

Gabriel Pietrzkowski  
Instytut Matematyczny PAN

## Rozwiązanie ogólnego układu Lie-Scheffersa na grupie $\mathfrak{sl}(2)$ oraz równania Riccatiego

Niech  $M$  będzie skończeniowymiarową rozmaitością różniczkową. Niech  $X_a, X_b, X_c \in \Gamma(M)$  będą gładkimi polami wektorowymi na  $M$  generującymi algebrę Lie typu  $\mathfrak{a}_1 \simeq \mathfrak{sl}(2)$  w ten sposób, że

$$[X_a, X_b] = 2X_a, \quad [X_a, X_c] = -X_b, \quad [X_b, X_c] = 2X_c, \quad (1)$$

gdzie  $[\cdot, \cdot]$  jest nawiasem Lie pól wektorowych. Rozważmy równanie

$$\dot{x}(t) = u_a(t)X_a + u_b(t)X_b + u_c(t)X_c, \quad x(0) = x_0, \quad (2)$$

dla ustalonego mierzalnego sterowania  $u = (u_a, u_b, u_c) : [0, T] \rightarrow U \subset \mathbb{R}^3$ , gdzie  $U$  jest pewnym dopuszczalnym zbiorem sterowań. Chcemy podać (lokalne) rozwiązanie tego układu w możliwie prostej postaci.

Wprowadźmy kilka definicji. Niech  $A = \{a, b, c\}$  będzie zbiorem „liter”. Niech  $A_n^*$  będzie zbiorem  $n$ -literowych słów, tj.

$$A_n^* = \{a_1 a_2 \cdots a_n \mid a_1, \dots, a_n \in A\},$$

oraz  $A^* = \bigcup_{n \in \mathbb{N} \cup \{0\}} A_n^*$ . W szczególności  $A_0^* = \{1\}$  składa się z jednego słowa — pustego.

Rozważmy  $\mathbb{R}$ -algebrę  $\mathbb{R}\langle\langle A \rangle\rangle$  szeregów od nieprzemiennych zmiennych  $A$ . Przez  $\natural : \mathbb{R}\langle\langle A \rangle\rangle \otimes \mathbb{R}\langle\langle A \rangle\rangle \rightarrow \mathbb{R}\langle\langle A \rangle\rangle$  oznaczamy tasowanie zdefiniowane rekursywnie dla słów tak, że  $1 \natural w = w \natural 1 = w$  dla każdego  $w \in A^*$  oraz  $(w_1 a_1) \natural (w_2 a_2) = (w_1 \natural (w_2 a_2)) a_1 + ((w_1 a_1) \natural w_2) a_2$  dla każdego  $a_1, a_2 \in A$  i  $w_1, w_2 \in A^*$ . Niech  $\exp_{\natural} : \mathbb{R}\langle\langle A \rangle\rangle_0 \rightarrow \mathbb{R}\langle\langle A \rangle\rangle$  będzie dane przez

$$\exp_{\natural}(P) = 1 + \sum_{k=1}^{\infty} \frac{P^{\natural k}}{k!},$$

gdzie indeks „0” w  $\mathbb{R}\langle\langle A \rangle\rangle_0$  oznacza, że rozważamy jedynie  $P$  o zerowym wyrazie stałym.

Dla ustalonych mierzalnych sterowań  $u_a, u_b, u_c : [0, t] \rightarrow \mathbb{R}$  definiujemy  $\Upsilon^t : \mathbb{R}\langle\langle A \rangle\rangle \rightarrow \mathbb{R}$ ,

$$A^* \ni w = a_1 \cdots a_n \mapsto \Upsilon^t(w) := \int_0^t u_{a_n}(t_n) \int_0^{t_n} \cdots \int_0^{t_2} u_{a_1}(t_1) dt_1 \cdots dt_{n-1} dt_n.$$

Można sprawdzić, że  $\Upsilon^t(v \natural w) = \Upsilon^t(v) \Upsilon^t(w)$  — jest to algebraiczny zapis całkowania przez części.

Wreszcie przez  $\exp(tX) : M \rightarrow M$  oznaczamy potok pola  $X \in \Gamma(M)$  po czasie  $t \geq 0$ .

**Twierdzenie 1.** Niech  $X_a, X_b, X_c \in \Gamma(M)$  spełniają (1). Wówczas (lokalnie) rozwiązanie  $x : [0, T] \rightarrow M$  równania (2) można przedstawić jako

$$x(t) = \exp(\Xi_c(t)X_c) \exp(\Xi_b(t)X_b) \exp(\Xi_a(t)X_a)(x_0),$$

gdzie  $\Xi_a, \Xi_b, \Xi_c : [0, T] \rightarrow \mathbb{R}$  są równe  $\Xi_d(t) := \Upsilon^t(S^d)$  ( $d = a, b, c$ ), oraz  $S^d \in \mathbb{R}\langle\langle A \rangle\rangle$  są dane przez

$$S^a = a \exp_{\mathbb{W}}(2S_{a_1}), \quad S^b = S_{a_1}, \quad S^c = \exp_{\mathbb{W}}(2S_{a_1})c,$$

gdzie  $S_{a_1} \in \mathbb{R}\langle\langle A \rangle\rangle$  jest jednoznaczny rozwiązaniem algebraicznego równania

$$S_{a_1} = b - a \exp_{\mathbb{W}}(2S_{a_1})c.$$

**Twierdzenie 2.** Dla ustalonych mierzalnych  $u_a, u_b, u_c : [0, T] \rightarrow \mathbb{R}$ , funkcja  $y : [0, T] \rightarrow \mathbb{R}$ ,

$$y(t) = \Upsilon^t(a \exp_{\mathbb{W}}(2S_{a_1})) + \frac{y_0 \cdot e^{2\Upsilon^t(S_{a_1})}}{1 + y_0 \cdot \int_0^t u_c(t_1) \cdot e^{2\Upsilon^{t_1}(S_{a_1})} dt_1},$$

jest (lokalnie) rozwiązaniem równania Riccatiego

$$\dot{y}(t) = u_a(t) + 2u_b(t) \cdot y(t) - u_c(t) \cdot y^2(t), \quad y(0) = y_0.$$