

Б.Х.Жанбусинова, Б.К.Шаяхметова, А.К.Жанболова

Карагандинский государственный университет им. Е.А.Букетова
(E-mail: kazahzavod@mail.ru)

Операторный метод решения дифференциально-разностного уравнения первого порядка

В статье рассмотрен новый метод построения решения дифференциально-разностного уравнения первого порядка. Решения уравнения даны в классе $C^1[t_0, t_1]$. Для решения введен интегральный оператор. Получены решение дифференциально-разностного уравнения в виде сходящегося ряда и оценки рассматриваемых операторов.

Ключевые слова: дифференциально-разностное уравнение, процессы с последствием, отклонение аргумента, начальная функция, метод шагов, оператор, оценка.

Дифференциальные уравнения с отклоняющимся аргументом широко применяются в теории автоматического управления, в теории автоколебательных систем, лазерной технологии, при долгосрочном прогнозировании в экономике, в экологии, иммунологии, при изучении ряда биофизических проблем и во многих других областях науки и техники, число которых неуклонно расширяется. Уравнения с отклоняющимся аргументом описывают процессы с последствием. Последствие, например, в эволюционирующей системе сказывается в том, что ее состояние в любой момент времени влияет на характер эволюции этой системы не только в тот же момент времени, но и в последующие. Математически это означает, что в дифференциальных уравнениях, описывающих это явление, появляются члены с запаздыванием.

Рассмотрим дифференциальное уравнение с отклоняющимся аргументом первого порядка:

$$\frac{dx}{dt} = a(t)x(t - \Delta) + b(t), \quad (1)$$

где $a(t), b(t) \in C[t_0, t_1]$, $-\infty < t_0 < t_1 < \infty$, $\Delta > 0$ — постоянная, характеризующая отклонение аргумента, причем на начальном множестве $E_{t_0} : t_0 - \Delta \leq t \leq t_0$ задана начальная функция $x(t) = \varphi(t)$.

Решения уравнения (1) будем искать в пространстве $C^1[t_0, t_1]$. Наиболее известным методом решения основной начальной задачи является метод шагов, заключающийся в том, что решение рассматриваемой задачи определяется из дифференциального уравнения без отклонения. Этот метод дает возможность определить решение на некотором конечном отрезке.

Используем новый метод, суть которого состоит в введении интегрального оператора. Этот метод решения был использован для нахождения общих решений обыкновенных дифференциальных уравнений в работах [1–4]. Путем n -кратного интегрирования данного дифференциально-разностного уравнения получим интегральное уравнение, в правой части которого есть n -кратные интегралы с неизвестной функцией. При предельном переходе при $n \rightarrow \infty$ эти члены с неизвестной функцией исчезают, а оставшаяся часть дает искомое решение уравнения (1).

Проинтегрировав уравнение (1), получим:

$$x(t) = \int_{t_0}^t a(\tau)x(\tau - \Delta)d\tau + \int_{t_0}^t b(\tau)d\tau + \varphi(t_0). \quad (2)$$

Сделаем под первым интегралом замену переменной и используя начальное условие $E_{t_0} : t_0 - \Delta \leq t \leq t_0$ $x(t) = \varphi(t)$, получим:

$$\begin{aligned} x(t) &= \int_{t_0 - \Delta}^{t - \Delta} a(s + \Delta)x(s)ds + \int_{t_0}^t b(\tau)d\tau + \varphi(t_0) = \int_{t_0 - \Delta}^{t_0} a(s + \Delta)x(s)ds + \int_{t_0}^{t - \Delta} a(s + \Delta)x(s)ds + \\ &+ \int_{t_0}^t b(\tau)d\tau + \varphi(t_0) = \int_{t_0 - \Delta}^{t_0} a(s + \Delta)\varphi(s)ds + \int_{t_0}^{t - \Delta} a(s + \Delta)x(s)ds + \int_{t_0}^t b(\tau)d\tau + \varphi(t_0). \end{aligned} \quad (3)$$

Перепишем уравнение (3) в виде

$$x(t) = A[x(t)] + b_1(t) + C, \quad (4)$$

где $A[x(t)] = \int_{t_0}^{t-\Delta} a(s+\Delta)x(s)ds$; $b_1(t) = \int_{t_0}^t b(\tau)d\tau$; $C = \int_{t_0-\Delta}^{t_0} a(s+\Delta)\varphi(s)ds + \varphi(t_0)$.

Действуя оператором A на уравнение (4), получим

$$A[x(t)] = A^2[x(t)] + A[b_1(t)] + Ca_0(t), \quad (5)$$

где $A^2[x(t)] = A[A[x(t)]]$; $A[b_1(t)] = \int_{t_0}^{t-\Delta} a(s+\Delta)b_1(s)ds$; $a_0(t) = \int_{t_0}^{t-\Delta} a(s+\Delta)ds$.

Подставим (5) в (4):

$$x(t) = A^2[x(t)] + A[b_1(t)] + b_1(t) + C(1+a_0(t)). \quad (6)$$

Опять действуем оператором A на уравнение (6)

$$A[x(t)] = A^3[x(t)] + A^2[b_1(t)] + A[b_1(t)] + C(a_0(t) + a_1(t)), \quad (7)$$

где $A^3[x(t)] = A[A^2[x(t)]]$; $A^2[b_1(t)] = A[A[b_1(t)]]$; $a_1(t) = \int_{t_0}^{t-\Delta} a(s+\Delta)a_0(s)ds$.

Подставим (7) в (4)

$$x(t) = A^3[x(t)] + A^2[b_1(t)] + A[b_1(t)] + b_1(t) + C(1+a_0(t) + a_1(t)).$$

Продолжая этот процесс, получим

$$A[x(t)] = A^4[x(t)] + A^3[b_1(t)] + A^2[b_1(t)] + A[b_1(t)] + C(a_0(t) + a_1(t) + a_2(t)),$$

где $a_2(t) = \int_{t_0}^{t-\Delta} a(s+\Delta)a_1(s)ds$, тогда

$$x(t) = A^4[x(t)] + A^3[b_1(t)] + A^2[b_1(t)] + A[b_1(t)] + b_1(t) + C(1+a_0(t) + a_1(t) + a_2(t))$$

$$\dots\dots\dots$$

$$x(t) = A^n[x(t)] + \sum_{k=0}^{n-1} A^k[b_1(t)] + C\left(1 + \sum_{k=0}^{n-2} a_k(t)\right), \quad (8)$$

где $A^n[x(t)] = A[A^{n-1}[x(t)]]$; $A^1[x(t)] = A[x(t)]$ ($n = 2, \infty$).

$$A^0[b_1(t)] = b_1(t), \quad a_k(t) = \int_{t_0}^{t-\Delta} a(s+\Delta)a_{k-1}(s)ds \quad (k = 2, \infty).$$

Оценим каждое слагаемое в (8). Пусть $|f|_0 = \max_{t \in [t_0, t_1]} |f(t)|$, тогда

при $n = 1$

$$|A[x(t)]| \leq |a|_0 |x|_0 |t - \Delta - t_0|;$$

при $n = 2$:

$$\begin{aligned} |A^2[x(t)]| &= |A[A[x(t)]]| \leq |a|_0^2 |x|_0 \left| \int_{t_0}^{t-\Delta} (s - \Delta - t_0) ds \right| \leq \frac{|a|_0^2 |x|_0}{2} |(s - \Delta - t_0)^2|_{s=t_0}^{s=t-\Delta} = \\ &= \frac{|a|_0^2 |x|_0}{2} |(t - t_0 - 2\Delta)^2 - \Delta^2| = \\ &= \frac{|a|_0^2 |x|_0}{2} |(t - t_0 - \Delta)^2 - 2\Delta(t - t_0 - \Delta)| = \frac{|a|_0^2 |x|_0}{2} |t - t_0 - \Delta| |t - t_0 - 3\Delta|; \end{aligned}$$

при $n = 3$:

$$\begin{aligned} |A^3[x(t)]| &\leq \frac{|a_0^3|x_0|}{2} \left| \int_{t_0}^{t-\Delta} (t-t_0-\Delta)^2 - 2\Delta(t-t_0-\Delta) ds \right| \leq \frac{|a_0^3|x_0|}{2} \left| \frac{(s-\Delta-t_0)^3}{3} - \Delta(s-\Delta-t_0)^2 \right| \Bigg|_{s=t_0}^{s=t-\Delta} = \\ &= \frac{|a_0^3|x_0|}{3!} |(t-t_0-\Delta-\Delta)^3 - (-\Delta)^3 - 3\Delta(t-t_0-\Delta-\Delta)^2 + 3\Delta^3| = \\ &= \frac{|a_0^3|x_0|}{3!} |(t-t_0-\Delta)^3 - 6\Delta(t-t_0-\Delta)^2 + 9\Delta^2(t-t_0-\Delta)| = \frac{|a_0^3|x_0|}{3!} |t-t_0-\Delta| |(t-t_0-4\Delta)|^2. \end{aligned}$$

Продолжая этот процесс, получим

$$|A^n[x(t)]| \leq \frac{|a_0^n|x_0|}{n!} |t-t_0-\Delta| |t-t_0-(n+1)\Delta|^{n-1} = \frac{|a_0^n|x_0|}{n!} |t-t_0-\Delta|^n \left| 1 - \frac{n\Delta}{t-t_0-\Delta} \right|^{n-1}. \quad (9)$$

Аналогично получим оценки для $A^k[b_1(t)]$ и $a_k(t)$

$$\begin{aligned} |A^k[b_1(t)]| &\leq \frac{|a_0^k|b_1|_0|}{k!} |t-t_0-\Delta| |t-t_0-(k+1)\Delta|^{k-1} = \frac{|a_0^k|b_1|_0|}{k!} |t-t_0-\Delta|^k \left| 1 - \frac{k\Delta}{t-t_0-\Delta} \right|^{k-1}; \\ |a_k(t)| &\leq \frac{|a_0^k|}{k!} |t-t_0-\Delta| |t-t_0-(k+1)\Delta|^{k-1} = \frac{|a_0^k|}{k!} |t-t_0-\Delta|^k \left| 1 - \frac{k\Delta}{t-t_0-\Delta} \right|^{k-1}. \end{aligned} \quad (10)$$

Перейдем в (8) к пределу при $n \rightarrow \infty$, с учетом (9) и формулы предела из курса математического анализа $\lim_{n \rightarrow \infty} \frac{a^n}{n!} = 0$ (здесь a — действительное, n — целое число) [5] получим

$$x(t) = B(t) + C(1 + F(t)),$$

где

$$B(t) = \sum_{k=0}^{\infty} A^k[b_1(t)]; \quad F(t) = \sum_{k=0}^{\infty} a_k(t). \quad (11)$$

Используя формулы (10), можно показать равномерную сходимость рядов (11).

Список литературы

- 1 *Tungatarov A.* Cauchy problem for a first order ordinary differential system in the plane // *Материалы Междунар. науч.-практ. конф. «Актуальные проблемы информатики и процессов управления».* — Алматы, 2012. — С. 48–51.
- 2 *Tungatarov A., Akhmed-Zaki D.K.* Cauchy problem for on class of ordinary differential equations // *Int. Journal of Math. Analysis.* — 2012. — No. 4. — Vol. 6. — P. 695–699.
- 3 *Tungatarov A., Akhmed-Zaki D.K.* General solution of second order linear ordinary differential equations with variable coefficients // *Journal of Inequalities and Special functions* ISSN: 2217-4303, URL: <http://www.ILIRIAS.com>. — Vol. 3, 4 (2012). — P. 42–49.
- 4 *Тунгатаров А.* Дифференциальные уравнения с переменными коэффициентами. — Алматы: Казак ун-ті баспасы, 2014. — 100 с.
- 5 *Фихтенгольц Г.М.* Курс дифференциального и интегрального исчисления: В 2 т. — Т. 1. — М.: Наука, 1966. — 607 с.

Б.Х.Жанбусинова, Б.К.Шаяхметова, А.К.Жанболова

Бірінші ретті дифференциалды-айырымдық тендеуді шешудің операторлық әдісі

Мақалада бірінші ретті дифференциалды-айырымдық тендеудің шешімін құрудың жаңа әдісі қарастырылған. Тендеудің шешімдері $C^1[t_0, t_1]$ класында құрылған. Шешімді құру үшін интегралдық оператор енгізілген. Дифференциалды-айырымдық тендеудің шешімі жинақталатын қатар түрінде және қарастырылып отырған операторлардың бағалары алынған.

B.Kh.Zhanbusinova, B.K.Shaykhmetova, A.K.Zhanbolova

Operator method of solving differential-difference equations of first order

This paper examines new method for solving differential-difference equation of first order. Solutions of the equation are constructed in a class $C^1[t_0, t_1]$. For creation of the decision the integrated operator is entered. The estimations of the examined operators are got. The decision of differential-difference equation is got as a converging row.

References

- 1 Tungatarov A. *Materials of the international scientific and practical conference «Actual Problems of Informatics and Management Processes»*, Almaty, November, 15, 16, 2012, p. 48–51.
- 2 Tungatarov A., Akhmed-Zaki D.K. *Int. Journal of Math. Analysis*, 2012, 4, 6, p. 695–699.
- 3 Tungatarov A., Akhmed-Zaki D.K. *Journal of Inequalities and Special functions*, [ER]. Access mode: <http://www.ILIRIAS.com>, 3, 4, 2012, p. 42–49.
- 4 Tungatarov A. *Differential equations with variable coefficients*, Almaty: Publ. house Kazakh University, 2014, 100 p.
- 5 Fikhtengolts G.M. *Course of differential and integral calculus*, 1, Moscow: Nauka, 1966, 607 p.