

Разработанная система автоматизации позволила не только упростить и ускорить работу экспериментатора, но и улучшить метрологические характеристики установки. Детальный анализ точности измерений приведен в работе [7].

Таким образом, разработана и реализована универсальная и легко модифицируемая система автоматизации эксперимента, которая может быть реализована без больших финансовых затрат.

Авторы благодарны профессору А.И.Беляевой за постановку задачи и полезные обсуждения в ходе выполнения работы.

**Литература:** 1. Беляева А.И., Гребенник Т.Г., Насненко В.А. и др. // ПТЭ. 1997. №4. С.102-108. 2. Stehle J.-L. SOPRA: New developments in SE. 3<sup>rd</sup> Int. Conf. on Spectroscopic Ellipsometry, Vienna, 2003. P.42. 3. Gruska B., Peters S., Richter U, Wielsch U. SENTECH Instruments – Fast, accurate, and easy to operate spectroscopic ellipsometers. 3<sup>rd</sup> Int. Conf. on Spectroscopic Ellipsometry, Vienna, 2003. P.23. 4. Гутников В.С. Интегральная электроника в измерительных устройствах. Л.: Энергоатомиздат, 1988. 264 с. 5. Брандина Е.П., Леонтьев В.В., Пусина Т.Ю. Шаговые электродвигатели. Л.: СЗПИ, 1986. 96 с. 6. Аззам Р., Башара Н. Эллипсометрия и поляризованный свет. М.: Мир, 1981. 584 с. 7. Галуза А.А., Кудленко А.Д., Слатин К.А. и др. // ПТЭ. 2003. № 4. С.98-101.

УДК 517.9

## СТАБИЛИЗАЦИЯ СТОХАСТИЧЕСКОЙ МЕРЫ ПРИ ЕЕ ЛОКАЛЬНЫХ ВОЗМУЩЕНИЯХ

ДИКАРЕВ В.А., ЯЛОВЕГА И.Г.

Рассматривается задача о стабилизации стохастической меры при ее локальных возмущениях, сильных или малых. Приводятся основные допущения, которые дают возможность стабилизировать систему.

### 1. Введение

В последние десятилетия теория марковских процессов все чаще используется при исследовании многих прикладных задач. С ее помощью изучаются математические модели экономики, биологии, генетики и техники. Прикладной интерес представляют процессы с изменяющимися во времени характеристиками, в частности задачи о стабилизации основных характеристик таких процессов с помощью соответствующим образом выбранных возмущений [1,2]. Особый интерес представляют задачи о стабилизации распределений процесса при возмущении отдельных его частей (фрагментов). Такой способ стабилизации, как правило, связан с минимальными энергозатратами, кроме того, стабилизация процесса за счет возмущений его фрагментов часто достигается в процессах, протекающих в естественных условиях.

### 2. Постановка задачи

Рассмотрим задачу о стабилизации процесса при его локальных возмущениях для случая, когда фазовое пространство является континуальным. В [2] было

Поступила в редколлегию 03.09.2003

**Рецензент:** д-р физ.-мат. наук, проф. Мамалуй А.А.

**Галуза Алексей Анатольевич**, канд. физ.-мат. наук, доцент кафедры ПО ЭВМ ХНУРЭ. Научные интересы: оптика, математическое и компьютерное моделирование физических процессов. Адрес: Украина, 61166, Харьков, пр. Ленина, 14, тел. 702-14-46. E-mail: Galuza@kpi.kharkov.ua

**Галуза Анатолий Иванович**, младший научный сотрудник ФТИНТ. Научные интересы: оптика, физика твердого тела. Адрес: Украина, 61003, Харьков, пр. Ленина, 47, тел. 30-85-03. E-mail: Galuza@ilt.kharkov.ua

**Кудленко Анна Дмитриевна**, студентка НТУ «ХПИ». Научные интересы: математическое моделирование. Адрес: Украина, 61002, Харьков, ул. Фрунзе, 21, тел. 40-06-20. E-mail: Dima@muzzy.concom.kharkov.ua.

**Слатин Кирилл Александрович**, студент НТУ «ХПИ». Научные интересы: математическое моделирование. Адрес: Украина, 61002, Харьков, ул. Фрунзе, 21, тел. 40-06-20. E-mail: kirill\_slatin@ukr.net.

**Смирнов Михаил Михайлович**, канд. техн. наук, ведущий научный сотрудник кафедры ДПМ НТУ «ХПИ». Научные интересы: механика твердого тела. Адрес: Украина, 61002, Харьков, ул. Фрунзе, 21, тел. 40-06-20. E-mail: Smirnov@kpi.kharkov.ua

показано, что при многократных возмущениях фрагментов, определенным образом согласованных между собой, вероятности состояний процесса либо принимают предельные значения, либо локализируются вблизи них. Любой из этих случаев называется стабилизацией [2]. Основными условиями, которые приводят к фокусировке, являются быстро изменяющиеся во времени факторы, вызывающие сильные возмущения основных характеристик процесса. В этой работе рассматриваются не только сильные возмущения, но и малые. Фазовым пространством  $\Omega$  исследуемого процесса считаем произвольную поверхность из  $\mathfrak{R}^n$ , например из  $\mathfrak{R}^3$ . На  $\Omega$  задана  $\sigma$ -алгебра, элементами которой являются события. Процесс  $\Pi$  рассматривается на промежутке  $[s_0, t_0)$ ,  $t_0 \leq \infty$ . Предполагается, что если промежуток  $[t', t''] \subset [s_0, t_0)$  не содержит возмущений, то процесс  $\Pi$  является на нем однородным.

Исследуем подробнее случай  $t_0 = \infty$ . Считаем, что множество всех возмущений  $(\Delta\Pi)_i$  процесса  $\Pi$  на  $[s_0, \infty)$  счетно. Обозначим через  $[t_i, \tau_i]$  промежутки времени, на которых действуют  $(\Delta\Pi)_i$ , а через  $\Pi_i$  – процессы, которые  $(\Delta\Pi)_i$  порождают. Пусть  $\Omega_i$  – фазовые пространства  $\Pi_i$ . Предполагаем, что все  $\Omega_i$  являются областями,  $\tau_i$  – точками фокусировки процессов  $\Pi_i$  на  $\Omega_i$ . Случайные величины  $(\Delta\Pi)_i$  ( $i = 1, 2, \dots$ ) предполагаются независимыми. Индикаторные функции множеств  $\Omega_i$  обозначим через  $I(\Omega_i)$ . Положим  $\Omega_{ij} = \Omega_i \cap \Omega_j$ . Считаем, что на  $\Omega$  задана стохастическая мера [3] с ортогональными значениями  $\eta(\Omega_i, t)$ ,  $\Omega_i \subset \Omega$ . В этом

случае для любых  $t$  и любых непересекающихся  $\Omega_i, \Omega_j$  величины  $\eta(\Omega_i, t), \eta(\Omega_j, t)$  являются ортогональными:  $(\eta(\Omega_i, t), \eta(\Omega_j, t)) = 0$ .

Стохастическая мера  $\eta(\Omega_i, t)$  обладает свойством  $M|\eta(\Omega_i, t)|^2 = F(\Omega_i, t)$ , где  $F(\Omega_i, t)$  ( $\Omega_i \subseteq \Omega$ ) – мера на  $\mathfrak{R}^3$ . Вероятность  $P(M \in B, t)$  вычисляется в момент  $t$  для любого события  $B \subset \Omega(\Omega_i)$  и любого  $t \in [s_0, \infty)$ :  $P(M \in B, t) = \int_B \eta(N, t) d\Omega_N$ .

Предполагается, что стохастическая мера  $\eta(M, s_0)$  на  $\Omega$  в начальный момент времени задана. Рассмотрим, как изменяется стохастическая мера процесса  $\Pi$  при каждом возмущении  $(\delta\Pi)_i$ . Функции  $\eta(M, \tau_i)I(\Omega_i)$  предполагаются непрерывными на  $\Omega_i$ .

Зафиксируем произвольное  $\Omega_i$ . Обозначим через  $\{\Omega_j\}$  множество, содержащее все фазовые пространства, для которых выполняется условие  $p(\Omega_{ij}) > 0$ . Введем элемент  $v_i$ , как наибольший элемент из  $\{\tau_j\}$ , при условии  $v_i < \tau_i$ . Через  $\beta_i$  обозначим  $\beta_i = \max(v_i, \tau_i)$ .

Пусть  $\eta(M, \beta_i)I(\Omega_i), \eta(M, \tau_i)I(\Omega_i)$  – стохастические меры на  $\Omega_i$  в моменты  $\beta_i$  и  $\tau_i$ . Тогда для того, чтобы получить стохастическую меру в момент  $\tau_i$ , следует переопределить ее на  $\Omega_i$ , заменив  $\eta(M, \beta_i)I(\Omega_i)$  на  $\eta(M, \tau_i)I(\Omega_i)$ . Для  $M \in \Omega \setminus \Omega_i$ :  $\eta(M, \beta_i) = \eta(M, \tau_i)$ . Усреднения стохастических мер  $\eta(M, \beta_i), \eta(M, \tau_i)$  по  $\Omega_i$  совпадают:

$$\int_{\Omega_i} \eta(M, \beta_i) d\Omega_M = \int_{\Omega_i} \eta(M, \tau_i) d\Omega_M. \quad (1)$$

Равенство (1) имеет место, так как выполняются условие нормировки  $\int_{\Omega} \eta(M, t) d\Omega_M = 1$  для любого  $t \in [s_0, \infty)$  и равенство

$$\eta(M, \beta_i)I(\Omega \setminus \Omega_i) = \eta(M, \tau_i)I(\Omega \setminus \Omega_i)$$

(оно имеет место, поскольку на  $(\beta_i, \tau_i]$  все возмущения, кроме  $(\delta\Pi)_i$ , сосредоточены лишь на  $\Omega \setminus \Omega_i$ , а  $(\delta\Pi)_i$  действуют на  $\Omega_i$ ).

### 3. Основные допущения

**(А)** Пусть  $(\delta\Pi)_i, (\delta\Pi)_j$  – возмущения, действующие на  $\Omega_i, \Omega_j$ ,  $p(\Omega_{ij}) > 0$ ,  $\eta(M, \tau_i)I(\Omega_i)$  и  $\eta(M, \tau_j)I(\Omega_j)$  – стохастические меры на  $\Omega_i, \Omega_j$ , возникающие в результате этих возмущений. На  $(\tau_i, \beta_j)$  в области  $\Omega_{ij}$  действует только возмущение  $(\delta\Pi)_j$ , а в данном случае считаем, что выполняется условие согласования: функции  $\eta(M, \tau_i)I(\Omega_i)$  и  $\eta(M, \tau_j)I(\Omega_j)$  на  $\Omega_{ij}$  совпадают с точностью до постоянного множителя. Пусть  $\Omega_i \subset \Omega_j$ . Тогда для любых  $(\delta\Pi)_i, (\delta\Pi)_j$  функции  $\eta(M, \tau_i)I(\Omega_i)$  и  $\eta(M, \tau_j)I(\Omega_j)$  в области  $\Omega_i$  тождественно совпа-

дают. Предполагается, что в области  $\Omega_i$  на промежутке  $(\tau_i, \tau_j)$  не действуют никакие возмущения.

Фокусирующие свойства каждого возмущения зависят только от положения его фазового пространства  $\Omega_i$ , точнее, пусть  $\Omega_i = \Omega_j$ , стохастические меры процессов  $\Pi_i, \Pi_j$  в моменты  $\beta_i, \beta_j$  удовлетворяют условию  $\int_{\Omega_i} \eta(M, \beta_i) d\Omega_M = \int_{\Omega_i} \eta(M, \beta_j) d\Omega_M$ .

Тогда стохастические меры  $\eta(M, \tau_i)I(\Omega_i)$  и  $\eta(M, \tau_j)I(\Omega_j)$  в моменты  $\tau_i, \tau_j$  тождественно совпадают на  $\Omega_i$ .

Допущение (А) является необходимым для стабилизации процесса при  $t \rightarrow \infty$ .

**(В)** До любого момента  $t(t < \infty)$  происходит только конечное число возмущений; любая точка  $M \in \Omega$  с вероятностью 1 содержится в бесконечном множестве областей  $\Omega_i$ . Для любой  $\Omega_i$  найдется хотя бы одна  $\Omega_j, i < j$ , не совпадающая с  $\Omega_i$ , для которой  $p(\Omega_{ij}) \geq p > 0$ , где  $p$  не зависит от  $i$  и  $j$ .

### 4. Существование предельного распределения. Неподвижная точка

Проследим за эволюцией процесса  $\Pi$  на  $[s_0, \infty)$ . Покажем, что при  $t \rightarrow \infty$  стохастическая мера  $\eta(M, t)$  имеет предел, который не зависит от стохастической меры, заданной в начальный момент времени  $\eta(M, s_0)$ . Обозначим через  $N$  – множество всех стохастических мер процесса  $\Pi$  на  $\Omega$ . Для всех возмущений  $(\delta\Pi)_i$  и всех  $\eta(M) \in N$  определим оператор  $A(\Omega_i)$ :

$$A(\Omega_i)\eta(M) = \eta(M, \tau_i)I(\Omega_i), M \in \Omega_i;$$

$$A(\Omega_i)\eta(M) = \eta(M), M \in \Omega \setminus \Omega_i.$$

Покажем, что оператор  $A(\Omega_i)$  имеет неподвижную точку, т. е. такую меру  $\eta_0(M)$ , для которой выполняется условие

$$A(\Omega_i)\eta_0(M) = \eta_0(M), \eta_0(M) \in N. \quad (2)$$

Построим  $\eta_0(M)$ . Пусть  $\{\Omega_i, i = \overline{1, n}\}$  – конечное покрытие фазового пространства  $\Omega$ , элементами  $\Omega_i$  являются фазовые пространства, возникшие в результате возмущений  $(\delta\Pi)_i$ . Как и прежде,  $\eta(M, \tau_i)I(\Omega_i)$  – стохастические меры, на которые  $(\delta\Pi)_i$  фокусируют. Из покрытия  $\{\Omega_i, i = \overline{1, n}\}$  выделим все области  $\Omega_{i_1}, \dots, \Omega_{i_k}$ , которые имеют с  $\Omega_1$  непустые пересечения. Функции

$$\eta(M, \tau_{i_1})I(\Omega_{i_1}), \dots, \eta(M, \tau_{i_k})I(\Omega_{i_k})$$

и функция  $\eta(M, \tau_1)I(\Omega_1)$  на пересечениях  $\Omega_1$  с областями  $\Omega_{i_1}, \dots, \Omega_{i_k}$ , вообще говоря, не совпадают. Однако можно выбрать такие числа  $l_{i_1}, \dots, l_{i_k}$ , что при умножении их соответственно на  $\eta(M, \tau_{i_1})I(\Omega_{i_1}), \dots, \eta(M, \tau_{i_k})I(\Omega_{i_k})$  будут иметь место равенства:

$$\eta(M, \tau_1)I(\Omega_1) = l_{i_1} \eta(M, \tau_{i_1})I(\Omega_{i_1}) = \dots = l_{i_k} \eta(M, \tau_{i_k})I(\Omega_{i_k}).$$

Обозначим через  $\tilde{\Omega}_1$  – объединение областей  $\Omega_1, \Omega_{i_1}, \dots, \Omega_{i_k}$  и определим функцию  $\tilde{\eta}_{01}(M)$  на  $\tilde{\Omega}_1$ :  $\tilde{\eta}_{01}(M) = \eta(M, \tau_1)I(\Omega_1)$ ,  $M \in \Omega_i$ ,  
 $\tilde{\eta}_{01}(M) = I_{i_v} \eta(M, \tau_{i_v})I(\Omega_{i_v})$ ,  $M \in \Omega \setminus \Omega_i$ ,  $v = \overline{1, k}$ .

По построению,  $\Omega_1 \subset \tilde{\Omega}_1$ ; условие (2) выполняется для любой области  $D \subset \tilde{\Omega}_1$ . Далее расширим область, в которой выполняется (2), следующим образом. Из покрытия  $\{\Omega_i\}$  выделим все элементы, имеющие с  $\tilde{\Omega}_1$  непустые пересечения, но не содержащиеся в нем, и повторим построения, которые ранее были проделаны для  $\Omega_1$  и  $\Omega_{i_1}, \dots, \Omega_{i_k}$ . Таким образом, мы получим множество  $\tilde{\Omega}_2, \Omega_1 \subset \tilde{\Omega}_2$ . Будем применять этот прием до тех пор, пока в состав областей  $\tilde{\Omega}_1, \tilde{\Omega}_2, \dots$  не войдут все элементы покрытия  $\{\Omega_i\}$ . Тогда полученная в результате такого построения функция  $\tilde{\eta}_0(M)$  будет действовать на всем пространстве  $\Omega$  и удовлетворять (2) для любой  $D \subset \Omega$ . Функция  $\tilde{\eta}_0(M)$  может отличаться от искомой  $\eta_0(M)$  на постоянный множитель  $c$ . Его нужно выбрать так, чтобы выполнялось

$$\int_{\Omega} c \tilde{\eta}_0(M) d\Omega_M = 1.$$

Из построения  $\eta_0(M)$  следует, что неподвижная точка единственна.

Предположим, что все допущения о процессе  $\Pi$  и его возмущениях выполняются. Докажем, что в этом случае, независимо от распределения стохастической меры в начальный момент  $s_0$ , с вероятностью 1 существует предел  $\eta(M, t)$ :

$$\lim_{t \rightarrow \infty} \eta(M, t) = \eta_0(M), \quad (3)$$

где  $\eta_0(M)$  – неподвижная точка оператора  $A(\Omega_i)$ .

Выделим из множества  $\{\Omega_i\}$  фазовых пространств, отвечающих всем возмущениям  $(\delta\Pi)_i$ , бесконечную последовательность покрытий  $\{\Omega_{i_k}\}$ ,  $i_k = \overline{1, n_k}$ , фазового пространства  $\Omega$  ( $i_k$  – элементы  $k$ -го покрытия). Существование таких покрытий следует из допущения (А). Интервалы, на которых действуют  $(\delta\Pi)_{i_k}$  порождающие элементы из  $\{\Omega_{i_k}\}$ , обозначим через  $(\hat{t}_k, \tilde{t}_k)$ , ( $k = \overline{1, 2, \dots}$ ). Покрытия  $\{\Omega_{i_k}\}$  можно выбрать так, чтобы интервалы  $(\hat{t}_k, \tilde{t}_k)$ , ( $k = \overline{1, 2, \dots}$ ) попарно не пересекались и все  $(\hat{t}_k, \tilde{t}_{k+1})$  содержали области  $\Omega_j$  из (А), имеющие непустое пересечение с каждым элементом покрытия, сформированного на  $(\hat{t}_k, \tilde{t}_k)$ . Видно, что  $\tilde{t}_k \rightarrow \infty$ . Через  $\tau_{i_k}$  обозначим моменты фокусировки на  $\Omega_{i_k}$ . Выделим в каждом  $\{\Omega_{i_k}\}$  элементы  $\Omega_{i_k, \min}$  и  $\Omega_{i_k, \max}$ , на которых разности  $\eta(M, \tau_{i_k})I(\Omega_{i_k}) - \eta_0(M)I(\Omega_{i_k})$  принимают наименьшее и наибольшее значения. Видно, что

$$\eta(M, \tau_{i_k, \min})I(\Omega_{i_k, \min}) - \eta_0(M)I(\Omega_{i_k, \min}) < 0,$$

$$\eta(M, \tau_{i_k, \max})I(\Omega_{i_k, \max}) - \eta_0(M)I(\Omega_{i_k, \max}) > 0. \quad (4)$$

Из допущений (А), (В) и (1) следует, что при  $k \rightarrow \infty$  разности

$\eta(M, \tau_{i_k, \max})I(\Omega_{i_k, \max}) - \eta(M, \tau_{i_k, \min})I(\Omega_{i_k, \min})$  монотонно убывают и стремятся к нулю, откуда следует, что разности (4) стремятся к нулю при  $t \rightarrow \infty$ . Значит,  $\lim_{t \rightarrow \infty} \eta(M, t) = \eta_0(M)$  имеет место.

В случае  $t_0 < \infty$  предполагается, что все возмущения из  $(\delta\Pi)_i$  сосредоточены на  $[s_0, t_0)$ , и на любом  $[s_0, t'] \subset [s_0, t_0)$  число возмущений конечно. Остальные предположения о возмущениях остаются прежними. Для этого случая доказательство того, что процесс фокусируется на неподвижную точку, проводится так же, как и для случая  $t_0 = \infty$ .

Если точками  $\sigma$ -фокусировки являются все  $\tau_i$  или их часть, то процесс  $\Pi$   $\sigma$ -фокусируется на  $\eta_0(M)$ . Если допущение (А) выполняется приближенно, то такая фокусировка также имеет место. Точнее, предположим, что возмущения  $(\delta\Pi)_{\alpha}$ , ( $\alpha = \overline{1, 2, \dots}$ ) не приводят к фокусировке на  $\Omega_{\alpha}$ . Пусть каждое  $\Omega_{\alpha}$  подвергается возмущениям  $(\delta\Pi)_{\alpha, i}$  ( $\alpha = \overline{1, 2, \dots}$ ), которые лишь незначительно изменяют распределение вероятностей на  $\Omega_{\alpha}$ . Тогда считаем, что полученные в результате таких возмущений стохастические меры  $\eta_{\alpha, i}(M)I(\Omega_{\alpha})$ , ( $i = \overline{1, 2, \dots}$ ) образуют равномерно сходящуюся последовательность на  $\Omega_{\alpha}$ . Если выполняется (В), перечисленные требования имеют место для всех  $\Omega_{\alpha}$ , и стохастические меры на  $\Omega_{\alpha}$ , к которым сходятся  $\eta_{\alpha, i}(M)I(\Omega_{\alpha})$ , ( $\alpha = \overline{1, 2, \dots}$ ), удовлетворяют (А), то (3) имеет место.

## 5. Заключение

Предложенный в статье подход управления распределением вероятностей системы, основанный на сообщении ей сильных или слабых возмущений, может быть использован на практике при работе с объектами, наделенными марковским свойством. В частности, он может найти применение в ряде задач экономики, экологии и теории эпидемий. Подчеркнем, что задачи о стабилизации стохастической меры, заданной на каком-либо носителе, ранее не рассматривались. Вместе с тем, понятие стохастической меры часто используется при решении многих прикладных задач случайного анализа. Рассмотренная в работе задача с точки зрения постановки примыкает к задачам об эргодичности и стабилизации некоторых классов случайных процессов, в частности, марковских процессов.

**Литература:** 1. Дикарев В. А., Герасин С. Н., Слипченко Н. И. Стабилизация вероятностей состояний марковского процесса при локальных возмущениях его фрагментов // Доп. НАН України. 2000. №8. С.90-93. 2. Дикарев В. А. Фокусировка распределений марковских процессов // Доп. НАН України. 1999. №11. С.100-103. 3. Розанов Ю. А. Теория вероятностей, случайные процессы и математическая статистика // М.: Наука, 1989. С.250-256.

Поступила в редколлегия 20.07.2003

**Рецензент:** д-р техн. наук, проф. Руденко О. Г.

**Дикарев Вадим Анатольевич**, д-р физ.-мат. наук, профессор кафедры ПМ ХНУРЭ. Адрес: Украина. 61166, Харьков, пр. Ленина, 66, кв. 21, тел. 33-57-03 (дом.), 702-14-36 (раб.)

**Яловега Ирина Георгиевна**, аспирантка кафедры ПМ ХНУРЭ. Адрес: Украина, 61000, Харьков, ул. Новгородская 20, кв. 14, тел. 30-31-62.