

РОЗВ'ЯЗУВАННЯ ІНТЕГРО-ДИФЕРЕНЦІАЛЬНИХ РІВНЯНЬ З ВОЛЬТЕРОВИМ ІНТЕГРАЛЬНИМ ЧЛЕНОМ

Розглянемо інтегро – диференціальне рівняння із запізненням

$$\frac{d^2x}{dt^2} = f\left(t, [x(t)], \int_0^t \varphi(t, s, [x(s)]) ds\right), \quad (1)$$

де позначено $[x(t)] = (x(t), x(t-\tau), \dot{x}(t), \dot{x}(t-\tau))$.

Припустимо, що функції $f(t, u, u_1, v, v_1, w)$, $\varphi(t, s, u, u_1, v, v_1)$ в правій частині рівняння (1) визначені в області

$$t, s \in R, \quad u, u_1 \in D_1, \quad v, v_1 \in D_2, \quad w \in D_3, \quad (2)$$

де $D_1 = [a, b]$, $D_2 = [c, d]$, $D_3 = [\alpha, \beta]$; неперервні за сукупністю змінних t, s, u, u_1, v, v_1, w , T – періодичні по t, s , обмежені сталими M та N відповідно і задовольняють в області (2) умови Ліпшица з додатними сталими $K_1, \dots, K_5, L_1, \dots, L_4$.

Не складно одержати необхідні умови існування T - періодичних розв'язків рівняння (1). Якщо в області (2) $\det \left| \frac{\partial f(t, u, u_1, v, v_1, w)}{\partial w} \right| \neq 0$, то необхідна умова існування періодичного розв'язку рівняння (1) полягає в тому, щоб тотожно для всіх t виконувалась рівність

$$\int_0^T \varphi(t, s, [x(s)]) ds = 0, \quad (3)$$

Систему вигляду (1) будемо називати T -системою, якщо:

- 1) $b - a \geq \frac{MT^2}{6}$;
- 2) $Q = K_1 \frac{T^2}{9} + K_2 \frac{T}{3} \left(\frac{T}{3} + \frac{3\alpha^2(\tau)}{8T} \right) + K_3 \frac{2T}{3} + K_4 \left(\frac{2T}{3} + \frac{3\alpha^2(\tau)}{8T} \right) + K_5 T \left((L_1 + L_2) \frac{T^2}{6} + (L_3 + L_4) \frac{5T}{6} \right) < 1$; де $\alpha(t) = 2t \left(1 - \frac{t}{T} \right)$.

При таких припущеннях справедливе наступне твердження.

Теорема. Нехай система (1) є T -системою. Припустимо, що $\psi(t)$ - періодичний з періодом T розв'язок цієї системи, який при $t=0$ проходить через точку $x_0 \in I_1 = \left[a + \frac{MT^2}{6}; b - \frac{MT^2}{6} \right]$. Тоді $\psi(t) = \lim_{m \rightarrow \infty} x_m(t, x_0)$, де $x_m(t, x_0)$ - періодичні по t з періодом T функції, що визначаються співвідношеннями

$$x_0(t, x_0) = x_0, \quad x_m(t, x_0) = x_0 + L^2 f\left(t, [x_{m-1}(t, x_0)], \int_0^t \varphi(t, s, [x_{m-1}(s, x_0)]) ds\right), \quad m = 1, 2, \dots$$

Тут $L^2 f = L(Lf)$ - двократне застосування оператора L [1].

Література.

1. Самойленко А.М., Ронто Н.И. Численно – аналитические методы исследования периодических решений. – Киев: Вышш. шк., 1976. – 180 с.