

Пошаговое решение матричной задачи Каратеодори в классе $\mathcal{S}[a, b]$

И. Ю. Серикова

*Харьковский национальный университет,
пл. Свободы, 4, 61022, Харьков, Украина.
Irina.Serikova@karazin.ua*

Получено разложение резольвентной матрицы задачи Каратеодори в произведение множителей Бляшке-Потапова. Эти множители выражены через обобщенные параметры Шура, для которых указаны явные формулы. Дано пошаговое решение задачи Каратеодори в классе $\mathcal{S}[a, b]$.

Ключевые слова: матричная задача Каратеодори, множители Бляшке-Потапова, обобщенные параметры Шура, пошаговый процесс Шура.

Серикова І. Ю., **Покроковий розв'язок матричної задачі Каратеодорі в класі $\mathcal{S}[a, b]$** . У статті факторизовано резольвентну матрицю задачі Каратеодорі в класі $\mathcal{S}[a, b]$, завдяки чому отримано аналог шуровського покрокового процесу розв'язку матричної задачі Каратеодорі. Наведено явні формули для узагальнених параметрів Шура для задачі Каратеодорі в класі $\mathcal{S}[a, b]$.

Ключові слова: матрична задача Каратеодорі, множники Бляшке-Потапова, узагальнені параметри Шура, покроковий процес Шура.

I. Yu. Serikova, **Step by step solution of the matrix Caratheodory problem in the class $\mathcal{S}[a, b]$** . Decomposition of the resolvent matrix of Caratheodory problem in terms of Blaschke-Potapov factors is obtained. Each such factor is expressed via generalized Schur parameters. Explicit relations between Blaschke-Potapov factors and Schur parameters are given. Step by step process solution matrix Caratheodory problem in the class $\mathcal{S}[a, b]$ is given.

Keywords: the matrix Caratheodory problem, Blaschke-Potapov product, generalized Schur parameters, step by step Shur process.

2000 Mathematics Subject Classification: 42A82, 44A60, 47A57.

1. Введение

В статьях И. Шура [1]–[2] впервые была предложена пошаговая схема решения интерполяционных задач. В дальнейшем эти исследования были продолжены и обобщены в работах многих авторов. Особо отметим статьи [3]–[4], выполненные в рамках подхода В.П. Потапова к решению интерполяционных задач для аналитических матриц-функций (далее по тексту - МФ). Аналогичные результаты для случая стилтьесовских МФ были получены в статьях [5]–[7]. Интерполяционные задачи в классах $\mathcal{R}[a, b]$ и $\mathcal{S}[a, b]$ были рассмотрены в статьях [8]–[12]. Проблема моментов на компактном интервале была решена пошаговым методом в статье [13].

Сформулируем известные определения и теоремы, которые нам понадобятся в дальнейшем.

Определение 1. ([8]) *Классом $\mathcal{S}[a, b]$ называется множество голоморфных МФ $s : \mathbb{C} \setminus [a, b] \rightarrow \mathbb{C}^{m \times m}$ таких, что*

$$\frac{s(z) - s^*(z)}{z - \bar{z}} \geq 0 \quad \forall z \in \mathbb{C}_\pm,$$

$$s(x) \geq 0 \quad \forall x \in \mathbb{R} \setminus [a, b].$$

Пусть дана последовательность комплексных $(m \times m)$ -матриц $\{s_j\}_{j=0}^n$ и фиксированная точка $z_0 \in \mathbb{C}_+$. В матричной задаче Каратеодори требуется описать все МФ класса $\mathcal{S}[a, b]$, такие, что

$$s(z) = s_0(z) + s_1(z)(z - z_0) + \dots + s_n(z - z_0)^n + \dots \tag{1}$$

Множество решений s этой задачи обозначим через \mathcal{L}_n . С задачей (1) свяжем следующие блочные матрицы

$$T_{(n)} = \begin{bmatrix} z_0 I_m & \dots & 0_m & 0_m \\ I_m & \dots & 0_m & 0_m \\ \vdots & \ddots & \vdots & \vdots \\ 0_m & \dots & I_m & z_0 I_m \end{bmatrix}, \quad v_{(n)} = \begin{bmatrix} I_m \\ 0_m \\ \vdots \\ 0_m \end{bmatrix}, \quad u_{1,(n)} = \begin{bmatrix} s_0 \\ s_1 \\ \vdots \\ s_n \end{bmatrix},$$

$$R_{T,(n)}(z) = (T_{(n)} - zI_{m(n+1)})^{-1} = \begin{bmatrix} \frac{I_m}{z_0 - z} & 0_m & \dots & 0_m \\ \frac{-I_m}{(z_0 - z)^2} & \frac{I_m}{z_0 - z} & \dots & 0_m \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ \frac{(-1)^n I_m}{(z_0 - z)^{n+1}} & \frac{(-1)^{n-1} I_m}{(z_0 - z)^n} & \dots & \frac{I_m}{z_0 - z} \end{bmatrix}, \tag{2}$$

$$u_{2,(n)} = -R_{T,(n)}^{-1}(a)R_{T,(n)}(b)u_{1,(n)} = \begin{bmatrix} \tilde{s}_0 \\ \tilde{s}_1 \\ \vdots \\ \tilde{s}_n \end{bmatrix},$$

$$K_{1,(n)} = \{P_{ij}\}_{i,j=0}^n, \quad K_{2,(n)} = \{Q_{ij}\}_{i,j=0}^n.$$

Здесь

$$P_{00} = \frac{s_0 - s_0^*}{z_0 - \bar{z}_0}, \quad P_{0j} = \frac{P_{0j-1} - s_j^*}{z_0 - \bar{z}_0}, \quad 1 \leq j \leq n,$$

$$P_{i0} = \frac{s_i - P_{i-10}}{z_0 - \bar{z}_0}, \quad 1 \leq i \leq n, \quad P_{ij} = \frac{P_{ij-1} - P_{i-1j}}{z_0 - \bar{z}_0}, \quad 1 \leq i, j \leq n.$$

Аналогичным образом определяются матрицы Q_{ij} с заменой матриц s_j на \tilde{s}_j .
Имеет место *тождество сплетения* (см. [10])

$$(b-a)R_{T,(n)}(b)v_{(n)}u_{1,(n)}^*R_{T,(n)}^*(b) = R_{T,(n)}^{-1}(a)R_{T,(n)}(b)K_{1,(n)} + K_{2,(n)}. \quad (3)$$

Определение 2. *Задача Каратеодори (1) называется вполне неопределённой, если $K_{1,(n)} > 0$, $K_{2,(n)} > 0$.*

Мы будем рассматривать вполне неопределённую задачу Каратеодори.

Определение 3. *Матрица-функция*

$$U_{(n)}(z) = \left[\begin{array}{c|c} \alpha_{(n)}(z) & \beta_{(n)}(z) \\ \gamma_{(n)}(z) & \delta_{(n)}(z) \end{array} \right] = \left[\begin{array}{c} I_m + (b-z)u_{2,(n)}^*R_{T,(n)}^*(\bar{z})K_{2,(n)}^{-1}R_{T,(n)}(b)v_{(n)} \\ (z-a)v_{(n)}^*R_{T,(n)}^*(\bar{z})K_{2,(n)}^{-1}R_{T,(n)}(b)v_{(n)} \\ \hline -(b-z)u_{1,(n)}^*R_{T,(n)}^*(\bar{z})K_{1,(n)}^{-1}R_{T,(n)}(b)u_{1,(n)} \\ I_m - (b-z)v_{(n)}^*R_{T,(n)}^*(\bar{z})K_{1,(n)}^{-1}R_{T,(n)}(b)u_{1,(n)} \end{array} \right] \quad (4)$$

называется *резольвентной матрицей задачи Каратеодори (1)*.

Определение 4. *Пара мероморфных в $\mathbb{C} \setminus [a, b]$ МФ $\begin{bmatrix} p \\ q \end{bmatrix}$ называется $\mathcal{S}[a, b]$ -парой, если существует дискретное в $\mathbb{C} \setminus [a, b]$ множество \mathcal{D}_{pq} , такое, что*

- (i) *МФ p и q голоморфны в $\mathbb{C} \setminus \{\mathcal{D}_{pq} \cup [a, b]\}$,*
- (ii) *$[p^*(z), q^*(z)] \begin{bmatrix} p(z) \\ q(z) \end{bmatrix} > 0_m, z \in \mathbb{C} \setminus \{\mathcal{D}_{pq} \cup [a, b]\}$,*
- (iii) *$[p^*(z), q^*(z)] \frac{J}{i(\bar{z}-z)} \begin{bmatrix} p(z) \\ q(z) \end{bmatrix} \geq 0_m, z \in \mathbb{C}_{\pm} \setminus \mathcal{D}_{pq}$,*
- (iv) *$\left[\frac{\bar{z}-a}{b-\bar{z}}p^*(z), q^*(z) \right] \frac{J}{i(\bar{z}-z)} \begin{bmatrix} \frac{z-a}{b-z}p(z) \\ q(z) \end{bmatrix} \geq 0_m, z \in \mathbb{C}_{\pm} \setminus \mathcal{D}_{pq}$.*

Пусть $(m \times m)$ -МФ Q мероморфна и мероморфно обратима в $\mathbb{C} \setminus [a, b]$. Обозначим через \mathcal{D}_Q дискретное в $\mathbb{C} \setminus [a, b]$ множество особых точек МФ Q и Q^{-1} . Две $\mathcal{S}[a, b]$ -пары $\begin{bmatrix} p_1(z) \\ q_1(z) \end{bmatrix}$ и $\begin{bmatrix} p_2(z) \\ q_2(z) \end{bmatrix}$ назовем эквивалентными, если для всех $z \in \mathbb{C} \setminus \{[a, b] \cup \mathcal{D}_{p_1q_1} \cup \mathcal{D}_{p_2q_2} \cup \mathcal{D}_Q\}$ выполнены равенства $p_2(z) = p_1(z)Q(z)$, $q_2(z) = q_1(z)Q(z)$. Множество классов эквивалентности $\mathcal{S}[a, b]$ -пар обозначим через $\mathcal{S}_{\infty}[a, b]$.

Теорема 1 ([10]). Пусть МФ $\alpha_{(n)}, \beta_{(n)}, \gamma_{(n)}, \delta_{(n)}$ определены в (4). Тогда дробно-линейное преобразование

$$s(z) = U_{(n)}(z) \left\{ \begin{bmatrix} p(z) \\ q(z) \end{bmatrix} \right\} = \{ \alpha_{(n)}(z)p(z) + \beta_{(n)}(z)q(z) \} \{ \gamma_{(n)}(z)p(z) + \delta_{(n)}(z)q(z) \}^{-1} \quad (5)$$

задает взаимно однозначное соответствие между \mathcal{L}_n и $\mathcal{S}_\infty[a, b]$.

2. Мультипликативная структура резольвентной матрицы.

Рассмотрим блочное представление матриц $K_{r,(n)}$

$$K_{r,(n)} = \begin{bmatrix} K_{r,(n-1)} & B_{r,(n)} \\ B_{r,(n)}^* & C_{r,n} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} I_{nm} & 0_{nm \times m} \\ B_{r,(n)}^* K_{r,(n-1)}^{-1} & I_m \end{bmatrix} \times \begin{bmatrix} K_{r,(n-1)} & 0_{nm \times m} \\ 0_{m \times nm} & \hat{K}_{r,n} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} I_{nm} & K_{r,(n-1)}^{-1} B_{r,(n)} \\ 0_{m \times nm} & I_m \end{bmatrix}, \quad (6)$$

здесь

$$\hat{K}_{r,n} = C_{r,n} - B_{r,(n)}^* K_{r,(n-1)}^{-1} B_{r,(n)}, \quad r = 1, 2. \quad (7)$$

Отсюда и из определения 2 следуют неравенства $\hat{K}_{r,n} > 0_m, r = 1, 2$. Поэтому

$$K_{r,(n)}^{-1} = \begin{bmatrix} I_{nm} & -K_{r,(n-1)}^{-1} B_{r,(n)} \\ 0_{m \times nm} & I_m \end{bmatrix} \begin{bmatrix} K_{r,(n-1)}^{-1} & 0_{nm \times m} \\ 0_{m \times nm} & \hat{K}_{r,n}^{-1} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} I_{nm} & 0_{nm \times m} \\ -B_{r,(n)}^* K_{r,(n-1)}^{-1} & I_m \end{bmatrix}. \quad (8)$$

Имеют место очевидные равенства

$$\begin{bmatrix} R_{T,(n-1)}(b)u_{1,(n-1)} \\ \frac{w_{1,n}}{z_0-b} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} I_{nm} & 0_{nm \times m} \\ -B_{1,(n)}^* K_{1,(n-1)}^{-1} & I_m \end{bmatrix} R_{T,(n)}(b)u_{1,(n)}, \quad (9)$$

$$\begin{bmatrix} R_{T,(n-1)}(b)v_{(n-1)} \\ \frac{\hat{v}_n}{z_0-b} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} I_{nm} & 0_{nm \times m} \\ -B_{2,(n)}^* K_{2,(n-1)}^{-1} & I_m \end{bmatrix} R_{T,(n)}(b)v_{(n)}.$$

Здесь

$$w_{1,n} = s_n - (z_0 - b) B_{1,(n)}^* K_{1,(n-1)}^{-1} R_{T,(n-1)}(b)u_{1,(n-1)} + \left(\frac{(-1)^n I_m}{(z_0 - b)^n}, \dots, \frac{-I_m}{(z_0 - b)} \right) u_{1,(n-1)},$$

$$\hat{v}_n = \frac{(-1)^n I_m}{(z_0 - b)^n} - (z_0 - b) B_{2,(n)}^* K_{2,(n-1)}^{-1} R_{T,(n-1)}(b)v_{(n-1)}. \quad (10)$$

Теорема 2. Пусть задана вполне неопределенная задача Каратеодори (1). Тогда имеют место равенства

$$(b - a) R_{T,(n-1)}(b)v_{(n-1)} w_{1,n}^* \frac{1}{\bar{z}_0 - b} = B_{2,(n)} - K_{2,(n-1)} K_{1,(n-1)}^{-1} B_{1,(n)}, \quad (11)$$

$$\begin{aligned} \frac{b-a}{z_0-b} \hat{v}_n u_{1,(n-1)}^* R_{T,(n-1)}^*(b) &= -B_{2,(n)}^* K_{2,(n-1)}^{-1} R_{T,(n-1)}^{-1}(a) R_{T,(n-1)}(b) K_{1,(n-1)}^{-1} \\ &\quad - \frac{b-a}{z_0-b} \left(\frac{(-1)^{n-1} I_m}{(z_0-b)^n}, \dots, \frac{I_m}{z_0-b} \right) K_{1,(n-1)} + \frac{z_0-a}{z_0-b} B_{1,(n)}^*, \end{aligned} \quad (12)$$

$$\frac{b-a}{z_0-b} \hat{v}_n w_{1,n}^* = (z_0-a) \hat{K}_{1,n} + (z_0-b) \hat{K}_{2,n}. \quad (13)$$

Здесь $w_{1,n}$ и \hat{v}_n определены в (10).

Доказательство. Домножим тождество сплетения (3) слева и справа на матрицы

$$\begin{bmatrix} I_{nm} & 0_{nm \times m} \\ -B_{2,(n)}^* K_{2,(n-1)}^{-1} & I_m \end{bmatrix}, \quad \begin{bmatrix} I_{nm} & -K_{1,(n-1)}^{-1} B_{1,(n)} \\ 0_{m \times nm} & I_m \end{bmatrix},$$

соответственно. Отсюда (9) следует, что

$$\begin{aligned} (b-a) \begin{bmatrix} R_{T,(n-1)}(b) v_{(n-1)} \\ \frac{1}{z_0-b} \hat{v}_n \end{bmatrix} \begin{bmatrix} u_{1,(n-1)}^* R_{T,(n-1)}^*(b), & \frac{w_{1,n}^*}{z_0-b} \end{bmatrix} = \\ = \begin{bmatrix} K_{2,(n-1)} & B_{2,(n)} \\ 0_{m \times nm} & \hat{K}_{2,n} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} I_{nm} & -K_{1,(n-1)}^{-1} B_{1,(n)} \\ 0_{m \times nm} & I_m \end{bmatrix} + \\ + \begin{bmatrix} I_{nm} & 0_{nm \times m} \\ -B_{2,(n)}^* K_{2,(n-1)}^{-1} & I_m \end{bmatrix} R_{T,(n)}^{-1}(a) R_{T,(n)}(b) \begin{bmatrix} K_{1,(n-1)} & 0_{nm \times m} \\ B_{1,(n)}^* & \hat{K}_{1,n} \end{bmatrix}. \end{aligned}$$

Поэтому

$$\begin{aligned} (b-a) \begin{bmatrix} R_{T,(n-1)}(b) v_{(n-1)} u_{1,(n-1)}^* R_{T,(n-1)}^*(b) & R_{T,(n-1)}(b) v_{(n-1)} w_{1,n}^* \frac{1}{z_0-b} \\ \frac{1}{z_0-b} \hat{v}_n u_{1,(n-1)}^* R_{T,(n-1)}^*(b) & \frac{1}{|z_0-b|^2} \hat{v}_n w_{1,n}^* \end{bmatrix} = \\ = \begin{bmatrix} K_{2,(n-1)} & -K_{2,(n-1)} K_{1,(n-1)}^{-1} B_{1,(n)} + B_{2,(n)} \\ 0_{m \times nm} & \hat{K}_{2,n} \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} I_{nm} & 0_{nm \times m} \\ -B_{2,(n)}^* K_{2,(n-1)}^{-1} & I_m \end{bmatrix} \times \\ \times \begin{bmatrix} R_{T,(n-1)}^{-1}(a) R_{T,(n-1)}(b) K_{1,(n-1)}^{-1} & 0_{nm \times m} \\ (b-a) \left(\frac{(-1)^n I_m}{(z_0-b)^{n+1}}, \dots, \frac{-I_m}{(z_0-b)^2} \right) K_{1,(n-1)}^{-1} + \frac{z_0-a}{z_0-b} B_{1,(n)}^* & \frac{z_0-a}{z_0-b} \hat{K}_{1,n} \end{bmatrix}. \end{aligned}$$

Сравнивая блоки в этих равенствах, получаем тождества (11)–(13). Теорема 2 доказана.

Пусть матрицы $w_{1,p}$ и \hat{v}_p , $0 < p \leq n$ определены в (10), $w_{1,0} = s_0$, $\hat{v}_0 = I_m$, $w_{2,p} = -\frac{z_0-a}{z_0-b} w_{1,p}$.

Определение 5. Матрицы-функции

$$\begin{aligned} b_0(z) = U_{(0)}(z), \quad b_p(z) &= \begin{bmatrix} \hat{\alpha}_p(z) & \hat{\beta}_p(z) \\ \hat{\gamma}_p(z) & \hat{\delta}_p(z) \end{bmatrix} = \\ = \begin{bmatrix} I_m + (b-z) \frac{w_{2,p}^*}{z_0-z} \hat{K}_{2,p}^{-1} \frac{\hat{v}_p}{z_0-b} & -(b-z) \frac{w_{1,p}^*}{z_0-z} \hat{K}_{1,p}^{-1} \frac{w_{1,p}}{z_0-b} \\ (z-a) \frac{\hat{v}_p^*}{z_0-z} \hat{K}_{2,p}^{-1} \frac{\hat{v}_p}{z_0-b} & I_m - (b-z) \frac{\hat{v}_p^*}{z_0-z} \hat{K}_{1,p}^{-1} \frac{w_{1,p}}{z_0-b} \end{bmatrix}, \quad (1 \leq p \leq n) \end{aligned} \quad (14)$$

називаються множителями Бляшке-Потапова задачі Каратеодори (1).

Теорема 3. Резольвентная матрица $U_{(n)}(z)$ вполне неопределенной задачи Каратеодори (1) допускает представление вида

$$U_{(n)}(z) = U_{(n-1)}(z)b_n(z), \tag{15}$$

здесь множитель Бляшке-Потапова $b_n(z)$ задается формулой (14).

Доказательство. Для доказательства формулы (15) достаточно убедиться в справедливости равенств

$$\alpha_{(n)}(z) = \alpha_{(n-1)}(z)\hat{\alpha}_n(z) + \beta_{(n-1)}(z)\hat{\gamma}_n(z), \tag{16}$$

$$\beta_{(n)}(z) = \alpha_{(n-1)}(z)\hat{\beta}_n(z) + \beta_{(n-1)}(z)\hat{\delta}_n(z), \tag{17}$$

$$\gamma_{(n)}(z) = \gamma_{(n-1)}(z)\hat{\alpha}_n(z) + \delta_{(n-1)}(z)\hat{\gamma}_n(z), \tag{18}$$

$$\delta_{(n)}(z) = \gamma_{(n-1)}(z)\hat{\beta}_n(z) + \delta_{(n-1)}(z)\hat{\delta}_n(z). \tag{19}$$

Докажем равенство (16). Имеем

$$\begin{aligned} \alpha_{(n)}(z) &= I_m + (b - z)u_{2,(n)}^* R_{T,(n)}^*(\bar{z})K_{2,(n)}^{-1} R_{T,(n)}(b)v_{(n)} = I_m + (b - z)u_{2,(n)}^* \times \\ &\times R_{T,(n)}^*(\bar{z}) \begin{bmatrix} K_{2,(n-1)}^{-1} & -K_{2,(n-1)}^{-1}B_{2,(n)}\hat{K}_{2,n}^{-1} \\ 0_{m \times nm} & \hat{K}_{2,n}^{-1} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} I_{nm} & 0_{nm \times m} \\ -B_{2,(n)}^*K_{2,(n-1)}^{-1} & I_m \end{bmatrix} R_{T,(n)}(b)v_{(n)}. \end{aligned}$$

Из (9) и аналогичного равенства

$$\begin{bmatrix} R_{T,(n-1)}(a)u_{2,(n-1)} \\ \frac{w_{2,n}^*}{z_0 - a} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} I_{nm} & 0_{nm \times m} \\ -B_{1,(n)}^*K_{1,(n-1)}^{-1} & I_m \end{bmatrix} R_{T,(n)}(a)u_{2,(n)}$$

получим

$$\begin{aligned} \alpha_{(n)}(z) &= I_m + (b - z) \left[u_{2,(n-1)}^* R_{T,(n-1)}^*(a) \frac{w_{2,n}^*}{z_0 - a} \right] \begin{bmatrix} I_{nm} & K_{1,(n-1)}^{-1}B_{1,(n)} \\ 0_{m \times nm} & I_m \end{bmatrix} \times \\ &\times R_{T,(n)}^{-1*}(a)R_{T,(n)}^*(\bar{z}) \begin{bmatrix} K_{2,(n-1)}^{-1} & -K_{2,(n-1)}^{-1}B_{2,(n)}\hat{K}_{2,n}^{-1} \\ 0_{m \times nm} & \hat{K}_{2,n}^{-1} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} R_{T,(n-1)}(b)v_{(n-1)} \\ \frac{v_n}{z_0 - b} \end{bmatrix} = \\ &= I_m + (b - z) \left[u_{2,(n-1)}^* R_{T,(n-1)}^*(a) u_{2,(n-1)}^* R_{T,(n-1)}^*(a)K_{1,(n-1)}^{-1}B_{1,(n)} + \frac{w_{2,n}^*}{z_0 - a} \right] \times \\ &\times \begin{bmatrix} R_{T,(n-1)}^{-1*}(a)R_{T,(n-1)}^*(\bar{z}) & \begin{bmatrix} \frac{(-1)^n(z-a)}{(\bar{z}_0-z)^{n+1}}I_m \\ \vdots \\ \frac{-(z-a)}{(\bar{z}_0-z)^2}I_m \end{bmatrix} \\ \hline 0_{m \times nm} & \frac{\bar{z}_0 - a}{\bar{z}_0 - z}I_m \end{bmatrix} \times \end{aligned}$$

$$\begin{aligned}
& \times \begin{bmatrix} K_{2,(n-1)}^{-1} R_{T,(n-1)}(b)v_{(n-1)} - K_{2,(n-1)}^{-1} B_{2,(n)} \hat{K}_{2,n}^{-1} \frac{\hat{v}_n}{z_0 - b} \\ \hat{K}_{2,nz_0-b}^{-1} \frac{\hat{v}_n}{z_0 - b} \end{bmatrix} = I_m + (b - z) \times \\
& \times \begin{bmatrix} u_{2,(n-1)}^* R_{T,(n-1)}^*(\bar{z}) & (z - a) u_{2,(n-1)}^* R_{T,(n-1)}^*(a) \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \frac{(-1)^n}{(\bar{z}_0 - z)^{n+1}} I_m \\ \vdots \\ \frac{-1}{(\bar{z}_0 - z)^2} I_m \end{bmatrix} + \\
& + \frac{\bar{z}_0 - a}{\bar{z}_0 - z} u_{2,(n-1)}^* R_{T,(n-1)}^*(a) K_{1,(n-1)}^{-1} B_{1,(n)} + \frac{1}{\bar{z}_0 - z} w_{2,n}^* \times \\
& \times \begin{bmatrix} K_{2,(n-1)}^{-1} R_{T,(n-1)}(b)v_{(n-1)} - K_{2,(n-1)}^{-1} B_{2,(n)} \hat{K}_{2,n}^{-1} \frac{\hat{v}_n}{z_0 - b} \\ \hat{K}_{2,nz_0-b}^{-1} \frac{\hat{v}_n}{z_0 - b} \end{bmatrix}.
\end{aligned}$$

Здесь мы воспользовались очевидным равенством

$$\begin{aligned}
R_{T,(n)}^{-1*}(a) R_{T,(n)}^*(\bar{z}) &= \begin{bmatrix} R_{T,(n-1)}^{-1*}(a) & 0_m \\ \hline 0_{m \times nm} & (\bar{z}_0 - a) I_m \end{bmatrix} \begin{bmatrix} R_{T,(n-1)}^*(\bar{z}) & \frac{(-1)^n}{(\bar{z}_0 - z)^{n+1}} I_m \\ \hline 0_{m \times nm} & \frac{-1}{(\bar{z}_0 - z)^2} I_m \end{bmatrix} = \\
&= \begin{bmatrix} R_{T,(n-1)}^{-1*}(a) R_{T,(n-1)}^*(\bar{z}) & \frac{(-1)^n (z-a)}{(\bar{z}_0 - z)^{n+1}} I_m \\ \hline 0_{m \times nm} & \frac{\bar{z}_0 - a}{\bar{z}_0 - z} I_m \end{bmatrix}.
\end{aligned}$$

Окончательно получим

$$\begin{aligned}
\alpha_{(n)}(z) &= \alpha_{(n-1)}(z) - (b - z) u_{2,(n-1)}^* R_{T,(n-1)}^*(\bar{z}) K_{2,(n-1)}^{-1} B_{2,(n)} \hat{K}_{2,n}^{-1} \frac{\hat{v}_n}{z_0 - b} + \\
& + (b - z) \left((z - a) u_{2,(n-1)}^* R_{T,(n-1)}^*(a) \begin{bmatrix} \frac{(-1)^n}{(\bar{z}_0 - z)^{n+1}} I_m \\ \vdots \\ \frac{-1}{(\bar{z}_0 - z)^2} I_m \end{bmatrix} + \right. \\
& \left. + \frac{\bar{z}_0 - a}{\bar{z}_0 - z} u_{2,(n-1)}^* R_{T,(n-1)}^*(a) K_{1,(n-1)}^{-1} B_{1,(n)} + \frac{1}{\bar{z}_0 - z} w_{2,n}^* \right) \hat{K}_{2,n}^{-1} \frac{\hat{v}_n}{z_0 - b}.
\end{aligned} \tag{20}$$

Вычислим теперь правую часть равенства (16). Пусть

$$X_{11} = \alpha_{(n-1)}(z) \hat{\alpha}_n(z) + \beta_{(n-1)}(z) \hat{\gamma}_n(z).$$

Имеем

$$\begin{aligned}
X_{11} &= \left(I_m + (b - z) u_{2,(n-1)}^* R_{T,(n-1)}^*(\bar{z}) K_{2,(n-1)}^{-1} R_{T,(n-1)}(b)v_{(n-1)} \right) \times \\
& \times \left(I_m + (b - z) \frac{w_{2,n}^* \hat{K}_{2,n}^{-1} \hat{v}_n}{\bar{z}_0 - z} \right) - (b - z) (z - a) u_{1,(n-1)}^* \times
\end{aligned}$$

$$\begin{aligned} & \times R_{T,(n-1)}^*(\bar{z})K_{1,(n-1)}^{-1}R_{T,(n-1)}(b)u_{1,(n-1)}\frac{\hat{v}_n^*}{\bar{z}_0-z}\hat{K}_{2,n}^{-1}\frac{\hat{v}_n}{z_0-b} = \\ & = \alpha_{(n-1)}(z) + (b-z)\frac{w_{2,n}^*}{\bar{z}_0-z}\hat{K}_{2,n}^{-1}\frac{\hat{v}_n}{z_0-b} + (b-z)^2u_{2,(n-1)}^*R_{T,(n-1)}^*(\bar{z}) \times \\ & \times K_{2,(n-1)}^{-1}R_{T,(n-1)}(b)v_{(n-1)}\frac{w_{2,n}^*}{\bar{z}_0-z}\hat{K}_{2,n}^{-1}\frac{\hat{v}_n}{z_0-b} - (b-z)(z-a) \times \\ & \times u_{1,(n-1)}^*R_{T,(n-1)}^*(\bar{z})K_{1,(n-1)}^{-1}R_{T,(n-1)}(b)u_{1,(n-1)}\frac{\hat{v}_n^*}{\bar{z}_0-z}\hat{K}_{2,n}^{-1}\frac{\hat{v}_n}{z_0-b}. \end{aligned}$$

Из равенств (11), (12) и $w_{2,n} = -\frac{z_0-a}{z_0-b}w_{1,n}$ получим

$$\begin{aligned} X_{11} &= \alpha_{(n-1)}(z) + (b-z)\frac{w_{2,n}^*}{\bar{z}_0-z}\hat{K}_{2,n}^{-1}\frac{\hat{v}_n}{z_0-b} + (b-z)^2u_{2,(n-1)}^*R_{T,(n-1)}^*(\bar{z}) \times \\ & \times K_{2,(n-1)}^{-1}\left\{-B_{2,(n)} + K_{2,(n-1)}K_{1,(n-1)}^{-1}B_{1,(n)}\right\}\frac{\bar{z}_0-a}{(b-a)(\bar{z}_0-z)}\hat{K}_{2,n}^{-1}\frac{\hat{v}_n}{z_0-b} - \\ & - (b-z)(z-a)u_{1,(n-1)}^*R_{T,(n-1)}^*(\bar{z})K_{1,(n-1)}^{-1}\left\{\frac{\bar{z}_0-a}{b-a}B_{1,(n)} - \frac{\bar{z}_0-b}{b-a} \times \right. \\ & \left. \times K_{1,(n-1)}R_{T,(n-1)}^*(b)R_{T,(n-1)}^{-1}(a)K_{2,(n-1)}^{-1}B_{2,(n)} - K_{1,(n-1)}\begin{pmatrix} \frac{(-1)^{n-1}}{(\bar{z}_0-b)^n}I_m \\ \vdots \\ \frac{-1}{\bar{z}_0-b}I_m \end{pmatrix}\right\} \times \\ & \times \frac{1}{\bar{z}_0-z}\hat{K}_{2,n}^{-1}\frac{\hat{v}_n}{z_0-b} = \alpha_{(n-1)}(z) + (b-z)\frac{w_{2,n}^*}{\bar{z}_0-z}\hat{K}_{2,n}^{-1}\frac{\hat{v}_n}{z_0-b} + \\ & + \frac{(\bar{z}_0-a)(b-z)^2}{(b-a)(\bar{z}_0-z)(z_0-b)}u_{2,(n-1)}^*R_{T,(n-1)}^*(\bar{z}) \times \\ & \times \left\{-K_{2,(n-1)}^{-1}B_{2,(n)} + K_{1,(n-1)}^{-1}B_{1,(n)}\right\}\hat{K}_{2,n}^{-1}\hat{v}_n - \\ & - \frac{(b-z)(z-a)}{(\bar{z}_0-z)(z_0-b)}u_{1,(n-1)}^*R_{T,(n-1)}^*(\bar{z})\left\{\frac{\bar{z}_0-a}{b-a}K_{1,(n-1)}^{-1}B_{1,(n)} - \frac{\bar{z}_0-b}{b-a} \times \right. \\ & \left. \times R_{T,(n-1)}^*(b)R_{T,(n-1)}^{-1}(a)K_{2,(n-1)}^{-1}B_{2,(n)} - \begin{pmatrix} \frac{(-1)^{n-1}}{(\bar{z}_0-b)^n}I_m \\ \vdots \\ \frac{-1}{\bar{z}_0-b}I_m \end{pmatrix}\right\}\hat{K}_{2,n}^{-1}\hat{v}_n = \\ & = \alpha_{(n-1)}(z) + (b-z)\frac{w_{2,n}^*}{\bar{z}_0-z}\hat{K}_{2,n}^{-1}\frac{\hat{v}_n}{z_0-b} + \frac{(b-z)(\bar{z}_0-a)}{(b-a)(\bar{z}_0-z)(z_0-b)}u_{2,(n-1)}^* \times \\ & \times R_{T,(n-1)}^*(\bar{z})R_{T,(n-1)}^*(a)\left\{(b-z)R_{T,(n-1)}^{-1}(a) + (z-a)R_{T,(n-1)}^{-1}(b)\right\}K_{1,(n-1)}^{-1}B_{1,(n)} \times \\ & \times \hat{K}_{2,n}^{-1}\hat{v}_n - \frac{b-z}{(\bar{z}_0-z)(z_0-b)(b-a)}u_{2,(n-1)}^*R_{T,(n-1)}^*(\bar{z})\{(\bar{z}_0-a)(b-z) + \\ & + (\bar{z}_0-b)(z-a)\}K_{2,(n-1)}^{-1}B_{2,(n)}\hat{K}_{2,n}^{-1}\hat{v}_n + \frac{(b-z)(z-a)}{(\bar{z}_0-z)(z_0-b)}u_{1,(n-1)}^*R_{T,(n-1)}^*(\bar{z}) \times \end{aligned}$$

$$\begin{aligned}
& \times \begin{pmatrix} \frac{(-1)^{n-1}}{(\bar{z}_0-b)^n} I_m \\ \vdots \\ \frac{-1}{\bar{z}_0-b} I_m \end{pmatrix} \hat{K}_{2,n}^{-1} \hat{v}_n = \alpha_{(n-1)}(z) + (b-z) \frac{w_{2,n}^*}{\bar{z}_0-z} \hat{K}_{2,n}^{-1} \frac{\hat{v}_n}{z_0-b} + \\
& + \frac{(b-z)(\bar{z}_0-a)}{(\bar{z}_0-z)(z_0-b)} u_{2,(n-1)}^* R_{T,(n-1)}^*(a) K_{1,(n-1)}^{-1} B_{1,(n)} \hat{K}_{2,n}^{-1} \hat{v}_n - \\
& - \frac{b-z}{z_0-b} u_{2,(n-1)}^* R_{T,(n-1)}^*(\bar{z}) K_{2,(n-1)}^{-1} B_{2,(n)} \hat{K}_{2,n}^{-1} \hat{v}_n + \\
& + \frac{(b-z)(z-a)}{(\bar{z}_0-z)(z_0-b)} u_{1,(n-1)}^* R_{T,(n-1)}^*(\bar{z}) \begin{pmatrix} \frac{(-1)^{n-1}}{(\bar{z}_0-b)^n} I_m \\ \vdots \\ \frac{-1}{\bar{z}_0-b} I_m \end{pmatrix} \hat{K}_{2,n}^{-1} \hat{v}_n.
\end{aligned}$$

Окончательно, из равенства

$$R_{T,(n-1)}^*(\bar{z}) \begin{pmatrix} \frac{(-1)^{n-1}}{(\bar{z}_0-b)^n} I_m \\ \vdots \\ \frac{-1}{\bar{z}_0-b} I_m \end{pmatrix} = R_{T,(n-1)}^*(b) \begin{pmatrix} \frac{(-1)^{n-1}}{(\bar{z}_0-z)^n} I_m \\ \vdots \\ \frac{-1}{\bar{z}_0-z} I_m \end{pmatrix} \quad (21)$$

следует, что

$$\begin{aligned}
X_{11}(z) &= \alpha_{(n-1)}(z) + (b-z) \frac{w_{2,n}^*}{\bar{z}_0-z} \hat{K}_{2,n}^{-1} \frac{\hat{v}_n}{z_0-b} + \frac{(b-z)(\bar{z}_0-a)}{(\bar{z}_0-z)(z_0-b)} u_{2,(n-1)}^* R_{T,(n-1)}^*(a) \times \\
& \times K_{1,(n-1)}^{-1} B_{1,(n)} \hat{K}_{2,n}^{-1} \hat{v}_n - \frac{b-z}{z_0-b} u_{2,(n-1)}^* R_{T,(n-1)}^*(\bar{z}) K_{2,(n-1)}^{-1} B_{2,(n)} \hat{K}_{2,n}^{-1} \hat{v}_n + \\
& - \frac{(b-z)(z-a)}{(z_0-b)} u_{2,(n-1)}^* R_{T,(n-1)}^*(a) \begin{pmatrix} \frac{(-1)^{n-1}}{(\bar{z}_0-z)^{n+1}} I_m \\ \vdots \\ \frac{-1}{(\bar{z}_0-z)^2} I_m \end{pmatrix} \hat{K}_{2,n}^{-1} \hat{v}_n. \quad (22)
\end{aligned}$$

Из (20) и (22) получаем (16).

Докажем равенство (17). Имеем

$$\begin{aligned}
\beta_{(n)}(z) &= -(b-z) u_{1,(n)}^* R_{T,(n)}^*(\bar{z}) K_{1,(n)}^{-1} R_{T,(n)}(b) u_{1,(n)} = -(b-z) \times \\
& \times \left(u_{1,(n-1)}^* R_{T,(n-1)}^*(b) \frac{w_{1,n}^*}{\bar{z}_0-b} \right) \begin{bmatrix} I_{nm} & K_{1,(n-1)}^{-1} B_{1,(n)} \\ 0_{m \times nm} & I_m \end{bmatrix} R_{T,(n)}^{-1}(b) R_{T,(n)}^*(\bar{z}) \times \\
& \times \begin{bmatrix} K_{1,(n-1)}^{-1} & -K_{1,(n-1)}^{-1} B_{1,(n)} \hat{K}_{1,n}^{-1} \\ 0_{m \times nm} & \hat{K}_{1,n}^{-1} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} R_{T,(n-1)}(b) u_{1,(n-1)} \\ \frac{w_{1,n}^*}{z_0-b} \end{bmatrix} = -(b-z) \times \\
& \times \left(u_{1,(n-1)}^* R_{T,(n-1)}^*(b) \quad u_{1,(n-1)}^* R_{T,(n-1)}^*(b) K_{1,(n-1)}^{-1} B_{1,(n)} + \frac{w_{1,n}^*}{\bar{z}_0-b} \right) \times
\end{aligned}$$

$$\begin{aligned}
 & \times \left[\begin{array}{c|c} R_{T,(n-1)}^{-1*}(b)R_{T,(n-1)}^*(\bar{z}) & \begin{pmatrix} \frac{(-1)^n(z-b)}{(\bar{z}_0-z)^{n+1}}I_m \\ \vdots \\ \frac{-(z-b)}{(\bar{z}_0-z)^2}I_m \end{pmatrix} \\ \hline 0_{m \times nm} & \frac{\bar{z}_0-b}{\bar{z}_0-z}I_m \end{array} \right] \left[\begin{array}{c} K_1^{-1}R_{T,(n-1)}(b)u_{1,(n-1)} - K_1^{-1}B_1\hat{K}_{1,n}^{-1}\frac{w_{1,n}}{z_0-b} \\ \hat{K}_{1,n}^{-1}\frac{w_{1,n}}{z_0-b} \end{array} \right] = \\
 & = -(b-z) \left(u_{1,(n-1)}^*R_{T,(n-1)}^*(\bar{z}) \quad (z-b)u_{1,(n-1)}^*R_{T,(n-1)}^*(b) \begin{pmatrix} \frac{(-1)^n}{(\bar{z}_0-z)^{n+1}}I_m \\ \vdots \\ \frac{-1}{(\bar{z}_0-z)^2}I_m \end{pmatrix} \right) + \\
 & + u_{1,(n-1)}^*R_{T,(n-1)}^*(b)K_{1,(n-1)}^{-1}B_{1,(n)}\frac{\bar{z}_0-b}{\bar{z}_0-z} + \frac{w_{1,n}^*}{\bar{z}_0-z} \times \\
 & \times \left[\begin{array}{c} K_{1,(n-1)}^{-1}R_{T,(n-1)}(b)u_{1,(n-1)} - K_{1,(n-1)}^{-1}B_{1,(n)}\hat{K}_{1,n}^{-1}\frac{w_{1,n}}{z_0-b} \\ \hat{K}_{1,n}^{-1}\frac{w_{1,n}}{z_0-b} \end{array} \right] = \\
 & = \beta_{(n-1)}(z) + (z-b)^2u_{1,(n-1)}^*R_{T,(n-1)}^*(b) \begin{pmatrix} \frac{(-1)^n}{(\bar{z}_0-z)^{n+1}}I_m \\ \vdots \\ \frac{-1}{(\bar{z}_0-z)^2}I_m \end{pmatrix} \hat{K}_{1,n}^{-1}\frac{w_{1,n}}{z_0-b} - \\
 & - (b-z)u_{1,(n-1)}^* \left(-(\bar{z}_0-z)R_{T,(n-1)}^*(\bar{z}) + R_{T,(n-1)}^*(b)(\bar{z}_0-b) \right) K_{1,(n-1)}^{-1} \times \\
 & \times B_{1,(n)}\hat{K}_{1,n}^{-1}\frac{w_{1,n}}{(z_0-b)(\bar{z}_0-z)} + \hat{\beta}_n(z).
 \end{aligned}$$

Из очевидного тождества

$$-(\bar{z}_0-z)R_{T,(n-1)}^*(\bar{z}) + R_{T,(n-1)}^*(b)(\bar{z}_0-b) = (z-b)R_{T,(n-1)}^*(\bar{z})R_{T,(n-1)}^*(b)R_{T,(n-1)}^{-1*}(z_0)$$

получим

$$\begin{aligned}
 \beta_{(n)}(z) & = \beta_{(n-1)}(z) + (z-b)^2u_{1,(n-1)}^*R_{T,(n-1)}^*(b) \begin{pmatrix} \frac{(-1)^n}{(\bar{z}_0-z)^{n+1}}I_m \\ \vdots \\ \frac{-1}{(\bar{z}_0-z)^2}I_m \end{pmatrix} \hat{K}_{1,n}^{-1}\frac{w_{1,n}}{z_0-b} + \\
 & + (z-b)^2u_{1,(n-1)}^*R_{T,(n-1)}^*(\bar{z})R_{T,(n-1)}^*(b)R_{T,(n-1)}^{-1*}(z_0)K_{1,(n-1)}^{-1}B_{1,(n)}\hat{K}_{1,n}^{-1} \times \\
 & \times \frac{w_{1,n}}{(z_0-b)(\bar{z}_0-z)} + \hat{\beta}_n(z). \tag{23}
 \end{aligned}$$

А теперь вычислим правую часть равенства (17). Имеем

$$\begin{aligned}
 X_{12} & = \alpha_{(n-1)}(z)\hat{\beta}_n(z) + \beta_{(n-1)}(z)\hat{\delta}_n(z) = \hat{\beta}_n(z) + \beta_{(n-1)}(z) + (b-z)^2 \times \\
 & \times u_{1,(n-1)}^*R_{T,(n-1)}^*(\bar{z}) \left[R_{T,(n-1)}^{-1*}(a)R_{T,(n-1)}^*(b)K_{2,(n-1)}^{-1}R_{T,(n-1)}(b)v_{(n-1)}w_{1,n}^* + \right. \\
 & \left. + K_{1,(n-1)}^{-1}R_{T,(n-1)}(b)u_{1,(n-1)}\hat{v}_n^* \right] \hat{K}_{1,n}^{-1}\frac{w_{1,n}}{(z_0-b)(\bar{z}_0-z)} = \hat{\beta}_n(z) + \beta_{(n-1)}(z) +
 \end{aligned}$$

$$\begin{aligned}
& + (b-z)^2 u_{1,(n-1)}^* R_{T,(n-1)}^*(\bar{z}) \left[R_{T,(n-1)}^{-1*}(a) R_{T,(n-1)}^*(b) K_{2,(n-1)}^{-1} (B_{2,(n)} - K_{2,(n-1)} \times \right. \\
& \times K_{1,(n-1)}^{-1} B_{1,(n)}) \frac{\bar{z}_0 - b}{b-a} + K_{1,(n-1)}^{-1} \left(-K_{1,(n-1)} R_{T,(n-1)}^*(b) R_{T,(n-1)}^{-1*}(a) K_{2,(n-1)}^{-1} B_{2,(n)} - \right. \\
& \left. \left. - \frac{b-a}{\bar{z}_0 - b} K_{1,(n-1)} \begin{pmatrix} \frac{(-1)^{n-1} I_m}{(\bar{z}_0 - b)^n} \\ \vdots \\ \frac{I_m}{\bar{z}_0 - b} \end{pmatrix} + \frac{\bar{z}_0 - a}{\bar{z}_0 - b} B_{1,(n)} \right) \right] \frac{\bar{z}_0 - b}{b-a} \hat{K}_{1,n}^{-1} \frac{w_{1,n}}{(z_0 - b)(\bar{z}_0 - z)}.
\end{aligned}$$

Последнее равенство следует из (11) и (12). Далее имеем

$$\begin{aligned}
X_{12} & = \hat{\beta}_n(z) + \beta_{(n-1)}(z) + (b-z)^2 u_{1,(n-1)}^* R_{T,(n-1)}^*(\bar{z}) \left[R_{T,(n-1)}^{-1*}(a) R_{T,(n-1)}^*(b) \times \right. \\
& \times \left(K_{2,(n-1)}^{-1} B_{2,(n)} - K_{1,(n-1)}^{-1} B_{1,(n)} \right) \left(-R_{T,(n-1)}^*(b) R_{T,(n-1)}^{-1*}(a) K_{2,(n-1)}^{-1} B_{2,(n)} - \right. \\
& \left. - \frac{b-a}{\bar{z}_0 - b} \begin{pmatrix} \frac{(-1)^{n-1} I_m}{(\bar{z}_0 - b)^n} \\ \vdots \\ \frac{I_m}{\bar{z}_0 - b} \end{pmatrix} + \frac{\bar{z}_0 - a}{\bar{z}_0 - b} K_{1,(n-1)}^{-1} B_{1,(n)} \right) \left. \right] \frac{\bar{z}_0 - b}{b-a} \hat{K}_{1,n}^{-1} \frac{w_{1,n}}{(z_0 - b)(\bar{z}_0 - z)} = \\
& = \hat{\beta}_n(z) + \beta_{(n-1)}(z) + (b-z)^2 u_{1,(n-1)}^* R_{T,(n-1)}^*(\bar{z}) \left[-R_{T,(n-1)}^{-1*}(a) R_{T,(n-1)}^*(b) K_{1,(n-1)}^{-1} \times \right. \\
& \times B_{1,(n)} \frac{\bar{z}_0 - b}{b-a} - \begin{pmatrix} \frac{(-1)^{n-1} I_m}{(\bar{z}_0 - b)^n} \\ \vdots \\ \frac{I_m}{\bar{z}_0 - b} \end{pmatrix} + \frac{\bar{z}_0 - a}{b-a} K_{1,(n-1)}^{-1} B_{1,(n)} \left. \right] \hat{K}_{1,n}^{-1} \frac{w_{1,n}}{(z_0 - b)(\bar{z}_0 - z)}.
\end{aligned}$$

Из (21) следует, что

$$\begin{aligned}
X_{12} & = \hat{\beta}_n(z) + \beta_{(n-1)}(z) + (b-z)^2 u_{1,(n-1)}^* R_{T,(n-1)}^*(b) \begin{pmatrix} \frac{(-1)^n I_m}{(\bar{z}_0 - z)^{n+1}} \\ \vdots \\ \frac{-I_m}{(\bar{z}_0 - z)^2} \end{pmatrix} \hat{K}_{1,n}^{-1} \frac{w_{1,n}}{z_0 - b} + \\
& + (b-z)^2 u_{1,(n-1)}^* R_{T,(n-1)}^*(\bar{z}) R_{T,(n-1)}^*(b) \left[-R_{T,(n-1)}^{-1*}(a)(\bar{z}_0 - b) + \right. \\
& \left. + (\bar{z}_0 - a) R_{T,(n-1)}^{-1*}(b) \right] K_{1,(n-1)}^{-1} B_{1,(n)} \hat{K}_{1,n}^{-1} \frac{w_{1,n}}{(b-a)(z_0 - b)(\bar{z}_0 - z)}.
\end{aligned}$$

Из равенства

$$-(\bar{z}_0 - b) R_{T,(n-1)}^{-1*}(a) + (\bar{z}_0 - a) R_{T,(n-1)}^{-1*}(b) = (b-a) R_{T,(n-1)}^{-1*}(z_0)$$

получим

$$X_{12} = \hat{\beta}_n(z) + \beta_{(n-1)}(z) + (b-z)^2 u_{1,(n-1)}^* R_{T,(n-1)}^*(b) \begin{pmatrix} \frac{(-1)^n I_m}{(\bar{z}_0 - z)^{n+1}} \\ \vdots \\ \frac{-I_m}{(\bar{z}_0 - z)^2} \end{pmatrix} \hat{K}_{1,n}^{-1} \frac{w_{1,n}}{z_0 - b} +$$

$$+(b-z)^2 u_{1,(n-1)}^* R_{T,(n-1)}^*(\bar{z}) R_{T,(n-1)}^*(b) R_{T,(n-1)}^{-1*}(z_0) K_{1,(n-1)}^{-1} B_1 \hat{K}_{1,n}^{-1} \frac{w_{1,n}}{(z_0-b)(\bar{z}_0-z)}.$$

Отсюда и из (23) следует равенство (17).

Докажем равенство (18). Имеем

$$\begin{aligned} \gamma_{(n)}(z) &= (z-a)v_{(n)}^* R_{T,(n)}^*(\bar{z}) K_{2,(n)}^{-1} R_{T,(n)}(b)v_{(n)} = (z-a)v_{(n)}^* R_{T,(n)}^*(\bar{z}) \times \\ &\times \begin{bmatrix} K_{2,(n-1)}^{-1} & -K_{2,(n-1)}^{-1} B_{2,(n)} \hat{K}_{2,n}^{-1} \\ 0_{m \times nm} & \hat{K}_{2,n}^{-1} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} I_{nm} & 0_{nm \times m} \\ -B_{2,(n)}^* K_{2,(n-1)}^{-1} & I_m \end{bmatrix} R_{T,(n)}(b)v_{(n)} = \\ &= (z-a) \begin{pmatrix} v_{(n-1)}^* R_{T,(n-1)}^*(b) & \frac{\hat{v}_n^*}{\bar{z}_0-b} \end{pmatrix} \begin{bmatrix} I_{nm} & K_{2,(n-1)}^{-1} B_{2,(n)} \\ 0_{m \times nm} & I_m \end{bmatrix} R_{T,(n)}^{-1*}(b) \times \\ &\times R_{T,(n)}^*(\bar{z}) \begin{bmatrix} K_{2,(n-1)}^{-1} & -K_{2,(n-1)}^{-1} B_{2,(n)} \hat{K}_{2,n}^{-1} \\ 0_{m \times nm} & \hat{K}_{2,n}^{-1} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} R_{T,(n-1)}(b)v_{(n-1)} \\ \frac{\hat{v}_n}{z_0-b} \end{bmatrix} = \\ &= (z-a) \begin{pmatrix} v_{(n-1)}^* R_{T,(n-1)}^*(b) & v_{(n-1)}^* R_{T,(n-1)}^*(b) K_{2,(n-1)}^{-1} B_{2,(n)} + \frac{\hat{v}_n^*}{\bar{z}_0-b} \end{pmatrix} \times \\ &\times \begin{bmatrix} \left[\begin{array}{c|c} R_{T,(n-1)}^{-1*}(b) R_{T,(n-1)}^*(\bar{z}) & \begin{matrix} \frac{(-1)^n(z-b)}{(\bar{z}_0-z)^{n+1}} I_m \\ \vdots \\ \frac{-(z-b)}{(\bar{z}_0-z)^2} I_m \end{matrix} \\ \hline 0_{m \times nm} & \frac{\bar{z}_0-b}{\bar{z}_0-z} I_m \end{array} \right] & \left(\begin{matrix} K_{2,(n-1)}^{-1} R_{T,(n-1)}(b)v_{(n-1)} - K_{2,(n-1)}^{-1} B_{2,(n)} \hat{K}_{2,n}^{-1} \frac{\hat{v}_n}{z_0-b} \\ \hat{K}_{2,n}^{-1} \frac{\hat{v}_n}{z_0-b} \end{matrix} \right) = \\ &= (z-a) \begin{pmatrix} v_{(n-1)}^* R_{T,(n-1)}^*(\bar{z}) & v_{(n-1)}^* R_{T,(n-1)}^*(b) \end{pmatrix} \begin{bmatrix} \frac{(-1)^n(z-b)}{(\bar{z}_0-z)^{n+1}} I_m \\ \vdots \\ \frac{-(z-b)}{(\bar{z}_0-z)^2} I_m \end{bmatrix} + \\ &+ v_{(n-1)}^* R_{T,(n-1)}^*(b) K_{2,(n-1)}^{-1} B_{2,(n)} \frac{\bar{z}_0-b}{\bar{z}_0-z} + \frac{\hat{v}_n^*}{\bar{z}_0-z} \times \\ &\times \begin{pmatrix} K_{2,(n-1)}^{-1} R_{T,(n-1)}(b)v_{(n-1)} - K_{2,(n-1)}^{-1} B_{2,(n)} \hat{K}_{2,n}^{-1} \frac{\hat{v}_n}{z_0-b} \\ \hat{K}_{2,n}^{-1} \frac{\hat{v}_n}{z_0-b} \end{pmatrix} = \\ &= \gamma_{(n-1)}(z) + \hat{\gamma}_n(z) + (z-a)v_{(n-1)}^* R_{T,(n-1)}^*(b) \begin{bmatrix} \frac{(-1)^n(z-b)}{(\bar{z}_0-z)^{n+1}} I_m \\ \vdots \\ \frac{-(z-b)}{(\bar{z}_0-z)^2} I_m \end{bmatrix} \hat{K}_{2,n}^{-1} \frac{\hat{v}_n}{z_0-b} + \\ &+ (z-a)v_{(n-1)}^* \left(-(\bar{z}_0-z) R_{T,(n-1)}^*(\bar{z}) + (\bar{z}_0-b) R_{T,(n-1)}^*(b) \right) K_{2,(n-1)}^{-1} \times \\ &\times B_{2,(n)} \hat{K}_{2,n}^{-1} \frac{\hat{v}_n}{(z_0-b)(\bar{z}_0-z)}. \end{aligned}$$

Из равенства

$$-(\bar{z}_0-z) R_{T,(n-1)}^*(\bar{z}) + (\bar{z}_0-b) R_{T,(n-1)}^*(b) = (z-b) R_{T,(n-1)}^*(\bar{z}) R_{T,(n-1)}^*(b) R_{T,(n-1)}^{-1*}(z_0)$$

получим

$$\begin{aligned} \gamma_{(n)}(z) &= \gamma_{(n-1)}(z) + \hat{\gamma}_n(z) + (z-a)(z-b)v_{(n-1)}^* R_{T,(n-1)}^*(b) \begin{bmatrix} \frac{(-1)^n}{(\bar{z}_0-z)^{n+1}} I_m \\ \vdots \\ \frac{-1}{(\bar{z}_0-z)^2} I_m \end{bmatrix} \times \\ &\times \hat{K}_{2,n}^{-1} \frac{\hat{v}_n}{z_0-b} + (z-b)(z-a)v_{(n-1)}^* R_{T,(n-1)}^*(\bar{z}) R_{T,(n-1)}^*(b) R_{T,(n-1)}^{-1*}(z_0) K_{2,(n-1)}^{-1} \times \\ &\times B_{2,(n)} \hat{K}_{2,n}^{-1} \frac{\hat{v}_n}{(z_0-b)(\bar{z}_0-z)}. \end{aligned} \quad (24)$$

Вычислим теперь правую часть равенства (18). Имеем

$$\begin{aligned} X_{21} &= \gamma_{(n-1)}(z) \hat{\alpha}_n(z) + \delta_{(n-1)}(z) \hat{\gamma}_n(z) = (z-a)v_{(n-1)}^* R_{T,(n-1)}^*(\bar{z}) K_{2,(n-1)}^{-1} \times \\ &\times R_{T,(n-1)}(b) v_{(n-1)} \left(I_m + (b-z) \frac{w_{2,n}^*}{\bar{z}_0-z} \hat{K}_{2,n}^{-1} \frac{\hat{v}_n}{z_0-b} \right) + \left(I_m - (b-z)v_{(n-1)}^* \times \right. \\ &\times R_{T,(n-1)}^*(\bar{z}) K_{1,(n-1)}^{-1} R_{T,(n-1)}(b) u_{1,(n-1)} \left. \right) (z-a) \frac{\hat{v}_n^*}{\bar{z}_0-z} \hat{K}_{2,n}^{-1} \frac{\hat{v}_n}{z_0-b} = \\ &= \gamma_{(n-1)}(z) + \hat{\gamma}_n(z) + (b-z)(z-a)v_{(n-1)}^* R_{T,(n-1)}^*(\bar{z}) K_{2,(n-1)}^{-1} R_{T,(n-1)}(b) \times \\ &\times v_{(n-1)} \frac{w_{2,n}^*}{\bar{z}_0-z} \hat{K}_{2,n}^{-1} \frac{\hat{v}_n}{z_0-b} - (z-a)(b-z)v_{(n-1)}^* R_{T,(n-1)}^*(\bar{z}) K_{1,(n-1)}^{-1} R_{T,(n-1)}(b) \times \\ &\times u_{1,(n-1)} \frac{\hat{v}_n^*}{\bar{z}_0-z} \hat{K}_{2,n}^{-1} \frac{\hat{v}_n}{z_0-b} = \gamma_{(n-1)}(z) + \hat{\gamma}_n(z) + (b-z)(z-a)v_{(n-1)}^* R_{T,(n-1)}^*(\bar{z}) \times \\ &\times \frac{\bar{z}_0-a}{a-b} \left(K_{2,(n-1)}^{-1} B_{2,(n)} - K_{1,(n-1)}^{-1} B_{1,(n)} \right) \hat{K}_{2,n}^{-1} \frac{\hat{v}_n}{(z_0-b)(\bar{z}_0-z)} - (z-a)(b-z) \times \\ &\times v_{(n-1)}^* R_{T,(n-1)}^*(\bar{z}) \frac{\bar{z}_0-b}{b-a} \left(-R_{T,(n-1)}^*(b) R_{T,(n-1)}^{-1*}(a) K_{2,(n-1)}^{-1} B_{2,(n)} - \right. \\ &\left. - \frac{b-a}{\bar{z}_0-b} \begin{pmatrix} \frac{(-1)^{n-1} I_m}{(\bar{z}_0-b)^n} \\ \vdots \\ \frac{I_m}{\bar{z}_0-b} \end{pmatrix} + \frac{\bar{z}_0-a}{\bar{z}_0-b} K_{1,(n-1)}^{-1} B_{1,(n)} \right) \hat{K}_{2,n}^{-1} \frac{\hat{v}_n}{(z_0-b)(\bar{z}_0-z)}. \end{aligned}$$

Здесь мы воспользовались равенствами (11) и (12). Далее имеем

$$\begin{aligned} X_{21} &= \gamma_{(n-1)}(z) + \hat{\gamma}_n(z) - (z-a)(z-b)v_{(n-1)}^* R_{T,(n-1)}^*(\bar{z}) \begin{pmatrix} \frac{(-1)^{n-1} I_m}{(\bar{z}_0-b)^n} \\ \vdots \\ \frac{I_m}{\bar{z}_0-b} \end{pmatrix} \hat{K}_{2,n}^{-1} \times \\ &\times \frac{\hat{v}_n}{(z_0-b)(\bar{z}_0-z)} + \frac{(b-z)(z-a)}{a-b} v_{(n-1)}^* R_{T,(n-1)}^*(\bar{z}) \times \\ &\times \left(-(\bar{z}_0-a) K_{1,(n-1)}^{-1} B_{1,(n)} + (\bar{z}_0-a) K_{1,(n-1)}^{-1} B_{1,(n)} \right) \hat{K}_{2,n}^{-1} \frac{\hat{v}_n}{(z_0-b)(\bar{z}_0-z)} + \\ &+ \frac{(b-z)(z-a)}{a-b} v_{(n-1)}^* R_{T,(n-1)}^*(\bar{z}) R_{T,(n-1)}^*(b) \times \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} & \times \left((\bar{z}_0 - a)R_{T,(n-1)}^{-1*}(b) - (\bar{z}_0 - b)R_{T,(n-1)}^{-1*}(a) \right) K_{2,(n-1)}^{-1} B_{2,(n)} \hat{K}_{2,n}^{-1} \frac{\hat{v}_n}{(z_0 - b)(\bar{z}_0 - z)} = \\ & = \gamma_{(n-1)}(z) + \hat{\gamma}_n(z) - (z - a)(z - b)v_{(n-1)}^* R_{T,(n-1)}^*(\bar{z}) \begin{pmatrix} \frac{(-1)^{n-1} I_m}{(\bar{z}_0 - b)^n} \\ \vdots \\ \frac{I_m}{\bar{z}_0 - b} \end{pmatrix} \hat{K}_{2,n}^{-1} \times \\ & \times \frac{\hat{v}_n}{(z_0 - b)(\bar{z}_0 - z)} + (z - b)(z - a)v_{(n-1)}^* R_{T,(n-1)}^*(\bar{z}) R_{T,(n-1)}^*(b) \times \\ & \times R_{T,(n-1)}^{-1*}(z_0) K_{2,(n-1)}^{-1} B_{2,(n)} \hat{K}_{2,n}^{-1} \frac{\hat{v}_n}{(z_0 - b)(\bar{z}_0 - z)}. \end{aligned}$$

Последнее равенство получено из

$$(\bar{z}_0 - a)R_{T,(n-1)}^{-1*}(b) - (\bar{z}_0 - b)R_{T,(n-1)}^{-1*}(a) = (b - a)R_{T,(n-1)}^{-1*}(z_0).$$

Из (21) имеем

$$\begin{aligned} X_{21} &= \gamma_{(n-1)}(z) + \hat{\gamma}_n(z) + (z - a)(z - b)v_{(n-1)}^* R_{T,(n-1)}^*(b) \begin{pmatrix} \frac{(-1)^n I_m}{(\bar{z}_0 - z)^{n+1}} \\ \vdots \\ \frac{-I_m}{(\bar{z}_0 - z)^2} \end{pmatrix} \hat{K}_{2,n}^{-1} \times \\ & \times \frac{\hat{v}_n}{z_0 - b} + (z - b)(z - a)v_{(n-1)}^* R_{T,(n-1)}^*(\bar{z}) R_{T,(n-1)}^*(b) R_{T,(n-1)}^{-1*}(z_0) K_{2,(n-1)}^{-1} \times \\ & \times B_{2,(n)} \hat{K}_{2,n}^{-1} \frac{\hat{v}_n}{(z_0 - b)(\bar{z}_0 - z)}. \end{aligned}$$

Отсюда и из (24) следует равенство (18).

Докажем равенство (19). Имеем

$$\begin{aligned} \delta_{(n)}(z) &= I_m - (b - z)v_{(n)}^* R_{T,(n)}^*(\bar{z}) K_{1,(n)}^{-1} R_{T,(n)}(b) u_{1,(n)} = \\ &= I_m - (b - z) \begin{pmatrix} v_{(n-1)}^* R_{T,(n-1)}^*(b) & \frac{\hat{v}_n^*}{\bar{z}_0 - b} \end{pmatrix} \begin{bmatrix} I_{nm} & K_{2,(n-1)}^{-1} B_{2,(n)} \\ 0_{m \times nm} & I_m \end{bmatrix} \times \\ & \times \begin{bmatrix} R_{T,(n-1)}^{-1*}(b) R_{T,(n-1)}^*(\bar{z}) & \begin{bmatrix} \frac{(-1)^n (z-b) I_m}{(\bar{z}_0 - z)^{n+1}} \\ \vdots \\ \frac{-(z-b) I_m}{(\bar{z}_0 - z)^2} \end{bmatrix} \\ 0_{m \times nm} & \frac{\bar{z}_0 - b}{\bar{z}_0 - z} I_m \end{bmatrix} \begin{bmatrix} K_{1,(n-1)}^{-1} & -K_{1,(n-1)}^{-1} B_{1,(n)} \hat{K}_{1,n}^{-1} \\ 0_{m \times nm} & \hat{K}_{1,n}^{-1} \end{bmatrix} \times \\ & \times \begin{bmatrix} R_{T,(n-1)}(b) u_{1,(n-1)} \\ \frac{w_{1,n}}{z_0 - b} \end{bmatrix} = I_m - (b - z) \times \\ & \times \begin{pmatrix} v_{(n-1)}^* R_{T,(n-1)}^*(\bar{z}) & v_{(n-1)}^* R_{T,(n-1)}^*(b) \end{pmatrix} \begin{bmatrix} \frac{(-1)^n (z-b) I_m}{(\bar{z}_0 - z)^{n+1}} \\ \vdots \\ \frac{-(z-b) I_m}{(\bar{z}_0 - z)^2} \end{bmatrix} + \end{aligned}$$

$$\begin{aligned}
& + v_{(n-1)}^* R_{T,(n-1)}^*(b) K_{2,(n-1)}^{-1} B_{2,(n)} \frac{\bar{z}_0 - b}{\bar{z}_0 - z} + \frac{\hat{v}_n^*}{\bar{z}_0 - z} \Big) \times \\
& \times \left[\begin{array}{c} K_{1,(n-1)}^{-1} R_{T,(n-1)}(b) u_{1,(n-1)} - K_{1,(n-1)}^{-1} B_{1,(n)} \hat{K}_{1,n}^{-1} \frac{w_{1,n}}{z_0 - b} \\ \hat{K}_{1,n}^{-1} \frac{w_{1,n}}{z_0 - b} \end{array} \right] = \delta_{(n-1)}(z) - \\
& - (b - z) \frac{\hat{v}_n^*}{\bar{z}_0 - z} \hat{K}_{1,n}^{-1} \frac{w_{1,n}}{z_0 - b} - (b - z) v_{(n-1)}^* \left(-R_{T,(n-1)}^*(\bar{z}) K_{1,(n-1)}^{-1} B_{1,(n)} + \right. \\
& \left. + R_{T,(n-1)}^*(b) \begin{bmatrix} \frac{(-1)^n (z-b)}{(\bar{z}_0 - z)^{n+1}} I_m \\ \vdots \\ \frac{-(z-b)}{(\bar{z}_0 - z)^2} I_m \end{bmatrix} + R_{T,(n-1)}^*(b) K_{2,(n-1)}^{-1} B_{2,(n)} \frac{\bar{z}_0 - b}{\bar{z}_0 - z} \right) \hat{K}_{1,n}^{-1} \frac{w_{1,n}}{z_0 - b}.
\end{aligned}$$

Из (21) получим

$$\begin{aligned}
\delta_{(n)}(z) & = \delta_{(n-1)}(z) - (b - z) \frac{\hat{v}_n^*}{\bar{z}_0 - z} \hat{K}_{1,n}^{-1} \frac{w_{1,n}}{z_0 - b} - (b - z) v_{(n-1)}^* \left(-R_{T,(n-1)}^*(\bar{z}) \times \right. \\
& \times K_{1,(n-1)}^{-1} B_{1,(n)} - R_{T,(n-1)}^*(\bar{z}) \frac{z - b}{\bar{z}_0 - z} \left. \begin{bmatrix} \frac{(-1)^{n-1}}{(\bar{z}_0 - b)^n} I_m \\ \vdots \\ \frac{1}{(\bar{z}_0 - b)} I_m \end{bmatrix} + \right. \\
& \left. + R_{T,(n-1)}^*(b) K_{2,(n-1)}^{-1} B_{2,(n)} \frac{\bar{z}_0 - b}{\bar{z}_0 - z} \right) \hat{K}_{1,n}^{-1} \frac{w_{1,n}}{z_0 - b}. \tag{25}
\end{aligned}$$

Вычислим теперь правую часть равенства (19). Имеем

$$\begin{aligned}
X_{22} & = \gamma_{(n-1)}(z) \hat{\beta}_n(z) + \delta_{(n-1)}(z) \hat{\delta}_n(z) = -(z - a) v_{(n-1)}^* R_{T,(n-1)}^*(\bar{z}) K_{2,(n-1)}^{-1} \times \\
& \times R_{T,(n-1)}(b) v_{(n-1)} (b - z) \frac{w_{1,n}^*}{\bar{z}_0 - z} \hat{K}_{1,n}^{-1} \frac{w_{1,n}}{z_0 - b} + \left(I_m - (b - z) v_{(n-1)}^* R_{T,(n-1)}^*(\bar{z}) \times \right. \\
& \times K_{1,(n-1)}^{-1} R_{T,(n-1)}(b) u_{1,(n-1)} \Big) \left(I_m - (b - z) \frac{\hat{v}_n^*}{\bar{z}_0 - z} \hat{K}_{1,n}^{-1} \frac{w_{1,n}}{z_0 - b} \right) = \\
& = \delta_{(n-1)}(z) - (z - a) (b - z) v_{(n-1)}^* R_{T,(n-1)}^*(\bar{z}) K_{2,(n-1)}^{-1} \times \\
& \times R_{T,(n-1)}(b) v_{(n-1)} \frac{w_{1,n}^*}{\bar{z}_0 - z} \hat{K}_{1,n}^{-1} \frac{w_{1,n}}{z_0 - b} + (b - z)^2 v_{(n-1)}^* R_{T,(n-1)}^*(\bar{z}) \times \\
& \times K_{1,(n-1)}^{-1} R_{T,(n-1)}(b) u_{1,(n-1)} \frac{\hat{v}_n^*}{\bar{z}_0 - z} \hat{K}_{1,n}^{-1} \frac{w_{1,n}}{z_0 - b} - (b - z) \frac{\hat{v}_n^*}{\bar{z}_0 - z} \hat{K}_{1,n}^{-1} \frac{w_{1,n}}{z_0 - b} = \\
& = \delta_{(n-1)}(z) - (z - a) (b - z) v_{(n-1)}^* R_{T,(n-1)}^*(\bar{z}) \left(K_{2,(n-1)}^{-1} B_{2,(n)} - K_{1,(n-1)}^{-1} B_{1,(n)} \right) \times \\
& \times \hat{K}_{1,n}^{-1} \frac{w_{1,n}}{(z_0 - b)(\bar{z}_0 - z)} \frac{\bar{z}_0 - b}{b - a} + (b - z)^2 v_{(n-1)}^* R_{T,(n-1)}^*(\bar{z}) \times \\
& \times \left(-R_{T,(n-1)}^*(b) R_{T,(n-1)}^{-1}(a) K_{2,(n-1)}^{-1} B_{2,(n)} - \frac{b - a}{\bar{z}_0 - b} \begin{pmatrix} \frac{(-1)^{n-1} I_m}{(\bar{z}_0 - b)^n} \\ \vdots \\ I_m \\ \bar{z}_0 - b \end{pmatrix} \right) + \\
& + \frac{\bar{z}_0 - a}{\bar{z}_0 - b} K_{1,(n-1)}^{-1} B_{1,(n)} \Big) \hat{K}_{1,n}^{-1} \frac{w_{1,n}}{(z_0 - b)(\bar{z}_0 - z)} \frac{\bar{z}_0 - b}{b - a} - (b - z) \frac{\hat{v}_n^*}{\bar{z}_0 - z} \hat{K}_{1,n}^{-1} \frac{w_{1,n}}{z_0 - b}.
\end{aligned}$$

Последнее равенство получено с использованием (11) и (12). Далее имеем

$$\begin{aligned}
 X_{22} = & \delta_{(n-1)}(z) - (b-z)^2 v_{(n-1)}^* R_{T,(n-1)}^*(\bar{z}) \begin{pmatrix} \frac{(-1)^{n-1} I_m}{(\bar{z}_0-b)^n} \\ \vdots \\ \frac{I_m}{\bar{z}_0-b} \end{pmatrix} \hat{K}_{1,n}^{-1} \frac{w_{1,n}}{(z_0-b)(\bar{z}_0-z)} + \\
 & + (b-z) v_{(n-1)}^* R_{T,(n-1)}^*(\bar{z}) ((z-a)(\bar{z}_0-b) + (b-z)(\bar{z}_0-a)) K_{1,(n-1)}^{-1} B_{1,(n)} \hat{K}_{1,n}^{-1} \times \\
 & \times \frac{w_{1,n}}{(z_0-b)(\bar{z}_0-z)(b-a)} - (b-z) v_{(n-1)}^* R_{T,(n-1)}^*(\bar{z}) R_{T,(n-1)}^*(b) ((z-a) R_{T,(n-1)}^{-1*}(b) + \\
 & + (b-z) R_{T,(n-1)}^{-1*}(a)) \frac{w_{1,n}}{(z_0-b)(\bar{z}_0-z)} \frac{\bar{z}_0-b}{b-a} - (b-z) \frac{\hat{v}_n^*}{\bar{z}_0-z} \hat{K}_{1,n}^{-1} \frac{w_{1,n}}{z_0-b}.
 \end{aligned}$$

Из

$$(z-a) R_{T,(n-1)}^{-1*}(b) + (b-z) R_{T,(n-1)}^{-1*}(a) = (b-a) R_{T,(n-1)}^{-1*}(\bar{z})$$

получим

$$\begin{aligned}
 X_{22} = & \delta_{(n-1)}(z) - (b-z)^2 v_{(n-1)}^* R_{T,(n-1)}^*(\bar{z}) \begin{pmatrix} \frac{(-1)^{n-1} I_m}{(\bar{z}_0-b)^n} \\ \vdots \\ \frac{I_m}{\bar{z}_0-b} \end{pmatrix} \hat{K}_{1,n}^{-1} \times \\
 & \times \frac{w_{1,n}}{(z_0-b)(\bar{z}_0-z)} + (b-z) v_{(n-1)}^* R_{T,(n-1)}^*(\bar{z}) K_{1,(n-1)}^{-1} B_{1,(n)} \hat{K}_{1,n}^{-1} \frac{w_{1,n}}{z_0-b} - \\
 & - (b-z) v_{(n-1)}^* R_{T,(n-1)}^*(b) K_{2,(n-1)}^{-1} B_{2,(n)} \hat{K}_{1,n}^{-1} \frac{(\bar{z}_0-b) w_{1,n}}{(z_0-b)(\bar{z}_0-z)} - \\
 & - (b-z) \frac{\hat{v}_n^*}{\bar{z}_0-z} \hat{K}_{1,n}^{-1} \frac{w_{1,n}}{z_0-b}.
 \end{aligned}$$

Отсюда и из (25) следует (19). Теорема 3 доказана.

Из теоремы 3 непосредственно следует

Теорема 4. *Резольвентная матрица $U_{(n)}(z)$ вполне неопределенной задачи Каратеодори (1) допускает мультипликативное представление*

$$U_{(n)}(z) = b_0(z) \times b_1(z) \times \dots \times b_n(z). \tag{26}$$

2. Обобщенные параметры Шура.

Из равенства (13)

$$\frac{b-a}{\bar{z}_0-b} \hat{v}_p w_{1,p}^* = (z_0-a) \hat{K}_{1,p} + (z_0-b) \hat{K}_{2,p} > 0_m$$

следует обратимость матриц \hat{v}_p .

Определение 6. *Обобщенными параметрами Шура для вполне неопределенной задачи Каратеодори (1) называются матрицы*

$$\hat{s}_0 = s_0, \hat{s}_p = \frac{z_0-b}{b-a} \hat{v}_p^{-1} \left((\bar{z}_0-a) \hat{K}_{1,p} + (\bar{z}_0-b) \hat{K}_{2,p} \right) \hat{v}_p^{-1*}, \quad p > 0. \tag{27}$$

Здесь $\hat{K}_{1,p}$, $\hat{K}_{2,p}$, \hat{v}_p определяются формулами (7) и (10).

Лемма 1. *Имеют место следующие представления*

$$w_{1,p} = \hat{v}_p \hat{s}_p, \quad (28)$$

$$w_{2,p} = -\frac{z_0 - a}{z_0 - b} \hat{v}_p \hat{s}_p, \quad (29)$$

$$\hat{K}_{1,p} = \hat{v}_p \frac{\hat{s}_p - \hat{s}_p^*}{z_0 - \bar{z}_0} \hat{v}_p^*, \quad (30)$$

$$\hat{K}_{2,p} = \hat{v}_p \frac{-\frac{z_0 - a}{z_0 - b} \hat{s}_p + \frac{\bar{z}_0 - a}{\bar{z}_0 - b} \hat{s}_p^*}{z_0 - \bar{z}_0} \hat{v}_p^*. \quad (31)$$

Доказательство. Равенство (28) следует из (13). Отсюда и из равенства $w_{2,p} = -\frac{z_0 - a}{z_0 - b} w_{1,p}$ получим (29).

Докажем равенство (30). В силу (27), имеем

$$\begin{aligned} \hat{v}_p \frac{\hat{s}_p - \hat{s}_p^*}{z_0 - \bar{z}_0} \hat{v}_p^* &= \frac{1}{(z_0 - \bar{z}_0)(b - a)} \left[(z_0 - b) \left((\bar{z}_0 - a) \hat{K}_{1,p} + (\bar{z}_0 - b) \hat{K}_{2,p} \right) - \right. \\ &\quad \left. - (\bar{z}_0 - b) \left((z_0 - a) \hat{K}_{1,p} + (z_0 - b) \hat{K}_{2,p} \right) \right] = \frac{1}{(z_0 - \bar{z}_0)(b - a)} \times \\ &\quad \times [(z_0 - b)(\bar{z}_0 - a) - (\bar{z}_0 - b)(z_0 - a)] \hat{K}_{1,p} = \hat{K}_{1,p}. \end{aligned}$$

Докажем равенство (31). Из (27) получим

$$\begin{aligned} \hat{v}_p \frac{-\frac{z_0 - a}{z_0 - b} \hat{s}_p + \frac{\bar{z}_0 - a}{\bar{z}_0 - b} \hat{s}_p^*}{z_0 - \bar{z}_0} \hat{v}_p^* &= \frac{1}{(z_0 - \bar{z}_0)(b - a)} \left[-\frac{z_0 - a}{z_0 - b} (z_0 - b) \left((\bar{z}_0 - a) \hat{K}_{1,p} + \right. \right. \\ &\quad \left. \left. + (\bar{z}_0 - b) \hat{K}_{2,p} \right) + \frac{\bar{z}_0 - a}{\bar{z}_0 - b} (\bar{z}_0 - b) \left((z_0 - a) \hat{K}_{1,p} + (z_0 - b) \hat{K}_{2,p} \right) \right] = \\ &= \frac{1}{(z_0 - \bar{z}_0)(b - a)} [-(z_0 - a)(\bar{z}_0 - b) + (\bar{z}_0 - a)(z_0 - b)] \hat{K}_{2,p} = \hat{K}_{2,p}. \end{aligned}$$

Лемма 1 доказана.

Теорема 5. *Множители Бляшке–Потапова (14) представимы в виде*

$$b_p(z) = \left[\frac{I_m - \frac{(b-z)(\bar{z}_0-a)(z_0-\bar{z}_0)}{|z_0-b|^2(\bar{z}_0-z)} \hat{s}_p^* \left(-\frac{z_0-a}{z_0-b} \hat{s}_p + \frac{\bar{z}_0-a}{\bar{z}_0-b} \hat{s}_p^* \right)^{-1}}{\frac{(z-a)(z_0-\bar{z}_0)}{(\bar{z}_0-z)(z_0-b)} \left(-\frac{z_0-a}{z_0-b} \hat{s}_p + \frac{\bar{z}_0-a}{\bar{z}_0-b} \hat{s}_p^* \right)^{-1}} \right] \cdot \left[\frac{-\frac{(b-z)(z_0-\bar{z}_0)}{(\bar{z}_0-z)(z_0-b)} \hat{s}_p^* (\hat{s}_p - \hat{s}_p^*)^{-1} \hat{s}_p}{I_m - \frac{(b-z)(z_0-\bar{z}_0)}{(\bar{z}_0-z)(z_0-b)} (\hat{s}_p - \hat{s}_p^*)^{-1} \hat{s}_p} \right], \quad (32)$$

здесь \hat{s}_p – обобщенные параметры Шура (27).

Теорема 5 получается прямой подстановкой формул (28)–(31) в равенство (14).

3. Пошаговый процесс Шура.

Теорема 6. Пусть дана вполне неопределенная задача Каратеодори (1) и множители Бляшке-Потапова b_p ($0 \leq p \leq n$) определены формулой (14). Тогда множество всех решений \mathcal{L}_n описывается суперпозицией дробно-линейных преобразований

$$s(z) = b_0(z) \left\{ \cdots b_{n-1}(z) \left\{ b_n(z) \left\{ \begin{bmatrix} p(z) \\ q(z) \end{bmatrix} \right\} \right\} \cdots \right\}, \quad \begin{bmatrix} p(z) \\ q(z) \end{bmatrix} \in \mathcal{S}_\infty[a, b].$$

Здесь

$$b_p(z) \left\{ \begin{bmatrix} p(z) \\ q(z) \end{bmatrix} \right\} := \left[\hat{\alpha}_p(z)p(z) + \hat{\beta}_p(z)q(z) \right] \left[\hat{\gamma}_p(z)p(z) + \hat{\delta}_p(z)q(z) \right]^{-1}, \quad (33)$$

а $\hat{\alpha}_p, \hat{\beta}_p, \hat{\gamma}_p, \hat{\delta}_p$ определены в (14).

Доказательство. При $p = 0$ корректность дробно-линейного преобразования (33) следует из равенства $b_0(z) = U_0(z)$ и теоремы 1. Из формулы (32) следует, что все множители Бляшке-Потапова $b_p(z)$ имеют структуру аналогичную структуре резольвентной матрицы $U_0(z)$. Таким образом, преобразование (33) определено корректно для всех $p \geq 0$. В частности, определены дробно-линейные преобразования над парой $\text{col}[s(z), I_m] \in \mathcal{S}_\infty[a, b]$, здесь $s(z) \in \mathcal{S}[a, b]$, которые обозначим

$$b_p(z)\{s(z)\} := b_p(z) \left\{ \begin{bmatrix} s(z) \\ I_m \end{bmatrix} \right\}.$$

Таким образом, корректно определена суперпозиция дробно-линейных преобразований

$$b_0(z) \left\{ \cdots b_{p-1}(z) \left\{ b_p(z) \left\{ \begin{bmatrix} p(z) \\ q(z) \end{bmatrix} \right\} \right\} \cdots \right\}$$

для $\text{col}[p(z), q(z)] \in \mathcal{S}_\infty[a, b]$, $p \geq 0$. Эта суперпозиция является дробно-линейным преобразованием, матрица которого равна произведению

$$b_0(z) \times b_1(z) \times \cdots \times b_n(z).$$

Далее имеем

$$\begin{aligned} & b_0(z) \left\{ \cdots b_{n-1}(z) \left\{ b_n(z) \left\{ \begin{bmatrix} p(z) \\ q(z) \end{bmatrix} \right\} \right\} \cdots \right\} = \\ & = (b_0(z) \times b_1(z) \times \cdots \times b_n(z)) \left\{ \begin{bmatrix} p(z) \\ q(z) \end{bmatrix} \right\} = U_{(n)}(z) \left\{ \begin{bmatrix} p(z) \\ q(z) \end{bmatrix} \right\} = s(z). \end{aligned}$$

Здесь второе равенство следует из (26), а третье – из (5).

Теорема 6 доказана.

Список литературы

1. Schur I. Über Potenzreihen, die im Innern des Einheitskreises beschränkt sind / Schur I. // J. reine u. angew. Math., 1917. – Vol. 147. – P. 205-232.
2. Schur I. Über Potenzreihen, die im Innern des Einheitskreises beschränkt sind / Schur I. // J. reine u. angew. Math., 1918. – Vol. 148. – P. 122-145.
3. Ковалишина И.В. Метод триады в теории продолжения эрмитово-положительных функций / Ковалишина И.В., Потапов В.П. // Известия Акад. Наук Армян. ССР, 1989. – Т. 23, № 4. – С. 269-292.
4. Ковалишина И.В. Аналитическая теория одного класса интерполяционных задач / Ковалишина И.В. // Изв. АН СССР. Сер. матем., 1983. – Т. 47, № 3. – С. 455-497.
5. Дюкарев Ю.М. Мультипликативные и аддитивные классы Стилтеса аналитических матриц-функций и связанные с ними интерполяционные задачи / Дюкарев Ю.М., Кацнельсон В.Э. // Теория функций, функциональный анализ и их приложения, 1981. – Вып.36. – С.13-27.
6. Дюкарев Ю.М. Общая схема решения интерполяционных задач в классе Стилтеса, основанная на согласованных интегральных представлениях пар неотрицательных операторов. 1 / Дюкарев Ю.М. // Математическая физика, анализ, геометрия, 1999. – Т. 6. – № 1/2. – С. 30-54.
7. Дюкарев Ю.М. Мультипликативная структура резольвентных матриц интерполяционных задач в классе Стилтеса / Дюкарев Ю.М. // Вісник Харківського національного університету, серія «Математика, прикладна математика і механіка», 1999. – № 458. – С. 143-153.
8. Дюкарев Ю.М. Интерполяционная задача в классе $\mathcal{R}[a, b]$ / Ю.М. Дюкарев, А.Е. Чоке Риверо // Український математичний журнал, 2003. – Т. 55, № 8. – С. 1044-1057.
9. Дюкарев Ю.М. Задача Неванлинны-Пика в классе $S[a, b]$ / Ю.М. Дюкарев, А.Е. Чоке Риверо // Известия высших учебных заведений, математика, 2003. – №2. – С. 36-45.
10. Чоке Риверо А. Е. Задача Каратеодори в классе $S[a, b]$ / А.Е. Чоке Риверо // Известия высших учебных заведений, математика, 2006. – №11. – С. 61 – 76.
11. Дюкарев Ю. М. О вполне неопределенности задачи Неванлинны-Пика в классе $S[a, b]$ / Ю. М. Дюкарев, И. Ю. Серикова // Известия высших учебных заведений, математика, 2007. – № 11. – С. 19-30.
12. Choque Rivero A.E. Multiplicative Structure of the Resolvent Matrix for the Truncated Hausdorff Matrix Moment Problem / A.E. Choque Rivero // Operator Theory: Advanced and Application, 2012. – Vol. 226. – P. 193-210.
13. Серикова И.Ю. Пошаговое решение матричной проблемы моментов на компактном интервале. 1 / И.Ю. Серикова // Вісник Харківського національного університету, серія «Математика, прикладна математика і механіка», 2012. – № 1030. – С. 71-78.

Статья получена: 24.03.2014; окончательный вариант: 3.10.2014;
принята: 20.10.2014.