

МЕТОД ЧАСТИННОГО УСЕРЕДНЕННЯ В СИСТЕМАХ ІНТЕГРО-ДИФЕРЕНЦІАЛЬНИХ РІВНЯНЬ З ПОДВІЙНИМИ ІМПУЛЬСАМИ

С. С. Гулька

*Івано-Франківський національний технічний університет нафти і газу;
Україна, 76019, м. Івано-Франківськ, вул. Карпатська, 15;
тел. +380 (3422) 4-21-23, e-mail: math@nung.edu.ua*

До систем інтегро-диференціальних рівнянь із подвійною імпульсною дією застосовується один з варіантів методу усереднювання Крилова-Боголюбова-Митропольського – метод замороження.

***Ключові слова:** система інтегро-диференціальних рівнянь, подвійна імпульсна дія, усереднювання, похибка.*

Системи інтегро-диференціальних рівнянь з подвійною імпульсною дією описують численні процеси фізичних, технічних, біологічних явищ, які піддаються і піддавались у процесі своєї еволюції короткочасним збуренням. Важливою властивістю математичної моделі, записаної за допомогою інтегро-диференціальної системи з подвійною імпульсною дією є те, що вона дозволяє враховувати не тільки процес в даний момент часу, але його передісторію і ті збурення, які відбувались в цій передісторії.

Розробка нових методів усереднення опирається на класично розроблену теорію систем диференціальних рівнянь з імпульсною дією, запропоновану А. М. Самойленком і М. О. Перестюком [1-4].

В даному дослідженні до систем інтегро-диференціальних рівнянь із подвійною імпульсною дією застосовується метод замороження, як один з варіантів методу усереднювання Крилова-Боголюбова-Митропольського [5, 6]. Суть цього методу полягає в тому, що системі інтегро-диференціальних рівнянь із подвійною імпульсною дією ставиться у відповідність інша заморожена система диференціальних рівнянь з подвійною імпульсною дією, яка в подальшому усереднюється. Наводяться умови, за яких різниця між розв'язками точної, замороженої і усереднюваної систем за достатньо малого параметра ε стає як завгодно малою на як завгодно великому, проте скінченому, інтервалі часу.

Розглянемо систему інтегро-диференціальних рівнянь із подвійною імпульсною дією

$$x'(t) = \varepsilon F \left(t, x(t), \int_0^t K(t, s, x(s)) ds + \sum_{0 < s_j < t} J_j(x(s_j - 0)) \right), \quad t \neq t_i, \quad (1)$$

$$\Delta x|_{t=t_i} = \varepsilon G_i(x), \quad i, j = 0, 1, \dots,$$

де $\varepsilon > 0$ – малий параметр; функції $F(t, x, y)$, $K(t, s, x)$, $J_j(x)$, $G_i(x)$ визначені і неперервні в області

$R = \{t, s \in [0, T], x = (x_1, \dots, x_n) \in D, y = (y_1, \dots, y_m) \in D_1\}$ (D, D_1 – обмежені області евклідових просторів E_n і E_m відповідно; $T = \varepsilon^{-1}L$, де L – довільна стала). Розв'язок системи (1) задовольняє початковій умові

$$x(0) = x_0. \quad (2)$$

Системі (1) ставимо у відповідність заморожену систему

$$y'(t) = \varepsilon F \left(t, y(t), \int_0^t K(t, s, y(t)) ds + \sum_{0 < s_j < t} J_j(y(s_j - 0)) \right), \quad t \neq t_i, \quad (3)$$

$$\Delta y|_{t=t_i} = \varepsilon G_i(y), \quad i, j = 0, 1, \dots$$

Наведемо теорему, суть якої полягає в тому, що за досить загальних умов різницю $|x(t) - y(t)|$ можна зробити як завгодно малою за достатньо малого $\varepsilon > 0$ на як завгодно великому інтервалі часу $0 < t < T$.

Теорема 1. Нехай функції $F(t, x, z)$, $K(t, s, x)$, $J_j(x)$, $G_i(x)$ задовольняють умовам: для деяких областей D, D_1 можна вказати такі додатні константи M_1, M_2, M_3, M_4 та $\lambda_1, \lambda_2, \lambda_3, \lambda_4, \lambda_5$, що за всіх дійсних значень $t \geq 0, t_i \geq 0, s_0 < s < t, s_0 < s_j < t$ для будь-яких x, z, x', z' із цих областей виконані нерівності

$$\begin{aligned} |F(t, x, z)| &\leq M_1, \quad |K(t, s, x)| \leq M_2, \quad |J_j(x)| \leq M_3, \quad |G_i(x)| \leq M_4, \\ |F(t, x, z) - F(t, x', z')| &\leq \lambda_1 |x - x'| + \lambda_2 |z - z'|, \\ |K(t, s, x) - K(t, s, x')| &\leq \lambda_3 |x - x'|, \\ |J_j(x) - J_j(x')| &\leq \lambda_4 |x - x'|, \quad |G_i(x) - G_i(x')| \leq \lambda_5 |x - x'|. \end{aligned}$$

Тоді будь-якому як завгодно малому η та як завгодно великому L можна поставити у відповідність таке додатне ε_0 , що для розв'язків $x(t), y(t)$ систем (1) і (3) відповідно в інтервалі $0 < t < \frac{L}{\varepsilon}$ справедлива нерівність

$$|x(t) - y(t)| < \eta. \quad (4)$$

Побудуємо для системи (2) відповідну усереднену систему

$$z'(t) = \varepsilon F_0 \left(z(t), \int_0^t K_0(s, z(t)) ds + J_j^0(z(s_j - 0)) \right), \quad t \neq t_i, \quad (5)$$

$$\Delta z|_{t=t_i} = \varepsilon G_j^0(z), \quad i, j = 0, 1, \dots,$$

$$\begin{aligned} &F_0 \left(z(t), \int_0^t K_0(s, z(t)) ds + J_j^0(z(s_j - 0)) \right) = \\ &= \lim_{t \rightarrow \infty} \frac{1}{t} \int_0^t F \left(t, z(t), \int_0^t K(t, s, z(s)) ds + \sum_{0 < s_j < t} J_j(x(s_j - 0)) \right); \end{aligned}$$

$$K_0(s, z(t)) = \lim_{t \rightarrow \infty} \frac{1}{t} \int_0^t K(t, s, z(s)) ds ;$$

$$\lim_{t \rightarrow \infty} \frac{\sum_{0 < s_j < t} J_j(z(s_j - 0))}{t} = J_j^0(z(s_j - 0)) ;$$

$$\lim_{t \rightarrow \infty} \frac{\sum_{0 < t_i < t} G_i(z(t_i - 0))}{t} = G_i^0(z(t_i - 0)) .$$

Тоді має місце теорема, суть якої полягає в тому, що за досить загальних умов різницю $|x(t) - z(t)|$ можна зробити як завгодно малою за достатньо малого $\varepsilon > 0$ на як завгодно великому інтервалі часу $0 < t < T$. До того ж, оскільки $z(t)$ залежить від t через εt , то необхідно щоб протягом вказаного інтервалу часу функція $z(t)$ могла встигнути відійти від свого початкового значення, тобто щоб цей інтервал був достатньо довгим з точки зору змінювання $z(t)$; за T треба взяти величину порядку $\frac{L}{\varepsilon}$, де L можна зробити як завгодно великим за достатньо малого ε .

Теорема 2. Нехай функції $F(t, x, u)$, $K(t, s, x)$, $J_j(x)$, $G_i(x)$ задовольняють умовам:

а) для деяких областей D, D_1 можна вказати такі додатні сталі M_1, M_2, M_3, M_4 та $\lambda_1, \lambda_2, \lambda_3, \lambda_4, \lambda_5$, що за всіх дійсних значень $t \geq 0, t_i \geq 0, s_0 < s < t, s_0 < s_j < t$ для будь-яких x, u, x', u' із цих областей виконані нерівності

$$|F(t, x, u)| \leq M_1, \quad |K(t, s, x)| \leq M_2, \quad |J_j(x)| \leq M_3, \quad |G_i(x)| \leq M_4,$$

$$|F(t, x, u) - F(t, x', u')| \leq \lambda_1 |x - x'| + \lambda_2 |u - u'|,$$

$$|K(t, s, x) - K(t, s, x')| \leq \lambda_3 |x - x'|,$$

$$|J_j(x) - J_j(x')| \leq \lambda_4 |x - x'|, \quad |G_i(x) - G_i(x')| \leq \lambda_5 |x - x'| ;$$

б) в областях D, D_1 існують рівномірні щодо x, u границі

$$\lim_{t \rightarrow \infty} \frac{1}{t} \int_0^t F(t, x, u) dt = F_0(x, u), \quad \lim_{t \rightarrow \infty} \frac{1}{t} \int_0^t K(t, s, x) ds = K_0(s, x),$$

$$\lim_{t \rightarrow \infty} \frac{1}{t} \sum_{0 < s_j < t} J_j(x(s_j - 0)) = J_j^0(x(s_j - 0)), \quad \lim_{t \rightarrow \infty} \frac{1}{t} \sum_{0 < t_i < t} G_i(x(t_i - 0)) = G_i^0(x(t_i - 0)) .$$

Тоді будь-яким як завгодно малим ρ, η та як завгодно великому L можна поставити у відповідність таке додатне ε_0 , що розв'язок $z(t)$ системи

$$z'(t) = \varepsilon F_0 \left(z(t), \int_0^t K_0(s, z(t)) ds + J_j^0(z(s_j - 0)) \right), \quad t \neq t_i,$$

$$\Delta z|_{t=t_i} = \varepsilon G_i^0(z), \quad i, j = 0, 1, \dots,$$

визначений на інтервалі $0 < t < \infty$ і лежить в області D разом зі своїм ρ -околом, а для $0 < \varepsilon < \varepsilon_0$ в інтервалі $0 < t < \frac{L}{\varepsilon}$ справедлива нерівність

$$|x(t) - z(t)| < \eta,$$

в якій $x(t)$ – розв’язок системи

$$x'(t) = \varepsilon F \left(t, x(t), \int_0^t K(t, s, x(s)) ds + \sum_{0 < s_j < t} J_j(x(s_j - 0)) \right), \quad t \neq t_i,$$

$\Delta x|_{t=t_i} = \varepsilon G_i(x)$, $i, j = 0, 1, \dots$,
що дорівнює $z(0)$ при $t = 0$.

Література

1. Мышкис А.Д. Системы с толчками в заданные моменты времени / А.Д. Мышкис, А.М. Самойленко // Математический сборник. – 1974. – Т.74, №2.
2. Самойленко А.М. Устойчивость решений дифференциальных уравнений с импульсным воздействием / А.М. Самойленко, Н.А. Перестюк // Дифференциальные уравнения. – 1977. – №11.
3. Самойленко А.М. Периодические решения слабо нелинейных систем с импульсным воздействием / А.М. Самойленко, Н.А. Перестюк // Дифференциальные уравнения. – 1978. – №6.
4. Самойленко А.М. Дифференциальные уравнения с импульсным воздействием / А.М. Самойленко, Н.А. Перестюк. – К.: КГУ, 1980. – 80 с.
5. Боголюбов Н.Н. Асимптотические методы в теории нелинейных колебаний / Н.Н. Боголюбов, Ю.А. Митропольский. – М.: Физматгиз, 1963.
6. Митропольский Ю.О. Методи нелінійної механіки / Ю.О. Митропольський. – К.: Наукова думка, 2002.

Стаття поступила в редакційну колегію 09.07.2009 р.

*Рекомендовано до друку академіком НАН України,
професором Перестюком М.О.*

THE METHOD OF PART MIDLING IN THE INTEGRAL-DIFFERENTIAL SYSTEMS WITH DOUBLE IMPULSIVE ACTION

S. S. Gulka

*Ivano-Frankivs'k National Technical University of Oil and Gas;
76019, Ivano-Frankivs'k, Carpat'ska street, 15;
ph. +380 (3422) 42123; e-mail: math@nung.edu.ua*

The method of middling by Crilov-Bogolubov-Mitropopolsky is applied to the systems of integral-differential equalizations with double impulsive action.

Key words: *system of integral-differential equalizations, double impulsive action, middling, error.*