

И. В. Тузик
Брест, БрГТУ

ОБ ОДНОМ ПОДХОДЕ К ПРЕДСТАВЛЕНИЮ ЧИСЛЕННОГО РЕШЕНИЯ СПЕЦИАЛЬНОГО ВИДА СИСТЕМ ДИФФЕРЕНЦИАЛЬНЫХ УРАВНЕНИЙ С БЫСТРОВРАЩАЮЩЕЙСЯ ФАЗОЙ

Решение задач с малым параметром при помощи асимптотических разложений – хорошо развитый раздел математики. Наиболее известный подход к решению задач в этой области – метод усреднения [1].

В работе предлагается способ получения приближенного решения таких задач с достаточно крупным шагом, соответствующим промежутку времени, за который решение совершает одно или несколько быстрых колебаний. Выведены формулы для получения такого решения.

Рассматривается система ОДУ с быстро вращающейся фазой

$$\begin{cases} \frac{dx}{d\tau} = \varepsilon X_o(x) + \varepsilon \sum_{|k|=1}^s X_k(x) e^{ik\psi}, \\ \frac{d\psi}{d\tau} = \omega(x) + \varepsilon \sum_{|\rho|=1}^r A_\rho(x) e^{i\rho\psi} \end{cases} \quad (1)$$

на промежутке $0 \leq \tau \leq L/\varepsilon$ и с начальными условиями

$$x|_{\tau=0} = x_o, \quad \psi|_{\tau=0} = \psi_o. \quad (2)$$

Для упрощения дальнейших записей аргумент функции будем опускать, полагая, например, $X_k = X_k(x)$ и т.п.

В системе (1) ε – малый параметр, L – конечное число, x, X – m -мерные вектор-функции, ψ, ω, A_ρ – скаляры, $X_k = \bar{X}_k, A_\rho = \bar{A}_\rho$.

Из двух последних равенств следует, что

$$\operatorname{Re}(X_k) = \operatorname{Re}(\bar{X}_k), \operatorname{Im}(X_k) = -\operatorname{Im}(\bar{X}_k), \operatorname{Re}(A_\rho) = \operatorname{Re}(\bar{A}_\rho), \operatorname{Im}(A_\rho) = -\operatorname{Im}(\bar{A}_\rho).$$

На основании этого покажем, что исходная система на самом деле не содержит комплексных величин, и использование мнимой единицы нужно только для сокращения записи.

Для первого уравнения системы (1) имеем:

$$\begin{aligned} \frac{dx}{d\tau} &= \varepsilon X_o + \varepsilon \sum_{|k|=1}^s X_k e^{ik\psi} = \varepsilon X_o + \varepsilon \sum_{k=1}^s [(\operatorname{Re}(X_k) + i \operatorname{Im}(X_k))(\cos k\psi + i \sin k\psi) + \\ &+ (\operatorname{Re}(X_{-k}) + i \operatorname{Im}(X_{-k}))(\cos(-k\psi) + i \sin(-k\psi))] = \varepsilon X_o + \varepsilon \sum_{k=1}^s [(\operatorname{Re}(X_k) \cos k\psi - \\ &- \operatorname{Im}(X_k) \sin k\psi + \operatorname{Re}(X_k) \cos k\psi - \operatorname{Im}(X_k) \sin k\psi) + i(\operatorname{Im}(X_k) \cos k\psi + \\ &+ \operatorname{Re}(X_k) \sin k\psi - \operatorname{Im}(X_k) \cos k\psi - \operatorname{Re}(X_k) \sin k\psi)] = \end{aligned}$$

$$= \varepsilon \mathbf{X}_0 + 2\varepsilon \sum_{k=1}^r (\operatorname{Re}(\mathbf{X}_k) \cos k\psi - \operatorname{Im}(\mathbf{X}_k) \sin k\psi).$$

Аналогично, для второго уравнения системы (1) можно показать, что

$$\frac{d\psi}{d\tau} = \omega + \varepsilon \sum_{|p|=1}^r A_p e^{ip\psi} = \omega + 2\varepsilon \sum_{p=1}^r (\operatorname{Re}(A_p) \cos p\psi - \operatorname{Im}(A_p) \sin p\psi).$$

Т.е. исходная система может быть записана в менее компактной, но вещественной форме:

$$\begin{cases} \frac{d\mathbf{x}}{d\tau} = \varepsilon \mathbf{X}_0(\mathbf{x}) + 2\varepsilon \sum_{k=1}^r (\operatorname{Re}(\mathbf{X}_k(\mathbf{x})) \cos k\psi - \operatorname{Im}(\mathbf{X}_k(\mathbf{x})) \sin k\psi), \\ \frac{d\psi}{d\tau} = \omega(\mathbf{x}) + 2\varepsilon \sum_{p=1}^r (\operatorname{Re}(A_p(\mathbf{x})) \cos p\psi - \operatorname{Im}(A_p(\mathbf{x})) \sin p\psi). \end{cases} \quad (3)$$

Для задачи (1) – (2) в работе [4] выведены формулы, позволяющие приближенно получить значение функции на большом промежутке с крупным шагом $\Delta\tau_n = \tau_{n+1} - \tau_n$:

$$\boldsymbol{\eta}_{n+1} = \boldsymbol{\eta}_n + \varepsilon \Delta\tau_n \mathbf{X}_0(\boldsymbol{\eta}_n) + \varepsilon^2 \frac{\Delta\tau_n^2}{2} \left[\frac{d\mathbf{X}_0}{d\mathbf{x}} \mathbf{X}_0 \right]_{\mathbf{x}=\boldsymbol{\eta}_n} + \varepsilon^2 \Delta\tau_n G(\boldsymbol{\eta}_n; \psi_0),$$

где $\boldsymbol{\eta}_n = \mathbf{x}(\tau_n) + O(\varepsilon^2)$ при $\tau_n \sim \frac{1}{\varepsilon}$.

Покажем, какой вид будут иметь слагаемые в этих формулах в зависимости от вида функций \mathbf{X}_k , A_p .

Во всех выражениях, приведенных ниже, значения функций и их производных вычисляются при $\mathbf{x} = \boldsymbol{\eta}_n$.

1. Если $\operatorname{Re}(\mathbf{X}_k) = 0$, $\operatorname{Im}(\mathbf{X}_k) \neq 0$, $\operatorname{Im}(A_p) = 0$, то

$$G(\boldsymbol{\eta}_n; \psi_0) = \frac{2}{\omega^2} \sum_{k=1}^r \left(\frac{\cos k\psi_0}{k} \left[\frac{d \operatorname{Im}(\mathbf{X}_k)}{d\mathbf{x}} \mathbf{X}_0 - \frac{d\mathbf{X}_0}{d\mathbf{x}} \operatorname{Im}(\mathbf{X}_k) - \frac{1}{\omega} \operatorname{Im}(\mathbf{X}_k) \frac{d\omega}{d\mathbf{x}} \mathbf{X}_0 \right] - \frac{d \operatorname{Im}(\mathbf{X}_k)}{d\mathbf{x}} \operatorname{Im}(\mathbf{X}_k) \right)_{\mathbf{x}=\boldsymbol{\eta}_n}.$$

При этом $\operatorname{Re}(A_p)$ может быть как равной, так и не равной нулю.

2. Если $\operatorname{Re}(\mathbf{X}_k) = 0$, $\operatorname{Im}(\mathbf{X}_k) \neq 0$, $\operatorname{Im}(A_p) \neq 0$, то

$$G(\boldsymbol{\eta}_n; \psi_0) = \frac{2}{\omega^2} \sum_{k=1}^r \left(\frac{\cos k\psi_0}{k} \left[\frac{d \operatorname{Im}(\mathbf{X}_k)}{d\mathbf{x}} \mathbf{X}_0 - \frac{d\mathbf{X}_0}{d\mathbf{x}} \operatorname{Im}(\mathbf{X}_k) - \frac{1}{\omega} \operatorname{Im}(\mathbf{X}_k) \frac{d\omega}{d\mathbf{x}} \mathbf{X}_0 \right] - \operatorname{Im}(\mathbf{X}_k) \operatorname{Im}(A_k) - \frac{d \operatorname{Im}(\mathbf{X}_k)}{d\mathbf{x}} \operatorname{Im}(\mathbf{X}_k) \right)_{\mathbf{x}=\boldsymbol{\eta}_n}.$$

При этом $\operatorname{Re}(A_p)$, как и в пункте 1, может быть произвольной.

3. Если $\operatorname{Re}(\mathbf{X}_k) \neq 0$, $\operatorname{Im}(\mathbf{X}_k) = 0$, $\operatorname{Re}(A_p) = 0$, то

$$G(\eta_n; \psi_0) = \frac{2}{\omega^2} \sum_{k=1}^s \left(\frac{\sin k\psi_0}{k} \left[\frac{d\operatorname{Re}(\mathbf{X}_k)}{dx} \mathbf{X}_0 - \frac{d\mathbf{X}_0}{dx} \operatorname{Re}(\mathbf{X}_k) - \frac{1}{\omega} \operatorname{Re}(\mathbf{X}_k) \frac{d\omega}{dx} \mathbf{X}_0 \right] - \frac{d\operatorname{Re}(\mathbf{X}_k)}{dx} \operatorname{Re}(\mathbf{X}_k) \right)_{x=\eta_n}.$$

При этом $\operatorname{Im}(A_p)$ может равняться либо не равняться нулю.

4. Если $\operatorname{Re}(\mathbf{X}_k) \neq 0$, $\operatorname{Im}(\mathbf{X}_k) = 0$, $\operatorname{Re}(A_p) \neq 0$, то

$$G(\eta_n; \psi_0) = \frac{2}{\omega^2} \sum_{k=1}^s \left(\frac{\sin k\psi_0}{k} \left[\frac{d\operatorname{Re}(\mathbf{X}_k)}{dx} \mathbf{X}_0 - \frac{d\mathbf{X}_0}{dx} \operatorname{Re}(\mathbf{X}_k) - \frac{1}{\omega} \operatorname{Re}(\mathbf{X}_k) \frac{d\omega}{dx} \mathbf{X}_0 \right] - \operatorname{Re}(\mathbf{X}_k) \operatorname{Re}(A_k) - \frac{d\operatorname{Re}(\mathbf{X}_k)}{dx} \operatorname{Re}(\mathbf{X}_k) \right)_{x=\eta_n}.$$

Эта формула справедлива и при $\operatorname{Im}(A_p) = 0$, и при $\operatorname{Im}(A_p) \neq 0$.

Представление $G(\eta_n; \psi_0)$ в вещественной форме для случая, когда $\operatorname{Re}(\mathbf{X}_k) \neq 0$, $\operatorname{Im}(\mathbf{X}_k) \neq 0$, приводится в [5].

1 Боголюбов, Н.Н. Асимптотические методы в теории нелинейных колебаний / Н.Н. Боголюбов, Ю.А. Митропольский. – М. : Наука, 1974.

2 Гребенников, Е.А. Введение в резонансную аналитическую динамику / Е.А. Гребенников, Ю.А. Митропольский, Ю.А. Рябов. – М. : Янус-К, 1999.

3 Афонин, В.Г. О приближенном решении систем дифференциальных уравнений в стандартной форме специального вида / В.Г. Афонин, И.В. Тузик // Вестник БГТУ. – № 5(29), 2004. – сер. Физика, математика, информатика. – Брест, 2004. С. 2 – 4.

4 Тузик, И.В. Об одном способе получения «усредненных» дифференциальных уравнений для систем с быстро вращающейся фазой / И.В. Тузик // Сб. матер. междунар. конф. «Дифференциальные уравнения и системы компьютерной алгебры», Брест, 5 – 8 октября 2005 г. – В 2 ч. Ч.1. – Мн : БГПУ, 2005. – С. 198 – 201.

5 Тузик, И.В. О численном интегрировании одного класса систем с быстро вращающейся фазой / И.В. Тузик // Труды 4-й международной конференции «Аналитические методы анализа и дифференциальных уравнений» (AMADE-2006). – Т. 2. – Мн. – С. 138 – 143.