

## О построении асимптотических решений для нестационарных дифференциальных уравнений с запаздывающим аргументом и с малым параметром

В. И. Фодчук

1. Как известно, дифференциальные уравнения с запаздывающим аргументом интегрируются в замкнутой форме лишь в совершенно исключительных случаях. Поэтому основными методами для количественного анализа систем, описываемых такими уравнениями, являются методы приближенного интегрирования этих уравнений.

С этой целью для исследования квазилинейных колебательных систем весьма эффективно применяются асимптотические методы Н. М. Крылова и Н. Н. Боголюбова. При этом запаздывания и параметры системы считаются постоянными\*.

Но в реальных колебательных системах такие допущения не всегда возможны. Запаздывания и параметры системы зачастую сами являются функциями времени, что еще больше усложняет характер явлений, происходящих в таких системах.

В настоящей заметке рассматриваются нелинейные колебательные системы с запаздыванием, параметры и запаздывания которых медленно изменяются во времени (медленно по отношению к периоду колебаний). С помощью метода Крылова — Боголюбова [1] строятся асимптотические разложения для решений уравнений, описывающих эти системы, близких к периодическим решениям вырожденного уравнения. Наличие последних предполагается.

Подобные системы без запаздывания изучались Ю. А. Митропольским [2]. Случай постоянных коэффициентов и постоянных запаздываний рассмотрен В. П. Рубаником [3].

При помощи построенных приближенных решений можно исследовать нестационарные колебательные процессы, происходящие в рассматриваемых системах.

2. Пусть колебания системы описываются следующим дифференциальным уравнением с запаздывающим аргументом

$$\begin{aligned} \ddot{x}(t) + p_1(\tau) \dot{x}(t) + q_1(\tau) \dot{x}[t - \nu_1(\tau)] + p_2(\tau) x(t) + q_2(\tau) x[t - \nu_2(\tau)] = \\ = \varepsilon f\{\tau, x(t), x[t - \nu_2(\tau)], \dot{x}(t), \dot{x}[t - \nu_1(\tau)]\}, \end{aligned} \quad (1)$$

где  $\tau = \varepsilon t$ ,  $\varepsilon$  — малый положительный параметр,  $\nu_1(\tau)$ ,  $\nu_2(\tau)$  неотрицательные и принимают только значения, лежащие в некоторой малой окрестности точек  $\nu_1(\tau_0)$ ,  $\nu_2(\tau_0)$  для всех  $0 \leq \tau \leq L$ ,  $L > 0$ ,  $\tau_0$  — некоторое число из  $[0, L]$ , которое дальше будет определено. Функции  $f$ ,  $p_1$ ,  $p_2$ ,  $q_1$ ,  $q_2$ ,  $\nu_1$ ,  $\nu_2$  —

\* Кроме работы В. П. Рубаника [4], в которой предполагается медленное изменение параметров в слабо нелинейных членах.

неограниченно дифференцируемы для всех конечных значений своих аргументов.

Предположим, что при некотором  $\tau_0 \in [0, L]$  порождающее уравнение

$$\ddot{x}(t) + p_1(\tau_0)\dot{x}(t) + q_1(\tau_0)x[t - v_1(\tau_0)] + \dot{p}_2(\tau_0)x(t) + q_2(\tau_0)x[t - v_2(\tau_0)] = 0 \quad (2)$$

допускает семейство периодических решений

$$x(t) = a \cos[\omega(\tau_0)t + \varphi], \quad (3)$$

где  $a$  и  $\varphi$  — произвольные постоянные, а  $\omega(\tau_0)$  — простой корень системы трансцендентных уравнений

$$l_{1,1}(\tau_0, \omega) \equiv -\omega^2 + q_1(\tau_0)\omega \sin[\omega v_1(\tau_0)] + q_2(\tau_0)\cos[\omega v_2(\tau_0)] = 0, \quad (4)$$

$$l_{2,1}(\tau_0, \omega) \equiv -p_1(\tau_0)\omega - q_1(\tau_0)\omega \cos[\omega v_1(\tau_0)] + q_2(\tau_0)\sin[\omega v_2(\tau_0)] = 0,$$

причем уравнения (4) не имеют корней, кратных  $\omega(\tau_0)$ , и корней вида  $n\omega(\tau_0)$  ( $n = 0, 2, 3, \dots$ ).

Решение уравнения (1), близкое к решению (3) порождающего уравнения, ищем в виде разложений по степеням  $\varepsilon$

$$x(t) = a \cos \psi + \varepsilon u_1(\tau, a, \psi) + \varepsilon^2 u_2(\tau, a, \psi) + \dots, \quad (5)$$

в котором  $u_1(\tau, a, \psi)$ ,  $u_2(\tau, a, \psi)$ , ... являются периодическими функциями  $\psi$  с периодом  $2\pi$ ,  $\tau = \varepsilon t$ , а величины  $a$  и  $\psi$  как функции времени определяются следующей системой дифференциальных уравнений

$$\frac{da}{dt} = \varepsilon A_1(\tau, a) + \varepsilon^2 A_2(\tau, a) + \dots, \quad (6)$$

$$\frac{d\psi}{dt} = \omega(\tau) + \varepsilon B_1(\tau, a) + \varepsilon^2 B_2(\tau, a) + \dots$$

Для нахождения явных выражений для функций  $A_1, B_1, u_1, A_2, B_2, u_2, \dots$  дифференцируем правую часть выражения (5) с учетом (6) и подставляем в уравнение (1). Раскладывая затем правую часть полученного равенства в ряд Тэйлора по  $\varepsilon$  и сравнивая коэффициенты при одинаковых степенях  $\varepsilon$ , получаем уравнения

$$\begin{aligned} & -\omega^2(\tau)a \cos \psi - p_1(\tau)\omega(\tau)a \sin \psi - q_1(\tau)\omega(\tau)a \sin[\psi - \omega(\tau)v_1(\tau)] + \\ & + p_2(\tau)a \cos \psi + q_2(\tau)a \cos[\psi - \omega(\tau)v_2(\tau)] = 0, \quad (7) \\ & \omega^2(\tau)\frac{\partial^2 u_1(\tau, a, \psi)}{\partial \psi^2} + p_1(\tau)\omega(\tau)\frac{\partial u_1(\tau, a, \psi)}{\partial \psi} + \\ & + q_1(\tau)\omega(\tau)\frac{\partial u_1[\tau, a, \psi - \omega(\tau)v_1(\tau)]}{\partial \psi} + p_2(\tau)u_1(\tau, a, \psi) + \\ & + q_2(\tau)u_1[\tau, a, \psi - \omega(\tau)v_2(\tau)] = f_0(\tau, a, \psi) - \left\{ 2A_1(\tau, a)\omega(\tau)\sin \psi - \right. \\ & - 2B_1(\tau, a)\omega(\tau)a \cos \psi - a\frac{d\omega(\tau)}{d\tau}\sin \psi + A_1(\tau, a)p_1(\tau)\cos \psi - \\ & - B_1(\tau, a)p_1(\tau)a \sin \psi + A_1(\tau, a)q_1(\tau)\cos[\psi - \omega(\tau)v_1(\tau)] - \\ & - B_1(\tau, a)q_1(\tau)a \sin[\psi - \omega(\tau)v_1(\tau)] + q_1(\tau)\frac{d[\omega(\tau)v_1(\tau)]}{d\tau}\sin[\psi - \omega(\tau)v_1(\tau)] + \\ & \left. + B_1(\tau, a)q_1(\tau)\omega(\tau)v_1(\tau)a \cos[\psi - \omega(\tau)v_1(\tau)] + A_1(\tau, a)q_1(\tau)\omega(\tau)v_1(\tau)\sin[\psi - \right. \end{aligned}$$

$$\begin{aligned}
 & - \omega(\tau) v_1(\tau) + B_1(\tau, a) q_2(\tau) v_2(\tau) a \sin[\psi - \omega(\tau) v_2(\tau)] - \\
 & \left. - A_1(\tau, a) q_2(\tau) v_2(\tau) \cos[\psi - \omega(\tau) v_2(\tau)] \right\}, \quad (8)
 \end{aligned}$$

где  $f_0(\tau, a, \psi) = f\{\tau, a \cos \psi, -a\omega(\tau) \sin \psi, a \cos[\psi - \omega(\tau) v_2(\tau)], -$   
 $- a\omega(\tau) \sin[\psi - \omega(\tau) v_1(\tau)]\}$  — периодическая функция  $\psi$  с периодом  $2\pi$ .  
 Разложим функцию  $f_0(\tau, a, \psi)$  в ряд Фурье

$$f_0(\tau, a, \psi) = \sum_{n=0}^{\infty} \{g_n(\tau, a) \cos n\psi + h_n(\tau, a) \sin n\psi\},$$

где

$$g_n(\tau, a) = \frac{1}{\pi} \int_0^{2\pi} f_0(\tau, a, \psi) \cos n\psi d\psi,$$

$$h_n(\tau, a) = \frac{1}{\pi} \int_0^{2\pi} f_0(\tau, a, \psi) \sin n\psi d\psi.$$

Так как функции  $u_1(\tau, a, \psi)$ ,  $u_2(\tau, a, \psi)$ , ... периодичны по  $\psi$  (по предположению), то их можно представить тоже в виде рядов Фурье. Запишем разложение в ряд Фурье функции  $u_1(\tau, a, \psi)$

$$u_1(\tau, a, \psi) = \sum_{n=0}^{\infty} \{v_n(\tau, a) \cos n\psi + w_n(\tau, a) \sin n\psi\}. \quad (9)$$

Для однозначности определения искоемых функций из уравнений (7), (8), ... наложим дополнительные условия на функции  $u_1(\tau, a, \psi)$ ,  $u_2(\tau, a, \psi)$ , ..., именно потребуем отсутствия в них первой гармоники аргумента  $\psi$ , для чего в уравнении (8) и последующих уравнениях приравняем нулю коэффициенты при  $\cos \psi$  и  $\sin \psi$ . Получим равенства

$$\begin{aligned}
 & g_1(\tau, a) + 2B_1(\tau, a) \omega(\tau) a - A_1(\tau, a) p_1(\tau) - A_1(\tau, a) q_1(\tau) \cos[\omega(\tau) v_1(\tau)] - \\
 & - B_1(\tau, a) q_1(\tau) a \sin[\omega(\tau) v_1(\tau)] + q_1(\tau) \frac{d[\omega(\tau) v_1(\tau)]}{d\tau} a \sin[\omega(\tau) v_1(\tau)] - \\
 & - B_1(\tau, a) q_1(\tau) \omega(\tau) v_1(\tau) a \cos[\omega(\tau) v_1(\tau)] + A_1(\tau, a) q_1(\tau) \omega(\tau) v_1(\tau) \sin[\omega(\tau) v_1(\tau)] + \\
 & + B_1(\tau, a) q_2(\tau) v_2(\tau) a \sin[\omega(\tau) v_2(\tau)] + A_1(\tau, a) q_2(\tau) v_2(\tau) \cos[\omega(\tau) v_2(\tau)] = 0, \\
 & h_1(\tau, a) + 2A_1(\tau, a) \omega(\tau) + \frac{d\omega(\tau)}{d\tau} a + B_1(\tau, a) p_1(\tau) a - \quad (10) \\
 & - A_1(\tau, a) q_1(\tau) \sin[\omega(\tau) v_1(\tau)] + B_1(\tau, a) q_1(\tau) a \cos[\omega(\tau) v_1(\tau)] - \\
 & - q_1(\tau) \frac{d[\omega(\tau) v_1(\tau)]}{d\tau} a \cos[\omega(\tau) v_1(\tau)] - B_1(\tau, a) q_1(\tau) \omega(\tau) v_1(\tau) a \sin[\omega(\tau) v_1(\tau)] - \\
 & - A_1(\tau, a) q_1(\tau) \omega(\tau) v_1(\tau) \cos[\omega(\tau) v_1(\tau)] - B_1(\tau, a) q_2(\tau) v_2(\tau) a \cos[\omega(\tau) v_2(\tau)] + \\
 & + A_1(\tau, a) q_2(\tau) v_2(\tau) \sin[\omega(\tau) v_2(\tau)] = 0,
 \end{aligned}$$

Решая систему (10) относительно  $A_1(\tau, a)$  и  $B_1(\tau, a)$ , находим

$$A_1(\tau, a) = \frac{\gamma_2(\tau, a) \frac{\partial l_{1,1}(\tau, \omega)}{\partial \omega} - \gamma_1(\tau, a) \frac{\partial l_{2,1}(\tau, \omega)}{\partial \omega}}{\left( \frac{\partial l_{1,1}(\tau, \omega)}{\partial \omega} \right)^2 + \left( \frac{\partial l_{2,1}(\tau, \omega)}{\partial \omega} \right)^2}, \quad (11)$$

$$B_1(\tau, a) = \frac{1}{a} \frac{\gamma_1(\tau, a) \frac{\partial l_{1,1}(\tau, \omega)}{\partial \omega} + \gamma_2(\tau, a) \frac{\partial l_{2,1}(\tau, \omega)}{\partial \omega}}{\left( \frac{\partial l_{1,1}(\tau, \omega)}{\partial \omega} \right)^2 + \left( \frac{\partial l_{2,1}(\tau, \omega)}{\partial \omega} \right)^2}, \quad (12)$$

где введены обозначения

$$\gamma_1(\tau, a) = g_1(\tau, a) + q_1(\tau) \frac{d[\omega(\tau) v_1(\tau)]}{d\tau} a \sin[\omega(\tau) v_1(\tau)],$$

$$\gamma_2(\tau, a) = h_1(\tau, a) + \frac{d\omega(\tau)}{d\tau} a - q_1(\tau) \frac{d[\omega(\tau) v_1(\tau)]}{d\tau} a \cos[\omega(\tau) v_1(\tau)],$$

а  $l_{1,1}(\tau, \omega)$  и  $l_{2,1}(\tau, \omega)$  определяются по формулам (4), в которые вместо  $\tau_0$  и  $\omega$  нужно положить  $\tau$  и  $\omega(\tau)$ .

Уравнение (8) с учетом (9) и (10) запишется следующим образом

$$\begin{aligned} \sum_{n=0}^{\infty} \{ & \left[ -n^2 \omega^2(\tau) v_n(\tau, a) + np_1(\tau) \omega(\tau) \omega_n(\tau, a) + nq_1(\tau) \omega(\tau) \sin[n\omega(\tau) v_1(\tau)] v_n(\tau, a) + \right. \\ & \left. + nq_1(\tau) \omega(\tau) \cos[n\omega(\tau) v_1(\tau)] \omega_n(\tau, a) + p_2(\tau) v_n(\tau, a) + \right. \\ & \left. + q_2(\tau) \cos[n\omega(\tau) v_2(\tau)] v_n(\tau, a) - q_2(\tau) \sin[n\omega(\tau) v_2(\tau)] \omega_n(\tau, a) \right] \cos n\psi + \\ & + \left[ -n^2 \omega^2(\tau) \omega_n(\tau, a) - np_1(\tau) \omega(\tau) v_n(\tau, a) - nq_1(\tau) \omega(\tau) \cos[n\omega(\tau) v_1(\tau)] v_n(\tau, a) + \right. \\ & \left. + nq_1(\tau) \omega(\tau) \sin[n\omega(\tau) v_1(\tau)] \omega_n(\tau, a) + p_2(\tau) \omega_n(\tau, a) + \right. \\ & \left. + q_2(\tau) \sin[n\omega(\tau) v_2(\tau)] v_n(\tau, a) + q_2(\tau) \cos[n\omega(\tau) v_2(\tau)] \omega_n(\tau, a) \right] \sin n\psi \} = \\ & = \sum_{\substack{n=0 \\ n+1}}^n \{ g_n(\tau, a) \cos n\psi + h_n(\tau, a) \sin n\psi \}. \end{aligned} \quad (13)$$

Приравнявая в (13) коэффициенты при одинаковых гармониках аргумента  $\psi$ , получим систему уравнений для определения  $v_n(\tau, a)$  и  $\omega_n(\tau, a)$ , решая которую находим

$$v_1(\tau, a) = 0, \quad \omega_1(\tau, a) = 0,$$

$$v_n(\tau, a) = \frac{g_n(\tau, a) l_{1,n}(\tau) + h_n(\tau, a) l_{2,n}(\tau)}{l_{1,n}^2(\tau) + l_{2,n}^2(\tau)},$$

$$\omega_n(\tau, a) = \frac{h_n(\tau, a) l_{1,n}(\tau) - g_n(\tau, a) l_{2,n}(\tau)}{l_{1,n}^2(\tau) + l_{2,n}^2(\tau)},$$

$$l_{1,n}(\tau) = -n^2 \omega^2(\tau) + nq_1(\tau) \omega(\tau) \sin[n\omega(\tau) v_1(\tau)] + p_2(\tau) + q_2(\tau) \cos[n\omega(\tau) v_2(\tau)],$$

$$l_{2,n}(\tau) = -np_1(\tau) \omega(\tau) - nq_1(\tau) \omega(\tau) \cos[n\omega(\tau) v_1(\tau)] + q_2(\tau) \sin[n\omega(\tau) v_2(\tau)],$$

причем функции  $l_{1,n}(\tau)$  и  $l_{2,n}(\tau)$  не обращаются в нуль одновременно в точке  $\tau = \tau_0$  и в некоторой ее окрестности в силу их непрерывности и в силу отсутствия в уравнениях (4) корней вида  $n\omega(\tau_0)$  ( $n = 0, 2, 3, \dots$ ).

Следовательно,

$$u_1(\tau, a, \psi) = \sum_{\substack{n=0 \\ n \neq 1}}^{\infty} \left\{ \frac{g_n(\tau, a) l_{1,n}(\tau) + h_n(\tau, a) l_{2,n}(\tau)}{l_{1,n}^2(\tau) + l_{2,n}^2(\tau)} \cos n\psi + \frac{h_n(\tau, a) l_{1,n}(\tau) - g_n(\tau, a) l_{2,n}(\tau)}{l_{1,n}^2(\tau) + l_{2,n}^2(\tau)} \sin n\psi \right\}. \quad (14)$$

Аналогичным образом можно определить величины  $A_2(\tau, a)$ ,  $B_2(\tau, a)$ ,  $u_2(\tau, a, \psi)$  и т.д.

Решение уравнения (1) в первом приближении будет иметь вид  $x = a \cos \psi$ ,

где  $a$  и  $\psi$  должны быть определены из уравнений

$$\begin{aligned} \frac{da}{dt} &= \varepsilon A_1(\tau, a), \\ \frac{d\psi}{dt} &= \omega(\tau) + \varepsilon B_1(\tau, a), \end{aligned} \quad (15)$$

в которых  $A_1(\tau, a)$  и  $B_1(\tau, a)$  имеют вид (11) и (12). Улучшенное первое приближение берется в виде

$$x = a \cos \psi + \varepsilon u_1(\tau, a, \psi),$$

где  $u_1(\tau, a, \psi)$  определяется из (14), а  $a$  и  $\psi$  — из (15).

3. Пример. Дифференциальное уравнение автогенератора с запаздыванием, параметры которого медленно изменяются во времени, может быть приведено к виду

$$\ddot{x}(t) + \omega^2(\tau)x(t) = \varepsilon \{2r(\tau)\dot{x}(t) + \delta(\tau)x^2[t - \nu(\tau)]\dot{x}[t - \nu(\tau)]\}, \quad (16)$$

где  $\omega(\tau)$ ,  $r(\tau)$ ,  $\delta(\tau)$ ,  $\nu(\tau)$  — достаточное число раз дифференцируемые функции времени. Решение уравнения (16) в первом приближении имеет вид

$$x = a \cos \psi,$$

где  $a$  и  $\psi$  определяются уравнениями

$$\frac{da}{dt} = \frac{\varepsilon a}{2} \left\{ 2r(\tau) - \frac{1}{\omega(\tau)} \frac{d\omega(\tau)}{d\tau} + \frac{1}{4} \delta(\tau) a^2 \cos[\omega(\tau)\nu(\tau)] \right\}, \quad (17)$$

$$\frac{d\psi}{dt} = \omega(\tau) - \frac{\varepsilon}{8} \delta(\tau) a^2 \sin[\omega(\tau)\nu(\tau)]. \quad (18)$$

Интегрируя уравнение (17) при начальном условии

$$a|_{t=t_0} = a_0,$$

где  $a_0$  — некоторое стационарное значение амплитуды колебаний, находим

$$a(t) = \left[ e^{-F} \left( \frac{1}{a_0^2} - \frac{1}{4} \int_{t_0}^t \delta(\tau) \cos[\omega(\tau)\nu(\tau)] e^F d\tau \right) \right]^{1/2}, \quad (19)$$

где

$$F = \int_{t_0}^t \left( 2r(\tau) - \frac{1}{\omega(\tau)} \frac{d\omega(\tau)}{d\tau} \right) d\tau.$$

Фазу  $\psi(t)$  находим из уравнения (18), подставив раньше в его правую часть вместо  $a$  выражение (19). Получаем

$$\psi(t) = \int_{t_0}^t \omega_1(\tau) dt, \quad (20)$$

где

$$\omega_1(\tau) = \omega(\tau) - \frac{1}{8} \varepsilon \delta(\tau) a^2(t) \sin[\omega(\tau)v(\tau)].$$

Функция  $u_1(\tau, a, \psi)$ , входящая в улучшенное первое приближение, имеет в данном примере вид

$$u_1(\tau, a, \psi) = -\frac{\delta(\tau)a^3}{32\omega(\tau)} \{\sin[3\omega(\tau)v(\tau)] \cos 3\psi - \cos[3\omega(\tau)v(\tau)] \sin 3\psi\},$$

где  $a$  и  $\psi$  определяются по формулам (19) и (20).

#### ЛИТЕРАТУРА

1. Н. Н. Боголюбов и Ю. А. Митропольский, Асимптотические методы в теории нелинейных колебаний, Физматгиз, 1958.
2. Ю. А. Митропольский, Нестационарные процессы в нелинейных колебательных системах, Изд-во. АН УССР, 1955.
3. В. П. Рубаник, Применение асимптотического метода Н. М. Крылова и Н. Н. Боголюбова к квазилинейным дифференциальноразностным уравнениям, Укр. матем. ж., т. XI, № 4, 1959.
4. В. П. Рубаник, Многочастотные резонансные колебания в квазилинейных системах с запаздывающим аргументом, Радиотехника, т. IV, № 4, 1961.

Поступила 14. VI 1962 г.  
Киев