

# Лекция 6

«Устойчивость.  
Устойчивость решений СтЛ-н».

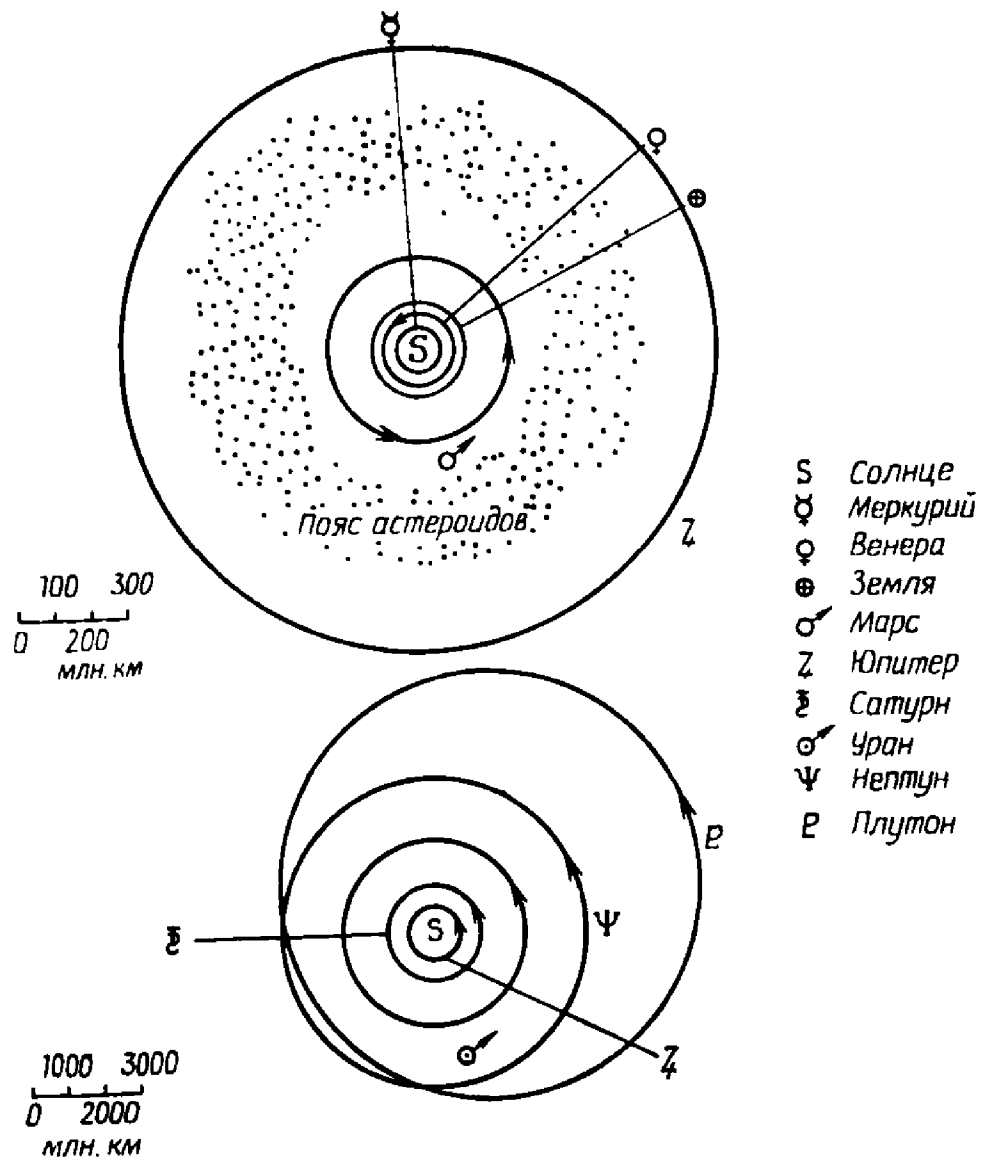


Схема солнечной системы

# Астрономические задачи и математика

И. Кеплер "Новая астрономия или  
Небесная физика, содержащая  
исследования движения Марса  
по наблюдениям Тихо Браге".  
1607

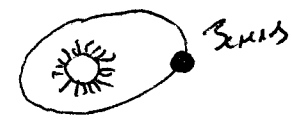
Закон Кеплера - результат обработки  
эмпирических данных



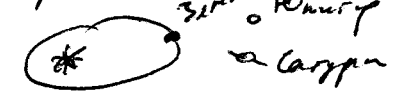
И. Ньютон "Математические начала  
натуральной философии".  
1687

дифф. зр., описывающие движ.  
планет  
закон движ. планет по эллипт.  
орбитам

расчет силы притяжения сфер. тел -  
теория потенциалов  
теория приливов



Эйлер, Д'Аламбер, Клеро (1713-1765)  
1752 конкурс работ. ак. наук  
Периодическое движение Юпитера  
и Сатурна



Метод возмущений. Идея метода возмущений,  
закл. в том чтобы выделить самые сильные  
взаимодействия, определяющие главные  
особенности движения, а остальными  
малыми взаимодействиями (их наз. возмущениями)  
пренебречь. Если движение (невозмущ.  
движение) такой упрощенной системы удастся  
рассчитать, то затем можно вогл. поправки  
те кнбт возмущенное движение.

Лагранж; Пуассон "Небесная механика"  
1802

Пуассон

вековые запорение  
среднего движ. Луны



Ньютон?  
Адамс, Лекерр.

1846г.

Плутон

1930 (Лорд Лорел)

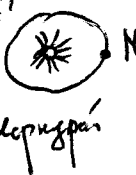
Пуанкаре "новая механика,  
- теория относит."

1900

Смещение перигелия  
Меркурия

526" 838 в год  
565"

38" 3



Меркурий (39-59 км/сек)  
Расчет Эйнштейна

1916

"основ общей теории  
относительности" Нанотехнологии

А.М. Ляпунов  
1892

Развитие метода возмущений  
"Общая задача об уст. движении"

↓  
квантовая механика

↓  
задачи квант.  
радиотехники

↓  
задачи космонавтики  
теория управления

↓  
вычислит. техника

↓  
задачи связ. с  
космосом.

↓  
задачи исслед. движения

# Интегральная непрерывность решений

$$\begin{cases} L_n x = f \\ D^k x_{\xi} = \xi_k, \quad k = \overline{0, n-1} \end{cases} \quad (1) \quad \begin{matrix} \text{Невозмущ.} \\ \text{задача} \end{matrix}$$

$$x(t, \xi)$$

$$\begin{cases} L_n x = f \\ D^k x_{\xi+\Delta\xi} = \xi_k + \Delta\xi_k \end{cases} \quad (2) \quad \begin{matrix} \text{Возмущ.} \\ \text{задача} \end{matrix}$$

$$x(t, \xi + \Delta\xi)$$

Отклонение решений задач (1) и (2)  $\rho(t, \Delta\xi) = \sum_{j=0}^{n-1} |D^j x(t, \xi) - D^j x(t, \xi + \Delta\xi)|$

$$x(t, \xi) = \sum_{k=0}^{n-1} \xi_k \varphi_k(t-s) + \int_s^t \varphi_{n-1}(t-\tau) f(\tau) d\tau$$

$\varphi_0, \dots, \varphi_{n-1}$  базис Коши  
норм. в 0.

$$(3) \quad \rho(t, \Delta\xi) \leq \sum_{j=0}^{n-1} \sum_{k=0}^{n-1} |\Delta\xi_k| |D^j \varphi_k(t-s)|$$

Не зависит от  $\xi$  и  $f$ .

Опр. Реш. невозмущ. задачи  $x(t, z)$  наз. непр. зависящим от  
наз. данных на промеж.  $I_1 \subset I$ , если  
 $\forall \varepsilon > 0 \exists \delta > 0 \forall \Delta z_k \in \mathbb{R}$  как только  $|\Delta z_k| \leq \delta$   
 $\Rightarrow \rho(t, \Delta z) \leq \varepsilon \quad \forall t \in I_1 (s \in I_1)$

Опр. Если реш. невозмущ. задачи  $x(t, z)$  явл. непрерывно  
зависящим от наз. данных для любого компактного  
промеж.  $I_1 \subset I$ , то реш.  $x(t, z)$  интегрально непр. на  $I$ .

Теор. ( об инт. некр. реш. стая, лнп. д.у. ного пор.) Если  $f$  некр. на  $I$ ,  
то любое реш. задачи 
$$\begin{cases} L_n x = f \\ D^k x(s) = z_k \end{cases}$$
 интегр. некр. на  $I$ .

□ Рассм. отклонение реш. невозм. и возм. задач  
$$\rho(t, \Delta z) \leq \sum_{j=0}^{n-1} \sum_{k=0}^{n-1} |\Delta z_k| |\varphi_k^{(j)}(t-s)|$$
. Рассм. произ. компакт  $I_0 \subset I$

$\varphi_0, \dots, \varphi_{n-1}$  квазиноп  $\Rightarrow \varphi_k^{(j)}$  квазиноп и все они явл некр. ф.  
по теор. Вейерштрасса все  $\varphi_k^{(j)}$  ограничены на  $I_0$ , т.е  
 $\exists M : \forall s, t \in I_0 \quad |\varphi_k^{(j)}(t-s)| \leq M$

$$\forall \varepsilon > 0 \quad \exists \delta = \frac{\varepsilon}{M \cdot n^2} : \Delta z_k \in \mathbb{R} \quad |\Delta z_k| \leq \delta \Rightarrow$$

$$\Rightarrow \rho(t, \Delta z) \leq \delta \cdot M \cdot n^2 = \varepsilon$$



Пример.  $\begin{cases} x' - x = 0 \\ x(0) = z \end{cases} \quad \begin{cases} x' - x = 0 \\ x(0) = z + \Delta z \end{cases}$

$$x(t, z) = z e^t \quad x(t, z + \Delta z) = (z + \Delta z) e^t \quad \rho(t, \Delta z) = |\Delta z| e^t$$

Если промеж.  $I$ , на кот. мы рассм. реш. не явл. компактом,  
то из интегральной непр. на  $I$  не следует непр. зависимость  
этого решения от нач. значений на  $I$

$$I = [0, +\infty) \quad \rho(t, \Delta z) = |\Delta z| e^t \rightarrow +\infty \text{ при } t \rightarrow +\infty$$

как ни мало было  $\Delta z$

## Устойчивость решений

$$\begin{cases} L_n x = f, & t \in [s, +\infty) \\ D^k x(s) = \xi_k \end{cases} \quad (1^*)$$

неавтоном. задача

$$\begin{cases} L_n x = f, & t \in [s, +\infty) \\ D^k x(s) = \xi_k + \Delta \xi_k \end{cases} \quad (2^*)$$

возмущенная задача

Опр. Решение задачи  $(1^*)$  наз. устойчивым (уст. по Ляпунову в положит. напр.), если  $\forall \varepsilon > 0 \exists \delta > 0 \forall \Delta \xi_k \in \mathbb{R}, |\Delta \xi_k| \leq \delta \Rightarrow \rho(t, \Delta \xi) \leq \varepsilon \forall t \in [s, +\infty)$

Устойчивость реш. — это непр. зависимость реш. от начальных данных на всем инт.  $[s, +\infty)$

Опр. Решение задачи  $(1^*)$   $x(t, \xi)$  наз. асимптотически устойчивым, если

- 1)  $x(t, \xi)$  устойчиво
- 2) для всех достаточно малых  $\Delta \xi$   $\rho(t, \Delta \xi) \rightarrow 0$   
 $t \rightarrow +\infty$



Замечание:  $\varphi(t, \Delta z)$  не зависит от  $f$  и  $z_k$ , поэтому  
если устойчиво одно реш. ур  $(1^*)$ , то устойчиво  
все его решения. Если уст. реш.  $L_n x = 0$ , то  
уст. и решения ур  $(1^*)$  и наоборот

Уст-ть любого решения  $(1^*) \Leftrightarrow$   
устойчивости нулевого реш. однород. ур.  $L_n x = 0$ .

Говорят, ур.  $L_n x = 0$  устойчиво

Замечание: Уст-ть реш. нелин. ур зависит  
от нач. данных и от решения.

Теор. (Кр. Ляпунова устойч. стл-н) Для того, чтобы ур.

$L_n x = 0, t \in [s, +\infty)$  было устойчивым  $\Leftrightarrow$  действительные части хар. чисел опер.  $L_n$  были неположит. ( $\operatorname{Re}(\lambda_k) \leq 0$ ), а хар. числа  $\lambda_i$  для кот  $\operatorname{Re}(\lambda_i) = 0$  были однократны.

$\Leftarrow$  Пусть  $\lambda_j = \alpha_j + i\beta_j, \beta_j \in \mathbb{R}, \alpha_j \leq 0$ . Любое реш.  $L_n x = 0$  имеет вид:

$$x(t, \Delta_3) = \sum_{j: \alpha_j \neq 0} (P_j(t) \cos \beta_j t + Q_j(t) \sin \beta_j t) e^{\alpha_j t} + \sum_{j: \alpha_j = 0} (a_j \cos \beta_j t + b_j \sin \beta_j t)$$

$$D^k x(s) = \Delta_{3k}$$

$\varphi_k$  — лямб. комб. функц.

$P_j(t), Q_j(t), a_j, b_j$  опред. нач. усл.

$$\rho(t, \Delta_3) \leq \sum_{j=0}^{n-1} \sum_{k=0}^{n-1} |\Delta_{3k}| |D^j \varphi_k(t-s)|$$

$\Rightarrow \forall \varepsilon > 0 \exists \delta > 0 \forall \Delta_{3k} \in \mathbb{R}, |\Delta_{3k}| \leq \delta \Rightarrow \rho(t, \Delta_3) \leq \varepsilon$

Функц.  $D^j \varphi_k(t-s)$  опред. на  $[s, +\infty)$   $\Rightarrow$

$\Rightarrow$  Реш. уст-во. Пусть 1)  $\exists \lambda = \alpha + i\beta$  и  $\operatorname{Re}(\lambda) = \alpha > 0$  или Тогда  
2)  $\exists \lambda = i\mu$  кратности  $> 1$

$$\rho(t, \Delta_3) \stackrel{\text{def}}{=} \sum_{k=0}^{n-1} |D^k x(t, \Delta_3) - \underbrace{D^k x(t, 0)}_{x(t, 0) \equiv 0}| = \sum_{k=0}^{n-1} |D^k x(t, \Delta_3)|$$

1) есть слагаемые

$|ce^{\alpha t} \cos \beta t|, \alpha > 0$  неогр. ф. на  $[s, +\infty)$

2)  $|ct \cos \beta t|$  неогр. на  $[s, +\infty)$

Теор. (Кр. асимпт. устойчивость) Для того, чтобы ур.  $L_n x = 0$ ,  $t \in [s, \infty)$  было асимпт. уст.  $\Leftrightarrow \operatorname{Re}(\lambda_k) < 0$ .

( $\Leftarrow$ ) Ур. устойчиво по критерию Ляп. Кроме того,  $|P(t)e^{\lambda t}| = |P(t)|e^{\operatorname{Re}(\lambda)t} \xrightarrow[t \rightarrow +\infty]{} 0$   
т.к.  $\operatorname{Re}(\lambda) < 0$   
Значит,  $f(t, \Delta_3) \rightarrow 0$ ,  $t \rightarrow +\infty$ .

$\Rightarrow$ ) Реш. асимпт. уст.  $\Rightarrow$  уст.  $\Rightarrow$  (по кр. Ляп.)  $\operatorname{Re}(\lambda_k) < 0$

Допустим  $\exists \lambda: \operatorname{Re}(\lambda) = 0 \Rightarrow$  среди слагаемых, входящих в решение  
присут.  $a \cos \mu t + b \sin \mu t$ ,  $\mu \in \mathbb{R}$ , но оно  $\not\rightarrow 0$  при  $t \rightarrow +\infty \Rightarrow$   
 $f(t, \Delta_3) \not\rightarrow 0$  при  $t \rightarrow +\infty$ , это противоречит асимпт. уст-ти.

□

Говорят об жет-ти хар. мн.  $\lambda^n + a_{n-1}\lambda^{n-1} + \dots + a_1\lambda + a_0 = 0$

Необходимое усл. жет-ти  $P_n(\lambda) = \lambda^n + a_{n-1}\lambda^{n-1} + \dots + a_1\lambda + a_0 = 0$

Теор. Для жет. хар. ур необходимо, чтобы все его коэф. были неотр.  
(Все коэф. жет. многочлена неотриц.)

□ Н.п. Если хар. ур. жет., то  $a_{n-1} \geq 0, a_{n-2} \geq 0, \dots, a_0 \geq 0$

Ур. жет. (хар. мн. жет)  $\Leftrightarrow \operatorname{Re}(\lambda_j) \leq 0$  для всех  $j$ , т.е. можно записать

$$\lambda_j = -\alpha_j + i\beta_j \quad j = \overline{1, r}, \alpha_j \geq 0$$

$$\lambda_k = -\gamma_k, \quad k = \overline{1, l}, \gamma_k \geq 0$$

$$P_n(\lambda) = \prod_{j=1}^r (\lambda^2 + 2\alpha_j\lambda + \alpha_j^2 + \beta_j^2) \cdot \prod_{k=1}^l (\lambda + \gamma_k) \quad \leftarrow \begin{array}{l} \text{раскрывая скобки} \\ \text{видим, что все} \\ \text{коэф.} \geq 0. \end{array}$$



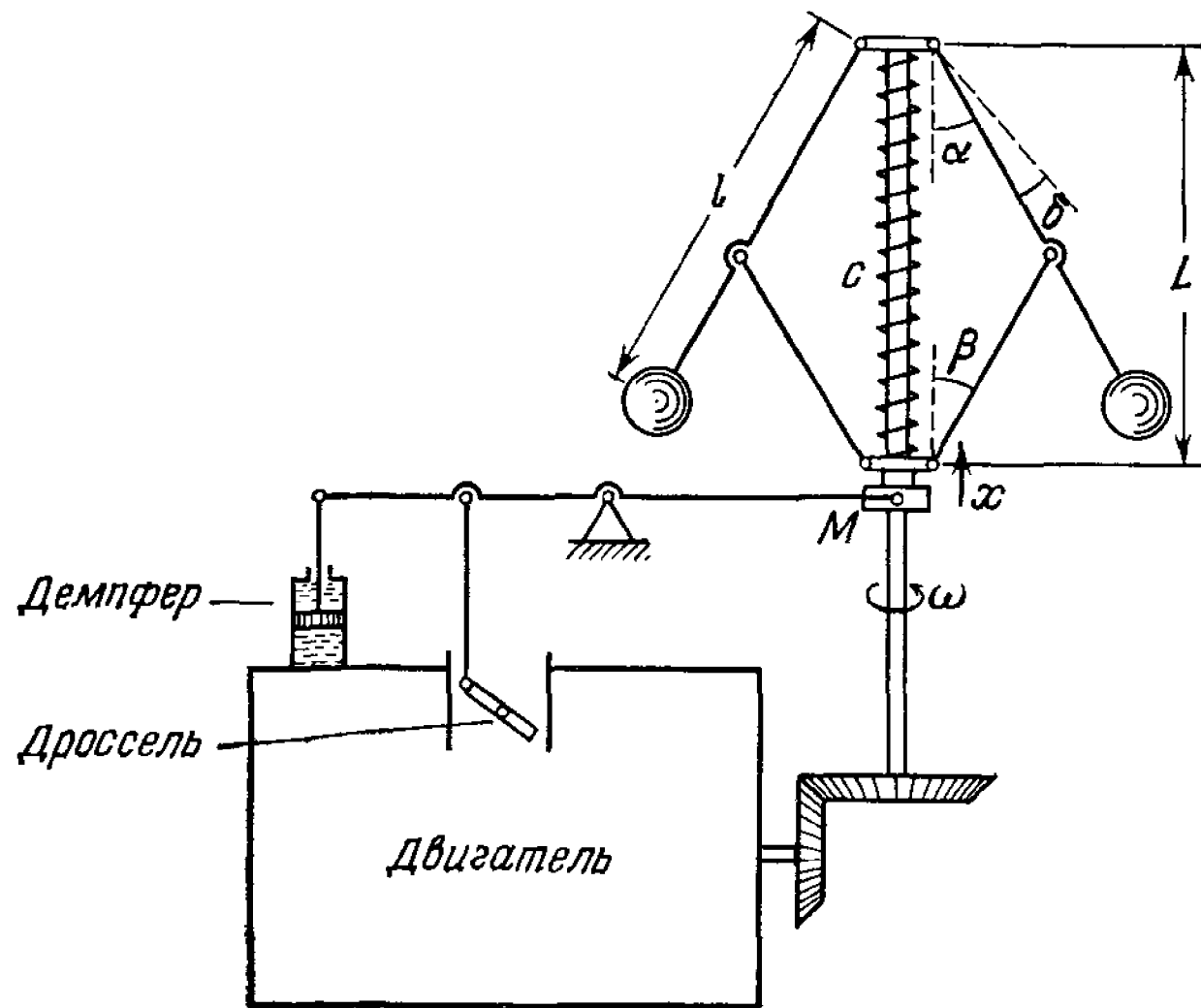
Необх. усл. асимпт. уст.

Теор. Для асимпт. уст. хар. ур. необходимо чтобы все его коэф. были положит.

Критерий Гурвица асимпт. уст.

Теор. Для того, чтобы ур  $L_n x = 0$ ,  $t \in [s, +\infty)$  было асимпт. уст.  $\Leftrightarrow$  все главные миноры определителя  $T$  были положит.

$$T = \begin{vmatrix} a_{n-1} & 1 & 0 & 0 & \dots & 0 \\ a_{n-3} & a_{n-2} & a_{n-1} & 1 & \dots & 0 \\ a_{n-5} & a_{n-4} & a_{n-3} & a_{n-2} & \dots & 0 \\ \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & & \\ 0 & 0 & 0 & 0 & \dots & a_0 \end{vmatrix}$$



Регулятор Ползунова 1766 (Уатт 1784)

Устойчивость установившегося режима двигателя с центробежным регулятором устанавливается с исп. кр. Гурвица

Для многочлена  $\lambda^4 + a_3 \lambda^3 + a_2 \lambda^2 + a_1 \lambda + a_0 = 0$

$$\Delta = \begin{vmatrix} a_3 & 1 & 0 & 0 \\ a_1 & a_2 & a_3 & 1 \\ 0 & a_0 & a_1 & a_2 \\ 0 & 0 & 0 & a_0 \end{vmatrix} > 0$$

$$\begin{vmatrix} a_3 & 1 & 0 \\ a_1 & a_2 & a_3 \\ 0 & a_0 & a_1 \end{vmatrix} > 0$$

$$\begin{vmatrix} a_3 & 1 \\ a_1 & a_2 \end{vmatrix} > 0 \quad a_3 > 0$$

Устойчивость некоторых систем.



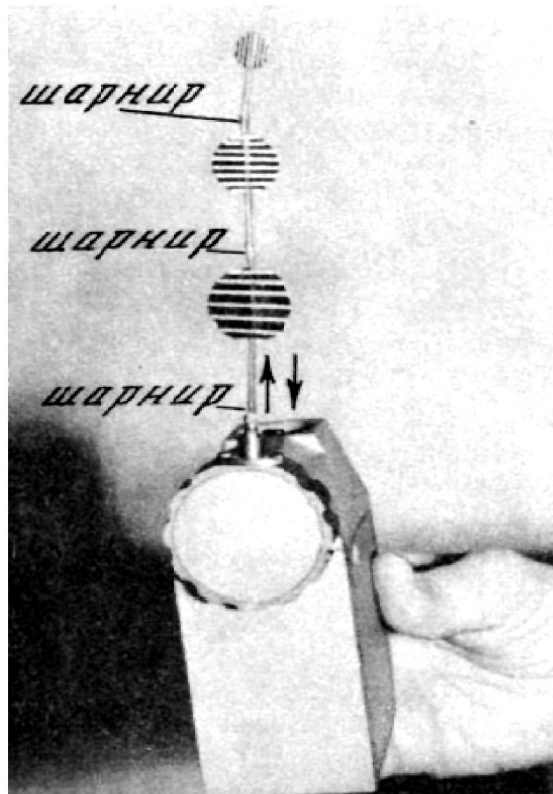


**КАПИЦА Петр Леонидович** (1894-1984). Учёный, физик. Защитил диссертацию в Кембридже (1923). Заместитель директора Кавендишской лаборатории по магнитным исследованиям (1926). Член-корреспондент по Отделению физико-технических наук с 1929 г., академик по Отделению математических и естественных наук (физика) с 1939 г. Награжден золотой медалью им. М.В.Ломоносова за совокупность работ по физике низких температур (1959 г.); медалью Резерфорда от Английского Физического общества (1966). В 1978 г. получил Нобелевскую премию по физике «за фундаментальные изобретения и открытия в области физики низких температур».



**ЧЕЛОМЕЙ Владимир Николаевич** (1914-1984). Ученый, механик. Академик АН СССР (1962), дважды Герой Социалистического Труда (1959, 1963). Руководил разработкой ракеты-носителя «Протон» и искусственного спутника Земли «Полет», орбитальных станций типа «Салют». Труды по теории колебаний, устойчивости упругих систем, динамике машин. Основал кафедру «Динамика машин» в Московском государственном техническом университете имени Н.Э.Баумана. Ленинская премия (1959), Государственная премия СССР (1967, 1974, 1982). Награжден 4 орденами Ленина, орденом Октябрьской Революции и медалями. Золотая медаль им. Н.Е. Жуковского "За лучшую работу по теории авиации" (1964), золотая медаль им. А.М. Ляпунова АН СССР "За выдающиеся работы в области математики и механики" (1977).

# Модель маятников В.Н.Челомея



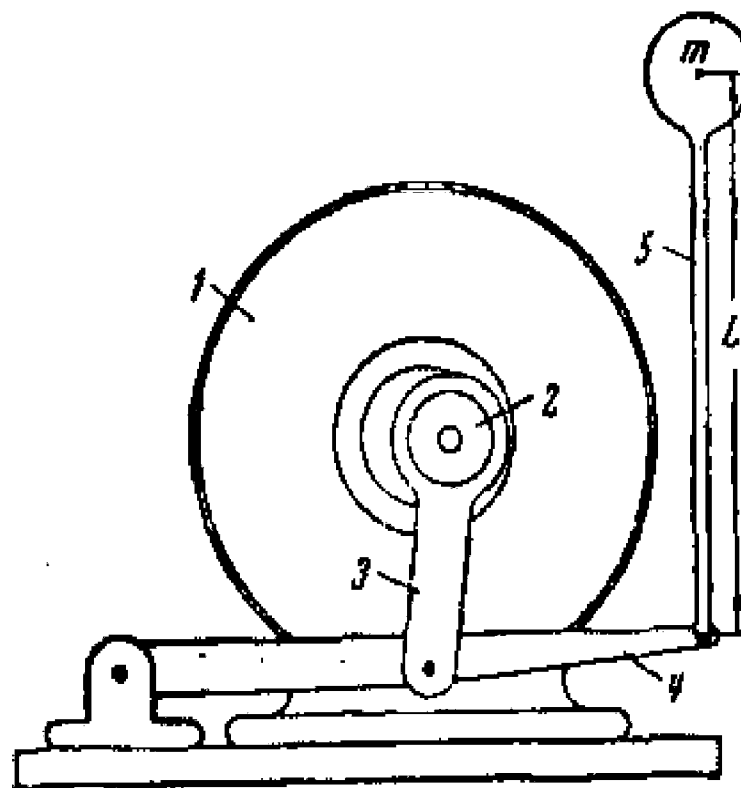
Фотография действующей модели.

Связанные маятники находятся в устойчивом положении при вибрации.

# Конструкция механизма передачи колебаний П.Л.Капицы

Конструкция механизма передачи колебаний точке подвеса маятника.

Прибор демонстрирующий явление устойчивости маятника с вибрирующей точкой подвеса.



# Явление устойчивости маятника

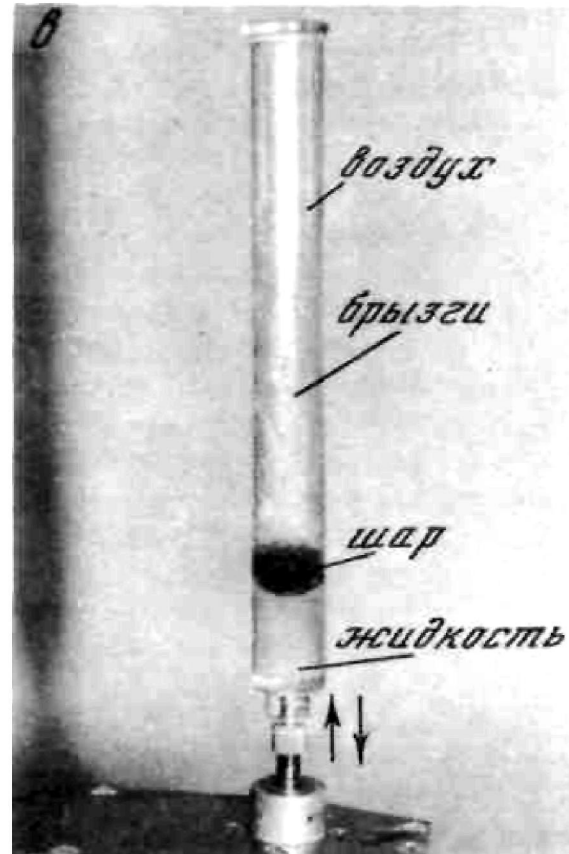
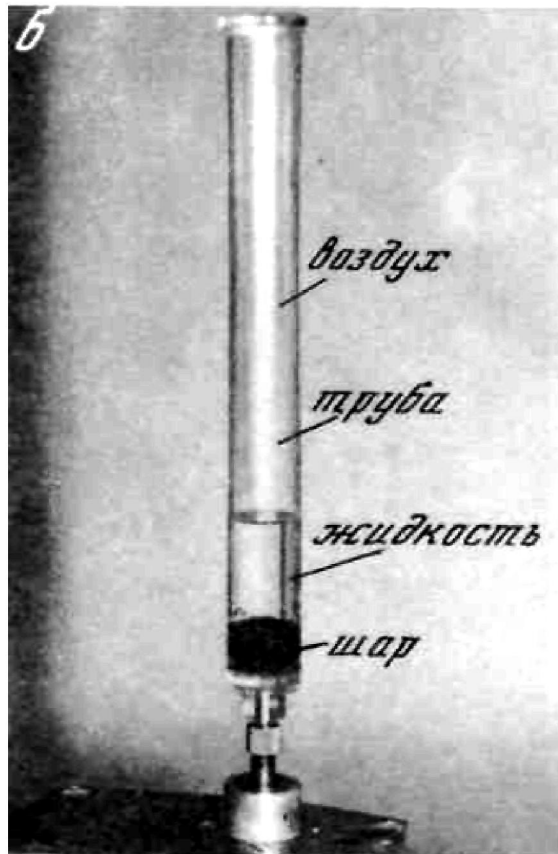
Когда прибор приведен в действие, то стержень маятника ведет себя так, как будто бы для него существует особая сила, направленная по оси колебания подвеса. Поскольку частота колебаний подвеса велика, то изображение стержня маятника воспринимается глазом несколько размытым, и колебательное движение незаметно. Поэтому явление устойчивости производит неожиданное впечатление. Если маятнику сообщить толчок в сторону, то он начинает качаться как обычный маятник с периодом, данным выражением

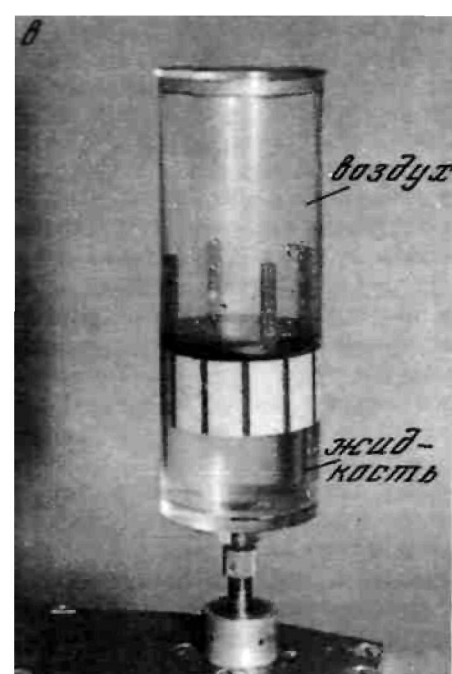
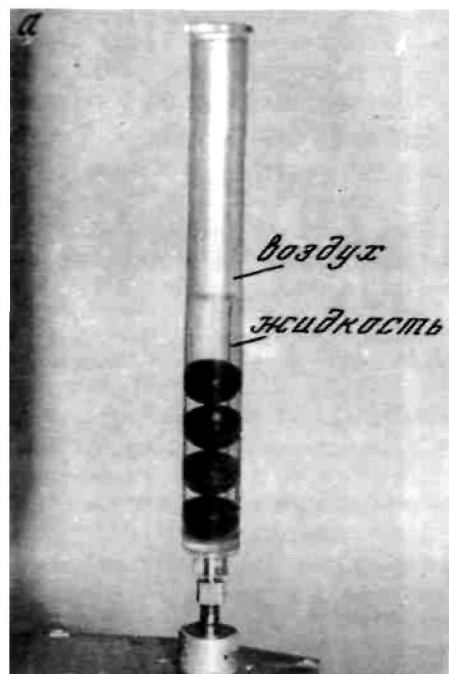
$$\tau = \frac{L}{a} T \left( \frac{1}{2} - \frac{gL}{a^2 \omega^2} \right)^{-1/2}$$

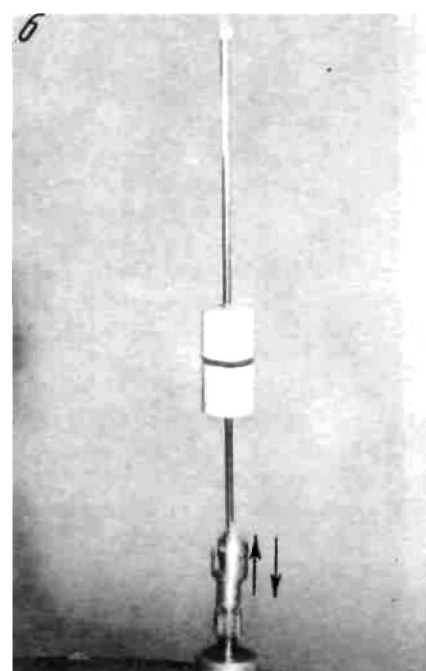
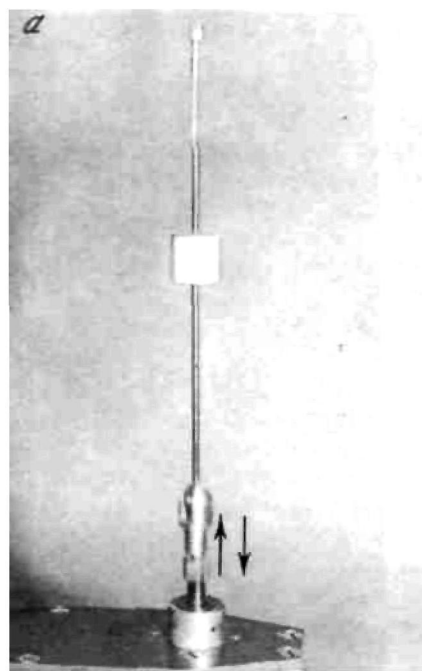
Условие устойчивости маятника

$$a^2 \omega^2 \geq 2gL$$

# Опыты В.Н.Челомея







# **«Лазерный пинцет»**



К понятию устойчивость.

Пример. (Дж. Уилкинсон)

$$(\lambda-1)(\lambda-2)\dots(\lambda-20) = \lambda^{20} - 210\lambda^{19} + \dots = p(\lambda)$$

$$p(\lambda) + 2^{-23} \lambda^{19} = 0 \quad (*)$$

↑ мизерное изменение коэфф. многочлена

Вычисляем корни (\*)

$\lambda_{16,17}$

↓

$16,731 \pm 2,813i$

$\lambda_{20}$

↓

$20,847$

относительная погр. 5% !

плохо обусловленная задача

Пример.

$$(\lambda - 1)^4 = 10^{-8}$$

$$\lambda_{1,2} \approx 1 \pm 10^{-2}$$

$$\lambda_{3,4} = 1 \pm 10^{-2}i$$

Ошибка в коэфф. в  $10^{-6} \%$  приводит  
к погрешности решения в  $1\%$

Пример.

$$(!) \begin{cases} -0,9901 p_1 + p_2 = 0,980299 \\ -0,9801 p_1 + 0,99 p_2 = 0,970299 \end{cases}$$

↓ Решение

$$p_1 = -1,99$$

$$p_2 = -0,99$$

Округлили

$$\begin{cases} -0,99 p_1 + p_2 = 0,9800 \\ -0,98 p_1 + 0,99 p_2 = 0,9702 \end{cases}$$

Погрешности в коэфф.  
по сравнению с системой (!)  
Не превышают 0,03%

↓ Решение

$$p_1 = 0$$

$$p_2 = 0,98$$

При решении систем получается погрешность  
порядка 200%

Матрица сист. плохо обусловлена.