

Хренников А. С. (группа М80-208б-19)

Бланк № 32

1. Метод исчисления систем диф. ур-ний и условия его применения.

Метод исчисления - метод сведения задачи исчисления к исчислению диф.

ур-ний

$$\left\{ \begin{array}{l} \frac{dy_1}{dx} = f_1(x, y_1, y_2, \dots, y_n) \\ \frac{dy_2}{dx} = f_2(x, y_1, y_2, \dots, y_n) \\ \vdots \\ \frac{dy_n}{dx} = f_n(x, y_1, y_2, \dots, y_n) \end{array} \right. (*)$$

рассмотрение диф. ур-ний высшего порядка. Данный метод состоит в следующем. Сначала производится дифференцирование обеих частей ур-ний (*) по x .

$$\begin{aligned} & \text{В результате получим } \frac{d^2y}{dx^2} = y'' = \frac{\partial f_1}{\partial x} + \frac{\partial f_1}{\partial y_1} \frac{dy_1}{dx} + \\ & + \frac{\partial f_1}{\partial y_2} \frac{dy_2}{dx} + \dots + \frac{\partial f_1}{\partial y_n} \frac{dy_n}{dx} = \frac{\partial f_1}{\partial x} + \frac{\partial f_1}{\partial y_1} \cdot f_1 + \frac{\partial f_1}{\partial y_2} \cdot f_2 + \dots + \frac{\partial f_1}{\partial y_n} \cdot f_n = \end{aligned}$$

$F_2(x, y_1, y_2, \dots, y_n)$. Т.к. все производные и производные высшей кратности производной y'' являются дифференциальными производными низших порядков y_1, y_2, \dots, y_n , то, следовательно, в результате данного дифференцирования получаем линейную дифференциальную уравнение F_2 этих же пере-

меньше.

Далее анализируются дифференцируемые обе части

$$\text{ур-ние } y_1'' = F_2(x, y_1, y_2, \dots, y_n). \quad y_1'' = \frac{\partial F_2}{\partial x} + \frac{\partial F_2}{\partial y_1} \frac{dy_1}{dx} + \dots + \\ + \frac{\partial F_2}{\partial y_n} \frac{dy_n}{dx} = \frac{\partial F_2}{\partial x} + \frac{\partial F_2}{\partial y_1} \cdot f_1 + \dots + \frac{\partial F_2}{\partial y_n} \cdot f_n = F_3(x, y_1, y_2, \dots, y_n)$$

представим данный исследованием при
дифференцировании структуры $y_i(x)$ во вто-
рое производной $y_i^{(n-1)} = F_{n-1}(x, y_1, y_2, \dots, y_n)$,
а затем — заключим производн. $y_i^{(n)} = F_n(x, y_1, y_2, \dots, y_n)$. Результат сводит к систему гр. ур-ний и
одиничные ур-ния:

$$y_1 = f_1(x, y_1, y_2, \dots, y_n)$$

$$y_2'' = F_2(x, y_1, y_2, \dots, y_n) \quad (**)$$

$$y^{(n-1)} = F_{n-1}(x, y_1, y_2, \dots, y_n)$$

$$y^{(n)} = F_n(x, y_1, y_2, \dots, y_n). \quad (***)$$

Составим определитель (акебиан) и положим,
что его значение отлично от нуля:

$$\begin{vmatrix} f_1 & F_2 & F_3 & \dots & F_{n-1} \end{vmatrix}$$

$$\begin{vmatrix} y_2 & y_3 & y_4 & \dots & y_n \end{vmatrix} \neq 0. \quad (\approx)$$

Если такой акебиан отличен от нуля, то
по теореме о системе линейных функций,

или иначе ($\ast\ast$) может быть записана в следующей эквивалентной форме:

$$y_2 = \varphi_2(x, y_1, y'_1, y''_1, \dots, y^{(n-1)}_1)$$

$$y_3 = \varphi_3(x, y_1, y'_1, y''_1, \dots, y^{(n-1)}_1)$$

($\ast\ast\ast\ast$)

$$y_n = \varphi_n(x, y_1, y'_1, y''_1, \dots, y^{(n-1)}_1)$$

Подставим ($\ast\ast\ast\ast$) в ($\ast\ast\ast$), получим следующую

длр. ур-ние высшего порядка: $y^{(n)} = F_n(x, y_1, y'_1, \dots, y^{(n-1)}_1) =$
 $= F_n(x, y, \varphi_2(x, y_1, y'_1, \dots, y^{(n-1)}_1), \varphi_3(x, y_1, y'_1, \dots, y^{(n-1)}_1), \dots, \varphi_n(x, y, y'_1, \dots, y^{(n-1)}_1)).$

Следовательно, в итоге: $y^{(n)} = \Phi(x, y, y'_1, y''_1, \dots, y^{(n-1)}_1)$. (V)

Таким образом, имитрирование данной сист-
емы сводено к имитрированию ур-ния
высшего порядка (V). Действительно, если ур-ние

(V) решено и определено его решение $y_1 =$

$= \Phi(x, c_1, c_2, \dots, c_n)$, то достаточно подставить
это решение в правую часть ($\ast\ast\ast\ast$), чтобы в
результате получить окончательное решение
кори. исчисл. длр. ур-ний (*).

Условие применения метода имитир-
вания: условие достаточности дифференциру-

линейными функциями правых частей ур-ний
системы (*) и неравенство между соб-
ственным и якобианом (\approx). При этом, напри-
мер, если же при применении метода ис-
числений по y_1 , как в рассмотренном случае,
якобиан (J_1) окажется бы равным нулю, то
следовало бы привести реализацию этого ме-
тода по другой переменной из совокупности
 y_i , $i = 2, \dots, n$, по которой соответствующий як-
обиан окажется не равным нулю.

2. Теорема об устойчивости решений линей-
ных динамических систем днр ур-ний.

Рассмотрим устойчивость решений линей-
ных динамич. систем, которые в общем
случае могут быть представлены в виде:

$$\frac{dy}{dt} = f(t)y + g(t) \quad (*)$$

Теорема 1: Для того, чтобы линейные реше-
ния системы (*) были устойчивыми, если
линейные устойчивые, устойчивые
в чистом или неустойчивом необходимо

и достаточно, чтобы было соответствие
установившим, асимптотически устойчивым, ус-
тавившим в чистом или нечистом случае
решение соответствующей однородной системе.

Доказательство. Докажем, например, что из
устойчивости чистого решения системы (1) сле-
дует устойчивость чистого решения соответ-
ствующей однородной системы. Для симметрии, пусть
решение $\xi(t, \xi_0)$ установившееся. Тогда для $\forall \varepsilon > 0$
 $\exists \delta(\varepsilon) > 0$, и для $\forall \xi_0$ такого, что $|y_0 - \xi_0| < \delta$, бы-
ло бы устойчивое $|y(t, y_0) - \xi(t, \xi_0)| < \varepsilon$ для $\forall t > t_0$.
П.к. разности двух решений неоднородной сис-
темы $y(t, y_0) - \xi(t, \xi_0)$ является решением
соответств. однородной системы, то обознач. чистое
решение однородн. сист. в виде разности
расщепл. реш. $y(t, y_0) - \xi(t, \xi_0) = z(t, z_0)$. Тогда в
соответствии с тем, что чистому рас-
щепл. y_0 теперь соответствует $\forall z_0 = y_0 - \xi_0$,
сторону доказател. утвержд. об устойчивости реше-
ния $\xi(t, \xi_0)$ теперь можно перенести. Так.

для $\forall \varepsilon > 0 \exists \delta(\varepsilon) > 0$, и для любого t_0 , такого, что $|z_0 - 0| < \delta$, выполнение условия: $|z(t, z_0) - 0| < \varepsilon$ для $\forall t > t_0$. И.м. г.

Теорема 2: Рассмотрим, что все решения $\frac{dy}{dt} = A(t)y$ или, что то же, $L(y)=0$, будут устойчивы, необходимо и достаточно, чтобы все решения $L(y)=0$ были ограниченными.

Доказательство: Сначала докажем достаточность. Пусть все реш. $L(y)=0$, то есть реш. y_0 $G(t)y_0$, где $G(t)$ — друг. матр., обратим. Следовательно, $\exists M > 0$, такое, что $|G(t)| \leq M$.

Выберем $\forall \varepsilon > 0$ и $\delta = \frac{\varepsilon}{M}$. Тогда для $\forall y_0$, такого, что $|y_0 - 0| < \delta$, следует выполнение неравенства $|y(t, y_0) - 0| = |y(t, y_0)| = |G(t)y_0| \leq |G(t)| \cdot |y_0| \leq M \frac{\varepsilon}{M} = \varepsilon$. Следовательно, по теореме 1 все решения $L(y)=0$ устойчивы.

Необходимость доказано от противного. Но если, начиная умножением всех решений, предположим, что среди реш. имеется неограниченное реш. $y(t, y_0)$. Тогда, выбрав $\forall \varepsilon > 0$ и

$\forall \delta > 0$, можно утверждать, что, ввиду неустойчивости $y(t, y_0)$ $\exists t_1 > 0$, при котором

$|y(t_1, y_0)| > \frac{2\epsilon|y_0|}{\delta}$. Построим следующий рен. $L[y] = 0$:
 $y(t, y_0) = \frac{2\epsilon|y_0|}{\delta} \cdot \sin \frac{|y_0|\theta}{2|y_0|}$. При $t = t_0$ это рен. $|\frac{y(t, y_0)}{2|y_0|} - 0| < \frac{|y_0|\delta}{|y_0|2} =$

$= \frac{\delta}{2} < \delta$. При значении $t = t_1$, имеем $|\frac{y(t, y_0)}{2|y_0|} - 0| =$

$= |y(t_1, y_0)| \cdot |\frac{\delta}{2|y_0|}| > \frac{2\epsilon|y_0|}{\delta} \cdot \frac{\delta}{2|y_0|} = \epsilon$. Т.к. есть неустойчив. рен. по теореме 1 неустойчиво. Полученное противореч. относит. уст. данной теоремы об устойчивости всех рен. доказательство утверждение теоремы.

Теорема 3: Если все корни характеристического ур-ния равн. (x) имеют ненулевые веществ. части, при этом корни с нулевыми веществ. частями только простые, то все рен. данной системы устойчивы.

Доказательство: Общ. реш. данн. равн. в различ. видах. слуг. корней характерист. ур-ния 1 совпадают. с уст. теоремы, имеем вид (при $\beta_k \neq 0$):

$$y = \sum_{k=1}^L C_k P_k(t) e^{d_k t} + \sum_{k=L+1}^{L+r} \{ C_k R e [P_k(t) e^{(d_k+i\beta_k)t}] + C_{k+r} I m [P_k(t) e^{(d_k+i\beta_k)t}] \} + C_{L+r+1} Y_L [e^{i\beta_L t}] + \sum_{k=L+2m+1}^{L+2r+m} \{ C_k R e [e^{i\beta_k t}] + C_{k+m} I m [e^{i\beta_k t}] \} + y_2, \text{ где } d_k \leq 0 \text{ для}$$

всех $k = 1, 2, 3, \dots, n = l + 2r + 2m$. Т.к. $P_k(t) e^{\alpha_k t} \rightarrow 0$ при $t \rightarrow \infty$, а $e^{i\beta_k t}$ и $e^{i\gamma_k t}$ ограничены, то все реш. сист. соответствуют однородн. системам ограничено.

Таким образом по теореме о решении однородн. системы устойчиво. Следовательно, по теореме о решении при устойчивости решений однородн. систем устойчиво также и об. решение данной неоднородной систмы.

Теорема 4: Если все корни характеристич. ур-ния сист. (*) имеют отрицат. веществ. части, то об. реш. данной систмы асимпт. устойчиво.

Доказательство: Доп. реш. данной сист. в компонентами в вид. неоп. замес. & будт (при $\beta_k \neq 0$):

$$y = \sum_{k=1}^l C_k P_k(t) e^{\alpha_k t} + \sum_{k=l+1}^{l+n} \{ C_k \operatorname{Re} \{ P_k(t) e^{(\alpha_k + i\beta_k)t} \} +$$

$$+ C_{k+n} \operatorname{Im} \{ P_k(t) e^{(\alpha_k + i\beta_k)t} \} \} + y_r, \text{ где } \alpha_k < 0 \text{ для всех } k.$$

$= 1, 2, 3, \dots, n = l + 2r$. Т.к. $P_k(t) e^{\alpha_k t} \rightarrow 0$ при $t \rightarrow \infty$, то

все реш. соответствуют однородн. системам ограничено и асимпт. устойчивы, а, следовательно, по теореме 1, и об. реш. данной сист. асимпт.

устойчив.

Теорема: Если среди корней характерист. ур-ния есть
 λ и имеется хотя бы один корень с положит.
вещ. частью, то все реш. данной систем. неуст.

$$3. (x + 2y^3)y' = y$$

$$(x + 2y^3) \frac{dy}{dx} = y$$

$$\frac{(x + 2y^3)}{\frac{dx}{dy}} = y$$

$$\frac{(x + 2y^3)}{x'} = y$$

$$x + 2y^3 = x'y$$

$$x' - \frac{x}{y} = 2y^2$$

$$x = u(y) \cdot v(y)$$

$$x' = u' \cdot v + u \cdot v'$$

$$u' \cdot v + uv' - u \cdot v \cdot \frac{1}{y} = 2y^2$$

$$u' \cdot x - ux \cdot \frac{1}{y} = 0$$

$$uv' = 2y^2$$

$$\frac{du}{dy} = \frac{u}{y} \Rightarrow \frac{du}{u} = \frac{dy}{y} \Rightarrow \ln|u| = \ln|y| \Rightarrow u = y$$

$$y \cdot \frac{dv}{dy} = 2y^2 \Rightarrow dv = \cancel{2y} \Rightarrow v = \frac{\ln|y|}{2} + C$$

$$x = u \cdot v = \cancel{\frac{u}{2} \cdot y} + Cy$$

$$dv = dy \cdot dy \Rightarrow v = y^2 + C$$

$$x = y(y^2 + C) = y^3 + Cy$$

$$4. \quad y'' + 9y''' = (x^2 + e^{3x}) \cos 3x + x(\sin 3x + e^{3x}) - 2e^{-x} + 2x - 3$$

$$y^{(5)} + 9y^{(3)} = 0$$

$$\lambda^5 + 9\lambda^3 = 0$$

$$\lambda^3 (\lambda^2 + 9) = 0$$

$$\lambda_1 = 0 \quad k_1 = 3$$

$$\lambda_2 = \pm 3i \quad k_2 = 1$$

$$y(x) = C_1 + C_1 x + C_2 x^2 + C_4 \cos 3x + C_5 \sin 3x$$

$$2x - 3: \quad e^{0x} [(2x-3) \cos 0x + 0 \cdot \sin 0x]$$

$$\alpha = 0 \quad \beta = 0 \quad m = 1 \quad n = -\infty$$

$$\tilde{\lambda} = 0 \quad N=1$$

$$y_2 = (Ax + B) \cdot x^3 = Ax^4 + Bx^3$$

$$y_2' = 4Ax^3 + 3Bx^2$$

$$y_2'' = 12Ax^2 + 6Bx$$

$$y_2''' = 24Ax + 6B$$

$$y_2^{(4)} = 24A$$

$$y_2^{(5)} = 0$$

$$9(24Ax + 6B) = 2x - 3$$

$$216Ax + 54B = 2x - 3$$

$$\begin{cases} 216A = 2 \\ 54B = -3 \end{cases} \quad A = \frac{1}{108}$$

$$B = -\frac{1}{18}$$

$$y_2 = \left(\frac{x}{108} - \frac{1}{18} \right) x^3$$