

УДК 517.949

Кацюра В. – ст.гр. ХК-11

Тернопільський державний технічний університет імені Івана Пулюя

## РІЗНІ СПОСОБИ РОЗВ'ЯЗУВАННЯ СИСТЕМ ДИФЕРЕНЦІАЛЬНИХ РІВНЯНЬ

Науковий керівник: к.ф.-м.н., доцент Стельмащук Л.В.

Вивчення систем диференціальних рівнянь для нематематичних спеціальностей вищої освіти України часто обмежується лише розглядом методу виключення для систем диференціальних рівнянь у нормальній формі (розв'язаних відносно похідних шуканих функцій). Проте практичні задачі вимагають різноманітнішого підходу до їх аналізу. Доцільним, на нашу думку, є хоча б побіжне знайомство з іншими методами, серед яких виділимо метод інтегрованих комбінацій, метод Ейлера та матричний метод.

Метод інтегрованих комбінацій полягає в тому, що, використовуючи арифметичні операції, система зводиться до рівнянь, що легко інтегруються.

Розглянемо систему вигляду

$$\frac{dx}{x(y-z)} = \frac{dy}{y(z-x)} = \frac{dz}{z(x-y)}.$$

Користуючись властивістю рівних дробів, складемо інтегровні комбінації:

$$\frac{ydx + xdy}{x(y-z) + y(z-x)} = \frac{dz}{z(x-y)} \Rightarrow \frac{d(x+y)}{z(y-x)} = \frac{dz}{z(x-y)} \Rightarrow x + y + z = C_1;$$

$$\frac{ydx + xdy}{xy(y-z) + xy(z-x)} = \frac{dz}{z(x-y)} \Rightarrow \frac{d(xy)}{xy} = \frac{dz}{-z} \Rightarrow xyz = C_2.$$

Метод Ейлера використовують для розв'язування систем лінійних рівнянь зі сталими коефіцієнтами (СЛРСК)  $\frac{dx}{dt} = Ax$ . При цьому розв'язки шукають у

вигляді  $x = e^{\lambda t} h$ , де  $\lambda$  – власне значення матриці  $A$ , а  $h$  – власний вектор цієї матриці, що відповідає  $\lambda$ . Аналогічно, як при дослідженні лінійних диференціальних рівнянь із сталими коефіцієнтами, розглядають різні випадки існування власних значень матриці  $A$ .

Для системи  $\frac{dx}{dt} = y + z$ ,  $\frac{dy}{dt} = x + z$ ,  $\frac{dz}{dt} = x + y$ , розв'язки шукаємо у вигляді:  $x = \alpha e^{\lambda t}$ ,  $y = \beta e^{\lambda t}$ ,  $z = \gamma e^{\lambda t}$ . Власні значення системи  $\lambda_1 = 2$  та  $\lambda_2 = \lambda_3 = -1$ .

Кореню  $\lambda_1 = 2$  відповідають частинні розв'язки  $x_1 = e^{2t}$ ,  $y_1 = e^{2t}$ ,  $z_1 = e^{2t}$ , а кратному кореню  $\lambda_2 = \lambda_3 = -1$  – системи розв'язків  $x_2 = e^{-t}$ ,  $y_2 = 0$ ,  $z_2 = -e^{-t}$  та  $x_3 = 0$ ,  $y_3 = -e^{-t}$ ,  $z_3 = e^{-t}$ . Перевіривши систему на фундаментальність, формуємо її загальний розв'язок:  $x = C_1 e^{2t} + C_2 e^{-t}$ ;  $y = C_1 e^{2t} - C_3 e^{-t}$ ;  $z = C_1 e^{2t} - C_2 e^{-t} + C_3 e^{-t}$ .

Матричний метод інтегрування СЛРСК ґрунтується на безпосередньому знаходженні фундаментальної матриці системи через суму спеціально побудованого ряду, яку називають експонентою матриці та жорданову форму матриці  $A$ .

Література. Самойленко А.М., Кривошия С.А., Перестук М.О. Диференціальні рівняння у прикладах та задачах. Навч. посібник – К.: Вища школа, 1994. – 455 с.: іл.