

**Применение асимптотического метода  
в критическом случае двойного нулевого корня**

К. Г. Валеев

Предлагается асимптотический прием упрощения системы второго порядка в случае, когда порождающая система имеет двойной нулевой корень с кратным элементарным делителем.

Рассматривается система уравнений

$$\frac{dx}{dt} = y + \mu \varphi_1(t, x, y, \mu), \quad \frac{dy}{dt} = \mu \varphi_2(t, x, y, \mu), \quad (1)$$

где функции  $\varphi_j$  могут быть представлены в области

$$|x| \ll a, \quad |y| \ll a$$

асимптотическими при  $\mu \rightarrow 0$  разложениями

$$\mu \varphi_j(t, x, y, \mu) = \sum_{k=1}^N \mu^k \varphi_{jk}(t, x, y) + \mu^{N+1} R_{jN}(t, x, y, \mu).$$

Функции  $\varphi_{jk}(t, x, y)$  являются многочленами от переменных  $x, y$  с коэффициентами, являющимися функциями от  $t$  класса  $S$ . К классу  $S$  относим функции  $f(t)$ , обладающие свойствами:

- 1) каждая из функций  $f \in S$  ограничена при  $t \geq 0$ ;
- 2) если  $f_1 \in S, f_2 \in S$ , то произведение  $f_1 f_2 \in S$ ;
- 3) для каждой функции  $f \in S$  существует среднее значение  $\langle f \rangle$  такое, что

$$\int_0^t [f(t) - \langle f \rangle] dt \in S.$$

Примерами классов  $S$  являются, например, периодические функции, конечные тригонометрические суммы, некоторые стационарные случайные процессы.

Делаем замену в уравнениях (1)

$$x = u + \sum_{k=1}^N \mu^k \alpha_k(t, u, v), \quad y = v + \sum_{k=1}^N \mu^k \beta_k(t, u, v), \quad (2)$$

где переменные  $u, v$  удовлетворяют дифференциальным уравнениям специального вида:

$$\frac{du}{dt} = v + \mu a_1(u) + \mu^2 a_2(u) + \dots + \mu^N a_N(u) + \mu^{N+1} R_1(t, u, v, \mu), \quad (3)$$

$$\frac{dv}{dt} = \mu b_1(u) + \mu^2 b_2(u) + \dots + \mu^N b_N(u) + \mu^{N+1} R_2(t, u, v, \mu).$$

Уравнения с частными производными для отыскания  $\alpha_k$ ,  $\beta_k$ ,  $a_k$ ,  $b_k$  многочленов относительно  $u$ ,  $v$  имеют при  $k = 1, 2, \dots, N$  вид

$$\begin{aligned} \frac{\partial \beta_k(t, u, v)}{\partial t} + \frac{\partial \beta_k(t, u, v)}{\partial u} v + a_k(u) &= \gamma_k(t, u, v), \\ \frac{\partial \alpha_k(t, u, v)}{\partial t} + \frac{\partial \alpha_k(t, u, v)}{\partial u} v + b_k(u) &= \delta_k(t, u, v) + \beta_k(t, u, v). \end{aligned} \quad (4)$$

Функции  $\gamma_k$ ,  $\delta_k$  будут известными при последовательном определении  $\beta_k$ ,  $a_k$ . Для существования решения уравнений (4) в виде полиномов достаточно указать способ решения уравнения

$$\frac{\partial z(t, u, v)}{\partial t} + \frac{\partial z(t, u, v)}{\partial u} v + a(u) = \sum_{k=0}^m f_k(t) u^k v^{m-k}. \quad (5)$$

Ищем решение  $z(t, u, v)$  в виде многочлена [степени  $m$

$$z(t, u, v) = \sum_{k=0}^m \psi_k(t) u^k v^{m-k}, \quad a(u) = ru^m. \quad (6)$$

Подставляя  $z$  в уравнение (5), приходим к системе уравнений

$$\frac{d\psi_m}{dt} + r = f_m, \quad \frac{d\psi_k}{dt} + (k+1)\psi_{k+1} = f_k \quad (k = 0, 1, 2, \dots, m-1). \quad (7)$$

Постоянная  $r$  выбирается так, чтобы  $\psi \in S$ . Функции  $\psi_k$  определяются с точностью до произвольных постоянных  $c_k$ , которые определяются так, чтобы  $\psi_{k-1} \in S$ . Постоянная  $c_0$  произвольна.

Следовательно, подходящим выбором многочленов  $a_k(u)$ ,  $b_k(u)$  можно обеспечить существование полиномиального по  $u$ ,  $v$  решения  $\alpha(t, u, v)$ ,  $\beta(t, u, v)$  системы (4), т. е. доказали возможность отыскания  $\alpha_k$ ,  $\beta_k$  в замене (2), приводящей систему (1) к системе (3). Функции  $R_1$ ,  $R_2$  в (3) ограничены при достаточно малых значениях  $|u|$ ,  $|v|$ ,  $|\mu|$ . Отбрасывая в системе (3) члены порядка  $\mu^{N+1}$ , приходим к эквивалентному уравнению второго порядка, не содержащего явно времени

$$\frac{d^2u}{dt^2} - \frac{du}{dt} \sum_{k=1}^N \mu^k \frac{da_k(u)}{du} - \sum_{k=1}^N \mu^k b_k(u) + O(\mu^{N+1}) = 0. \quad (8)$$

Если выполнены условия существования нулевого решения системы (1), т. е.

$$\varphi_1(t, 0, 0, \mu) \equiv 0, \quad \varphi_2(t, 0, 0, \mu) \equiv 0,$$

то все многочлены  $a_k(u)$ ,  $b_k(u)$ ,  $\alpha_k(t, u, v)$ ,  $\beta_k(t, u, v)$  относительно  $u$ ,  $v$  можно выбрать удовлетворяющими условиям

$$\alpha_k(0) \equiv b_k(0) \equiv \alpha_k(t, 0, 0) \equiv \beta_k(t, 0, 0) \equiv 0.$$

Поэтому устойчивость нулевого решения уравнения (8), находимая приближенно с точностью до малых порядка  $\mu^{N+1}$ , соответствует устойчивости нулевого решения системы (1).

Пример. Выведем условие устойчивости нулевого решения уравнения

$$\frac{d^2x}{dt^2} + \mu f(t) \left( x - \frac{1}{6} x^3 \right) = 0.$$

Уравнение (8) принимает вид:

$$\frac{d^2u}{dt^2} + p \left( u - \frac{1}{6} u^3 \right) + q \left( u - \frac{1}{6} u^3 \right) \left( 1 - \frac{1}{2} u^2 \right) + O(\mu^3) = 0,$$

$$p = \langle \mu f \rangle, \quad q = \langle \mu f_1 \mu f_1 \rangle \quad (q \geq 0).$$

Здесь и далее используются обозначения для осреднения

$$\langle f \rangle \equiv \lim_{T \rightarrow \infty} \frac{1}{T} \int_0^T f(t) dt$$

и для интегрирования функции с осреднением

$$f_0 = f - \langle f \rangle, \quad f_{n+1} = \int f_n dt - \langle \int f_n dt \rangle \quad (n = 0, 1, 2, \dots). \quad (9)$$

Условие устойчивости положения равновесия  $x = 0$  имеет вид

$$p + q + O(\mu^3) > 0,$$

в частности, для уравнения

$$\frac{d^2x}{dt^2} - \frac{g - a\omega^2 \sin \omega t}{l} \left( x - \frac{1}{6} x^3 \right) = 0.$$

Необходимое условие устойчивости принимает вид неравенства [1, стр. 312]

$$a^2\omega^2 > 2gl + l^2O(\mu^3), \quad \mu = \frac{a}{l} + \frac{g}{l\omega^2}.$$

**Замечание 1.** Для дифференциального уравнения второго порядка

$$\frac{d^2x}{dt^2} + f(t, \mu)x = 0, \quad |f(t, \mu)| = O(\mu), \quad \mu \rightarrow 0.$$

Необходимое условие устойчивости колебаний имеет вид неравенства, которое выражается через функцию  $f(t, \mu)$

$$\begin{aligned} & \langle f + f_1 f_1 + f_0 f_2 f_2 + 4f_2 f_2 \langle f \rangle + (ff_2)_1 (ff_2)_1 + 3f_2 f_2 \langle f_1 f_1 \rangle + \\ & + ff_3 f_3 \langle f \rangle - 6ff_2 f_4 \langle f \rangle - 5f_0 f_3 f_3 \langle f \rangle \rangle + O(\mu^5) > 0. \end{aligned}$$

Здесь используются обозначения (9).

**Замечание 2.** Для применения асимптотического метода [1] для дифференциального уравнения

$$\frac{d^2x}{dt^2} = \mu \varphi \left( t, x, \frac{dx}{dt} \right) \quad (10)$$

эффективной является замена уравнения (10) системой

$$\frac{dx}{dt} = \varepsilon y, \quad \frac{dy}{dt} = \varepsilon f(t, x, \varepsilon y), \quad \varepsilon^2 = \mu.$$

Аналогичное введение нового параметра приводит к стандартной форме дифференциальные уравнения более высокого порядка и применимо при исследовании устойчивости в критических случаях кратных нулевых корней. При построении периодических решений этот прием предлагался в работе [2].

## ЛИТЕРАТУРА

1. Н. Н. Боголюбов, Ю. А. Митропольский, Асимптотические методы в теории нелинейных колебаний, Физматгиз, М., 1958.
2. Н. Н. Боголюбов (мл.), Б. И. Садовников, О периодических решениях дифференциального уравнения  $n$ -го порядка с малым параметром, Труды Межд. симпоз. по нелинейн. колеб., т. I, Изд-во АН УССР, К., 1963.

Поступила 8.VI 1970 г.

Киевский институт инженеров гражданской авиации