріантних нормалей відповідно до першого та другого роду тангенціально-виродженої поверхні V_{n-1} .

Список літератури

1. Розенфельд Б.А. Неевклидовы геометрии. – М.: Гостехиздат. – 1955.
2. Фиников С.П. Метод внешних форм Картана. – М.; Л.: Гостехиздат. – 1948.
3. Липтев Г.Ф. Дифференциальная геометрия погруженных многообразий: Теоретико-групповой метод дифференциально-геометрических исследований// Тр. Моск. мат. о-ва. – 1953. – Т.2. – С. 275–382.
4. Абель Э.П. Поверхности неполного ранга в многомерных неевклидовых пространствах. – Тарту, 1979.

Стаття надійшла до редакції 08.02.02.

УДК 517:681.3(06) 045

В.О. Касьянов, д-р техн. наук, проф.

ГАМІЛЬТОНОВА ФОРМА МЕХАНІКИ ДИСИПАТИВНИХ СИСТЕМ І ДЕЯКІ АНАЛОГИ ЗАКОНІВ ЗБЕРЕЖЕННЯ НЕТЕР

Розглянуто гамільтонову механіку дисипативних систем з дисипацією, пропорційною першому і другому ступеням узагальненої швидкості.

У роботі [1] було запропоновано перетворення «фізичного» фазового простору (узагальнених імпульсів і координат) для дисипативної системи з частками змінної маси в новий фазовий простір, у якому рівняння Гамільтона не містять узагальнених сил і методи теорії консервативних систем, вивчалася система з дисипацією, пропорційною швидкості частки в першому ступеню. За аналогією з консервативними системами були отримані основні результати для вказаних дисипативних систем, зокрема, рівняння Гамільтона-Якобі, інтегральні інваріанти Картана і Пуанкаре-Картана, теорема Ліввілля, показано, що статистичні середні, обчислені в обох просторах, збігаються, розглянута система N часток змінної маси, що рухаються з релеевською дисипацією в континуальному середовищі. Якщо функцію Лагранжа зобразити у вигляді

$$L^* = \sum_{i=1}^N \left[\exp \beta \cdot \dot{\bar{q}}_i \cdot \dot{\bar{q}}_i - 2\bar{\alpha}_i \cdot \dot{\bar{q}}_i - 2m^{-1} \cdot \exp \beta \cdot \left(\Pi_i + \sum_{j=1}^N \Phi_{ij} \right) \right], \quad (1)$$

то рівняння Ейлера-Лагранжа з точністю до постійного множника збігаються з рівняннями руху системи. У співвідношенні (1):

$$\beta(t) = \int_0^\infty \theta(t-\xi) m^{-1} [k(\xi) + \dot{m}(\xi)] d\xi;$$

$$\bar{\alpha}_i(t) = \int_0^\infty \theta(t-\xi) \exp \beta(\xi) m^{-1}(\xi) [k(\xi) \bar{V}(q_i(\eta), \xi) + \dot{m}(\xi) \bar{U}_i(q_i(\eta), \xi)] d\xi,$$

де m – маса частки; Π_i – потенціал зовнішніх сил; $\Phi_{ij}(\bar{q}_i - \bar{q}_j)$ – потенціал парної взаємодії; $\theta(t-\xi)$ – східчаста функція Хевісайда; k – коефіцієнт опору середовища; V – швидкість руху середовища; $\bar{U}_i(\bar{q}_i(\eta), \xi)$ – швидкість відльоту (приєднання) маси.

Якщо ввести новий фазовий простір зі змінними \bar{p}_i^* , \bar{q}_i^* , що пов'язані з «фізичними» змінними \bar{p}_i , \bar{q}_i співвідношеннями:

$$p_i^* = 2m^{-1} \exp \beta(t) \bar{p}_i + 2\bar{\alpha}_i(t); \quad \bar{q}_i^* = \bar{q}_i,$$