

10	9	6	5	2	40	40
Наличие груза, т	160	50	20	40		270

Объемы производства и потребления берутся из последней строки таблицы 4. Для получателей эти величины берутся со знаком « + ». В клетки вместо расстояний перевозок запишем величину сдвига поставки (разность между номерами столбцов).

Т а б л и ц а 7

Получатели	Дни										Потребность в грузе, т
	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	
А	60			40		60	20	60		60	300
Б	10		50	20	20	20	30	30	20		200
В	30				30	10			30		100
Г	0	50		40		10		10		40	150
Д	0	50	50		50		50		50		250

Из оптимального решения, представленного в таблице 6, видно, что из первого столбца 100 ед. должно быть передвинуто во второй столбец; 50 ед. - в третий, 10 ед. - в шестой. Отклонение от первоначального графика составит 250 ед. ($100*1 + 50*2 + 10*5$). Выпишем отклонения от графика по другим столбцам: четвертый столбец $10*2 + 20*3 + 20*5 = 180$ ед.; пятый столбец $20*1 = 20$ ед.; восьмой столбец $40*2 = 80$ ед.

Суммарное отклонение составит 530 ед., что на 40 ед. лучше предыдущего решения.

В таблице 7 представлен один из многих вариантов реализации оптимального решения по обеспечению ритмичных поставок от поставщиков определенному количеству потребителей.

Учитывая вышесказанное можно сделать следующие заключения:

- с помощью искусственных преобразований распределительная задача может быть сведена к классическим транспортной задач;
- приведен алгоритм реализации многоэтапной распределительной задачи с оптимизацией по времени.

Литература:

- 1 Гольштейн Е.Г., Юдин Д.Б. Задачи линейного программирования транспортного типа. – М.: Наука, 1969.-256с.
- 2 Кожин А.П. Математические методы в планировании и управлении грузовыми перевозками. - М.: Высшая школа, 1991.-296с.

РЕШЕНИЕ ПЕРИОДИЧЕСКОЙ КРАЕВОЙ ЗАДАЧИ ДЛЯ ГИПЕРБОЛИЧЕСКИХ УРАВНЕНИЙ СО СМЕШАННОЙ ПРОИЗВОДНОЙ

Орумбаева Н.Т., к.ф.-м.н.;

Мурат Б., магистрант; Орымбетов С.А., магистрант

Карагандинский государственный университет им. академика Е.А.Букетова

г. Караганда, Республика Казахстан

Orumbayevan@mail.ru

В данной работе рассматривается периодическая краевая задача для системы гиперболических уравнений со смешанной производной. Предлагается метод нахождения приближенного решения периодической краевой задачи. Установлены условия однозначной разрешимости исследуемой задачи.

Рассматривается краевая задача

$$\frac{\partial^2 u}{\partial x \partial t} = A(x, t) \frac{\partial u}{\partial x} + C(x, t)u + f(x, t), \quad (x, t) \in \Omega, \quad \bar{\Omega} = [0, \omega] \times [0, T], \quad (1)$$

$$u(0, t) = \psi(t), \quad t \in [0, T], \quad (2)$$

$$u(x, 0) = u(x, T), \quad x \in [0, \omega], \quad (3)$$

где $(n \times n)$ - матрицы $A(x, t)$, $C(x, t)$, n -вектор-функция $f(x, t)$ непрерывны на $\bar{\Omega}$, n - вектор - функция $\psi(t)$ непрерывно - дифференцируемая на $[0, T]$ и удовлетворяет условию $\psi(0) = \psi(T)$,

$\|A(x, t)\| = \max_{i=1, n} \sum_{j=1}^n |a_{ij}(x, t)|$, $\|u(x, t)\| = \max_{i=1, n} |u_i(x, t)|$. Пусть $C(\bar{\Omega}, R^n)$ - пространство функций $u: \bar{\Omega} \rightarrow R^n$ непрерывных на $\bar{\Omega}$, с нормой $\|u\|_0 = \max_{(x, t) \in \bar{\Omega}} \|u(x, t)\|$.

Функция $u(x, t) \in C(\bar{\Omega}, R^n)$ имеющая частные производные $\frac{\partial u(x, t)}{\partial x} \in C(\bar{\Omega}, R^n)$, $\frac{\partial^2 u(x, t)}{\partial x \partial t} \in C(\bar{\Omega}, R^n)$ называется решением задачи (1)-(3), если она удовлетворяет системе (1) при всех $(x, t) \in \bar{\Omega}$ и на характеристике $x = 0$ принимает заданные значения $\psi(t)$, $t \in [0, T]$ и краевым условиям (2),(3). Введем новые неизвестные функции $v(x, t) = \frac{\partial u(x, t)}{\partial x}$, и задачу (1)-(3) запишем в виде

$$\frac{\partial v}{\partial t} = A(x, t)v + C(x, t)u(x, t) + f(x, t), \quad (x, t) \in \Omega, \quad (4)$$

$$v(x, 0) = v(x, T), \quad x \in [0, \omega], \quad (5)$$

$$u(x, t) = \psi(t) + \int_0^x v(\xi, t) d\xi, \quad t \in [0, T], \quad (6)$$

Здесь задача нахождения решения периодической краевой задачи для системы гиперболических уравнений (1)-(3) сведена к семейству периодических краевых задач для обыкновенных дифференциальных уравнений (4), (5) и функциональному соотношению (6). Задачи (1)-(3) и (4)-(6) эквивалентны в том смысле, что если функция $u^*(x, t)$, является решением задачи (1)-(3), то пара $\left(u^*(x, t), v^*(x, t) = \frac{\partial u^*(x, t)}{\partial x} \right)$ будет решением задачи (4)-(6) и наоборот, если пара $(\hat{u}(x, t), \hat{v}(x, t))$ - решение задачи (4)-(6), то $\hat{u}(x, t)$ - решение задачи (1)-(3).

Для решения задачи (4)-(6) применяется метод параметризации [1]. По шагу $h > 0$: $Nh = T$ произведем разбиение $[0, T] = \bigcup_{r=1}^N [(r-1)h, rh]$, $N = 1, 2, \dots$. При этом область Ω разбивается на N частей. Через $v_r(x, t), u_r(x, t)$ обозначим соответственно сужение функции $v(x, t), u(x, t)$ на $\Omega_r = [0, \omega] \times [(r-1)h, rh]$, $r = \overline{1, N}$. Тогда задача (4)-(6) будет эквивалентна краевой задаче

$$\frac{\partial v_r}{\partial t} = A(x, t)v_r + C(x, t)u_r(x, t) + f(x, t), \quad (x, t) \in \Omega_r, \quad (7)$$

$$v_1(x, 0) - \lim_{t \rightarrow T-0} v_N(x, t) = 0, \quad x \in [0, \omega], \quad (8)$$

$$\lim_{t \rightarrow sh-0} v_s(x, t) = v_{s+1}(x, sh), \quad s = \overline{1, N-1}, \quad (9)$$

$$u_r(x, t) = \psi(t) + \int_0^x v_r(\xi, t) d\xi, \quad (x, t) \in \Omega_r, \quad r = \overline{1, N}, \quad (10)$$

где (9) - условие склеивания функций $v(x, t)$ во внутренних линиях разбиения. Через $\lambda_r(x)$ обозначим значение функции $v_r(x, t)$ при $t = (r-1)h$, т.е. $\lambda_r(x) = v_r(x, (r-1)h)$ и сделаем замену

$\tilde{v}_r(x, t) = v_r(x, t) - \lambda_r(x)$, $r = \overline{1, N}$. Получим эквивалентную краевую задачу с неизвестными функциями $\lambda_r(x)$:

$$\frac{\partial \tilde{v}_r}{\partial t} = A(x, t)\tilde{v}_r + C(x, t)u_r(x, t) + f(x, t), \quad (x, t) \in \Omega_r, \quad (11)$$

$$\tilde{v}_r(x, (r-1)h) = 0, \quad x \in [0, \omega], \quad r = \overline{1, N}, \quad (12)$$

$$\lambda_1(x) - \lambda_N(x) - \lim_{t \rightarrow T-0} \tilde{v}_N(x, t) = 0, \quad x \in [0, \omega], \quad (13)$$

$$\lambda_s(x) + \lim_{t \rightarrow sh-0} \tilde{v}_s(x, t) - \lambda_{s+1}(x) = 0, \quad x \in [0, \omega], \quad s = \overline{1, N-1}, \quad (14)$$

$$u_r(x, t) = \psi(t) + \int_0^x \tilde{v}_r(\xi, t) d\xi + \int_0^x \lambda_r(\xi) d\xi, \quad (x, t) \in \Omega_r, \quad r = \overline{1, N}. \quad (15)$$

Задачи (7)-(10) и (11)-(15) эквивалентны в том смысле, что если система пар $\{v_r(x, t), u_r(x, t)\}$, $r = \overline{1, N}$ является решением задачи (7)-(10), то система троек $\{\lambda_r(x) = v_r(x, (r-1)h), \tilde{v}_r(x, t) = v_r(x, t) - v_r(x, (r-1)h), u_r(x, t)\}$, $r = \overline{1, N}$ будет решением задачи (11)-(15) и, наоборот, если $\{\lambda_r(x), \tilde{v}_r(x, t), u_r(x, t)\}$, $r = \overline{1, N}$ - решение задачи (11)-(15), то система $\{\lambda_r(x) + \tilde{v}_r(x, t), u_r(x, t)\}$, $r = \overline{1, N}$ будет решением задачи (7)-(10).

Задача (11), (12) при фиксированных $\lambda_r(x), u_r(x, t)$ является однопараметрическим семейством задач Коши для систем обыкновенных дифференциальных уравнений, где $x \in [0, \omega]$ и эквивалентна нелинейному интегральному уравнению

$$\tilde{v}_r(x, t) = \int_{(r-1)h}^t A(x, \tau) \tilde{v}_r(x, \tau) d\tau + \int_{(r-1)h}^t A(x, \tau) d\tau \cdot \lambda_r(x) + \int_{(r-1)h}^t [C(x, \tau)u_r(x, \tau) + f(x, \tau)] d\tau. \quad (16)$$

Вместо $\tilde{v}_r(x, t)$ подставим соответствующую правую часть (16) и повторив этот процесс ν ($\nu = 1, 2, \dots$) раз получим

$$\tilde{v}_r(x, t) = D_{\nu r}(x, t)\lambda_r(x) + F_{\nu r}(x, t, u_r) + G_{\nu r}(x, t, \tilde{v}_r), \quad r = \overline{1, N}, \quad (17)$$

$$\text{где } D_{\nu r}(x, t) = \sum_{j=0}^{\nu-1} \int_{(r-1)h}^t A(x, \tau_1) d\tau_1 + \dots + \int_{(r-1)h}^{\tau_j} A(x, \tau_{j+1}) d\tau_{j+1} \dots d\tau_1,$$

$$F_{\nu r}(x, t, u_r) = \int_{(r-1)h}^t [C(x, \tau_1)u_r(x, \tau_1) + f(x, \tau_1)] d\tau_1 + \\ + \sum_{j=1}^{\nu-1} \int_{(r-1)h}^t A(x, \tau_1) \dots \int_{(r-1)h}^{\tau_{j-1}} A(x, \tau_j) \int_{(r-1)h}^{\tau_j} [C(x, \tau_{j+1})u_r(x, \tau_{j+1}) + f(x, \tau_{j+1})] d\tau_{j+1} d\tau_j \dots d\tau_1,$$

$$G_{\nu r}(x, t, \tilde{v}_r) = \int_{(r-1)h}^t A(x, \tau_1) \dots \int_{(r-1)h}^{\tau_{\nu-2}} A(x, \tau_{\nu-1}) \int_{(r-1)h}^{\tau_{\nu-1}} A(x, \tau_\nu) \tilde{v}_r(x, \tau_\nu) d\tau_\nu d\tau_{\nu-1} \dots d\tau_1, \tau_0 = t, r = \overline{1, N}.$$

Переходя к пределу при $t \rightarrow rh-0$, в (17) находим $\lim_{t \rightarrow rh-0} \tilde{v}_r(x, t) = \tilde{v}_r(x, t)$, $r = \overline{1, N}$, $x \in [0, \omega]$, подставляя их в (13), (14), для неизвестных функций $\lambda_r(x)$, $r = \overline{1, N}$ получим систему функциональных уравнений:

$$Q_\nu(x, h)\lambda(x) = -F_\nu(x, h, u) - G_\nu(x, h, \tilde{v}), \quad (18)$$

$$\text{где } Q_\nu(h, x) = \begin{bmatrix} I & 0 & \dots & 0 & -[I + D_{\nu N}(x, Nh)] \\ I + D_{\nu 1}(x, h) & -I & \dots & 0 & 0 \\ 0 & I + D_{\nu 2}(x, 2h) & \dots & 0 & 0 \\ \dots & \dots & \dots & \dots & \dots \\ 0 & 0 & \dots & I + D_{\nu, N-1}(x, (N-1)h) & -I \end{bmatrix},$$

$$F_\nu(x, h, u) = (-F_{\nu N}(x, Nh, u_N), F_{\nu 1}(x, h, u_1), \dots, F_{\nu, N-1}(x, (N-1)h, u_{N-1})),$$

$$G_\nu(x, h, \tilde{v}) = (-G_{\nu N}(x, Nh, \tilde{v}_N), G_{\nu 1}(x, h, \tilde{v}_1), \dots, G_{\nu, N-1}(x, (N-1)h, \tilde{v}_{N-1})),$$

I -единичная матрица размерности n . Для нахождения системы из трех функций $\{\lambda_r(x), \tilde{v}_r(x, t), u_r(x, t)\}, r = \overline{1, N}$ имеем замкнутую систему, состоящую из уравнений (18), (17) и (15).

Предполагая обратимость матрицы $Q_v(x, h)$, при всех $x \in [0, \omega]$, из уравнения (18), где

$$\tilde{v}_r(x, t) = 0, \quad u_r(x, t) = \psi(t),$$

находим $\lambda^{(0)}(x) = (\lambda_1^{(0)}(x), \lambda_2^{(0)}(x), \dots, \lambda_N^{(0)}(x))'$:

$$\lambda^{(0)}(x) = -[Q_v(x, h)]^{-1} \{F_v(x, h, \psi) + G_v(x, h, 0)\}.$$

Используя уравнение (17), при $\lambda_r(x) = \lambda_r^{(0)}(x)$ найдем функции $\{\tilde{v}_r^{(0)}(x, t)\}, r = \overline{1, N}$, т.е.

$$\tilde{v}_r^{(0)}(x, t) = D_{vr}(x, t)\lambda_r^{(0)}(x) + F_{vr}(x, t, \psi) + G_{vr}(x, t, 0).$$

Функции $u_r^{(0)}(x, t), r = \overline{1, N}$, определяются из соотношений

$$u_r^{(0)}(x, t) = \psi(t) + \int_0^x \tilde{v}_r^{(0)}(\xi, t) d\xi + \int_0^x \lambda_r^{(0)}(\xi) d\xi, \quad (x, t) \in \Omega_r.$$

За начальное приближение задачи (11)-(15) возьмем систему $(\lambda_r^{(0)}(x), \tilde{v}_r^{(0)}(x, t), u_r^{(0)}(x, t)), r = \overline{1, N}$ и последовательные приближения строим по следующему алгоритму:

Шаг 1. А) Предполагая, что $u_r(x, t) = u_r^{(0)}(x, t), r = \overline{1, N}$, первые приближения по $\lambda_r(x), \tilde{v}_r(x, t)$ находим решая задачу (11)-(14). Взяв

$$\lambda^{(1,0)}(x) = \lambda^{(0)}(x), \quad \tilde{v}_r^{(1,0)}(x, t) = \tilde{v}_r^{(0)}(x, t),$$

систему пар $\{\lambda_r^{(1)}(x), \tilde{v}_r^{(1)}(x, t)\}, r = \overline{1, N}$, найдем как предел последовательности $\lambda_r^{(1,m)}(x), \tilde{v}_r^{(1,m)}(x, t)$, определяемый следующим способом:

Шаг 1.1. Предполагая обратимость матрицы $Q_v(x, h)$, при всех $x \in [0, \omega]$, из уравнения (18), где $\tilde{v}_r(x, t) = \tilde{v}_r^{(1,0)}(x, t)$, находим $\lambda^{(1,1)}(x) = (\lambda_1^{(1,1)}(x), \lambda_2^{(1,1)}(x), \dots, \lambda_N^{(1,1)}(x))'$:

$$\lambda^{(1,1)}(x) = -[Q_v(x, h)]^{-1} \{F_v(x, h, u^{(0)}) + G_v(x, h, \tilde{v}^{(1,0)})\}.$$

Подставив найденные $\lambda_r^{(1,1)}(x), r = \overline{1, N}$ в (17) находим

$$\tilde{v}_r^{(1,1)}(x, t) = D_{vr}(x, t)\lambda_r^{(1,1)}(x) + F_{vr}(x, t, u^{(0)}) + G_{vr}(x, t, \tilde{v}^{(1,0)})$$

Шаг 1.2. Из уравнения (18), где $\tilde{v}_r(x, t) = \tilde{v}_r^{(1,1)}(x, t)$, определяем

$$\lambda^{(1,2)}(x) = -[Q_v(x, h)]^{-1} \{F_v(x, h, u^{(0)}) + G_v(x, h, \tilde{v}^{(1,1)})\}.$$

Вновь используя выражение (17), найдем функции $\{\tilde{v}_r^{(1,2)}(x, t)\}, r = \overline{1, N}$:

$$\tilde{v}_r^{(1,2)}(x, t) = D_{vr}(x, t)\lambda_r^{(1,2)}(x) + F_{vr}(x, t, u^{(0)}) + G_{vr}(x, t, \tilde{v}^{(1,1)})$$

На $(1, m)$ -ом шаге получаем систему пар $\{\lambda_r^{(1,m)}(x), \tilde{v}_r^{(1,m)}(x, t)\}, r = \overline{1, N}$. Предположим, что решение задачи (11)-(14) последовательность систем пар $\{\lambda_r^{(1,m)}(x), \tilde{v}_r^{(1,m)}(x, t)\}$ определена при $m \rightarrow \infty$ сходится к непрерывным, соответственно, на $x \in [0, \omega], (x, t) \in \Omega_r$ функциям $\lambda_r^{(1)}(x), \tilde{v}_r^{(1)}(x, t), r = \overline{1, N}$.

В) Функции $u_r^{(1)}(x, t), r = \overline{1, N}$, определяются из соотношений:

$$u_r^{(1)}(x, t) = \psi(t) + \int_0^x \tilde{v}_r^{(1)}(\xi, t) d\xi + \int_0^x \lambda_r^{(1)}(\xi) d\xi, \quad (x, t) \in \Omega_r.$$

Шаг 2. А) Предполагая, что $u_r(x, t) = u_r^{(1)}(x, t), r = \overline{1, N}$ вторые приближения по $\lambda_r(x), \tilde{v}_r(x, t)$ находим решая задачу (11)-(14). Взяв $\lambda^{(2,0)}(x) = \lambda_r^{(1)}(x), \tilde{v}_r^{(2,0)}(x, t) = \tilde{v}_r^{(1)}(x, t)$ систему пар $\{\lambda_r^{(2)}(x), \tilde{v}_r^{(2)}(x, t)\}, r = \overline{1, N}$ найдем как предел последовательности $\lambda_r^{(2,m)}(x), \tilde{v}_r^{(2,m)}(x, t)$, определяемый следующим способом:

Шаг 2.1. Предполагая обратимость матрицы $Q_v(x, h)$, при всех $x \in [0, \omega]$, из уравнения (18), где $\tilde{v}_r(x, t) = \tilde{v}_r^{(2,0)}(x, t)$, находим $\lambda^{(2,1)}(x) = (\lambda_1^{(2,1)}(x), \lambda_2^{(2,1)}(x), \dots, \lambda_N^{(2,1)}(x))'$:

$$\lambda^{(2,1)}(x) = -[Q_v(x, h)]^{-1} \{F_v(x, h, u^{(1)}) + G_v(x, h, \tilde{v}^{(2,0)})\}.$$

Подставив найденные $\lambda_r^{(2,1)}(x), r = \overline{1, N}$ в (17) находим

$$\tilde{v}_r^{(2,1)}(x,t) = D_{vr}(x,t)\lambda_r^{(2,1)}(x) + F_{vr}(x,t,u^{(1)}) + G_{vr}(x,t,\tilde{v}^{(2,0)})$$

Шаг 2.2. Из уравнения (18), где $\tilde{v}_r(x,t) = \tilde{v}_r^{(2,1)}(x,t)$ определяем

$$\lambda_r^{(2,2)}(x) = -[Q_v(x,h)]^{-1} \{F_v(x,h,u^{(1)}) + G_v(x,h,\tilde{v}^{(2,1)})\}.$$

Вновь используя выражение (17), найдем функции $\{\tilde{v}_r^{(2,2)}(x,t)\}_{r=\overline{1,N}}$:

$$\tilde{v}_r^{(2,2)}(x,t) = D_{vr}(x,t)\lambda_r^{(2,2)}(x) + F_{vr}(x,t,u^{(1)}) + G_{vr}(x,t,\tilde{v}^{(2,1)})$$

На $(2,m)$ -ом шаге получаем систему пар $\{\lambda_r^{(2,m)}(x), \tilde{v}_r^{(2,m)}(x,t)\}_{r=\overline{1,N}}$. Предположим, что решение задачи (11)-(14) последовательность систем пар $\{\lambda_r^{(1,m)}(x), \tilde{v}_r^{(1,m)}(x,t)\}$ определена при $m \rightarrow \infty$ сходится к непрерывным, соответственно, на $x \in [0, \omega]$, $(x,t) \in \Omega_r$ функциям $\lambda_r^{(2)}(x), \tilde{v}_r^{(2)}(x,t), r = \overline{1,N}$.

В) Функции $u_r^{(2)}(x,t), r = \overline{1,N}$, определяются из соотношений:

$$u_r^{(2)}(x,t) = \psi(t) + \int_0^x \tilde{v}_r^{(2)}(\xi,t) d\xi + \int_0^x \lambda_r^{(2)}(\xi) d\xi, \quad (x,t) \in \Omega_r.$$

Условия следующего утверждения обеспечивают осуществимость и сходимость предложенного алгоритма, а также однозначную разрешимость задачи (11)-(15).

Теорема 1. Пусть при некоторых $h > 0: Nh = T, N = 1, 2, \dots$ и $v, v = 1, 2, \dots, (nN \times nN)$ - матрица $Q_v(h, x)$ обратима при всех $x \in [0, \omega]$ и выполняются неравенства:

$$1) \|[Q_v(h, x)]^{-1}\| \leq \gamma_v(h, x);$$

$$2) q_v(h, x) = \frac{(\alpha(x)h)^v}{v!} \left[1 + \gamma_v(x, h) \sum_{j=1}^v \frac{(\alpha(x)h)^j}{j!} \right] \leq \mu < 1,$$

$$\text{где } \alpha(x) = \max_{t \in [0, T]} \|A(x, t)\|, \quad \sigma(x) = \max_{t \in [0, T]} \|C(x, t)\|, \quad a_0(x) = \frac{[b_1(x) + b_3(x)]\sigma(x)}{1 - q_v(x, h)},$$

$$a_1(x) = \frac{\gamma_v(x, h)}{1 - q_v(x, h)} \left[1 + \gamma_v(x, h) \frac{(\alpha(x)h)^v}{v!} \right] \times \\ \times \left([b_1(x) + b_3(x)]\sigma(x) \int_0^x \{b_1(\xi) + b_3(\xi)\} b_2(\xi) d\xi + b_3(x) b_2(x) \left[q_v(x, h) + \gamma_v(x, h) \frac{(\alpha(x)h)^v}{v!} \right] \right),$$

$$b_1(x) = \gamma_v(x, h) h \sum_{j=0}^{v-1} \frac{(\alpha(x)h)^j}{j!},$$

$$b_2(x) = \sigma(x) + 1,$$

$$b_3(x) = \left[1 + \gamma_v(x, h) h \sum_{j=1}^v \frac{(\alpha(x)h)^j}{j!} \right] h \sum_{j=0}^{v-1} \frac{(\alpha(x)h)^j}{j!}.$$

Тогда существует единственное решение задачи (11)-(15).

Доказательство теоремы аналогично доказательству теоремы 1 [2].

В силу эквивалентности задач (1)-(3) и (11)-(15) из теоремы 1 следует

Теорема 2. Пусть выполнены условия теоремы 1. Тогда задача (1)-(3) имеет единственное решение $u^*(x, t)$ и справедлива оценка

$$\max \left\{ \|u\|_0, \left\| \frac{\partial u}{\partial x} \right\|_0 \right\} \leq M_v(x, h) \max \left\{ \max_{t \in [0, T]} \|\psi(t)\|, \|f\|_0 \right\},$$

$$\text{где } M_v(x, h) = a_0(x) e^{\int_0^x a_0(\xi) d\xi} \int_0^x \max \{a_1(\xi), a_2(\xi)\} d\xi + \max \{a_1(x), a_2(x)\} + \\ + \max \{b_1(x) + b_3(x), \alpha(x)[b_1(x) + b_3(x)] + 1\} b_2(x).$$

Литература

- 1 Джумабаев Д.С. Признаки однозначной разрешимости линейной краевой задачи для обыкновенных дифференциальных уравнений // Журнал вычисл. матем. и матем. физ. - 1989. - Т.29. - №1. - С.50-66.
- 2 Асанова А.Т., Джумабаев Д.С. Однозначная разрешимость нелокальных краевых задач для систем гиперболических уравнений // Дифференциальные уравнения. - 2003. - Т.39. - №10. - С. 1343-1354.

ИССЛЕДОВАНИЕ ВОЗМОЖНОСТИ ОБЖИГМАГНИТНОГО ОБОГАЩЕНИЯ ЖЕЛЕЗОМАНГАНЦЕВОЙ РУДЫ МЕСТОРОЖДЕНИЯ «ЗАПАДНЫЙ КАМЫС»

Оспанов Н.И., магистрант; Байсанов А.С., к.т.н., зав. лабораторией пирометаллургических процессов; Омаров М.Ш., инженер;
Абилберикова А.А., научный сотрудник, магистр металлургии;
Мусин А.М., старший инженер, магистр
Химико-металлургический институт им. Ж.Абишева
г. Караганда, Республика Казахстан

При переработке отечественных железоманганцевых руд наиболее перспективным методом обогащения является магнетизирующий обжиг с последующей сепарацией [1].

Технологическая осуществимость предлагаемой технологии обогащения железоманганцевых руд заключается в различии восстановимости оксидов железа и марганца. Так восстановление железа термодинамически вероятно при 570°C, в то время как восстановление марганца начинается при температурах свыше 1200°C. Поэтому при обжиге необходимо создавать такие температурные условия и подавать такое количество восстановителя достаточное и необходимое только для восстановления железа, избегая расплавления исходных материалов и образования трудновосстановимых силикатов марганца. В связи с этим температура обжига является одним из важных факторов, который влияет на результаты магнетизирующего обжига.

В Химико-металлургическом институте им. Ж.Абишева проводятся исследования по поиску возможных путей вовлечения казахстанских железоманганцевых руд в металлургический передел. Как результат сотрудниками института проведен комплекс исследований по обжигмагнитному обогащению железоманганцевой мелочи месторождения Западный Камыс.

Изначально железоманганцевая мелочь фракцией 0-3 мм подвергалась сухой магнитной сепарации на сухом магнитном сепараторе типа РСВ12 при нагрузке 12000 эрстед. В результате была выделена магнитная фракция, химический состав которой представлен 21,83% Mn; 12,16% Fe; 26,43% SiO₂; 3,6% CaO; 6,04% Al₂O₃.

Далее был проведен восстановительный обжиг полученного концентрата, при температурах 500-550°C и 550-650°C, продолжительностью 5 и 4 часов соответственно. В качестве восстановителя использовался низкосольный уголь месторождения Шубарколь, расход которого составлял 30% от веса руды. Обжиг проводили в закрытых алундовых тиглях в муфельной печи. Результаты обжига приведены в таблице 1.

С целью изучения экзотермических и эндотермических процессов (реакций), протекающих в шихтовой смеси при обжиге руды, была разработана и собрана методика и экспериментальная установка [2-4]. Экспериментальная установка состоит из муфельной печи, в которую устанавливают термопары для измерения температуры в тиглях и печи, измерителя-регулятора ТРМ 138, предназначенный для считывания измерений первичных преобразователей, АС-4 преобразует интерфейсы RS485 – USB-2 для обмена информацией между ТРМ 138 и компьютером.

Таблица 1 – Результаты восстановительного обжига

Материал	Масса руды, г	Кол-во восстановителя		Общая масса, г		Потеря массы	
		%	г	до	после	г	%
при температуре 500-550°C							
Смесь №1	500	10	50	550	497,79	152,8	9,49
Смесь №2	500	30	150	650	556,42	173,4	14,40
при температуре 550-650°C							
Смесь №3	500	10	50	550	480,35	69,65	12,66
Смесь №4	500	30	150	650	534,8	115,2	17,72