

**ОРГРАФЫ С КОНТУРАМИ И КМА  
НА ГРУППАХ ВИЛЕНКИНА<sup>1</sup>**

**Г. С. Бердников (Саратов, РФ)**

evroutelligent@gmail.com

Пусть  $(G_n, \dot{+})$  — локально компактная группа Виленкина, элементами которой являются бесконечные в обе стороны последовательности

$$x = (\dots, 0_{n-1}, x_n, x_{n+1}, \dots), \quad x_j = \overline{0, p-1},$$

где  $p$  — любое простое число. Операция сложения  $\dot{+}$  определяется как покоординатное сложение по модулю  $p$ , т.е.  $x \dot{+} y = (x_j \dot{+} y_j)(x_j + y_j \bmod p)$ . Пусть

$$G_n = \{x \in G : x = (\dots, 0_{n-1}, x_n, X_{n+1}, \dots)\}, \quad n \in \mathbb{Z}$$

основная цепочка подгрупп,  $G_n^\perp$  — совокупность аннуляторов.

На группах Виленкина возможно построить ортогональный кратномасштабный анализ. Задача построения кратномасштабного анализа сводится к нахождению масштабирующей функции  $\varphi$ , которая удовлетворяет равенству  $\hat{\varphi}(\chi) = m_0(\chi)\hat{\varphi}(\chi\mathcal{A}^{-1})$ , где  $\mathcal{A}$  — оператор растяжения, а функция  $m_0(\chi)$  называется маской. В работе [1] рассмотрены ступенчатые функции с компактным носителем и найден алгоритм, позволяющий строить такие масштабирующие функции на локальных полях положительной характеристики по особым образом построенному графу. Аддитивная группа таких полей при  $s = 1$  является группой Виленкина. Таким образом найдено достаточное условие масштабирующей функции на группах Виленкина, при условии, что такая функция является финитной и ступенчатой.

Данное исследование решает подобную задачу для функций со сколь угодно малыми промежутками постоянства. Преобразование Фурье таких функций является ступенчатой функцией с некомпактным носителем.

Рассмотрим ориентированное к корню дерево  $T$  с корнем равным 0. Остальные вершины пусть принимают значения от 1 до  $p-1$ , причем будем считать, что каждое число встречается в дереве ровно один раз. Такое дерево является частным случаем при  $N = 1$   $N$ -валидного дерева, определенного в работе [2]. Найдем в дереве путь  $T_h$  длины  $h \geq 0$ , обладающий следующими условиями:

<sup>1</sup>Работа выполнена при финансовой поддержке РФФИ (проект № 13-01-00102-а).

- 1) он не содержит корень;
- 2) он содержит лист;
- 3) степень захода всех вершин, входящих в путь (кроме листа) равна 1.

Путем  $T_0$  будем считать листья.

Имея такой путь, соединим последнюю вершину пути со входящим в этот путь листом. Очевидно, получим ориентированный граф  $\Gamma$ , содержащий контур, или петлю, если  $h = 0$ .

**Теорема 1.** Пусть  $\Gamma$  — ориентированный граф, описанный выше. Тогда по этому графу можно построить ступенчатую функцию  $\hat{\varphi}$  с некомпактным носителем. Эта функция является преобразованием Фурье функции  $\varphi$ , порождающей ортогональный кратномасштабный анализ на группе Виленкина, причем  $\text{supp } \varphi \subset \mathfrak{G}_1$  и промежутки ее постоянства сколь угодно малы.

Алгоритм построения такой функции по графу аналогичен описанному в работе [2].

#### СПИСОК ЛИТЕРАТУРЫ

1. Berdnikov G., Kruss Iu., Lukomskii S. On orthogonal systems of shifts of scaling function on local fields of positive characteristic. <http://arxiv.org/abs/1503.08600>.
2. Lukomskii S. F., Berdnikov G. S. N-Valid trees in wavelet theory on Vilenkin groups // Int. J. Wavelets Multiresolut Inf. Process. 2015. Vol. 13, № 5. 23 p. DOI: 10.1142/S021969131550037X.

УДК 519.62

### ОПТИМАЛЬНЫЕ ТРАЕКТОРИИ В ЗАДАЧАХ НАВИГАЦИИ ПО ГЕОФИЗИЧЕСКИМ ПОЛЯМ<sup>1</sup>

В. И. Бердышев, В. Б. Костоусов (Екатеринбург, РФ)

bvi@imm.uran.ru, vkost@imm.uran.ru

В проблеме навигации автономного движущегося в  $X = \mathbb{R}^n$  ( $n = 2, 3$ ) аппарата по геофизическим полям (г.ф.п.) актуальна задача построения траекторий, учитывающих визуальные характеристики геофизического поля и расположение наблюдателей  $f$ , враждебных или дружественных по отношению к движущемуся объекту. В частном случае г.ф.п. представляется в виде замкнутого телесного множества  $G \subset X$ ,  $X \setminus G$  связно, препятствующего видимости и движению. Движение объекта осуществляется внутри «коридора»  $Y$ ,  $Y \cap G = \emptyset$ , являющегося окрестностью заранее рассчитанной траектории

$$\mathcal{T}^0 = \{t = t(\tau), 0 \leq \tau \leq 1, t(0) = t_*, t(1) = t^*\}, \quad \mathcal{T}^0 \cap G = \emptyset,$$

<sup>1</sup>Работа выполнена за счет гранта Российского научного фонда (проект № 14-11-00702).