

Дифференциальные уравнения ФПМИ.

TeX:[Астафуров Евгений](#)

8 июня 2020 г.

Содержание

1 Методы понижение порядка дифференциальных уравнений второго порядка	2
2 Линейные уравнения с переменными коэффициентами.	4
2.1 Вронсиан W и его свойства.	4
2.2 Пример исследования функций на линейную зависимость (Задача Ф648)	4
2.3 Пример построения системы уравнений, имея частные решения (Задача Ф.22.59)	4
2.4 Формула Луивилля-Остроградского	5
2.5 Алгоритм решения линейных уравнений $n = 2$ с переменными коэффициентами	5
2.6 Пример — Задача С.9.53	5
2.7 Задача С.9.68(а)	6
2.8 Задача про уравнение Бесселя (Т3-2020)	7
3 Теорема Штурма	8
3.1 Формулировка теоремы	8
3.2 Неформальная трактовка теоремы	8
3.3 Задача С.10.3 + уравнение Эйлера	8
4 Положения равновесия.	9
4.1 Узел — $\lambda_1 \neq \lambda_2 \in \mathbb{R}$ одного знака.	9
4.2 Дикритический узел — $\lambda_1 = \lambda_2 \neq 0 \in \mathbb{R}$, λ кратности 2.	9
4.3 Вырожденный узел — $\lambda_1 = \lambda_2 \neq 0 \in \mathbb{R}$, λ кратности 1	10
4.4 Седло — $\lambda_1, \lambda_2 \in \mathbb{R}$ разных знаков, не равны 0.	10
4.5 Фокус — $\lambda_{1,2} \in \mathbb{C}; Re\lambda_1 = Re\lambda_2 \neq 0$	11
4.6 Центр — $\lambda_1, \lambda_2 \in \mathbb{C}; Re\lambda_1 = Re\lambda_2 = 0$ — Устойчивое по Ляпунову.	12
4.7 Вырожденная матрица — $det(A) = 0$	12
5 Линеаризация систем	13
5.1 Алгоритм линеаризации	13
5.2 Разложение по Маклорену	13
6 Некоторые типы дифференциальных уравнений.	14
6.1 Уравнение Бернулли (I порядок).	14
6.2 Уравнение Риккати (I порядок).	14
6.3 Уравнение Эйлера (II порядок).	14
7 Первые интегралы	15
7.1 Поиск первых интегралов.	15
7.2 Линейные однородные уравнения в частных производных первого порядка.	16
8 Вариационное исчисление	18
8.1 Алгоритм решения вариационной задачи	18
8.2 Функционалы, зависящие от двух функций.	20
8.3 Функционалы, содержащие производные второго порядка.	20

1 Методы понижение порядка дифференциальных уравнений второго порядка

Общий вид дифференциального уравнения второго порядка:

$$F(x, y, y', y'') = 0, \quad (1)$$

где $F(x, y, y', y'')$ — заданная непрерывная функция в некоторой непустой области G евклидова пространства R^4 с декартовыми координатами x, y, y_1, y_2 .

Перейдем к рассмотрению основных типов уравнений (1), допускающих понижение порядка уравнения. После понижения порядка уравнения (1) получается уравнение первого порядка.

1. (Не содержит y)

Пусть уравнение (1) не содержит y , то есть имеет вид

$$F(x, y', y'') = 0.$$

Тогда замена $y' = z(x)$ дает уравнение первого порядка относительно новой неизвестной функции $z(x)$: $F(x, z, z') = 0$, и если функция $z = \varphi(x, C_1)$, где C_1 — параметр, задает его решения, то функция

$$y = C_2 + \int \varphi(x, C_1) dx,$$

где C_2 — произвольная постоянная, задает решения исходного уравнения.

2. (Не содержит x)

Пусть уравнение (1) не содержит x , то есть имеет вид

$$F(y, y', y'') = 0.$$

Будем считать, что $y = \text{const}$ не является его решением. В таком случае примем y за новый аргумент и введем новую неизвестную функцию $z(y)$ по формуле $y' = z(y)$. Тогда $y'' = \frac{dy'}{dx} = \frac{dy'}{dy} \cdot \frac{dy}{dx} = \frac{dz}{dy} \cdot z(y) = z \cdot z'$. В случае получаем уравнение первого порядка

$$F(y, z, zz') = 0,$$

так как $z \neq 0$. Если же $y = \text{const}$, то нельзя брать y в качестве нового аргумента. Поэтому принимая y за новый аргумент, всегда следует проверять, не теряем ли мы при этом решений вида $y = \text{const}$.

3. (Случай однородной функции)

Функция $F(x, y, y_1, y_2)$ называется однородной функцией степени m относительно переменных y, y_1, y_2 , если для любой точки (x, y, y_1, y_2) и любого значения параметра t , выполнено условие $F(x, ty, ty_1, ty_2) = t^m F(x, y, y_1, y_2)$.

Уравнение (1) называется однородным уравнением переменных y, y', y'' , если $F(x, y, y_1, y_2)$ — однородная функция степени m относительно переменных y, y_1, y_2 .

Если уравнение (1) является однородным относительно y, y', y'' , то его порядок понижается с помощью замены $y' = y \cdot z$, где $z = z(x)$ — новая неизвестная функция. В этом случае $y'' = y(z' + z^2)$, следовательно

$$F(x, y, y', y'') = F(x, y, yz, y(z' + z^2)) = y^m F(x, 1, z, z' + z^2) = 0.$$

Здесь мы воспользовались однородностью функции F . Если $m > 0$, то получаем решение $y = 0$. Если $y \neq 0$, то имеем для функции z уравнение первого порядка

$$F(x, 1, z, z' + z^2) = 0.$$

Если множеством его решений является функция $z = \varphi(x, C_1)$, то $y = C_2 e^{\int \varphi(x, C_1) dx}$.

4. (Уравнение в точных производных. Интегрирующий множитель)

Если для некоторой $\Phi(x, y, y')$ при всех x, y, y', y'' справедливо тождество $F(x, y, y', y'') = \frac{d}{dx}\Phi(x, y, y')$, то уравнение (1) называется *уравнением в точных производных*. В таком случае, очевидно, уравнение (1) эквивалентно уравнению первого порядка

$$\boxed{\Phi(x, y, y') = C}.$$

Иногда уравнение (1) становится таковым лишь после его умножения на некоторую функцию $\mu(x, y, y')$ — интегрирующий множитель.

5. (Случай обобщенно-однородной функции)

Функция F называется обобщенно-однородной степени m , если существует такое k , что для любого t выполнено условие

$$F(tx, t^k y, t^{k-1} y_1, t^{k-2} y_2) = t^m(x, y, y_1, y_2).$$

Если уравнение (1) является обобщенно-однородным и $x > 0$, то его порядок понижается на единицу с помощью замены $\begin{cases} x = e^u, \\ y = v e^{ku} \end{cases}$ где u — новый аргумент, $v = v(u)$ — новая искомая функция. Если же $x < 0$, то полагаем $x = -e^u$. Опуская поиск выражений для y' и y'' через новые переменные, имеем:

$$\boxed{F(x, y, y', y'') = F(1, v, v' + kv, v'' + (2k - 1)v' + k(k - 1)v) = 0}.$$

2 Линейные уравнения с переменными коэффициентами.

2.1 Вронскиан W и его свойства.

Вронскиан или **определитель Вронского** — функция $W(f_1, \dots, f_n)(x)$, определенная для системы функций $f_1(x), \dots, f_n(x)$ на промежутке I :

$$W(f_1, \dots, f_k)(x) = \det \begin{pmatrix} f_1(x) & f_1(x) & \dots & f_n(x) \\ f'_1(x) & f'_1(x) & \dots & f'_n(x) \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ f_1^{(n-1)}(x) & f_1^{(n-1)}(x) & \dots & f_n^{(n-1)}(x) \end{pmatrix} \quad (2)$$

Свойства:

1. Если функции f_1, \dots, f_n — линейно зависимы на I , то $\forall x \in I W(x) = 0$.
2. Если $\exists x_0 \in I : W(x_0) \neq 0$, то f_1, \dots, f_n — линейно независимы на I .
3. Если f_1, \dots, f_n — решения однородного дифференциального уравнения n -ого порядка, то возможны только два варианта:
 - (a) $\forall x \in I W(x) = 0$, это значит, что f_1, \dots, f_n — линейно зависимы на I .
 - (b) $\nexists x_0 \in I$ т.ч. $W(x_0) = 0$, это, в свою очередь, значит, что f_1, \dots, f_n — линейно независимы.

2.2 Пример исследования функций на линейную зависимость (Задача Ф648)

Исследовать на линейную зависимость: e^x, e^{2x}, e^{3x} .

Решение:

$$W(e^x, e^{2x}, e^{3x}) = \det \begin{pmatrix} e^x & e^{2x} & e^{3x} \\ e^x & 2e^{2x} & 3e^{3x} \\ e^x & 4e^{2x} & 9e^{3x} \end{pmatrix} = \dots = 6e^{6x},$$

следовательно функции линейно независимы.

2.3 Пример построения системы уравнений, имея частные решения (Задача Ф.22.59)

Известны три частных решения неоднородного уравнения второго порядка: $\begin{cases} y_1 = x^2, \\ y_2 = 1 - x, \\ y_3 = 1 - 3x \end{cases}$ найти решение

уравнения с начальными условиями: $\begin{cases} y(0) = 2, \\ y'(0) = 0 \end{cases}$.

Решение:

Известно, что разность двух частных решений есть базисное решение однородного уравнения:

$$\begin{cases} y_{10} = y_3 - y_2 = -2x, \\ y_{20} = y_1 - y_2 = x^2 + x - 1 \end{cases} \quad \text{или} \quad \begin{cases} y_{10} = -x, \\ y_{20} = x^2 - 1 \end{cases}$$

Так как y_{10} и y_{20} — решения однородного дифференциального уравнения, то их вронскиан (2) должен равняться нулю. Найдем однородное уравнение из этого условия:

$$\begin{aligned} \det \begin{pmatrix} y & x^2 - 1 & -x \\ y' & 2x & -1 \\ y'' & 2 & 0 \end{pmatrix} &= 0 \\ 2y + (1 - x^2)y'' - x(2y' - 2xy'') &= 0 \\ y''(x^2 - 1) - 2xy' + 2y &= 0 \quad \text{— Однородное.} \end{aligned}$$

Теперь получим неоднородное уравнение, подставив в однородное частное решение $y_2 = 1 - x$: $0 \cdot (x^2 - 1) - 2x(-1) + 2(1 - x) = 2$, откуда неоднородное уравнение:

$$y''(x^2 - 1) - 2xy' + 2y = 2.$$

Общее решение уравнения имеет вид: $y = (x^2 - 1) \cdot C_1 + C_2 \cdot x + (1 - x)$.

2.4 Формула Луишиля-Остроградского

Пусть дано однородное уравнение второго порядка:

$$a(x)y'' + b(x)y' + c(x)y = 0.$$

Тогда справедлива формула *Луишиля-Остроградского*:

$$\frac{d}{dx}\left(\frac{y}{y_{1o}}\right) = C_0 \cdot \frac{1}{y_{1o}^2} \cdot \exp\left(-\int \frac{b(x)}{a(x)} dx\right), \quad (3)$$

где y — решение однородного уравнения, y_{1o} — одно из частных решений однородного уравнения, C_0 — некоторая константа. Под интегралом в практическом смысле понимается первообразная, так как вылезшая константа будет поглощена C_0 .

2.5 Алгоритм решения линейных уравнений $n = 2$ с переменными коэффициентами

Общая идея состоит в том, чтобы подобрать одно частное решение однородного, а затем, с помощью формулы Луишиля-Остроградского (3) найти второе частное решение однородного уравнения.

Пусть есть уравнение:

$$a(x)y'' + b(x)y' + c(x)y = f(x).$$

1. Найти одно частное решение однородного уравнения, пробуя подстановки (в указанном порядке):

- (a) $y_{1o} = e^{ax}$,
- (b) $y_{1o} = x^k$,
- (c) $y_{1o} = P(x)$, $\deg(P) = k$ — в виде многочлена.

2. Применить формулу Луишиля-Остроградского (3) и получить решение однородного уравнения: $y_o = y_{1o}D + y_{2o}C$, где D, C — константы.

3. Воспользоваться методом вариации постоянной:

$$\begin{cases} D'(x)y_{1o} + C'(x)y_{2o} = 0, \\ D'(x)y'_{1o} + C'(x)y'_{2o} = \frac{f(x)}{a(x)}. \end{cases} \quad (4)$$

4. Подставить найденные $C(x)$ и $D(x)$ в решение однородного уравнения, тем самым получить решение неоднородного уравнения.

2.6 Пример — Задача С.9.53

Решить: $x(x+1)y'' + (4x+2)y' + 2y = 6(x+1)$.

Решение:

Отыщем для начала частное решение однородного уравнения. Для этого попробуем замену $y = e^{ax}$:

$$a^2(x^2 + x) + a(4x + 2) + 2 = 0,$$

$$z^2x^2 + a^2x + 4ax + 2a + 2 = 0,$$

$$x^2a^2 + x(a^2 + 4a) + (2a + 2) = 0,$$

$$\begin{cases} a = -1, \\ a^2 + 4a = 0, \\ a^2 = 0 \text{ — не подходит.} \end{cases}$$

Попробуем замену $y = x^k$:

$$\begin{aligned} (x^2 + x)(k^2 - k)x^{k-2} + k(4x + 2)x^{k-1} + 2x^k &= 0, \\ xk^2 - kx + k^2 - k + 4kx + 2k + 2x &= 0, \\ x(k^2 - k + 4k + 2) + (k^2 + k) &= 0, \\ \begin{cases} k^2 + 3k + 2 = 0, \\ k + 1 = 0 \end{cases} &\Rightarrow \boxed{k = -1}. \end{aligned}$$

Таким образом, частное решение: $y_{o1} = \frac{1}{x}$.

Найдем второе частное решение с помощью формулы Луивилля-Остроградского (3):

$$\begin{aligned} \frac{d}{dx}(yx) &= Cx^2 \exp\left(-\int \frac{4x+2}{x^2+x} dx\right), \\ \int \frac{4x+2}{x^2+x} dx &= \int \frac{2}{x} dx + \int \frac{2}{x+1} dx = 2 \ln x + 2 \ln x + 1, \\ \exp(-\ln x^2 - \ln(x+1)^2) &= \frac{1}{x^2} \cdot \frac{1}{(x+1)^2}, \\ \frac{d}{dx}(yx) &= \frac{c}{(x+1)^2}, \text{ откуда} \\ yx &= -\frac{C}{x+1} + D = \frac{C}{x+1} + D, \\ \boxed{y = \frac{D}{x} + \frac{C}{x(x+1)}} &- \text{однородное.} \end{aligned}$$

Далее воспользуемся методом вариации постоянной (4):

$$\begin{aligned} \begin{cases} D' \frac{1}{x} + C' \frac{1}{x(x+1)} = 0, & D' = -\frac{C'}{x+1} \\ -D' \frac{1}{x^2} - C' \frac{2x+1}{x^2(x+1)^2} = \frac{6}{x} & \\ C' = -6(x+1)^2 \Rightarrow C = -2(x+1)^3 + C_1, & \\ D' = 6(x+1) \Rightarrow D = 3(x+1)^2 + D_1, & \end{cases}, \end{aligned}$$

следовательно, получаем решение:

$$y = \frac{(x+1)^2}{x} + \frac{C_1}{x(x+1)} + \frac{D_1}{x}.$$

2.7 Задача С.9.68(а)

Составить и решить линейное дифференциальное уравнение второго порядка, если известна его правая часть $f(x)$ и ФСР $y_1(x)$ и $y_2(x)$ соответствующего однородного уравнения:

$$\begin{cases} f(x) = 1 - x^2, \\ y_1 = x, \\ y_2 = x^2 + 1. \end{cases}$$

Решение:

Пусть y_o — решение однородного уравнения, тогда, так как y_o, y_1, y_2 — линейно зависимы, то их вронскиан равен нулю:

$$\begin{aligned} \det \begin{pmatrix} x & x^2 + 1 & y_o \\ 1 & 2x & y'_o \\ 0 & 2 & y''_o \end{pmatrix} &= y''_o(x^2 - 1) - 2xy'_o + 2y_o = 0 — \text{однородное уравнение,} \\ \boxed{y''(x^2 - 1) - 2xy' + 2y = 1 - x^2} &— \text{исходное уравнение.} \end{aligned}$$

Далее пользуясь методом варианции постоянной (4), получаем решение данного уравнения.

2.8 Задача про уравнение Бесселя (ТЗ-2020).

Доказать, что уравнение бесселя не может иметь двух линейно независимых решений, ограниченных в окрестности нуля вместе со своими производными.

$$x^2y'' + xy' + (x^2 - \nu^2)y = 0, \quad \nu = const, \quad x > 0.$$

Решение:

Предположим обратное, то есть что нашлись такие y_1, y_2 ЛНЗ решения (2), тогда:

$$W(y_1, y_2)(x) = \det \begin{pmatrix} y_1 & y_2 \\ y'_1 & y'_2 \end{pmatrix} = C \cdot \exp \left(- \int \frac{x}{x^2} \right) = C \cdot \exp(-\ln x + D) = \frac{C}{x} + D$$

Но при $x \rightarrow 0$, $\frac{C}{x} \rightarrow \infty \Rightarrow (y_1y'_2 - y_2y'_1) \rightarrow \infty \Rightarrow$ противоречие с условием.

3 Теорема Штурма

3.1 Формулировка теоремы

Теорема: Пусть для любого $x \in I$ выполнено $\mathbf{q}(\mathbf{x}) \leq \mathbf{Q}(\mathbf{x})$, и $\begin{cases} y(x) — решение y'' + q(x)y = 0, \\ z(x) — решение z'' + Q(x)z = 0. \end{cases}$. Пусть $x_1 < x_2$ — последовательные нули $y(x)$, тогда либо $z(x_1) = z(x_2) = 0$, либо $\exists x_0 \in (x_1, x_2)$, что $z(x_0) = 0$.

3.2 Неформальная трактовка теоремы

Нули функции $y(x)$ идут не чаще нулей $z(x)$.

3.3 Задача С.10.3 + уравнение Эйлера

Показать, что каждое решение уравнения $y'' + \frac{1}{1+x^2}y = 0$ имеет на промежутке $[0; +\infty)$ бесконечно много нулей.

Решение:

Достаточно показать, что бесконечно много нулей на интервале $x \in (1, +\infty)$. Пусть $Q(x) = \frac{1}{1+x^2}$ и $q(x) = \frac{1}{2x^2}$, очевидно, что $q(x) \leq Q(x)$. Задача свелась к тому, чтобы показать, что любое решение уравнения $z'' + q(x)z = 0$ имеет ∞ много нулей.

Решим уравнение $z'' + \frac{1}{2x^2}z = 0$ как уравнение Эйлера: $z(x) = ax^b$, $z'(x) = abx^{b-1}$, $z'' = ab(b-1)x^{b-2}$:

$$\begin{aligned} ab(b-1)x^{b-2} + \frac{ax^b}{2x^2} &= 0, \\ ab(b-1)x^{b-2} + \frac{a}{2}x^{b-2} &= 0, \\ ab^2 - ab + \frac{a}{2} &= 0, \\ a(b^2 - b + \frac{1}{2}) &= 0, \end{aligned}$$

, откуда $a = 1$, $b = \frac{1 \pm i}{2} = \alpha$. Получаем решение:

$$z(x) = x^\alpha = e^{\alpha \ln(x)} = e^{\frac{1 \pm i}{2} \ln(x)} = \sqrt{x} (\cos \frac{1}{2} \ln x \pm i \sin \frac{1}{2} \ln x)$$

— ∞ раз обращается в 0.

4 Положения равновесия.

[Источник.](#)

4.1 Узел — $\lambda_1 \neq \lambda_2 \in \mathbb{R}$ одного знака.

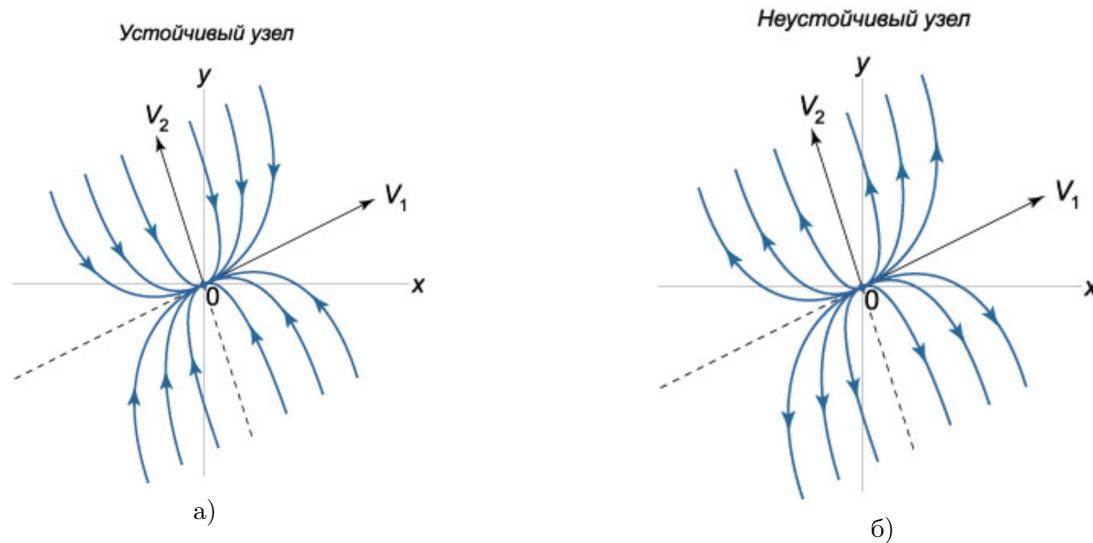


Рис. 1:

V_1 и V_2 — собственные векторы, соответствующие собственным значениям $|\lambda_1| < |\lambda_2| \in \mathbb{R}$

Узел является асимптотически устойчивым, если $\lambda_1 < 0$ и $\lambda_2 < 0$.

Заметим, что в случае как устойчивого, так и неустойчивого узла фазовые траектории касаются прямой, которая направлена вдоль собственного вектора, соответствующего меньшему по абсолютной величине собственному значению λ .

4.2 Дикритический узел — $\lambda_1 = \lambda_2 \neq 0 \in \mathbb{R}$, λ кратности 2.

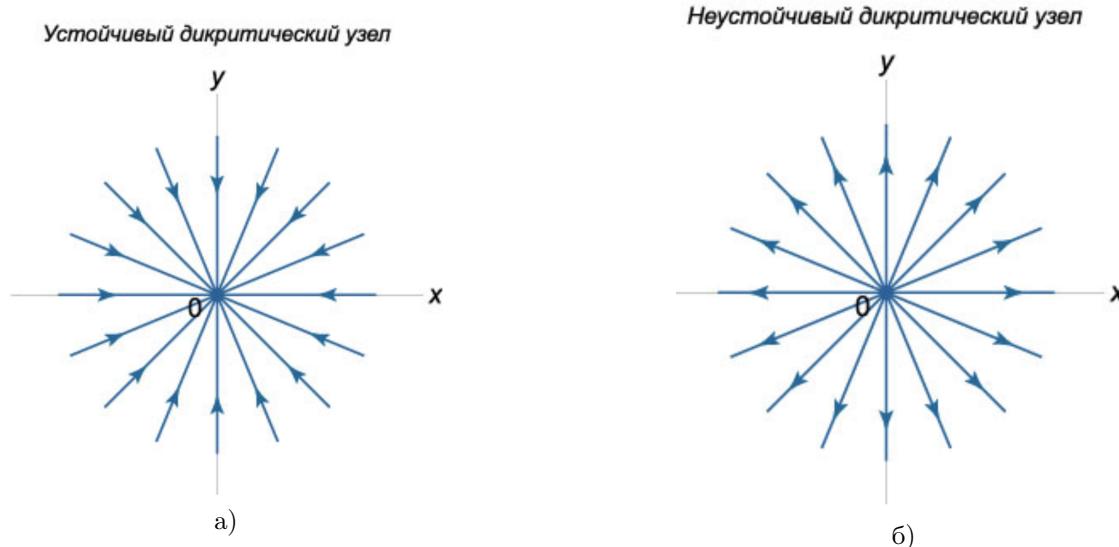


Рис. 2:

При $\lambda < 0$ — устойчивый.

4.3 Вырожденный узел — $\lambda_1 = \lambda_2 \neq 0 \in \mathbb{R}$, λ кратности 1

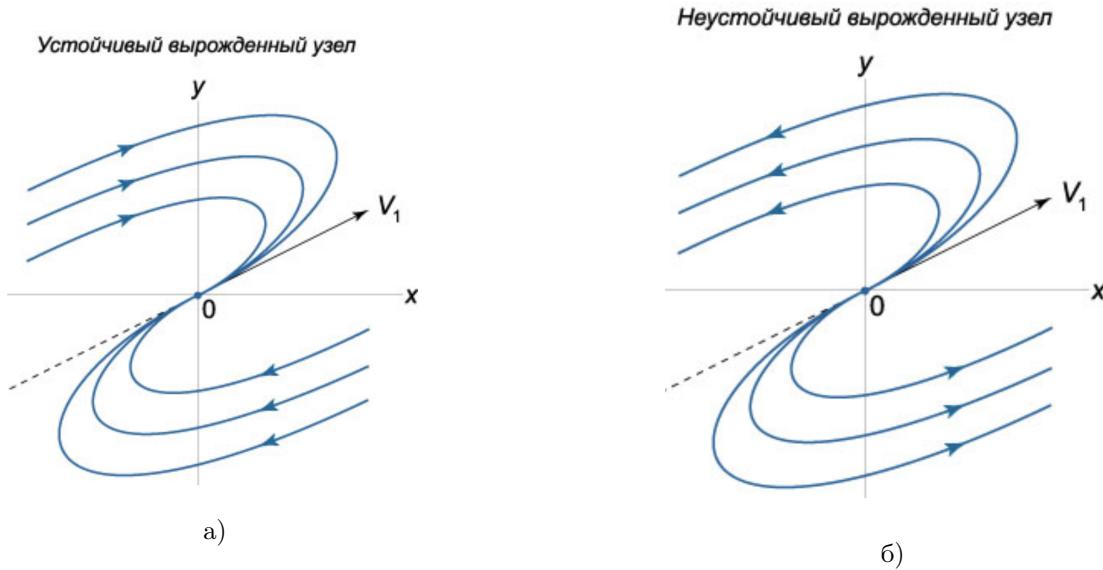


Рис. 3:

Матрица A имеет лишь один собственный вектор V_1 , второй собственный вектор ищется как присоединенный к V_1 .

При $\lambda < 0$ — устойчивый.

4.4 Седло — $\lambda_1, \lambda_2 \in \mathbb{R}$ разных знаков, не равны 0.

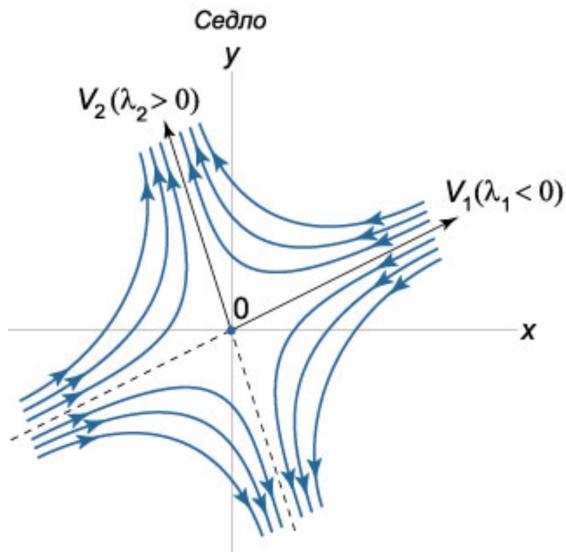


Рис. 4:

Прямые, направленные вдоль векторов V_1, V_2 называются сепаратрисами, и являются асимптотами для остальных фазовых траекторий, имеющих форму гипербол.

Определение направления:

- Если прямая связана с $\lambda < 0$, то движение вдоль нее направлено **к положению равновесия**.
- Если прямая связана с $\lambda > 0$, то направление **от положения равновесия**.

4.5 **Фокус** — $\lambda_{1,2} \in \mathbb{C}$; $Re\lambda_1 = Re\lambda_2 \neq 0$.

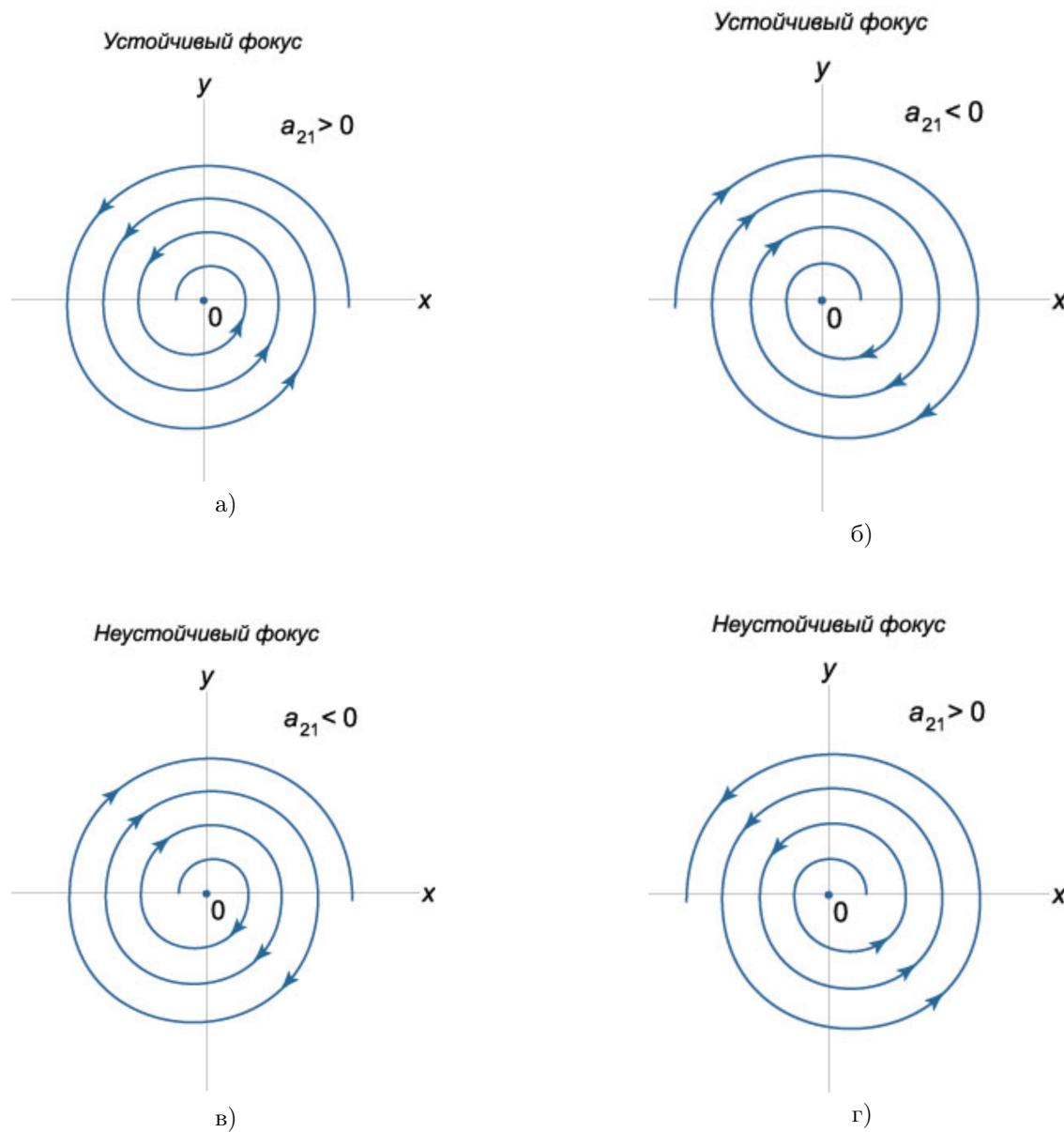
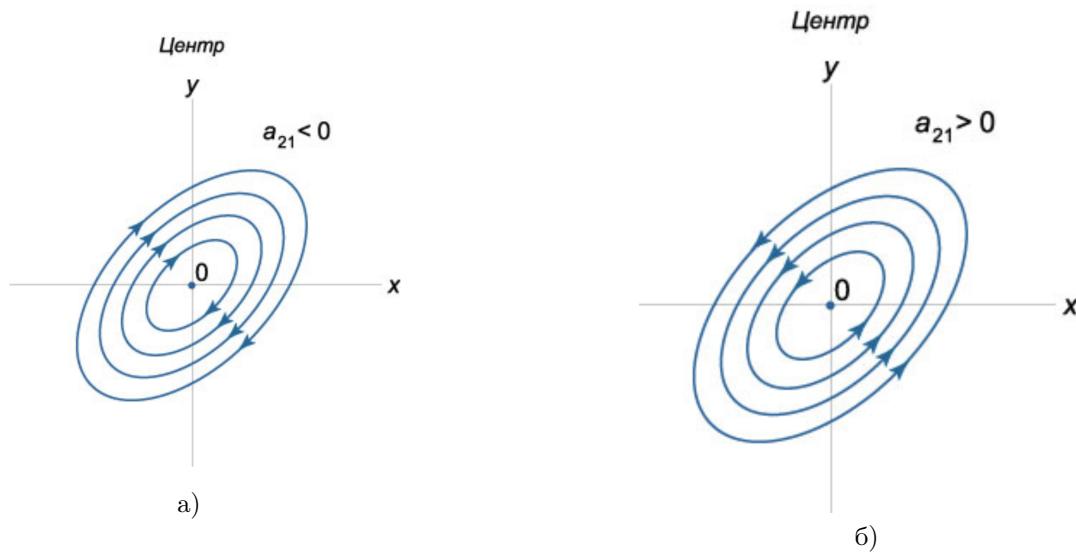


Рис. 5:

- При $Re\lambda < 0$, спирали будут закручиваться, приближаясь к началу координат. Такое положение равновесия называется **устойчивым фокусом**.
- При $Re\lambda > 0$ — **неустойчивый фокус**.

Где $A = \begin{pmatrix} a_{11} & a_{12} \\ a_{21} & a_{22} \end{pmatrix}$ — матрица системы.

4.6 Центр — $\lambda_1, \lambda_2 \in \mathbb{C}$; $\operatorname{Re}\lambda_1 = \operatorname{Re}\lambda_2 = 0$ — Устойчивое по Ляпунову.



В случае центра фазовые траектории представляют собой формально спирали при $\operatorname{Re}\lambda = 0$, то есть эллипсы.

Направление вращения определяется знаком a_{21} .

4.7 Вырожденная матрица — $\det(A) = 0$.

Если матрица является вырожденной, то у нее одно или оба собственных значения равны нулю. При этом возможны следующие частные случаи:

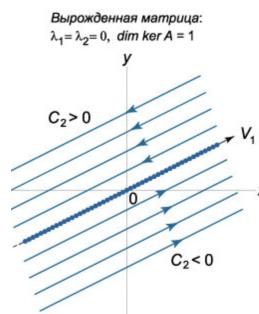


Рис. 6:

5 Линеаризация систем

5.1 Алгоритм линеаризации

Пусть есть система:

$$\begin{cases} \dot{x} = f_1(x, y), \\ \dot{y} = f_2(x, y). \end{cases}$$

1. Найти положения равновесия, то есть разрешить систему $\begin{cases} f_1(x, y) = 0, \\ f_2(x, y) = 0. \end{cases}$.
2. Пусть набор $\begin{pmatrix} x_0 \\ y_0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} x_1 \\ y_1 \end{pmatrix}, \dots$ — набор положений равновесия.
3. Для каждого положения равновесия:
 - (a) Сделать замену: $\begin{cases} U = x - x_i, \\ V = y - y_i \end{cases}$ и подставить в исходную систему, получив $\begin{cases} \dot{U} = f_{1i}(U, V), \\ \dot{V} = f_{2i}(U, V). \end{cases}$
 - (b) Разложить функции $f_{1i}(U, V)$ и $f_{2i}(U, V)$ в точке $(0, 0)$, избавляясь в процессе разложения от степеней выше 1, то есть $U^2 + U + 3V \rightarrow U + 3V$.
 - (c) В результате предыдущего шага получим систему $\begin{cases} \dot{U} = a_{11}U + a_{12}V, \\ \dot{V} = a_{21}U + a_{22}V. \end{cases}$, матрица данной системы:
 $A = \begin{pmatrix} a_{11} & a_{12} \\ a_{21} & a_{22} \end{pmatrix}.$
 - (d) Найти собственные значения λ_1, λ_2 матрицы A . И, если необходимо, найти собственные векторы:
 - i. Для каждого собственного значения λ_i разрешить систему: $\begin{pmatrix} a_{11} - \lambda_i & a_{12} \\ a_{12} & a_{22} - \lambda_i \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} v_1 \\ v_2 \end{pmatrix} = 0.$
 - ii. (Для тех, кто разучился к ГОС-у перемножать матрицы): $\begin{cases} v_1(a_{11} - \lambda_i) + v_2a_{12} = 0, \\ v_1a_{12} + v_2(a_{22} - \lambda_i) = 0. \end{cases}$
 - (e) Построить фазовую траекторию, с положением равновесия $U = V = 0$.
 - (f) Построить фазовую траекторию в изначальных координатах (x, y) , то есть сдвинуть то, что получилось на предыдущем шаге на x_i единиц вправо и y_i единиц вверх.

5.2 Разложение по Маклорену

1. $\ln(1+x) \rightarrow x - \frac{x^2}{2} + \frac{x^3}{3} - \dots$
2. $\arcsin(x) \rightarrow x + \frac{x^3}{6} + 3\frac{x^5}{40} + \dots$
3. $e^x \rightarrow 1 + x + \frac{x^2}{2} + \dots$
4. $(1+x)^\alpha \rightarrow 1 + \alpha x + \frac{\alpha(\alpha-1)}{2}x^2 + \dots$
5. $\sin(x) \rightarrow x - \frac{x^3}{6} + \dots$
6. $\operatorname{tg}(x) \rightarrow x + \frac{x^3}{3} + \dots$
7. $\arccos(x) \rightarrow \frac{\pi}{2} - \arcsin(x)$
8. $\operatorname{arctg}(x) \rightarrow x - \frac{x^3}{3} + \dots$
9. $\operatorname{sh}(x) \rightarrow x + \frac{x^3}{6} + \dots$
10. $\operatorname{th}(x) \rightarrow x - \frac{x^3}{3} + \dots$
11. $\operatorname{arcsh}(x) \rightarrow x - \frac{x^3}{6} + \dots$
12. $\operatorname{arcth}(x) \rightarrow x + \frac{x^3}{3} + \dots$

6 Некоторые типы дифференциальных уравнений.

6.1 Уравнение Бернулли (I порядок).

$$y' + a(x)y = b(x)y^m, \quad (5)$$

где $a(x)$ и $b(x)$ — непрерывные функции. Если $m = 0$, то имеем дело с линейным дифференциальным уравнением, если $m = 1$, то преобразуется в уравнение с разделяющимися переменными.

В общем случае, когда $m \neq 0$, уравнение Бернулли сводится к линейному дифференциальному уравнению с помощью подстановки:

$$z = y^{1-m}.$$

6.2 Уравнение Риккати (I порядок).

$$y' + b(x)y + d(x)y^2 = f(x), \quad (6)$$

где $b(x), d(x), f(x)$ — непрерывные функции.

Алгоритм решения уравнений Риккати:

1. Найти некоторое частное решение уравнения y_1 .
2. Тогда искомым решением будет $y = y_1 + U$, следовательно, задача свелась к поиску U .
3. Подставляем в исходное выражение вместо y и y' выражения $(y_1 + U)$ и $(y_1 + U)'$, и получаем уравнение Бернулли (5).
4. Находим из него U и подставляем в выражение для общего решения.

6.3 Уравнение Эйлера (II порядок).

$$x^2y'' + Axy' + By = 0, \quad x > 0, \quad (7)$$

Данное уравнение можно свести к линейному дифференциальному уравнению с постоянными коэффициентами с помощью замены $x = e^t$, в этом случае:

$$\begin{aligned} y'_x &= e^{-t}y'_t, \\ y''_{xx} &= e^{-2t}(y''_{tt} - y'_t). \end{aligned}$$

Подставляя в исходное уравнение, имеем:

$$y''_{tt} + (A - 1)y'_t + By = 0.$$

7 Первые интегралы

7.1 Поиск первых интегралов.

Пусть в области $\Omega \subseteq \mathbb{R}^3$ задана автономная система дифференциальных уравнений:

$$\begin{cases} \dot{x} = f_1(x, y, z), \\ \dot{y} = f_2(x, y, z), \\ \dot{z} = f_3(x, y, z). \end{cases} \quad (8)$$

Решения системы 8 можно найти с помощью *первых интегралов*:

Определение (ПИ)

Непрерывно дифференцируемая в области Ω функция $U(x, y, z)$ называется *первым интегралом* системы (8), если $U(\vec{\varphi}(t)) \equiv Const$ (то есть первый интеграл постоянен вдоль каждой фазовой траектории).

Критерий ПИ

Непрерывно дифференцируемая функция $U(x, y, z)$ является первым интегралом системы (8) $\iff \forall (x, y, z) \in \Omega$ выполнено

$$\frac{\partial U}{\partial x} f_1 + \frac{\partial U}{\partial y} f_2 + \frac{\partial U}{\partial z} f_3 = 0. \quad (9)$$

Количество независимых ПИ системы

Если точка $a \in \Omega \subset \mathbb{R}^n$ не является положением равновесия автономной системы, то в ее окрестности существует **n – 1** независимых первых интегралов.

Поиск ПИ

При поиске ПИ применяется так называемый метод интегрирующих комбинаций, который заключается в том, что мы, "глядя" на функции, стоящие в правых частях уравнений, пытаемся подобрать такую комбинацию этих уравнений, которая позволяла бы выделить функции, являющиеся производными от более сложных функций.

Перечислим некоторые способы такого поиска:

1. Запись системы (8) в *симметричном виде*:

$$dt = \frac{dx}{f_1} = \frac{dy}{f_2} = \frac{dz}{f_3}. \quad (10)$$

2. *Свойство равных дробей.* Так как $dx = f_1 dt$, а $dy = f_2 dz$, то $dx + dy = (f_1 + f_2)dt$, из этого принципа вытекает:

$$dt = \frac{d(x+y)}{(f_1+f_2)} = \frac{d(x-y)}{(f_1-f_2)} = \frac{d(x+y+z)}{(f_1+f_2+f_3)} = \dots \quad (11)$$

3. Пусть найден U_1 для системы (10). Тогда при поиске U_2 , можно использовать выражение, полученное для U_1 , считая его константой, а затем, подставив выражение для U_1 в полученное выражение для U_2 .

Пример 1

$$\begin{cases} \dot{x} = z - x + 3y, \\ \dot{y} = z + x - 3y, \\ \dot{z} = -2z. \end{cases}$$

1. Сложим три уравнения: $\dot{x} + \dot{y} + \dot{z} = 0$, следовательно $x + y + z = Const = U_1$.
2. Заметим, что $dt = \frac{d(x-3y+z)}{-4(x-3y+z)} = \frac{dz}{-2z}$, проинтегрировав, получим: $2 \ln z = \ln(x - 3y + z) + Const$, значит $U_2 = \frac{z^2}{x - 3y + z}$.

Пример 2

$$\begin{cases} \dot{x} = 2x^2z^2 + x, \\ \dot{y} = -4xyz^2 + y, \\ \dot{z} = -4xz^3 + z. \end{cases}$$

1. Выпишем первое и третье уравнения и перемножим их "крест накрест":

$$\frac{dx}{2x^2z^2 + x} = \frac{dz}{z - 4xz^3} \implies zdx - 4xz^3dx - 2x^2z^2dz - xdz = 0 \Big| : z^2$$

$$\frac{dx}{dz} - \frac{x}{z^2} - 2(2xzdx + x^2dz) = 0 \implies d\left(\frac{x}{z}\right) + d(-2x^2z) = 0 \implies \boxed{\frac{x}{z} - 2x^2z = Const = U_1}.$$

2. Выпишем второе и третье уравнения и сократим общую часть в знаменателе:

$$\frac{dy}{y(-4xz^2 + 1)} = \frac{dz}{z(-4xz^2 + 1)} \implies \frac{dy}{y} = \frac{dz}{z} \implies y = z \cdot Const \implies \boxed{U_2 = \frac{z}{y}}.$$

Пример 3

$$\begin{cases} \dot{x} = 2xy, \\ \dot{y} = 1 - y^2 - 2xz, \\ \dot{z} = -\frac{y}{x}. \end{cases}$$

1. Выпишем 1 и 3 уравнения, сократим общую часть в знаменателе:

$$\frac{dx}{2xy} = \frac{xdy}{-y} \implies \frac{dx}{x^2} = -2dz \implies -\frac{1}{x} = -2z + Const \implies \boxed{2z - \frac{1}{x} = U_1}.$$

2. Преобразуем второе уравнение, учитывая, что $2xz = U_1x + 1$:

$$\frac{dy}{1 - y^2 - (U_1x + 1)} \implies -y^2dx - U_1xdx = 2xydy \implies d(y^2x) + d\left(\frac{U_1x^2}{2}\right) = 0$$

$$U_2 = y^2x + U_1\frac{x^2}{2} \implies \boxed{U_2 = y^2x + zx^2 - \frac{x}{2}}.$$

7.2 Линейные однородные уравнения в частных производных первого порядка.

Пусть задана система

$$\begin{cases} f_1 \frac{\partial U}{\partial x} + f_2 \frac{\partial U}{\partial y} + f_3 \frac{\partial U}{\partial z} = 0, \\ U = F_1, \quad \text{при } F_2 = 0. \end{cases} \quad (12)$$

Алгоритм решения

1. Выписать характеристическую систему

$$\begin{cases} \dot{x} = f_1, \\ \dot{y} = f_2, \\ \dot{z} = f_3. \end{cases}$$

2. Найти два первых интеграла U_1 и U_2 для этой системы (поиск ПИ: 7.1).

3. Общим решением (12) будет:

$U = F(U_1, U_2)$, где F — произвольная непрерывно дифференцируемая функция.

4. Затем, из системы ниже нужно выразить x, y и z через U_1 и U_2 и подставить в выражение $U = F_1$ (второе уравнение системы 12). После того, как мы получим выражение U через U_1 и U_2 (избавившись от x, y и z), нужно подставить выражения для $U_1(x, y, z)$ и $U_2(x, y, z)$ в $U(U_1, U_2)$.

$$\begin{cases} \dots = U_1, \\ \dots = U_2, \\ F_2 = 0. \end{cases}$$

Получившееся выражение $U(x, y, z)$ и будет являться решением задачи Коши (12).

Пример 1

$$\begin{cases} (z - x + 3y) \frac{\partial U}{\partial x} + (z + x - 3y) \frac{\partial U}{\partial y} - 2z \frac{\partial U}{\partial z} = 0, \\ U = \frac{4y}{z}, \text{ при } x - 3y = 0. \end{cases}$$

1. Выпишем характеристическую систему и найдем первые интегралы (поиск первых интегралов данной системы тут: [7.1](#)).

2. Общим решением будет

$$U = F(U_1, U_2) = F\left(x + y + z, \frac{z^2}{x - 3y + z}\right).$$

3. Решим задачу Коши:

- (a) Выразим x, y, z через U_1 и U_2 из системы:

$$\begin{cases} x + y + z = U_1, \\ \frac{z^2}{x - 3y + z} = U_2, \\ x - 3y = 0. \end{cases}$$

- (b) Получим: $y = \frac{1}{4}(U_1 - U_2)$ и $z = U_2$. Подставим найденные выражения в $U(x, y, z) = \frac{4y}{z}$ и получим $U(U_1, U_2)$:

$$U = \frac{4y}{z} = \frac{U_1 - U_2}{U_2}.$$

- (c) Подставим в полученное выражение $U_1(x, y, z)$ и $U_2(x, y, z)$ (найденные на шаге 1) и получим ответ.

8 Вариационное исчисление

8.1 Алгоритм решения вариационной задачи

Рассмотрим функционал

$$J(y) = \int_a^b F(x, y, y') dx, \quad (13)$$

где $a < b \in \mathbb{R}$ — заданные числа, а $F(x, y, y')$ — заданная вещественнозначная непрерывно дифференцируемая функция $\forall x \in [a, b] \forall y \in (-\infty, +\infty) \forall y' \in (-\infty, +\infty)$.

Решим простейшую вариационную задачу:

$$\begin{cases} J(y) = \int_a^b F(x, y, y') dx, \\ y(a) = c_1, \\ y(b) = c_2. \end{cases} \quad (14)$$

- Сначала нужно найти $y(x)$ (то есть найти экстремаль $y(x)$) из уравнения

$$\frac{\partial F}{\partial y} - \frac{d}{dx} \frac{\partial F}{\partial y'} = 0, \quad (15)$$

причем $\frac{\partial F}{\partial y'}$ ищется при условии того, что y' свободная переменная (то же самое и с y). При нахождении $\frac{d}{dx}$ считаем, что $y' = y'(x)$, $y = y(x)$.

Чаще всего при решении возникает либо линейное уравнение с постоянными (переменными) коэффициентами, либо уравнение Эйлера (решение уравнения Эйлера тут: [6.3](#)).

- После того, как выражена экстремаль $y(x)$, нужно найти допустимую экстремаль. Для этого нужно найти константы C_1 и C_2 (которые будут сидеть в выражении для $y(x)$) из граничных условий: $\begin{cases} y(a) = c_1, \\ y(b) = c_2 \end{cases}$ (c_1 и c_2 — заданные в условии числа). Допустимую экстремаль принято обозначать \hat{y} .
- Далее нужно выяснить, дает ли экстремаль \hat{y} минимум, максимум или не является экстремумом вовсе. Для этого нужно определить знак выражения $\Delta J = J(\hat{y} + h) - J(\hat{y})$, где h — произвольная непрерывно дифференцируемая функция на отрезке $[a, b]$, такая, что $h(a) = h(b) = 0$.

Бывает удобно записать ΔJ в виде:

$$\Delta J = \underbrace{\delta J(\hat{y}, h)}_{=0} + \int_a^b F(x, h, h') dx.$$

Так же удобно пользоваться результатом следующего интегрирования по частям:

$$\int_a^b f(x) hh' dx = \underbrace{f(x) \frac{h^2}{2}}_{=0} \Big|_a^b - \int_a^b \frac{h^2}{2} f'(x) dx.$$

Иногда полезен следующий результат:

$$\int_a^b h^2(x) dx \leq \frac{(b-a)^2}{4} \int_a^b (h')^2 dx.$$

- В случае, если требуется показать, что ΔJ дает разные знаки для разных допустимых h , бывает полезен прием представления h в виде тригонометрической функции, такой, что $h(a) = h(b) = 0$ (пример будет разобран ниже).

5. (**Задача со свободным концом**) В случае, если нужно решить задачу со свободным концом (то есть отсутствием одного граничного условия), то недостающим "граничным" условием, для нахождения констант C_1 и C_2 будет выступать условие:

$$\left. \frac{\partial F}{\partial y'} \right|_{x=b} = 0, \text{ если отсутствует граничное условие на } y(b),$$

$$\left. \frac{\partial F}{\partial y'} \right|_{x=a} = 0, \text{ если отсутствует граничное условие на } y(a),$$

Либо, если граничные условия отсутствуют вообще (задача со свободными концами), то константы находятся из условия

$$\left. \frac{\partial F}{\partial y'} \right|_{x=a} = \left. \frac{\partial F}{\partial y'} \right|_{x=b} = 0.$$

Пример

Показать, что допустимая экстремаль не дает экстремума функционала

$$\begin{cases} J(y) = \int_0^\pi [(y')^2 - \frac{9}{4}y^2 + 18y] dx, \\ y(0) = 4, \\ y(\pi) = 0. \end{cases}$$

1. Найдем экстремаль:

- $\frac{\partial F}{\partial y} = -\frac{9}{2}y + 18$,
- $\frac{\partial F}{\partial y'} = 2y'$,
- $\frac{d}{dx} \frac{\partial F}{\partial y'} = 2y''$

$$\frac{\partial F}{\partial y} - \frac{d}{dx} \frac{\partial F}{\partial y'} = 0 \iff 4y'' + 9y = 36$$

Решением однородного будет $y = C_1 \sin \frac{3}{2}x + C_2 \cos \frac{3}{2}x$. Частным решением, очевидно, будет являться $y_{\text{ч.}} = 4$. Следовательно:

$$y = C_1 \sin \frac{3}{2}x + C_2 \cos \frac{3}{2}x + 4.$$

2. Найдем допустимую экстремаль:

$$\begin{cases} y(0) = 4, \\ y(\pi) = 0. \end{cases} \implies \begin{cases} C_2 + 4 = 0, \\ -C_1 + 4 = 0. \end{cases} \implies \begin{cases} C_1 = 4, \\ C_2 = -4. \end{cases}$$

Следовательно:

$\hat{y} = 4 \sin \frac{3}{2}x - 4 \cos \frac{3}{2}x + 4$

— допустимая экстремаль.

3. Исследуем функционал на экстремум:

$$\Delta J = \underbrace{\delta J(\hat{y}, h)}_{=0} + \int_0^\pi \left[(h')^2 - \frac{9}{4}h^2 \right] dx.$$

Покажем, что ΔJ меняет свой знак в зависимости от h . Для отрезка $[0, \pi]$ удобнее всего взять тригонометрическую функцию, образующую ноль на концах отрезка. Такой функцией будет $h = \sin kx$, $k \in \mathbb{N}$.

Тогда

$$\begin{aligned}\Delta J &= \int_0^\pi \left[k^2 \cos^2 kx - \frac{9}{4} \sin^2 kx \right] dx = \int_0^\pi \left[k^2 \left(\frac{1 + \cos 2kx}{2} \right) - \frac{9}{4} \left(\frac{1 - \cos 2kx}{2} \right) \right] dx \\ \Delta J &= \int_0^\pi \frac{1}{2} \left(k^2 - \frac{9}{4} \right) dx = \frac{\pi}{2} \left(k^2 - \frac{9}{4} \right).\end{aligned}$$

Таким образом, если $k^2 > \frac{9}{4}$, то $\Delta J > 0$, а если $k^2 < \frac{9}{4}$, то $\Delta J < 0$. Следовательно экстремума нет.

8.2 Функционалы, зависящие от двух функций.

Рассматривается задача нахождения слабого экстремума

$$J(y_1, y_2) = \int_a^b F[x, y_1(x), y_2(x), y'_1(x), y'_2(x)] dx, \quad (16)$$

, где F — заданная непрерывно дифференцируемая функция своих аргументов, в классе непрерывно дифференцируемых пар функций $y_1(x)$, $y_2(x)$ на отрезке $[a, b]$. Причем функции удовлетворяют граничным условиям:

$$\begin{cases} y_1(a) = A_1, \\ y_2(a) = A_2, \\ y_1(b) = B_1, \\ y_2(b) = B_2, \end{cases} \quad (17)$$

, где A_1, A_2, B_1, B_2 — заданные в условии числа.

В этом случае экстремали $y_1(x)$ и $y_2(x)$ находятся из системы

$$\begin{cases} \frac{\partial F}{\partial y_1} - \frac{d}{dx} \frac{\partial F}{\partial y'_1} = 0, \\ \frac{\partial F}{\partial y_2} - \frac{d}{dx} \frac{\partial F}{\partial y'_2} = 0. \end{cases}$$

Допустимые экстремали \hat{y}_1 и \hat{y}_2 находятся из граничных условий (17).

8.3 Функционалы, содержащие производные второго порядка.

Рассматривается задача нахождения слабого экстремума

$$J(y) = \int_a^b F[x, y(x), y'(x), y''(x)] dx, \quad (18)$$

, где F — заданная трижды дифференцируемая функция своих аргументов, в классе дважды непрерывно дифференцируемых функций $y(x)$ на отрезке $[a, b]$, удовлетворяющих граничным условиям:

$$\begin{cases} y(a) = A_1, \\ y'(a) = A_2, \\ y(b) = B_1, \\ y'(b) = B_2, \end{cases} \quad (19)$$

, где A_1, A_2, B_1, B_2 — заданные в условии числа.