

В МОСКОВСКОМ МАТЕМАТИЧЕСКОМ ОБЩЕСТВЕ

ЗАСЕДАНИЯ МОСКОВСКОГО МАТЕМАТИЧЕСКОГО ОБЩЕСТВА

Заседание 16 декабря 1958 г.

1. А. Н. Тихонов и А. А. Самарский «О наилучших разностных схемах» (доклад прочитал А. Н. Тихонов).

1°. Различные конечно-разностные методы, пригодные для решения определенного типа дифференциальных уравнений, могут различаться как по порядку их точности, так и по области применимости в зависимости от класса коэффициентов этих уравнений. Автоматизация вычислений, связанная с использованием быстродействующих счетных машин, настоятельно требует развития алгоритмов решения не отдельных задач, а классов задач. Так, например, желательно, чтобы одна и та же разностная схема позволяла решать задачи для дифференциальных уравнений как в случае непрерывных, так и в случае разрывных коэффициентов, не прибегая к явному выделению точек или линий разрыва. Это приводит нас к так называемым однородным разностным схемам, вычислительный алгоритм которых один и тот же для всех точек разностной сетки и для любых коэффициентов из данного класса (см. [1]—[4]). При этом может оказаться, что разностные схемы, сходящиеся в некотором классе коэффициентов, будут давать расходящийся результат в более широком классе коэффициентов. Например, разностная схема

$$L_h^{(k)} u_i = k_i \frac{u_{i-1} - 2u_i + u_{i+1}}{h^2} + \frac{k_{i+1} - k_{i-1}}{2h} \frac{u_{i+1} - u_{i-1}}{2h}, \quad (1)$$

соответствующая дифференциальному оператору $L^{(k)} u = \frac{d}{dx} \left[k(x) \frac{du}{dx} \right]$, имеет второй порядок точности в классе достаточно гладких коэффициентов, но расходится при $h \rightarrow 0$ в классе разрывных коэффициентов $k(x) \in Q_m$.

2°. Пусть $Lu(x) = 0$ ($0 < x < 1$) — дифференциальное уравнение, а $L_h y_i = 0$ — соответствующие разностные уравнения на сетке

$$S_N = \left(x_0 = 0, x_1 = h, \dots, x_N = Nh = 1; h = \frac{1}{N} \right).$$

Если L и L_h — линейные операторы, то

$$L_h y_i = \sum_j a_{ij} y_j = 0.$$

Рассмотрим класс дифференциальных уравнений $L^{(k)} u = 0$, определяемый коэффициентами $k(x) = \{k_1(x), \dots, k_n(x)\}$ из некоторого функционального пространства \mathcal{K} (это может быть, например, пространство Q_m функций, кусочно-непрерывных и имеющих m кусочно-непрерывных производных и др.). Разностный оператор $L_h^{(k)}$, определенный для всех $k(x) \in \mathcal{K}$, мы будем называть разностной схемой в классе функций \mathcal{K} .

Для линейных уравнений разностная схема $L_h^{(h)}$ определяется заданием матрицы-функционала (a_{ij}^h) , элементы которой являются функционалами над пространством \mathcal{K} коэффициентов $k(x)$.

3°. Вводятся понятия однородности и симметрии схемы.

1) Схема $L_h^{(h)}$ однородна, если она представляет единый во всех точках i сетки S_N и для любых $k(x) \in \mathcal{K}$ вычислительный алгоритм:

$$a_{ij}^h [k] = a_{j-i}^h [\bar{k}(s)], \quad \bar{k}(s) = k(x_i + sh), \quad -n_i \leq j-i \leq n_2, \quad n_1 \geq 0, \quad n_2 \geq 0.$$

2) Однородная схема $L_h^{(h)}$ симметрична, если

$$n_1 = n_2, \quad a_{j-i}^h [k(x_i + sh)] = a_{i-j}^h [k(x_i - sh)].$$

При этом разностный оператор L_h не меняется при изменении направления оси x . Кроме того, естественно требовать, чтобы разностная задача была определенной, т. е. разрешимой на любой сетке S_N и для любого $k(x) \in \mathcal{K}$ (см. [1]).

4°. Порядок аппроксимации оператора L_h относительно L характеризуется разностью $\varphi_i^h = L_h u_i - (Lu)_i$.

Мы будем говорить, что разностная схема $L_h^{(h)} y_i$ сходится в классе \mathcal{K} , если для $k(x) \in \mathcal{K}$ решение уравнения $L_h y_i = 0$ сходится на любой последовательности сеток S_N при $h \rightarrow 0$ к соответствующему решению $u(x)$ дифференциального уравнения $L^{(h)} u = 0$. Если $\max_{(i)} |y_i - u(x_i)| < Ch^n$, то мы говорим, что разностная схема $L_h^{(h)}$ имеет n -й (интегральный) порядок точности.

Ставится задача отыскания наилучших однородных схем, сходящихся в наиболее широком классе коэффициентов и обладающих там наивысшей точностью.

5°. Рассматривается первая краевая задача для класса уравнений

$$\left. \begin{aligned} L^{(h, q, f)} u &= [k(x) u'(x)]' - q(x) u + f(x) = 0 \quad (0 < x < 1), \\ u(0) &= \bar{u}, \quad u(1) = \bar{u} \quad (k(x) \geq k_0 > 0, \quad q(x) \geq 0) \end{aligned} \right\} \quad (2)$$

в классе коэффициентов

$$Q_{m_k, m_q, m_f}^{(h, q, f)} = \{Q_{m_k}(k), Q_{m_q}(q), Q_{m_f}(f)\}.$$

Соответствующие однородные разностные схемы берутся в виде

$$L_h^{(h, q, f)} y_i = \frac{1}{h^2} [B_i^h (y_{i+1} - y_i) - A_i^h (y_i - y_{i-1})] - D_i^h y_i + F_i^h, \quad (3)$$

где

$$A_i^h = A^h [\bar{k}(s)], \quad B_i^h = B^h [\bar{k}(s)], \quad \bar{k}(s) = k(x_i + sh), \quad -1 < s < 1,$$

$$D_i^h = D^h [q(x_i + sh)], \quad F_i^h = F^h [f(x_i + sh)], \quad -\frac{1}{2} < s < \frac{1}{2},$$

$A^h [\bar{k}(s)], B^h [\bar{k}(s)], D^h [\bar{q}], F^h [\bar{f}]$ — функционалы, определенные над Q_{m_k}, m_q, m_f .

Устанавливается необходимое условие сходимости и второго порядка точности схемы $L_h^{(h, q, f)}$ в классе кусочно-непрерывных коэффициентов.

Пусть $\xi = x_n + \theta h$ ($0 \leq \theta \leq 1, x_n = nh$) — точка разрыва коэффициентов $k(x), q(x)$ и $f(x)$.

Необходимое условие сходимости имеет вид

$$\Delta_n = (A_{n+1}^h \varphi_n^h + B_{n+1}^h \varphi_{n+1}^h) h = \rho(h) \rightarrow 0 \quad \text{при } h \rightarrow 0 \quad (4)$$

или

$$\frac{B_n^h B_{n+1}^h}{k_{II}} - \frac{A_n^h A_{n+1}^h}{k_I} = \rho(h), \quad k_I = k(\xi - 0), \quad k_{II} = k(\xi + 0). \quad (5)$$

Необходимые условия второго порядка точности для схемы $L_h^{(h, q, f)}$ имеют вид:

$$\varphi_n^h = O(1), \quad \Delta_n = O(h^2). \tag{6}$$

Заметим, что для схемы (1) $\Delta_n = O(1)$, т. е. эта схема не удовлетворяет необходимому условию сходимости в классе $O_m(k)$.

Функционалы A, B, D и F могут быть, например, линейными. При этом оказалось необходимым обобщить теорему Рисса о представлении линейных функционалов в классе непрерывных функций на случай кусочно-непрерывных функций $f(x) \in Q_m$ (см. [5]).

Среди нормальных разностных схем (3) найден класс схем, удовлетворяющих необходимому условию сходимости (квазиконсервативные схемы). Всякая консервативная ($B_i = A_{i+1}$) схема также удовлетворяет условию (4).

6°. Рассматривается однородная симметричная разностная схема

$$L_h^{(k)} y_i = \frac{1}{h^2} [B_i^h (y_{i+1} - y_i) - A_i^h (y_i - y_{i-1})], \tag{7}$$

соответствующая уравнению $L^{(k)}u = [k(x)u'(x)]' = 0$. Здесь $A_i^h = \Phi(l_1[\varphi(k(x_i + sh))])$, $B_i^h = \Psi(l_2[\psi(k(x_i + sh))])$, а $l_1[f(s)]$ и $l_2[f(s)]$ — нормальные (т. е. линейные, регулярные, положительные ($l[f] > 0$ при $f \geq \varepsilon > 0$) и независимые от h (см. [4])) функционалы для $-1 < s < 1$. Функции φ, ψ, Φ и Ψ имеют производные второго порядка, удовлетворяющие условию Липшица.

Теорема 1. Если разностная схема вида (7) имеет в классе $Q_m(k)$, $m \geq 3$, второй порядок точности, то она определена однозначно:

$$L_h^{(k)} y_i = \frac{1}{h^2} \Delta(A_i \nabla y_i) = \frac{1}{h^2} [A_{i+1} (y_{i+1} - y_i) - A_i (y_i - y_{i-1})], \tag{8}$$

$$A_i = \frac{1}{\frac{1}{h} \int_{x_{i-1}}^{x_i} \frac{dx}{k(x)}} \quad (B_i = A_{i+1}) \quad (\text{см. [4]}). \tag{9}$$

Эта схема не только может иметь, но и в самом деле имеет второй порядок точности в $Q_m(k)$, $m \geq 3$ (см. п. 7).

7°. Рассмотрим однородную схему

$$L_h^{(k, q, f)} y_i = L_h^{(k)} y_i - D_i^h y_i + F_i^h, \tag{10}$$

где $L_h^{(k)} y_i$ есть схема (8), а $D[\bar{q}]$ и $F[\bar{f}]$ — нормальные симметричные ($F[\bar{f}(-s)] = F[\bar{f}(s)]$) функционалы, определенные для $-\frac{1}{2} < s < \frac{1}{2}$.

Теорема 2. Если разностная схема вида (10) имеет в классе $Q_{m_k, m_q, m_f}(k, q, f)$ второй порядок точности, то она определена однозначно

$$L_h^{(k, q, f)} y_i = \frac{1}{h^2} \Delta(A_i \nabla y_i) - \frac{1}{h} \int_{x_{i-\frac{1}{2}}}^{x_{i+\frac{1}{2}}} q(x) dx \cdot y_i + \frac{1}{h} \int_{x_{i-\frac{1}{2}}}^{x_{i+\frac{1}{2}}} f(x) dx, \tag{11}$$

где

$$A_i = \left[\frac{1}{h} \int_{x_{i-1}}^{x_i} \frac{dx}{k(x)} \right]^{-1}, \quad x_{i-\frac{1}{2}} = x_i - \frac{1}{2} h.$$

Теорема 3. Разностная схема (11) имеет в классе Q_{m_k, m_q, m_f} для $m_k \geq 3$, $m_q \geq 2$, $m_f \geq 2$ второй порядок точности, т. е. является наилучшей схемой (см. [4]).

8°. Применение наилучшей разностной схемы для решения задачи Штурма—Лиувилля позволяет определять собственные значения и собственные функции с точностью до второго порядка относительно h в классе разрывных коэффициентов.

ЦИТИРОВАННАЯ ЛИТЕРАТУРА

- [1] А. Н. Тихонов, А. А. Самарский, О разностных схемах для уравнений с разрывными коэффициентами, ДАН 108, № 3 (1956).
 [2] А. Н. Тихонов, А. А. Самарский, Об однородных разностных схемах, ДАН 122, № 4 (1958).
 [3] А. Н. Тихонов, А. А. Самарский, Об одной наилучшей разностной схеме, ДАН 124, № 4 (1959).
 [4] А. Н. Тихонов, А. А. Самарский, О сходимости разностных схем в классе разрывных коэффициентов, ДАН 124, № 3 (1959).
 [5] А. Н. Тихонов, А. А. Самарский, О представлении линейных функционалов в классе разрывных функций, ДАН 122, № 2 (1958).

2. А. Б. Васильева «Асимптотическое разложение для решений систем обыкновенных дифференциальных уравнений с малым параметром при производных».

Рассмотрим систему дифференциальных уравнений

$$\left. \begin{aligned} \mu \frac{dz}{dt} &= F(z, y, t), \\ \frac{dy}{dt} &= f(z, y, t), \\ z|_{t=t^0} &= z^0, \quad y|_{t=t^0} = y^0, \end{aligned} \right\} \quad (1)$$

где $\mu \geq 0$ —малый параметр. Задача о предельном переходе при $\mu \rightarrow 0$ для решения $z(t, \mu)$, $y(t, \mu)$ системы (1) хорошо изучена. Пусть $z = \varphi(y, t)$ —одно из решений уравнения $F(z, y, t) = 0$, причем $\frac{\partial F}{\partial z}(\varphi(y, t), y, t) < 0$ в некоторой замкнутой области D изменения y, t . Тогда, если начальная точка z^0, y^0, t^0 удовлетворяет условию $F(z, y^0, t^0) (z - \varphi(y^0, t^0)) < 0$ при $z_0 \geq z > \varphi(y^0, t^0)$, то имеют место предельные равенства

$$\lim_{\mu \rightarrow 0} y(t, \mu) = \bar{y}(t) \quad t^0 \leq t \leq T, \quad (2)$$

$$\lim_{\mu \rightarrow 0} z(t, \mu) = \bar{z}(t) \quad t^0 < t \leq T, \quad (3)$$

где

$$\left. \begin{aligned} z &= \varphi(\bar{y}, t), \\ \frac{d\bar{y}}{dt} &= f(\bar{z}, \bar{y}, t), \\ \bar{y}|_{t=t^0} &= y^0 \end{aligned} \right\} \quad (4)$$

T —некоторая конечная величина, зависящая от расположения интегральной кривой $y = \bar{y}(t)$ в области D). Предельный переход (2) является равномерным относительно t на $t^0 \leq t \leq T$ и функция $\bar{y}(t)$ может служить равномерным приближением для $y(t, \mu)$; предельный переход (3) этим свойством не обладает, так как, вообще говоря, $z^0 \neq \varphi(y^0, t^0)$.

Чтобы построить равномерное приближение для $y(t, \mu)$, $z(t, \mu)$ с точностью $O(\mu^{n+1})$, определим две системы вспомогательных функций. Первая система $z_0, y_0; z_1, y_1; \dots; z_n, y_n$ определяется путем следующей операции: перейдем в (1) к переменному $\tau = \frac{t-t^0}{\mu}$, в полученную систему уравнений подставим z и y в виде формальных рядов

$$z = z_0(\tau) + \mu z_1(\tau) + \dots, \quad y = y_0(\tau) + \mu y_1(\tau) + \dots,$$

приравнивая в обеих частях коэффициенты при одинаковых степенях μ , получим

уравнения для последовательного определения $z_0, y_0; z_1, y_1$ и т. д.; начальные условия зададим в виде

$$z_0|_{\tau=0} = z^0, \quad y_0|_{\tau=0} = y^0, \quad z_i|_{\tau=0} = y_i|_{\tau=0} = 0 \quad (i > 0).$$

Вторая система вспомогательных функций

$$\bar{z}, \bar{y}; \bar{z}_\mu, \bar{y}_\mu; \dots; \bar{z}_{\mu^n}, \bar{y}_{\mu^n}$$

определяется в результате подстановки в (1) z и y в виде формальных рядов

$$z = \bar{z}(t) + \mu \bar{z}_\mu(t) + \frac{\mu^2}{2} \bar{z}_{\mu^2}(t) + \dots,$$

$y = \bar{y}(t) + \mu \bar{y}_\mu(t) + \frac{\mu^2}{2} \bar{y}_{\mu^2}(t) + \dots$ и последующего приравнивания коэффициентов при одинаковых степенях μ (отметим, что соответствующая система для \bar{z}, \bar{y} есть (4)); для любой пары $\bar{y}_{\mu^k}, \bar{z}_{\mu^k}$ получается, таким образом, система, состоящая из одного алгебраического и одного дифференциального уравнения; начальные условия для этой системы зададим в виде

$$\bar{y}_{\mu^k}|_{t=t^0} = (-1)^k \int_0^\infty \tau^k f_{k-1}^{(k)}(\tau) d\tau,$$

где f_{k-1} — коэффициент номера $k-1$ в разложении $f(z_0(\tau) + \dots, y_0(\tau) + \dots, \mu\tau)$. Вспомогательные функции $\bar{z}_{\mu^k}, \bar{y}_{\mu^k}$ обладают свойством [1]

$$\begin{aligned} \lim_{\mu \rightarrow 0} z_{\mu^k}(t, \mu) &= \bar{z}_{\mu^k}, \\ \lim_{\mu \rightarrow 0} y_{\mu^k}(t, \mu) &= \bar{y}_{\mu^k}, \end{aligned} \quad t^0 < t \leq T.$$

Построим теперь выражения

$$\left. \begin{aligned} Z_n &= z_0 + \dots + \mu^n z_n + \bar{z} + \dots + \frac{\mu^n}{n!} \bar{z}_{\mu^n} - \left(\bar{z}(t^0) + (t-t^0) \bar{z}'(t^0) + \mu \bar{z}_\mu(t^0) + \dots \right. \\ &\quad \left. \dots + \frac{(t-t^0)^n}{n!} \bar{z}^{(n)}(t^0) + \dots + \frac{\mu^n}{n!} \bar{z}_{\mu^n}(t^0) \right), \\ Y_n &= y_0 + \dots + \mu^n y_n + \bar{y} + \dots + \frac{\mu^n}{n!} \bar{y}_{\mu^n} - \left(\bar{y}(t^0) + (t-t^0) \bar{y}'(t^0) + \mu \bar{y}_\mu(t^0) + \dots \right. \\ &\quad \left. \dots + \frac{(t-t^0)^n}{n!} \bar{y}^{(n)}(t^0) + \dots + \frac{\mu^n}{n!} \bar{y}_{\mu^n}(t^0) \right). \end{aligned} \right\} \quad (5)$$

Эти выражения представляют собой асимптотические формулы для $z(t, \mu), y(t, \mu)$ порядка n , так что

$$|z(t, \mu) - Z_n| < C\mu^{n+1}, \quad |y(t, \mu) - Y_n| < C\mu^{n+1},$$

где C не зависит от t и μ для $\mu \leq \mu_0, t^0 \leq t \leq T$ (см. [1]).

Аналогичный результат имеет место также в случае, если в (1) z и y — векторы.

Выражения (5) можно использовать как приближенное решение задачи Коши для (1), но их можно также применять для построения приближенного решения краевых задач и задач на собственные значения [2], [3]. С этой целью формулы (5) надо модифицировать для случая начальных значений

$$z^0 = z_0^0 + \mu z_1^0 + \dots + \mu^n z_n^0, \quad y^0 = y_0^0 + \mu y_1^0 + \dots + \mu^n y_n^0$$

и затем выбрать неопределенные параметры z_0^0, y_0^0, \dots таким образом, чтобы удовлетворить краевым условиям с заданной степенью точности. Метод дает возможность не только строить приближенное решение краевой задачи, но и доказывать существование и в известном смысле единственность. Метод, в частности, дает возможность и исследовать не описанный прежде в литературе случай, когда решение краевой задачи в пределе представляет собой кривую с угловой точкой (простейший пример

$$\mu \frac{d^2 y}{dt^2} = \left(\frac{dy}{dt} \right)^2 - 1, \quad y(0) = y(1) = 0 \quad (\text{см. [3]}).$$

ЦИТИРОВАННАЯ ЛИТЕРАТУРА

- [1] А. Б. Васильева, О многократном дифференцировании по параметру решений систем обыкновенных дифференциальных уравнений с малым параметром при старшей производной, ДАН 119, №1 (1958).
- [2] А. Б. Васильева, Асимптотика решений некоторых краевых задач для квазилинейных уравнений с малым параметром при старшей производной, ДАН 123, № 4 (1958).
- [3] А. Б. Васильева, Равномерное приближение к решению системы дифференциальных уравнений с малым параметром при производной и приложение к крайним задачам, ДАН 124, № 3 (1959).

Заседание 23 декабря 1958 г.

1. С. Рувка (Польша) «Об одном классе топологических пространств и его приложениях к функциональному анализу».

2. Обсуждение результатов приемных экзаменов по математике в 1958 г. на механико-математическом и физическом факультетах Московского университета и в Московском физико-техническом институте.

После вступительного слова А. Г. Куроша с сообщениями выступили: Б. В. Шабат (механико-математический факультет МГУ), В. А. Ильин (физический факультет МГУ) и Л. Д. Кудрявцев (МФТИ). В обсуждении вопроса приняли участие: А. Н. Колмогоров, В. А. Ефремович, А. А. Ляпунов, П. Я. Дорф, С. В. Смирнов, Е. Б. Дынкин, А. Н. Тихонов, Р. Л. Добрушин, А. Г. Курош.

Заседание 30 декабря 1958 г.

1. И. И. Пятецкий-Шапиро «Геометрия однородных областей и теория автоморфных функций. Решение одной проблемы Э. Картана».

В теории автоморфных функций от одного переменного иногда удобнее рассматривать функции на верхней полуплоскости, чем в единичном круге.

В связи с этим представляют интерес аналоги верхних полуплоскостей в n -мерной комплексной пространстве. Мы будем их называть областями Зигеля.

Пусть V — выпуклый конус в n -мерном действительном пространстве, не содержащий целой прямой. $F(u, v)$ — функция от пары векторов u и v m -мерного комплексного пространства, значение которой есть n -мерный вектор. Вообще говоря, $n \neq m$.

$F(u, v)$ называется V -эрмитовой, если

$$1) F(u, v) = \overline{F(v, u)};$$

$$2) F(\lambda u_1 + \mu u_2, v) = \lambda F(u_1, v) + \mu F(u_2, v), \text{ где } \lambda \text{ и } \mu \text{ — любые комплексные числа};$$

$$3) F(u, u) \in \bar{V} \quad (\bar{V} \text{ — замыкание конуса } V);$$

$$4) F(u, u) = 0 \text{ только, если } u = 0.$$

Область Зигеля условимся называть совокупность H всех точек (z, u) $(n+m)$ -мерного комплексного пространства, для которых

$$\operatorname{Im} z - F(u, u) \in V.$$

Имеют место следующие теоремы.

1°. *Всякая область Зигеля аналитически эквивалентна некоторой ограниченной области.*

2°. *Любая классическая симметрическая область может быть отображена на область Зигеля.*

Наибольший интерес представляют однородные области Зигеля, т. е. такие, что группа их аналитических автоморфизмов транзитивна. Существуют четыре серии

аффинно-однородных выпуклых конусов. Мы дадим сейчас для каждой из этих серий конструкцию соответствующих однородных областей Зигеля и укажем, когда эти области являются симметрическими.

1) Пусть V — конус вещественных положительно определенных симметрических матриц Y порядка $p \geq 2$.

Пространство, в котором будут определены вектор-функции $F(u, v)$, описывается следующим образом. Пусть s — некоторое целое положительное число и $r(t)$ — неубывающая целочисленная функция на сегменте $[1, s]$, причем $r(1) > 0$, $r(s) \leq p$. Рассмотрим все прямоугольные матрицы $u = (u_{kt})$ из p строк и s столбцов такие, что $u_{kt} = 0$ при $k > r(t)$, u_{kt} — любые комплексные числа при $k \leq r(t)$. Матрицы указанного вида образуют комплексное аффинное пространство, размерность которого равна $\sum_{t=1}^s r(t)$.

Вектор-функция $F(u, v)$ в этом пространстве определяется формулой

$$F(u, v) = u\bar{v}' + \bar{v}u',$$

знак ' означает транспонирование.

Все построенные указанным способом области — несимметрические.

2) Пусть V — конус эрмитовых положительно определенных матриц порядка $p \geq 2$.

Пространство, в котором будут определены вектор-функции $F(u, v)$ описывается следующим образом.

Пусть s_1 и s_2 — целые неотрицательные числа, $r_1(t)$ и $r_2(t)$ — неубывающие положительные целочисленные функции, заданные на сегментах $[1, s_1]$ и $[1, s_2]$, причем $r_k(1) > 0$ при $s_k > 0$ и $r_k(s_k) \leq p$.

Пространство, в котором будет задана вектор-функция $F(u, v)$, состоит из пар $(u^{(1)}, u^{(2)})$, где $u^{(1)}$ и $u^{(2)}$ — прямоугольные матрицы порядков $p \times s_1$ и $p \times s_2$ соответственно, причем $u_{kt}^{(i)} = 0$ при $k > r_i(t)$ ($i = 1, 2$), а остальные элементы матриц $u^{(1)}$ и $u^{(2)}$ могут быть любыми комплексными числами. Размерность пространства матриц указанного вида равна

$$\sum_{t=1}^{s_1} r_1(t) + \sum_{t=1}^{s_2} r_2(t).$$

Вектор-функцию $F(u, v)$ определим формулой

$$F(u, v) = u^{(1)}\bar{v}^{(1)'} + \bar{v}^{(2)'}u^{(2)'}$$

Построенные области симметрические тогда и только тогда, когда одно из чисел s_1 или s_2 равно нулю и $r_k(t) = p$ для $s_k \neq 0$.

3) Пусть V — конус эрмитовых положительно определенных матриц Y порядка p , удовлетворяющих условию

$$YI = I\bar{Y}, \quad I = \begin{pmatrix} j & & 0 \\ & \cdot & \\ 0 & & j \end{pmatrix}, \quad i = \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ -1 & 0 \end{pmatrix}.$$

Пространство, в котором будут определены вектор-функции $F(u, v)$, описывается так же, как в п. 1.

Пусть s — некоторое целое положительное число и $r(t)$ — неубывающая целочисленная функция на сегменте $[1, s]$, $r(1) > 0$, $r(s) \leq 2p$.

Рассмотрим все прямоугольные матрицы $u = (u_{kt})$ из $2p$ строк и s столбцов такие, что $u_{kt} = 0$ при $k > r(t)$, и u — любые комплексные числа при $k \leq r(t)$.

Матрицы этого вида, очевидно, образуют комплексное аффинное пространство, размерность которого равна $\sum_{t=1}^s r(t)$.

Вектор-функция $F(u, v)$ определяется формулой

$$F(u, v) = u\bar{v}' + I\bar{v}uI'.$$

Эти области будут симметрическими только тогда, когда $s=1$, $r(1)=2p$.

4) Пусть V — конус в $(n+2)$ -мерном действительном пространстве, заданный неравенствами.

$$y_1 y_2 - y_3^2 - \dots - y_{n+2}^2 > 0, \quad y_1 > 0.$$

Обозначим через K вспомогательное N -мерное комплексное пространство, в котором введено скалярное произведение векторов с обычными свойствами.

Пусть T_1, \dots, T_n — система унитарных матриц порядка N со следующими свойствами:

$$T_k T_m^* + T_m T_k^* = 0 \quad \text{при } m \neq k.$$

Построение такой системы выполняется с помощью чисел Клиффорда.

Перейдем к описанию вектор-функции $F(u, v)$.

Пространство, в котором она будет определена, [состоит из троек (u_0, u_1, u_2) , где u_0 есть s -мерный вектор, u_1 и $u_2 \in K$. Размерность m этого пространства равна $s+2N$. $F(u, u)$ определяется формулами

$$F_1(u, u) = (u_0, \mathbf{u}_0) + (u_1, u_1),$$

$$F_2(u, u) = (u_2, \mathbf{u}_2),$$

$$F_{k+2}(u, u) = \operatorname{Re}(u_1, T_k u_2) \quad (k=1, \dots, n)$$

(F_m означает m -ю координату вектора F), где (u, v) — обычное скалярное произведение. Эти области будут симметрическими только при $n=2$, $s=0$ и $n=4$, $s=0$, $N=2$.

Э. Картан поставил в 1935 г. следующую проблему: существуют ли ограниченные однородные несимметрические области. Наши результаты дают решение этой проблемы. Оказывается, что простейшая ограниченная однородная несимметрическая область существует уже в четырехмерном комплексном пространстве.

2. **В. А. Чечик** (Воронеж) «Исследование систем обыкновенных дифференциальных уравнений с сингулярностью».

Доклад прочитан Г. Е. Шиловым. Автор работы — молодой математик Виктор Аронович Чечик трагически погиб во время купания 18 июня 1956 г. Собрание почтило память В. А. Чечика вставанием.

Работа В. А. Чечика опубликована в 8 томе «Трудов московского математического общества» (1959).

Заседание 6 января 1959 г.

1. В. Статулявичус (Вильнюс) «Локальная предельная теорема для случайных величин, связанных с нестационарной цепью Маркова».

2. А. И. Маркушевич «Просвещение в Соединенных Штатах Америки (из впечатлений о поездке по США)».

Заседание 13 января 1959 г.

1. А. Н. Колмогоров «„Малые знаменатели“ в задачах механики и анализа» (обзорный доклад).