

Содержание

Введение	4
1 Изучение поставленной задачи с помощью компьютерного моделирования	6
1.1 Математическая постановка исходной задачи	6
1.2 Некоторые факты из теории дифференциальных уравнений с отклоняющимся аргументом	6
1.2.1 Базовые понятия и определения	6
1.2.2 Простейшая модель с запаздыванием	7
1.2.3 Классификация моделей с отклоняющимся аргументом	8
1.2.4 Метод шагов решения уравнений с отклоняющимся аргументом	10
1.2.5 Некоторые сведения о решениях линейных уравнений с постоянными коэффициентами и постоянными отклонениями аргумента	12
1.3 Переход к исследованию обыкновенных уравнений в частных производных, приближающих исходное уравнение с запаздыванием	13
1.4 Исследование устойчивости обыкновенного дифференциального уравнения относительно $T(t)$	16
1.5 Программное вычисление определителей матрицы Гурвица	18
2 Аналитическое исследование поставленной задачи	20

3	Результаты проведённого анализа	21
4	Приложение математического моделирования для исследования экономических процессов	22
	Заключение	23
	Список литературы	24

Введение

Данный дипломный проект посвящен изучению математических моделей теплопроводности с отклоняющимся аргументом.

Впервые теорию дифференциальных уравнений сначала с запаздывающим (а потом и с отклоняющимся) аргументом рассмотрел в А.Д.Мышкис в работе [6]). Другой пионерской работой в исследовании этого вопроса стала [16].

В последствии дифференциальные уравнения с отклоняющимся аргументом (также иногда называемые функционально-дифференциальными) нашли многочисленные приложения в различных вопросах автоматике, в теории колебаний, в ракетной технике, во многих вопросах физики, в некоторых задачах экономических, биологических и медицинских наук. Важность и разнообразие приложений резко повысили интерес к теории этих уравнений. В 60-х годах XX века появилось множество работ по данной тематике: в качестве примеров можно привести монографии Беллмана, Данскина и Гликсберга [13], Беллмана и Данскина [14], Пинни [8], Красовского [5] и др.

Теория дифференциальных уравнений с отклоняющимся аргументом до сих пор находится в стадии становления и интерес к ней по-прежнему не угас. Значимыми работами современности по данной тематике стали [21] и [18].

В данной работе будет исследована устойчивость уравнения локального закона сохранения (Лиувилля) с малым запаздыванием τ :

$$\begin{cases} \rho_t(x, t) + \operatorname{div} \bar{J}(x, t) = f(x, t), \\ \bar{J}(x, t + \tau) = -a^2 \nabla \rho(x, t) + \bar{V}(x, t) \rho(x, t) \end{cases}$$

Цель настоящего исследования – оценить, как небольшое отклонение

по времени влияет на решения и их устойчивость для уравнений теплопроводности с отклоняющимся аргументом, а также сравнить моделей с отклонением и без. Также в данной работе будет приведена необходимая теория и представлены развитые численные методы решений дифференциальных уравнений с отклоняющимся аргументом.

Важным фактом является наличие именно малого запаздывания: в работе будет представлен переход от исходной модели к системе обыкновенных дифференциальных уравнений с малым параметром при старшей производной. Такие уравнения были рассмотрены в статьях Тихонова [9, 10], Васильевой [1], в книге Васильевой и Бутузова [2].

В экономической части работы будет **модель капитализации Калецкого (Kalecki)**[17].

1 Изучение поставленной задачи с помощью компьютерного моделирования

1.1 Математическая постановка исходной задачи

Запишем **общее уравнение непрерывности** в дифференциальной форме:

$$\rho_t(\bar{x}, t) + \operatorname{div} \bar{J}(\bar{x}, t) = f(\bar{x}, t) \quad (1.1.1)$$

Оно представляет собой сильную (локальную) форму закона сохранения и выражает связь между потоком $\bar{J}(\bar{x}, t)$ и концентрацией (температурой) $\rho(\bar{x}, t)$.

Чтобы корректно поставить задачу решения (1.1.1) необходимо дополнить его ещё одним условием – в данной работе оно представлено **законом диффузии с конвекцией** с отклоняющимся аргументом:

$$\bar{J}(\bar{x}, t + \tau) = -a^2 \nabla \rho(\bar{x}, t) + \bar{V}(\bar{x}, t) \rho(\bar{x}, t) \quad (1.1.2)$$

В дальнейшем уравнение (1.1.1) будет классифицировано с точки зрения теории дифференциальных уравнений с отклоняющимся аргументом. Предварительно приведем необходимую для исследования информацию.

1.2 Некоторые факты из теории дифференциальных уравнений с отклоняющимся аргументом

1.2.1 Базовые понятия и определения

Дифференциальными уравнениями с отклоняющимся аргументом называются дифференциальные уравнения, в которые неизвест-

ная функция и её производные входят, вообще говоря, при различных значениях аргумента.

Хотя уравнения с отклоняющимся аргументом по виду очень похожи на обыкновенные дифференциальные уравнения, факт отклонения аргумента усложняет их анализ.

Рассмотрим простейший пример

$$\dot{x}(t) = f(t, x(t), x(t - \tau)), \quad (1.2.1)$$

где τ – положительная константа.

Для начала отметим, что для решения задачи Коши уже недостаточно задать одно начальное условие $x(t_0) = x_0$, ведь необходимо знать исходные значения на всем отрезке $[t_0 - \tau, t_0]$, т.е. задать функцию $x_0(t)$, определенную на отрезке $[t_0 - \tau, t_0]$ – **начальную функцию** (в зарубежной литературе **history function** или **initial function**).

1.2.2 Простейшая модель с запаздыванием

Для примера рассмотрим две задачи Коши: одну для обыкновенного дифференциального уравнения, другую – для уравнения с отклонением по аргументу:

$$\begin{cases} x'(t) = x(t), & t > 0 \\ x(0) = 1 \end{cases} \quad (1.2.2)$$

$$\begin{cases} y'(t) = y(t - 1), & t > 0 \\ y(t) = 1, & -1 \leq t \leq 0 \end{cases} \quad (1.2.3)$$

Методы решения подобных уравнений с запаздыванием будут рассмотрены в работе позже, а пока построим графики этих решений:

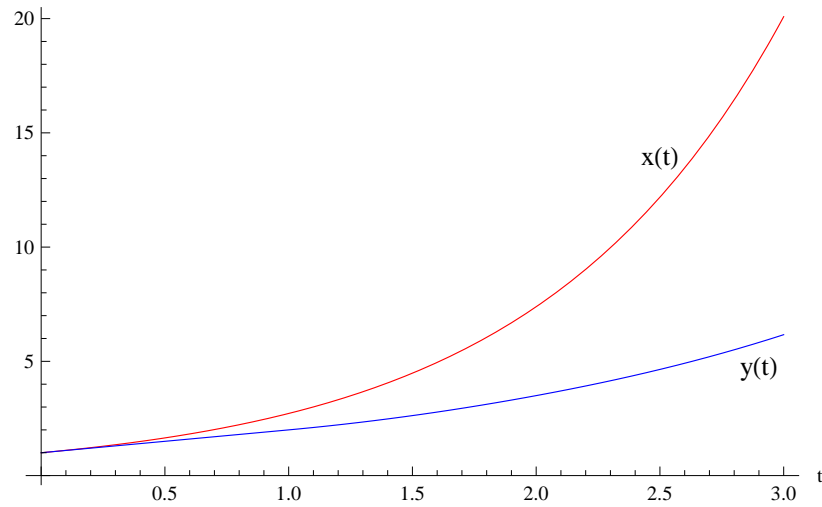


Рис. 1.2.1: Сравнение моделей с запаздыванием и без

Наглядно видно, что решения различны. Позже будет приведено аналитическое решение задачи (1.2.3) и доказано, что $y(t)$ всегда возрастает медленнее экспоненциального решения, т.е. $x(t)$.

Также решение зависит от начальной функции: для примера рассмотрим такую задачу:

$$\begin{cases} y_h'(t) = y_h(t-1), & t > 0 \\ y_h(t) = 1+t, & -1 \leq t \leq 0 \end{cases} \quad (1.2.4)$$

Отметим, что $y_h(0) = y(0) = 1$.

Построим решения на одном графике:

Таким образом, начальная функция определяет характер решения задачи.

1.2.3 Классификация моделей с отклоняющимся аргументом

Рассмотрим обобщенное уравнение n -ого порядка с l отклонениями аргумента (вообще говоря, отклонение может быть непостоянным и зависеть, например, от значений самого аргумента).

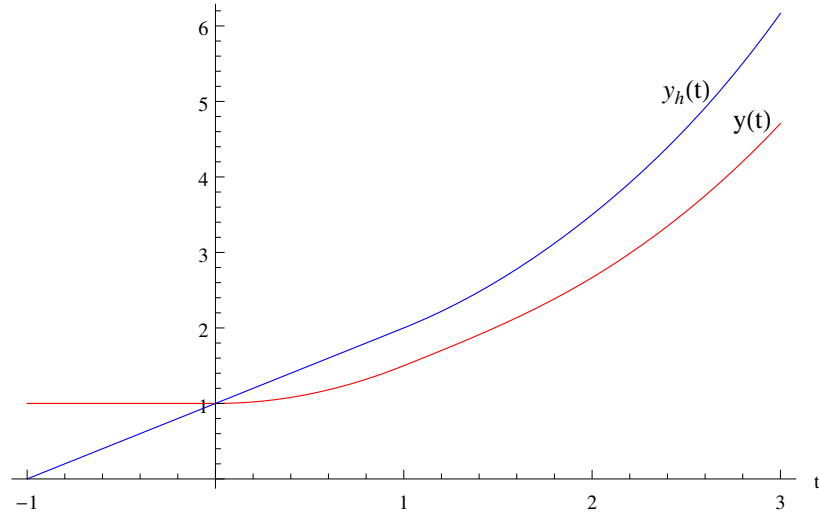


Рис. 1.2.2: Сравнение моделей с различными начальными функциями

$$\begin{aligned} x^{(m_0)}(t) = f(t, x(t), \dots, x^{(m_0-1)}(t), x(t - \tau_1(t)), \dots, \\ \dots, x^{(m_1)}(t - \tau_1(t)), \dots, x(t - \tau_l(t)), \dots, x^{(m_l)}(t - \tau_l(t))) \end{aligned} \quad (1.2.5)$$

Здесь $\tau_i(t) \geq 0$.

Каменским Г.А. была введена естественная классификация (1.2.5). Обозначим $\lambda = m_0 - \max_{1 \leq i \leq l} m_i$.

1. Если $\lambda > 0$, то такое уравнения называется уравнением с **запаздывающим аргументом**;
2. Если $\lambda = 0$, – уравнением **нейтрального типа**;
3. Если $\lambda < 0$, – уравнением **опережающего типа**.

Вернемся к исходной задаче (1.1.1, 1.1.2):

$$\begin{cases} \rho_t(\bar{x}, t) + \operatorname{div} \bar{J}(\bar{x}, t) = f(\bar{x}, t), \\ \bar{J}(\bar{x}, t + \tau) = -a^2 \nabla \rho(\bar{x}, t) + \bar{V}(\bar{x}, t) \rho(\bar{x}, t) \end{cases} \quad (1.2.6)$$

Объединим в одно уравнение относительно $\rho(x, t)$:

$$\rho_t(\bar{x}, t) = -a^2 \Delta \rho(\bar{x}, t - \tau) + \rho(\bar{x}, t - \tau) \operatorname{div} \bar{V}(\bar{x}, t - \tau) + (\bar{V}(\bar{x}, t - \tau), \nabla \rho(\bar{x}, t - \tau)) \quad (1.2.7)$$

Отметим, что дивергенция как дифференциальный оператор была применена по пространственным переменным \bar{x} . Из этого следует, что в левой части (1.2.7) не содержится производных по t и уравнение классифицируется как уравнение с запаздывающим аргументом при $\tau > 0$ и как опережающего типа при $\tau < 0$.

1.2.4 Метод шагов решения уравнений с отклоняющимся аргументом

Метод шагов – естественный метод решения уравнений с отклоняющимся аргументом. Рассмотрим простейший пример:

$$x'(t) = f(t, x(t), x(t - \tau)), \quad \tau > 0 \quad (1.2.8)$$

Поставим задачу Коши для него:

$$\begin{cases} x'(t) = f(t, x(t), x(t - \tau)), & t > 0, \\ x(t) = x_0(t), & -\tau \leq t \leq 0 \end{cases} \quad (1.2.9)$$

Тогда на отрезке $[0, \tau]$:

$$\begin{cases} x'(t) = f(t, x(t), x_0(t - \tau)), & 0 \leq t \leq \tau, \\ x(0) = x_0(0) \end{cases} \quad (1.2.10)$$

Отметим, что (1.2.11) – задача Коши уже для обыкновенного дифференциального уравнения. Предположим, что $x_1(t)$ – ее решение. Тогда на отрезке $[\tau, 2\tau]$:

$$\begin{cases} x'(t) = f(t, x(t), x_1(t - \tau)), & \tau \leq t \leq 2\tau, \\ x(\tau) = x_1(\tau) \end{cases} \quad (1.2.11)$$

Продолжая подобные рассуждения, можно найти решение (1.2.9). Отметим, что решать можно как аналитически, так и численно.

К минусам этого метода можно отнести зависимость от величины отклонения и сложность адаптации к общему случаю зависимости запаздывания от аргумента.

В качестве примера можно рассмотреть уже использованную ранее в работе задачу Коши (1.2.3):

$$\begin{cases} y'(t) = y(t - 1), & t > 0 \\ y(t) = 1, & -1 \leq t \leq 0 \end{cases}$$

Таким образом, на отрезке $[0, 1]$ её решением будет функция

$$y(t) = t + 1, \quad 0 \leq t \leq 1 \quad (1.2.12)$$

На отрезке $[1, 2]$ соответственно:

$$\begin{cases} y'(t) = (t + 1) - 1, & 1 \leq t \leq 2, \\ y(1) = 1 + 1 = 2 \end{cases} \quad (1.2.13)$$

$$y(t) = \frac{t^2}{2} + \frac{3}{4}, \quad 1 \leq t \leq 2 \quad (1.2.14)$$

Продолжая подобные рассуждения, можно построить решение на сколь угодно отдаленном по времени от начального момента отрезке.

Заметим, что на каждом из таких отрезков, решения представлены в виде полинома, а значит возрастают не быстрее решения задачи без запаздывания – экспоненциальной функции.

1.2.5 Некоторые сведения о решениях линейных уравнений с постоянными коэффициентами и постоянными отклонениями аргумента

Рассмотрим линейное однородное уравнение с постоянными коэффициентами и постоянными отклонениями аргумента

$$\sum_{i=0}^n \sum_{j=0}^l a_{ij} x^{(i)}(t - \tau_j) = 0, \quad (1.2.15)$$

где $0 = \tau_0 < \tau_1 < \dots < \tau_m$.

Будем искать его частные решения в виде

$$x(t) = e^{kt}, \quad (1.2.16)$$

где k – постоянная.

Подставив (1.2.16) в (1.2.15), получим характеристическое уравнение для k :

$$\sum_{i=0}^n \sum_{j=0}^l a_{ij} k^i e^{k\tau_j} = 0 \quad (1.2.17)$$

Заметим, что по знакам вещественных частей корней 1.2.17 можно судить об устойчивости соответствующего ему дифференциального уравнения с запаздыванием, как и в случае уравнений без запаздывания. С доказательством данного факта можно ознакомиться, например, в [11].

Теория подобных трансцендентных уравнений изучалась ещё в XVIII веке Ламбертом и Эйлером. Известно, что (1.2.17) имеет бесконечное множество корней в комплексном пространстве.

В честь немецкого математика Ламберта была названа функция $W(z)$, определяемая функциональным уравнением

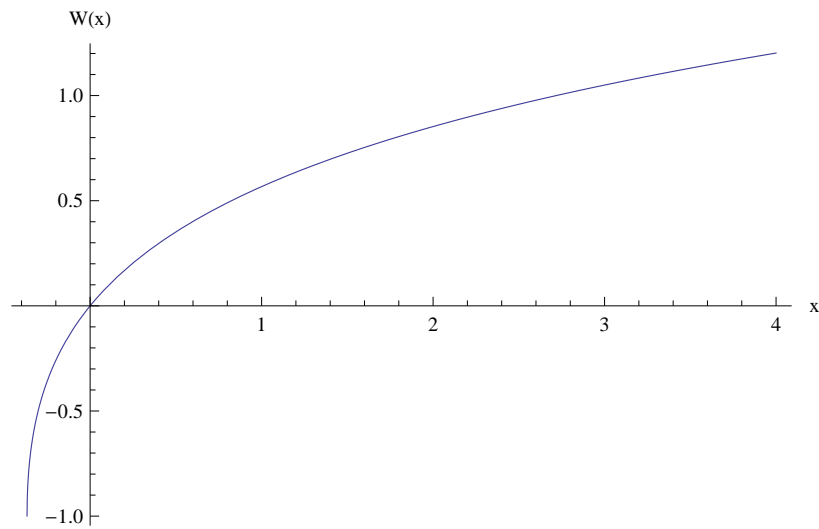


Рис. 1.2.3: График главной ветви $W_0(x)$ решений функции Ламберта

$$z = W(z)e^{W(z)} \quad (1.2.18)$$

Вообще говоря, $W(z)$ многозначна, но если ограничиться вещественными $z = x \geq -\frac{1}{e}$ и потребовать $W(z) \geq -1$, то получим однозначно определенную функцию, представляющую одну из главных ветвей $W(z)$:

1.3 Переход к исследованию обыкновенных уравнений в частных производных, приближающих исходное уравнение с запаздыванием

Цель дальнейшего исследования – свести исходную задачи к анализу её приближений уравнениями в частных производных.

Напомним, что в работе исследуется задача (1.1.1, 1.1.2):

$$\begin{cases} \rho_t(\bar{x}, t) + \operatorname{div} \bar{J}(\bar{x}, t) = f(\bar{x}, t), \\ \bar{J}(\bar{x}, t + \tau) = -a^2 \nabla \rho(\bar{x}, t) + \bar{V}(\bar{x}, t) \rho(\bar{x}, t) \end{cases} \quad (1.3.1)$$

Разложим левую часть уравнения с запаздыванием в ряд Тэйлора, опустив члены порядка выше m :

$$\bar{J}(\bar{x}, t) + \bar{J}_t(\bar{x}, t)\tau + \dots + \frac{\partial^m \bar{J}}{\partial t^m}(\bar{x}, t) \frac{\tau^m}{m!} = -a^2 \nabla \rho(\bar{x}, t) + \bar{V}(\bar{x}, t) \rho(\bar{x}, t) \quad (1.3.2)$$

$$\sum_{n=0}^m \frac{\partial^n \bar{J}}{\partial t^n}(\bar{x}, t) \frac{\tau^n}{n!} = -a^2 \nabla \rho(\bar{x}, t) + \bar{V}(\bar{x}, t) \rho(\bar{x}, t) \quad (1.3.3)$$

В контексте работы будем называть m **порядком приближения**.

Продифференцировав (1.1.1) n раз, получим:

$$\frac{\partial^{n+1} \rho}{\partial t^{n+1}} + \operatorname{div} \frac{\partial^n \bar{J}}{\partial t^n} = \frac{\partial^n f}{\partial t^n} \quad (1.3.4)$$

Домножив последнее уравнение на $\frac{\tau^n}{n!}$, перепишем его в следующем виде:

$$\operatorname{div} \left(\frac{\partial^n \bar{J}}{\partial t^n} \right) \frac{\tau^n}{n!} = \left(\frac{\partial^n f}{\partial t^n} - \frac{\partial^{n+1} \rho}{\partial t^{n+1}} \right) \frac{\tau^n}{n!} \quad (1.3.5)$$

Из уравнения (1.3.3):

$$\sum_{n=0}^m \operatorname{div} \left(\frac{\partial^n \bar{J}}{\partial t^n} \right) \frac{\tau^n}{n!} = -a^2 \operatorname{div}(\nabla \rho) + \operatorname{div}(\bar{V} \rho) \quad (1.3.6)$$

Подставим (1.3.5):

$$\sum_{n=0}^m \left(\frac{\partial^n f}{\partial t^n} - \frac{\partial^{n+1} \rho}{\partial t^{n+1}} \right) \frac{\tau^n}{n!} = -a^2 \Delta \rho + \rho \operatorname{div} \bar{V} + (\bar{V}, \nabla \rho) \quad (1.3.7)$$

$$\sum_{n=0}^m \frac{\partial^{n+1} \rho}{\partial t^{n+1}} \frac{\tau^n}{n!} - a^2 \Delta \rho + \rho \operatorname{div} \bar{V} + (\bar{V}, \nabla \rho) = \sum_{n=0}^m \frac{\partial^n f}{\partial t^n} \frac{\tau^n}{n!} \quad (1.3.8)$$

Рассмотрим одномерный случай:

$$\sum_{n=0}^m \frac{\partial^{n+1} \rho}{\partial t^{n+1}} \frac{\tau^n}{n!} - a^2 \frac{\partial^2 \rho}{\partial x^2} + \rho \frac{\partial V}{\partial x} + V \frac{\partial \rho}{\partial x} = \sum_{n=0}^m \frac{\partial^n f}{\partial t^n} \frac{\tau^n}{n!} = g(x, t) \quad (1.3.9)$$

Для простоты примем $g = 0$ и $V = \text{const}$:

$$\sum_{n=0}^m \frac{\partial^{n+1} \rho}{\partial t^{n+1}} \frac{\tau^n}{n!} - a^2 \frac{\partial^2 \rho}{\partial x^2} + V \frac{\partial \rho}{\partial x} = 0 \quad (1.3.10)$$

Заменяем неизвестную функцию следующим образом:

$$\rho(x, t) = e^{\xi x} u(x, t) \quad (1.3.11)$$

Тогда

$$\rho_x = e^{\xi x} (u_x + \xi u) \quad (1.3.12)$$

$$\rho_{xx} = e^{\xi x} (u_{xx} + 2\xi u_x + \xi^2 u) \quad (1.3.13)$$

$$-a^2 \rho_{xx} + V \rho_x = e^{\xi x} [-a^2 (u_{xx} + 2\xi u_x + \xi^2 u) + V (u_x + \xi u)] = \quad (1.3.14)$$

$$= e^{\xi x} [-a^2 u_{xx} + (-2a^2 \xi + V) u_x + (-a^2 \xi^2 + V \xi) u] = \quad (1.3.15)$$

$$= e^{\xi x} \left[-a^2 u_{xx} + \frac{V^2}{4a^2} u \right] \quad (1.3.16)$$

при $\xi = \frac{V}{2a^2}$ (т.е. коэффициент при u_x равен 0).

Наконец, получим уравнение, для которого будем исследовать устойчивость его решений:

$$\sum_{n=0}^m \frac{\partial^{n+1} u}{\partial t^{n+1}} \frac{\tau^n}{n!} - a^2 \frac{\partial^2 u}{\partial x^2} + \frac{V^2}{4a^2} u = 0 \quad (1.3.17)$$

Для уравнения (1.3.17) применим **метод Фурье разделения переменных**:

$$u(x, t) = \sum_{k=1}^{\infty} X(x)T(t) \quad (1.3.18)$$

Получим:

$$\sum_{n=0}^m \frac{\tau^n}{n!} T^{(n+1)} X + \frac{V^2}{4a^2} T X = a^2 T X'', \quad k = 1, \dots, \infty \quad (1.3.19)$$

$$\frac{\sum_{n=0}^m \frac{\tau^n}{n!} T^{(n+1)} + \frac{V^2}{4a^2} T}{a^2 T} = \frac{X''}{X} = -\lambda = -k^2 \quad (1.3.20)$$

$$\begin{cases} \sum_{n=0}^m \frac{\tau^n}{n!} T^{(n+1)} + \underbrace{\left(\frac{V^2}{4a^2} + a^2 k^2 \right)}_{\gamma(k^2)} T = 0 \\ X'' + k^2 X = 0 \end{cases} \quad (1.3.21)$$

Как видно, малый параметр входит только в уравнение относительно $T(t)$.

Дальнейшей целью настоящего исследования станет вопрос об устойчивости нулевого решения

$$\sum_{n=0}^m \frac{\tau^n}{n!} T^{(n+1)} + \underbrace{\left(\frac{V^2}{4a^2} + a^2 k^2 \right)}_{\gamma(k^2)} T = 0 \quad (1.3.22)$$

при различных m .

1.4 Исследование устойчивости обыкновенного дифференциального уравнения относительно $T(t)$

Напомним, что в данном пункте исследуется уравнение (1.3.22)

$$\sum_{n=0}^m \frac{\tau^n}{n!} T^{(n+1)} + \underbrace{\left(\frac{V^2}{4a^2} + a^2 k^2 \right)}_{\gamma(k^2)} T = 0$$

Выпишем характеристическое уравнение:

$$\sum_{n=0}^m \frac{\tau^n}{n!} \lambda^{n+1} + \gamma(k^2) = 0$$

Согласно общей теории, для алгебраического уравнения

$$a_0 x^n + a_1 x^{n-1} + \dots + a_{n-1} x + a_n = 0, \quad a \neq 0 \quad (1.4.1)$$

выполнена

Теорема Рауса - Гурвица. Число корней с положительной частью действительного алгебраического уравнения (1.4.1) равно числу перемен знака в любой из последовательностей

$$\Delta_0, \Delta_1, \frac{\Delta_2}{\Delta_1}, \dots, \frac{\Delta_n}{\Delta_{n-1}} \quad (1.4.2)$$

или

$$\Delta_0, \Delta_1, \Delta_1 \Delta_2, \Delta_2 \Delta_3, \dots, \Delta_{n-2} \Delta_{n-1}, a_n, \quad (1.4.3)$$

где

$$\Delta_0 = a_0 > 0, \quad \Delta_1 = a_1, \quad \Delta_2 = \begin{pmatrix} a_1 & a_0 \\ a_3 & a_2 \end{pmatrix},$$

$$\Delta_3 = \begin{pmatrix} a_1 & a_0 & 0 \\ a_3 & a_2 & a_1 \\ a_5 & a_4 & a_3 \end{pmatrix}, \quad \Delta_4 = \begin{pmatrix} a_1 & a_0 & 0 & 0 \\ a_3 & a_2 & a_1 & a_0 \\ a_5 & a_4 & a_3 & a_2 \\ a_7 & a_6 & a_5 & a_4 \end{pmatrix}, \dots$$

К р и т е р и й Р а у с а - Г у р в и ц а. Для того, чтобы все корни действительного уравнения (1.4.1) имели отрицательные действительные части необходимо и достаточно, чтобы выполнялись неравенства:

$$\Delta_0 > 0, \Delta_1 > 0, \dots, \Delta_n > 0$$

Отметим, что согласно построению, можем считать $\gamma(k^2) \sim k^2$ неограниченным, а $\tau > 0$ фиксированным.

Таким образом, задача об устойчивости решений дифференциального уравнения относительно $T(t)$ сводится к нахождению определителей матриц Гурвица для различных m .

1.5 Программное вычисление определителей матрицы Гурвица

В настоящей работе была реализована программа для символьного вычисления определителей матрицы Гурвица для уравнения (1.3.22):

$$\sum_{n=0}^m \frac{\tau^n}{n!} T^{(n+1)} + \underbrace{\left(\frac{V^2}{4a^2} + a^2 k^2 \right)}_{\gamma(k^2)} T = 0$$

Ниже представлены результаты работы программы для различных порядков приближения $m = 1, \dots, 7$:

при $m = 1$: $\Delta_1 = 1 > 0$, $\Delta_1 = \gamma > 0$

при $m = 2$: $\Delta_1 = \tau$, $\Delta_2 = \tau(1 - 0.5\gamma\tau) < 0$, $\Delta_3 = \gamma\tau(1 - 0.5\gamma\tau) < 0$

при $m = 3$: $\Delta_1 = 0.5\tau^2$, $\Delta_2 = 0.3334\tau^3$, $\Delta_3 = \tau^3(0.3334 - 0.25\gamma\tau) < 0$,
 $\Delta_4 = \gamma\tau^3(0.3334 - 0.25\gamma\tau) < 0$

при $m = 4$: $\Delta_1 = 0.167\tau^3$, $\Delta_2 = 0.041\tau^5$, $\Delta_3 = \tau^6(0.007\gamma\tau + 0.014)$,
 $\Delta_4 = \tau^6(-0.0017\gamma^2\tau^2 - 0.007\gamma\tau + 0.014) < 0$,
 $\Delta_5 = \gamma\tau^6(-0.0017\gamma^2\tau^2 - 0.0071\gamma\tau + 0.0139)$

при $m = 5$: $\Delta_1 = 0.042\tau^4$, $\Delta_2 = 0.003\tau^7$, $\Delta_3 = 0$, $\Delta_4 = \tau^{10}(0.0001\gamma\tau - 0.0002)$, $\Delta_5 = \tau^{10}(-0.0001\gamma^2\tau^2 + 0.0002\gamma\tau - 0.0002) < 0, \dots$

при $m = 6$: $\Delta_1 = 0.0083\tau^5$, $\Delta_2 = 0.0001\tau^9$, $\Delta_3 = -3.858^{-6}\tau^{12} < 0, \dots$

при $m = 7$: $\Delta_1 = 0.0014\tau^6$, $\Delta_2 = 3.307^{-6}\tau^{11}$, $\Delta_3 = -4.593^{-8}\tau^{15} < 0, \dots$

Построим график Δ_3 для всех m , в которых в выражение для него не входит $\gamma(k^2)$:

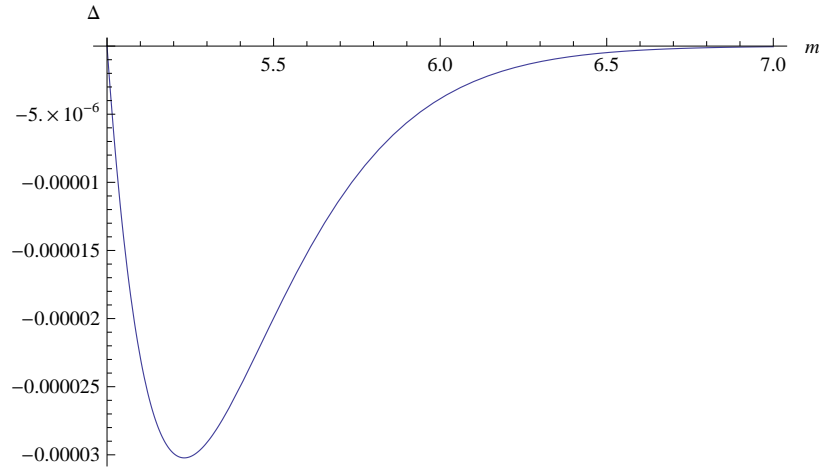


Рис. 1.5.1: График для Δ_3 при $5 \leq m \leq 7$

Таким образом, можно сделать вывод, что для любого m , начиная с 6, хотя бы один из определителей матрицы Гурвица для (1.3.22) отрицателен. Так как, $T_0 = a_0 = \frac{\tau^{m-1}}{(m-1)!} > 0$ для $\tau > 0$. В аналитической части работы данный факт будет аналитически доказан, а также будет доказана теорема о неустойчивости всех приближений (1.3.22) кроме первого.

2 Аналитическое исследование поставленной задачи

3 Результаты проведённого анализа

4 Приложение математического моделирования для исследования экономических процессов

В экономической части настоящей работы будет рассмотрена **модель капитализации Калецкого (Kalecki)**. Данная модель – одно из первых распространенных приложений дифференциальных уравнений с запаздыванием. Впервые описание данной модели самим Калецким было представлено в работе [17].

Заключение

Список литературы

- [1] Васильева А.Б., О дифференциальных уравнениях, содержащих малые параметры, Матем. сб., 31(73):3, 1952, 587–644.
- [2] Васильева А.Б., Бутузов В.Ф., Асимптотические методы в теории сингулярных возмущений, М.: Высшая школа, 1990.
- [3] Ерофеев В.Т., Козловская И.С., Уравнения с частными производными и математические модели в экономике, М.: Едиториал УРСС, 2004.
- [4] Зверкин А.М., Каменский Г.А., Норкин С.Б., Эльсгольц Л.Э., Дифференциальные уравнения с отклоняющимся аргументом, УМН, 17:2(104), 1962, 77–164.
- [5] Красовский Н.Н., Некоторые задачи теории устойчивости движения, 1959.
- [6] Мышкис А.Д., Линейные дифференциальные уравнения с запаздывающим аргументом, Гостехиздат, М.–Л., 1951.
- [7] Мышкис А.Д., Эльсгольц Л.Э., Состояние и проблемы теории дифференциальных уравнений с отклоняющимся аргументом, УМН, 22:2(134), 1967, 21–57.
- [8] Пинни Э., Обыкновенные дифференциальные уравнения, М., ИЛ, 1961.
- [9] Тихонов А.Н., О зависимости решений дифференциальных уравнений от малого параметра, Мат.сб., 2 2(64), 1948, 193–204.
- [10] Тихонов А.Н., О системах дифференциальных уравнений, содержащих параметры, Мат.сб., 2 7(69), 1950, 147–156.

- [11] Эльсгольц Л.Э., Норкин С.Б. Введение в теорию дифференциальных уравнений с отклоняющимся аргументом, М., Наука, 1971.
- [12] Филиппов А. Ф., Сборник задач по дифференциальным уравнениям. Изд. 5-е, М.: Наука, 1979.
- [13] Bellman R., Danskin J.M, Glicksberg I., A bibliography of the theory and application of differential-difference, renewal and related functional equations, The Rand Corporation RM-688, 1952.
- [14] Bellman R., Danskin J.M, The stability theory of differential-difference equations, Proc. Sympos. non-linear Circuit Anal, New York , 1953, 107-123.
- [15] Friedman A. Hu B. The Stefan problem for a hyperbolic heat equation, Math. Anal. and Appl., V. 138, 1, 1989, 249–279.
- [16] Hahn W., Berichtuber Differential-Differenzengleichungen mit festen und Veranderlichen Spannen, Jahresber. Dtsch. Math.Ver.57,2, 1954, 55—84.
- [17] Kalecki M., An Essay on the Theory of the Business Cycle (Próba teorii koniunktury), Instytut Badania Koniunktur Gospodarczych i Cen, Warsaw, 1933
- [18] Kolmanovskii V.B., Myshkis A.D., Introduction to the theory and Applications of Functional Differential Equations, Kluver, Dordrecht, 1999.
- [19] Mangano S., Mathematica Cookbook, O'Reilly Media, 2010.
- [20] Polyanin A.D., Zhurov A.I., A new method for constructing exact solutions to nonlinear delay partial differential equations, arXiv:1304.5473, 2013
- [21] Wu J., Theory and Applications of Partial Functional Differential Equations, Springer-Verlag, New-York, 1996