

ӘОЖ 519.911, 517.75

Э.А. БАКИРОВА, Х.ДАЛЕЛХАН

ИМПУЛЬС ӘСЕРІ БАР ЖҮКТЕЛГЕН ДИФФЕРЕНЦИАЛДЫҚ ТЕҢДЕУЛЕР ЖҮЙЕСІ ҮШІН ШЕТТІК ЕСЕПТІҚ ПЕРИОДТЫ ШЕШІМДЕРІ ТУРАЛЫ

Импульс әсері бар жүктелген дифференциалдық теңдеулер жүйесі үшін сзызықты периодты шеттік есебі параметрлеу әдісі көмегімен зерттелген. Қарастырылып отырган шеттік есептің бірмәнді шешілімділігінің жеткілікті шарттары тағайындалған және оның жуық шешімдерін табудың алгоритмдері құрылған.

Импульс әсері бар жүктелген дифференциалдық теңдеулер жүйесі үшін периодты шеттік есепті қарастырайық

$$\frac{dx}{dt} = B_0(t)x + B_1(t)x(\mu) + f(t), \quad t \in [0, T] \setminus \{\theta\}, \quad x \in R^n, \quad (1)$$

$$\lim_{t \rightarrow \theta^-} x(t) - \lim_{t \rightarrow \theta^+} x(t) = \varphi, \quad \varphi \in R^n, \quad (2)$$

$$x(0) = x(T), \quad (3)$$

Мұндағы $(n \times n)$ - өлшемді $B_0(t)$, $B_1(t)$ матрикалары және n - өлшемді $f(t)$ вектор – функциясы $[0, T]$ аралығында үзіліссіз, $0 < \theta < \mu < T$, $\|x\| = \max_{i=1,n} |x_i|$,

$$\|B_0(t)\| = \max_{i=1,n} \sum_{j=1}^n |b_{ij}^1(t)| \leq \beta_1, \quad \|B_1(t)\| = \max_{i=1,n} \sum_{j=1}^n |b_{ij}^2(t)| \leq \beta_2, \quad \beta_1, \beta_2 - const.$$

(1) – (3) есебінің шешімі деп $t \in [0, T] \setminus \{\theta\}$ аралығында жүктелген дифференциалдық теңдеулер жүйесін, θ нүктесіндегі импульстік (2) шартын қанағаттандыратын және $t = 0$ мен $t = T$ нүктелеріндегі мәндері үшін (3) теңдігі орындалатын $(0, T)$ аралығында бөлікті үзіліссіз дифференциалданатын $x^*(t)$ вектор-функциясын айтамыз.

Жүктелген дифференциалдық теңдеулер үшін шеттік есептер әртүрлі әдістермен көптеген авторлардың жұмыстарында қарастырылған [1,2]. Мұндаиде теңдеулерді зерттеу жүктелген дифференциалдық теңдеудің қолданбалы математикадағы алатын орнымен маңызды. Мысалы, шоғырланған массалармен жүктелген шектің тербелісі туралы есеп, серпімді желіге ілінген жүктің ұзына бойғы қозғалысы туралы есеп, ұштарына масса ілінген желінің бұрамалы тербелістері есебі және т.т. жүктелген дифференциалдық теңдеулерге әкеледі.

$(0, T)$ интервалын бөліктеу және қосымша параметрлерді енгізу арқылы жүктелген дифференциалдық теңдеуі үшін екі нүктесін шеттік есепті шешудің әдісі [3] жұмысында ұсынылған болатын. Назарларының ұсынылып отырган жұмыста осы әдіспен (1)-(3) импульс әсері бар жүктелген дифференциалдық теңдеулер үшін периодты шеттік есеп зерттелінеді.

$[0, T]$ аралығын жүктеу нүктесі мен импульс нүктесін ескере отырып үш аралыққа бөлейік: $[0, T] = \bigcup_{r=1}^3 [t_{r-1}, t_r)$, мұндағы $t_0 = 0$, $t_1 = \theta$, $t_2 = \mu$, $t_3 = T$. 1зделінді функцияның бөлінген аралықтарға сығылуын $x_r(t) = x(t)$, $t \in [t_{r-1}, t_r)$, $r = \overline{1, 3}$ деп белгілейік, $\lambda_r = x_r(t_{r-1})$, $r = \overline{1, 3}$, қосымша параметрлерін енгізіп және әрбір $[t_{r-1}, t_r)$, $r = \overline{1, 3}$, интервалында

$u_r(t) = x_r(t) - \lambda_r$, $r = \overline{1,3}$, алмастыруларын жасайық. Соның нәтижесінде келесі параметрі бар шеттік есепті аламыз:

$$\frac{du_r}{dt} = B_0(t)u_r(t) + B_0(t)\lambda_r + B_1(t)\lambda_3 + f(t), \quad u_r(t_{r-1}) = 0, \quad t \in (t_{r-1}, t_r), \quad r = \overline{1,3}, \quad (4)$$

$$\lambda_2 + \lim_{t \rightarrow \mu-0} u_2(t) = \lambda_3, \quad (5)$$

$$\lambda_1 + \lim_{t \rightarrow \theta-0} u_1(t) - \lambda_2 = \varphi, \quad (6)$$

$$\lambda_1 = \lambda_3 + \lim_{t \rightarrow T-0} u_3(t). \quad (7)$$

(1) – (3) және (4) – (7) есептері пара-пар болады. Егер $x(t)$ функциясы (1) – (3) есебінің шешімі болса, онда келесі $(\lambda, u[t])$ жұбы, мұндағы $\lambda = (x(0), x(\theta), x(\mu))$, $u[t] = (x(t) - x(0), x(t) - x(\theta), x(t) - x(\mu))$ – (4) – (7) есебінің шешімі болады. Керісінше, егер $(\tilde{\lambda}, \tilde{u}[t])$ жұбы, мұндағы $\tilde{\lambda} = (\tilde{\lambda}_1, \tilde{\lambda}_2, \tilde{\lambda}_3)$, $\tilde{u}[t] = (\tilde{u}_1(t), \tilde{u}_2(t), \tilde{u}_3(t))$ – (4) – (7) есебінің шешімі болса, онда $\tilde{x}(t) = \tilde{\lambda}_1 + \tilde{u}_1(t)$, $t \in [0, \theta]$, $\tilde{x}(t) = \tilde{\lambda}_2 + \tilde{u}_2(t)$, $t \in [\theta, \mu]$, $\tilde{x}(t) = \tilde{\lambda}_3 + \tilde{u}_3(t)$, $t \in [\mu, T]$, $\tilde{x}(T) = \tilde{\lambda}_3 + \lim_{t \rightarrow T-0} \tilde{u}_3(t)$ теңдіктерімен анықталатын $\tilde{x}(t)$ функциясы бастапқы (1) – (3) есебінің шешімі болады.

(4) Коши есебі келесі интегралдық теңдеуге пара-пар болады:

$$u_r(t) = \int_{t_{r-1}}^t [B_0(\tau)(u_r(\tau) + \lambda_r) + B_1(\tau)\lambda_3 + f(\tau)] d\tau, \quad t \in (t_{r-1}, t_r), \quad r = \overline{1,3}. \quad (8)$$

Енді интегралдың астындағы $u_r(\tau)$, $r = \overline{1,3}$, функциясының орнына (8) теңдеуінің сәйкес он жағын қойып, бұл үдерісті ν ($\nu = 1, 2, \dots$) рет қайталасақ, онда $u_r(t)$, $r = \overline{1,3}$, функциясының келесі кейіптемесін аламыз

$$u_r(t) = \tilde{D}_{\nu, r}^0(t)\lambda_r + \tilde{D}_{\nu, r}^1(t)\lambda_3 + \tilde{G}_{\nu, r}(u, t) + \tilde{F}_{\nu, r}(t), \quad t \in (t_{r-1}, t_r), \quad r = \overline{1,3}, \quad (9)$$

мұндағы

$$\begin{aligned} \tilde{D}_{\nu, r}^i(t) &= \int_{t_{r-1}}^t B_i(\tau_1) d\tau_1 + \int_{t_{r-1}}^t B_0(\tau_1) \int_{t_{r-1}}^{\tau_1} B_i(\tau_2) d\tau_2 d\tau_1 + \dots + \\ &+ \int_{t_{r-1}}^t B_0(\tau_1) \dots \int_{t_{r-1}}^{\tau_{\nu-2}} B_0(\tau_{\nu-1}) \int_{t_{r-1}}^{\tau_{\nu-1}} B_i(\tau_\nu) d\tau_\nu d\tau_{\nu-1} \dots d\tau_1, \quad i = 0, 1, \quad r = \overline{1,3}, \end{aligned}$$

$$\begin{aligned}\widetilde{F}_{v,r}(t) &= \int_{t_{r-1}}^t f(\tau_1) d\tau_1 + \int_{t_{r-1}}^t B_0(\tau_1) \int_{t_{r-1}}^{\tau_1} f(\tau_2) d\tau_2 d\tau_1 + \dots + \\ &\quad + \int_{t_{r-1}}^t B_0(\tau_1) \dots \int_{t_{r-1}}^{\tau_{v-2}} B_0(\tau_{v-1}) \int_{t_{r-1}}^{\tau_{v-1}} f(\tau_v) d\tau_v d\tau_{v-1} \dots d\tau_1, \quad r = \overline{1,3}, \\ \widetilde{G}_{v,r}(u, t) &= \int_{t_{r-1}}^t B_0(\tau_1) \dots \int_{t_{r-1}}^{\tau_{v-2}} B_0(\tau_{v-1}) \int_{t_{r-1}}^{\tau_{v-1}} B_0(\tau_v) u_1(\tau_v) d\tau_v d\tau_{v-1} \dots d\tau_1, \quad r = \overline{1,3}.\end{aligned}$$

(9) теңдеуінен $\lim_{t \rightarrow t_r^-} u_r(t)$, $r = \overline{1,3}$, мәнін тауып, оны (5) – (7) шарттарына қойсак, λ_r , $r = \overline{1,3}$, параметрлеріне сәйкес теңдеулер жүйесін аламыз:

$$Q_v(\theta, \mu)\lambda = -F_v(\theta, \mu) - G_v(u, \theta, \mu), \quad \lambda \in R^{3n}, \quad (10)$$

мұндағы

$$Q(\theta, \mu) = \begin{pmatrix} 0 & I + \widetilde{D}_{v,2}^0(\mu) & \widetilde{D}_{v,2}^1(\mu) - I \\ I + \widetilde{D}_{v,1}^0(\theta) & -I & \widetilde{D}_{v,1}^1(\theta) \\ I & 0 & -I - \widetilde{D}_{v,3}^0(T) - \widetilde{D}_{v,3}^1(T) \end{pmatrix},$$

$$F_v(\theta, \mu) = (\widetilde{F}_{v,2}(\mu), -\varphi + \widetilde{F}_{v,1}(\theta), -\widetilde{F}_{v,3}(T)),$$

$$G_v(u, \theta, \mu) = (\widetilde{G}_{v,2}(u, \mu), \widetilde{G}_{v,1}(u, \theta), -\widetilde{G}_{v,3}(u, T)).$$

Енді (8), (10) есебінің шешімі болатын $(\lambda, u[t])$ жұбы төмендегі алгоритм арқылы анықталатын $(\lambda^{(k)}, u^{(k)}[t])$, $k = 0, 1, 2, \dots$ жұптар тізбегінің шегі ретінде ізделінеді:

0-ші қадам: а) $Q_v(\theta, \mu)$ матрицасының көрі матрицасы бар деп жорамалдан, λ параметрлерінің $\lambda^{(0)} = (\lambda_1^{(0)}, \lambda_2^{(0)}, \lambda_3^{(0)})$ барапқы жуықтауын $Q_v(\theta, \mu)\lambda = -F_v(\theta, \mu)$ теңдеуінен табамыз, яғни $\lambda^{(0)} = -[Q_v(\theta, \mu)]^{-1} F_v(\theta, \mu)$. б) $\lambda^{(0)} \in R^{3n}$ векторының компоненттерін қолданып және $t \in [t_{r-1}, t_r]$, $r = \overline{1,3}$, аралықтарында $\lambda = \lambda^{(0)}$ болғанда (8) Коши есебін шешіп $u^{(0)}[t] = (u_1^{(0)}(t), u_2^{(0)}(t), u_3^{(0)}(t))$ функцияларын табамыз.

1-ші қадам: а) Табылған $u^{(0)}[t] = (u_1^{(0)}(t), u_2^{(0)}(t), u_3^{(0)}(t))$ функцияларын (10) сыйықты алгебралық теңдеулер жүйесінің оң жағына қойып, $Q_v(\theta, \mu)\lambda = -F_v(\theta, \mu) - G_v(u^{(0)}, \theta, \mu)$ теңдеуінен $\lambda^{(1)} = (\lambda_1^{(1)}, \lambda_2^{(1)}, \lambda_3^{(1)})$ параметрін табамыз. б) $t \in [t_{r-1}, t_r]$, $r = \overline{1,3}$, аралықтарында $\lambda = \lambda^{(1)}$ болғанда (8) Коши есебін шешіп $u^{(1)}[t] = (u_1^{(1)}(t), u_2^{(1)}(t), u_3^{(1)}(t))$ функцияларын табамыз. Т.с.с.

Осы үдерісті қайталарап отырып, алгоритмнің k -шы қадамында $(\lambda^{(k)}, u^{(k)}[t])$, $k = 0, 1, 2, \dots$ жұптар жүйесін аламыз.

Ұсынылып отырған алгоритмнің жүзеге асуы мен жалғыз шешімге жинақталуының жеткілікті шарттары және (1) – (3) импульстік әсері бар шеттік есебінің жалғыз шешімі болатыны келесі теоремада келтірілген:

Теорема 1. Егер кез келген $v \in N$ үшін $Q_v(\theta, \mu) : R^{3n} \rightarrow R^{3n}$ матрицасының көрі матрицасы бар болса және

$$\|Q_v(\theta, \mu)^{-1}\| \leq \gamma_v(\theta, \mu),$$

$$q_v(\theta, \mu) = \gamma_v(\theta, \mu) \left\{ e^{\beta_1 \bar{h}} - \sum_{j=0}^v \frac{(\beta_1 \bar{h})^j}{j!} + \beta_2 \bar{h} \left(e^{\beta_1 \bar{h}} - \sum_{j=0}^{v-1} \frac{(\beta_1 \bar{h})^j}{j!} \right) \right\} < 1,$$

мұндағы $\bar{h} = \max(\theta, \mu - \theta, T - \mu)$, тәңсіздіктері орындалса, онда (1) – (3) есебінің жалғыз шешімі болады.

Теореманың дәлелі [4] теоремаға ұқсас дәлелденеді.

Мысал. $[0, 1]$ кесіндісінде импульс әсері бар жүктелген дифференциалдық тендеулер үшін төмендегідей периодты шеттік есебі қарастырылады

$$\frac{dx}{dt} = \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ \sin t & 0 \end{pmatrix} x + \begin{pmatrix} \frac{t}{4} & 0 \\ 0 & \frac{t}{16} \end{pmatrix} x \begin{pmatrix} 2 \\ 3 \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} f_1(x, t) \\ f_2(x, t) \end{pmatrix}, \quad t \in [0, 1] \setminus \left\{ \frac{1}{3} \right\}, \quad (11)$$

$$\lim_{t \rightarrow \frac{1}{3}^-} x(t) - \lim_{t \rightarrow \frac{1}{3}^+} x(t) = \begin{pmatrix} \varphi_1 \\ \varphi_2 \end{pmatrix}, \quad (12)$$

$$x(0) = x(1), \quad (13)$$

$$\text{мұндағы } B_0(t) = \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ \sin t & 0 \end{pmatrix}, \quad B_1(t) = \begin{pmatrix} \frac{t}{4} & 0 \\ 0 & \frac{t}{16} \end{pmatrix}, \quad \theta = \frac{1}{3}, \quad \mu = \frac{2}{3}, \quad T = 1.$$

Параметрлеу әдісінің сұлбесін есере отырып $[0, 1]$ аралығын үш аралыққа бөлейік: $[0, 1] = \bigcup_{r=1}^3 [t_{r-1}, t_r)$, мұндағы $t_0 = 0, t_1 = \frac{1}{3}, t_2 = \frac{2}{3}, t_3 = 1$. Изделінді функцияның бөлінген аралықтарға сығылуын $x_r(t) = x(t), \quad t \in [t_{r-1}, t_r)$, $r = \overline{1, 3}$ деп белгілейік, $\lambda_r = x_r(t_{r-1}), \quad r = \overline{1, 3}$, қосымша параметрлерін енгізіп және әрбір $[t_{r-1}, t_r)$, $r = \overline{1, 3}$, интервалында $u_r(t) = x_r(t) - \lambda_r, \quad r = \overline{1, 3}$, алмастыруларын жасайық. Соның нәтижесінде келесі параметрі бар шеттік есепті аламыз:

$$\frac{du_r}{dt} = \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ \sin t & 0 \end{pmatrix} [u_r(t) + \lambda_r] + \begin{pmatrix} \frac{t}{4} & 0 \\ 0 & \frac{t}{16} \end{pmatrix} \lambda_3 + \begin{pmatrix} f_1(x, t) \\ f_2(x, t) \end{pmatrix}, \quad u_r(t_{r-1}) = 0, \quad t \in (t_{r-1}, t_r), \quad r = \overline{1, 3},$$

$$\lambda_2 + \lim_{t \rightarrow \frac{2}{3}^-} u_2(t) = \lambda_3,$$

$$\lambda_1 + \lim_{t \rightarrow 0^+} u_1(t) - \lambda_2 = \varphi,$$

$$\lambda_1 = \lambda_3 + \lim_{t \rightarrow 1^-} u_3(t).$$

$\nu = 2$ болғанда $Q_2\left(\frac{1}{3}, \frac{2}{3}\right)$ матрицасы келесі түрде болады:

$$Q_2\left(\frac{1}{3}, \frac{2}{3}\right) = \begin{pmatrix} 0 & 0 & 1.0238 & 0.3333 & -0.9583 & 0.0015 \\ 0 & 0 & -0.1591 & 1.0292 & 0.0033 & -0.9896 \\ 1.0061 & 0.3333 & -1 & 0 & 0.0139 & 0.0003 \\ 0.055 & 1.0122 & 0 & -1 & 0.0004 & 0.0035 \\ 1 & 0 & 0 & 0 & -1.1083 & -0.336 \\ 0 & 1 & 0 & 0 & -0.254 & -1.0604 \end{pmatrix}.$$

Бұл матрицаның көрі матрицасы бар. Ол келесі түрде болады:

$$\left[Q_2\left(\frac{1}{3}, \frac{2}{3}\right)\right]^{-1} = \begin{pmatrix} -0.211 & 2.2718 & 0.1454 & 2.2678 & 0.7289 & -2.344 \\ 1.0559 & -0.3019 & 1.033 & 0.0412 & -1.0416 & 0.6139 \\ 0.1327 & 2.2168 & -0.5115 & 2.3258 & 0.3866 & -2.1837 \\ 1.0609 & -0.1826 & 1.0571 & -0.8343 & -1.0177 & 0.4921 \\ -0.5308 & 2.3034 & -0.177 & 2.1938 & 0.0574 & -2.1615 \\ 1.1229 & -0.8364 & 1.0166 & -0.4865 & -0.9961 & 0.1536 \end{pmatrix}.$$

Теореманың шарттарының орындалуын тексерейік:

$$\left\| Q_2\left(\frac{1}{3}, \frac{2}{3}\right) \right\|^{-1} \leq 7.969,$$

$$q_2\left(\frac{1}{3}, \frac{2}{3}\right) = 7.969 \cdot \left[\left(e^{\frac{1}{3}} - 1 - \frac{1}{3} - \frac{(1/3)^2}{2} \right) + 0.25 \cdot \frac{1}{3} \left(e^{\frac{1}{3}} - 1 - \frac{1}{3} \right) \right] = 0.949 < 1.$$

Теореманың барлық шарттары орындалып тұр, онда (11) – (13) есебінің жалғыз шешімі бар болады.

LITERATURA

1 Nakhshnev A.M.Uravneniya matematicheskoi biologii. -M: Vyshaya shkola, 1995. - 205 s.

2 Abdullaev B.M.,Aida-zade K.R. O chislennom reshenii nagruzhennikh differentcial'nikhuravnennii //Zhurnal vichisl. matem. i matem. fiz. 2004.T. 44. №9. -S.1585-1595.

3 Dzhumabaev D.S. Priznaki odnoznachnosti razreshimosti lineinoi kraevoi zadachi dlya obiknovennogo differentcial'nogo uravneniya //Zhurnal vichisl. matem. i matem. fiziki. - 1989. - T.29, №1. -S. 50-66.

4 Bakirova E.A. O priznake odnoznachnosti razreshimosti dvukhtochechnoi kraevoi zadachi dlya systemi nagruzhennikh differentcial'nikh uravnenni //Izvestiya NAN RK. Ser. phyz-matem. – 2005. - №1. -S. 95-102.

Э.А. Бакирова¹, Х. Далелхан²

О периодических решениях краевой задачи для нагруженных дифференциальных уравнений с импульсным воздействием

Аннотация

Методом параметризации исследована линейная периодическая краевая задача для систем нагруженных дифференциальных уравнений с импульсным воздействием. Получены достаточные условия однозначной разрешимости рассматриваемой краевой задачи и предложены алгоритмы нахождения ее приближенного решения.

E.A. Bakirova, Kh. Dalelhan

Solvability of linear boundary value problem with integral condition for loaded differential equations

Summary

The linear periodic boundary value problem for system of loaded differential equations with impulse effect was investigated by parametrization method. Sufficient conditions of unique solvability of considering problem are established and algorithms for finding its approximate solution are constructed.

Институт математики и математического моделирования МОН РК, ведущий сотрудник¹
Казахский государственный женский педагогический университет, магистрант²