

УДК УДК 517.929

## Задача о существовании равновесного решения системы

© С.В. Зубов<sup>1</sup>, М.В. Стрекопытова<sup>2</sup>

**Аннотация.** В данной статье решается вопрос о существовании равновесного решения системы дифференциальных уравнений и о поведении решений этой системы уравнений, начинающихся в некоторой окрестности равновесного решения.

**Ключевые слова:** линейное преобразование, ряд, степень, нулевое решение, коэффициент, переменная, устойчивость, функция.

Задача прогнозирования поведения моделируемых систем в количественном плане сводится к численному интегрированию уравнений динамики. В качественном плане - к аналитическому исследованию системы для установления структурных особенностей моделируемой системы - наличия инвариантных множеств, характера предельного поведения решений [1].

### 1. Постановка задачи

Рассмотрим систему вида

$$\begin{aligned}\dot{X} &= PX + \mu F(X, z), \\ \dot{z} &= r + \mu h(X, z).\end{aligned}\quad (1.1)$$

Здесь  $X = (x_1, \dots, x_N)^*$ ,  $P - N \times N$  - матрица,  $r > 0$ ,  $\mu$  - малый параметр,  $F = (f_1, \dots, f_n)$  - векторная,  $h(X, z)$  - скалярная функция переменных  $x_1, \dots, x_N, z$ .

Если  $F(0, z) \equiv 0$ ,  $h(0, z) \equiv 0$ , то у системы (1.1) существует семейство неограниченных равновесных решений

$$x_1 = x_2 = \dots = x_n = 0, \quad z = z_0 + rt, \quad (1.2)$$

представляющее плоскость в  $(N + 1)$  - мерном пространстве. Без ограничения общности можно считать, что  $z_0 = 0$ . Задача состоит в изучении свойства этого решения. Здесь и далее будем предполагать относительно функций  $F, h$  следующее:

1) функции  $f_1, \dots, f_n, h$  разлагаются в ряды по целым положительным  $z$ , когда величина  $\|X\|$  достаточно мала;

2) разложения функций  $f_1, \dots, f_n, h$  не содержат членов, линейных относительно  $x_1, \dots, x_N$ ;

3) имеет место оценка  $|h| < k_0 |z|^b (\sum_{i=1}^N x_i)^\alpha$ , где  $k_0 > 0$ ,  $a \geq 0$ ,  $b \geq 0$ .

Рассмотрим следующий случай. Случай нескольких пар чисто мнимых корней [2].

Система (1.1) линейным преобразованием приводится к виду

$$\begin{aligned}\dot{x}_s &= -\lambda_s y_s + \mu F_s, & \dot{y}_s &= \lambda_s x_s + \mu G_s, \\ \dot{\xi}_j &= \sum_{i=1}^n p_{ji} \xi_i + \mu g_i, & \dot{z} &= r + \mu h, \\ s &= 1, \dots, k, & j &= 1, \dots, n.\end{aligned}\quad (1.3)$$

Здесь  $N$  - мерный  $(2k + n = N)$  вектор  $X$  перешел в вектор  $(x_1, y_1, \dots, x_k, y_k, \xi_1, \dots, \xi_n)$ . Собственные числа матрицы  $\{p_{ij}\}$ ,  $i, j = 1, \dots, n$ , имеют отрицательные вещественные части.

<sup>1</sup> Доцент СПбГУ ф-т ПМ-ПУ, г. Санкт-Петербург; ddemidova@mail.ru

<sup>2</sup> Доцент СПбГУ ф-т ПМ-ПУ, г. Санкт-Петербург; ddemidova@mail.ru

А.М. Ляпунов в своей знаменитой диссертации отмечал, что, если вместо времени взять какую-либо непрерывную частную функцию, вместе со временем возрастающую, то последняя при решении вопроса об устойчивости может играть такую же роль, как и время [3].

Исследуем, как ведут себя переменные  $x_k, y_k, \xi_j$  в качестве функции  $z$ . Разделим первые  $2k + n$  уравнений системы (1.3) на последнее уравнение:

$$\begin{aligned} \frac{dx_s}{dz} &= -\bar{\lambda}_s y_s + \mu \bar{F}_s, & \frac{dy_s}{dz} &= \bar{\lambda}_s x_s + \mu \bar{G}_s, \\ \frac{d\xi_j}{dz} &= \sum_{i=1}^n p_{ji} \xi_i + \mu \bar{g}_j. \end{aligned} \quad (1.4)$$

Очевидно, что  $\bar{\lambda}_s > 0$ . Собственные числа матрицы  $\{p_{ji}\}$  имеют отрицательные вещественные части, и у системы (1.4) имеется нулевое решение. Функции  $\bar{F}_s, \bar{G}_s, \bar{g}_j$  удовлетворяют следующим условиям:

1) они разлагаются в ряды по целым положительным степеням величин  $x_k, y_k, \xi_j$  равномерно сходящиеся относительно  $z$  при достаточно малых  $|x_k|, |y_k|, |\xi_j|$ ;

2) разложения функций  $\bar{F}_s, \bar{G}_s, \bar{g}_s$  не содержат членов, линейных относительно  $x_k, y_k, \xi_j$ .

Если мы имеем дело с общим по классификации А.М. Ляпунова случаем, то с помощью преобразований Ляпунова

$$x_s = r_s \cos \theta_s, \quad y_s = r_s \sin \theta_s,$$

$$r_s = \rho_s + \sum_{i=z}^m r_s^{(i)}(\theta_1, \dots, \theta_k, \rho_1, \dots, \rho_k, z),$$

а затем

$$\xi_j = \sum_{i=1}^m r_s^{(i)}(\theta_1, \dots, \theta_k, \rho_1, \dots, \rho_k, z) + \eta_i,$$

не нарушающих вопроса об устойчивости, где  $r_j^{(i)}, \xi_j^{(i)}$  - однородные формы относительно  $\rho_1, \dots, \rho_k$  степени  $l$  с периодическими коэффициентами относительно  $\theta_1, \dots, \theta_k, m$  - положительное целое число, система (1.4) в общем случае приводима к виду

$$\frac{d\rho_s}{dz} = \mu R_s, \quad \frac{d\theta_s}{dz} = \bar{\lambda}_s + \mu \theta_s, \quad \frac{d\eta_j}{dz} = \sum_{i=1}^m p_{ji} \eta_i + \mu p_j. \quad (1.5)$$

Напомним, что  $m$  определяется как наименьшая степень форм относительно  $\rho_1, \dots, \rho_k$ , обладающих периодическими по  $\theta_1, \dots, \theta_k$  коэффициентами, вычисляемыми подстановкой в систему (1.4) выражений

$$r_s = \rho_s + \sum_{i=z}^m r_s^{(i)}(\theta_1, \dots, \theta_k, \rho_1, \dots, \rho_k, z)$$

и приравниванием членов одного порядка в получившихся выражениях [4].

Разложение функций  $R_s$  в ряды по степеням  $\rho_1, \dots, \rho_k$  при  $\eta_1 = 0, \dots, \eta_n = 0$  начинается с форм степени  $m$ , которые обладают не зависящими от  $\theta_s$  коэффициентами. Разложение функций  $p_j$  по степеням  $\rho_1, \dots, \rho_k$  при  $\eta_1 = 0, \dots, \eta_n = 0$  начинаются с форм степени  $\nu \geq m + 1$ . Ряды, в которые разлагаются функции  $R_s, \theta_s, p_j$ , сходятся равномерно относительно  $z$ .

Обозначим  $R^{(0)}$  форму порядка  $m$ , с которой начинается разложение функции  $R_s$  при  $\eta_1 = 0, \dots, \eta_n = 0$ .

**Т е о р е м а 1.1.** Если нулевое решение системы

$$\frac{d\rho_s}{dz} = \mu R^{(0)}, \quad s = 1, \dots, k, \quad (1.6)$$

асимптотически устойчиво, то нулевое решение системы (1.4) также асимптотически устойчиво. При этом имеют место оценки при  $z \geq 0$

$$|\rho_s| \leq \psi(z), \quad |\eta_j| \leq \psi(z),$$

где

$$\psi(z) = c_1 \left( \sum_{s=1}^k (\rho_s^{(0)} + \sum_{j=1}^n |\eta_j^{(0)}|) \times (1 + c_2 (\sum_{s=1}^k |\rho_s^{(0)}| + \sum_{j=1}^n |\eta_j^{(0)}|)^{m-1} z)^{-1/m-1} \right).$$

Здесь  $c_1, c_2$  - положительные постоянные,  $\rho_s^{(0)}, \eta_j^{(0)}$  - значения  $\rho_s, \eta_j, z = 0$ .

**Д о к а з а т е л ь с т в о.** В силу асимптотической устойчивости нулевого решения уравнения (1.6) существуют положительно определенные функции  $V$  и  $W$ , обладающие свойствами:

- 1) функция  $V$  имеет порядок  $l + 1 - m$ , функция  $W$  имеет порядок  $l$ ;
- 2)  $\frac{\partial V}{\partial z} + \sum_{s=1}^k \frac{\partial V}{\partial \rho_s} - R_s^{(0)} = -W$ .

Построим положительно определенную квадратичную форму, удовлетворяющую уравнению

$$\sum_{j=1}^n \frac{\partial V_1}{\partial \eta_j} \sum_{i=1}^n \bar{p}_{ji} \eta_i = - \sum_{i=1}^m \eta_i^2.$$

Рассмотрим полную производную функции  $U = V + V_1$  в силу системы (1.6):

$$\frac{dU}{dz} = \frac{dV}{dz} + \frac{dV_1}{dz} = -W - \sum_{i=1}^n \eta_i^2 + \sum_{s=1}^k \frac{\partial V}{\partial \rho_s} \times (R_s - R_s^{(0)}) + \sum_{j=1}^n \frac{\partial V_1}{\partial \eta_j} p_j.$$

В малой окрестности начала координат справедливы оценки

$$\left| \sum_{s=1}^k \frac{\partial V}{\partial \rho_s} (R_s - R_s^{(0)}) \right| \leq a \left[ \sum_{s=1}^k |\rho_s| \right]^{i+1}, \quad (1.7)$$

$$\sum_{j=1}^n \frac{\partial V_1}{\partial \eta_j} p_j \leq a \left[ \sum_{s=1}^k |\rho_s| \right]^{m+1} \sum_{s=1}^k |\eta_j| + b \sum_{j=1}^n |\eta_j|^2 \sum_{s=1}^k |\rho_s|,$$

где  $a > 0, b > 0$ .

Функция  $U$  является положительно определенной, а её производная  $dU/dt$ , вычисленная в силу системы (1.6), является отрицательно определенной функцией при  $l = m + 1$ . Следовательно, решение

$$\rho_1 = \dots = \rho_k = 0, \quad \eta_1 = \dots = \eta_m = 0,$$

$$\theta_1 = \lambda_1 z, \theta_2 = \lambda_2 z, \dots, \theta_k = \lambda_k z$$

системы (1.6) асимптотически устойчиво при  $l = m + 1$ , и  $U$  удовлетворяет неравенствам

$$a_1 \left( \sum_{j=1}^k |\rho_s|^2 + \sum_{j=1}^n |\eta_j|^2 \right) \leq U \leq a^2 \left( \sum_{s=1}^k |\rho_s|^2 + \sum_{j=1}^n |\eta + j|^2 \right), \quad (1.8)$$

где  $a_1 > 0$ ,  $a_2 > 0$ .

В малой окрестности начала координат справедливы неравенства

$$-b_1 U \leq \frac{dU}{dz} \leq -b_2 U^{(m+1)/2}, \quad (1.9)$$

где  $b_1 > 0$ ,  $b_2 > 0$ .

Отсюда следует

$$U \leq U_0 \left( 1 + \frac{m-1}{2} b_2 U_0^{(m-1)/2} z \right)^{-2/(m-1)}. \quad (1.10)$$

Из (1.8), (1.9) следует

$$U \leq a_2 \left( \sum_{j=1}^k |\rho_s^{(0)}|^2 + \sum_{j=1}^n |\eta_j^{(0)}|^2 \right) \times \\ \times \left( 1 + \frac{m+1}{2} b_2 a_1 \times \left( \sum_{s=1}^k |\rho_s^{(0)}|^2 + \sum_{j=1}^n |\eta_j^{(0)}|^2 \right)^{(m-1)/2} z \right)^{-2/(m-1)}.$$

Отсюда и из неравенства (1.10) и следуют доказываемые оценки (1.7).

Доказательство закончено.

**З а м е ч а н и е 1.1.** Из теоремы и определения величин  $\rho_s$ ,  $\eta_j$  следует, что при  $z \geq 0$  справедливы оценки

$$\begin{aligned} |x_s| &\leq \bar{\psi}(z), \quad |y_s| \leq \bar{\psi}(z), \\ |\xi_j| &\leq \bar{\psi}(z), \quad s = 1, \dots, k, \quad j = 1, \dots, n, \end{aligned} \quad (1.11)$$

где

$$\begin{aligned} \bar{\psi}(z) &= c_1 \left( \sum_{s=1}^k (|x_s^{(0)}| + |y_s^{(0)}|) + \sum_{j=1}^n |\xi_j^{(0)}| \right) \times \\ &\times \left( 1 + c_2 \left( \sum_{s=1}^k (|x_s^{(0)}| + |y_s^{(0)}|) + \sum_{j=1}^n |\xi_j^{(0)}| \right)^{m-1} z \right)^{-1/(m-1)}; \end{aligned}$$

параметры  $c_1, c_2$  в функции  $\bar{\psi}(z)$  будут зависеть от коэффициентов в разложениях  $r_s$ ,  $\bar{\xi}_j$ . Получив оценки для  $|x_s|$ ,  $|y_s|$ ,  $|\xi_j|$ , вернемся к уравнению  $\dot{z} = r + \mu h$ . Оценим величину  $h$ :

$$\begin{aligned} h &\leq k_0 z^b c_1 \left( \sum_{s=1}^k (|x_s^{(0)}| + |y_s^{(0)}|) + \sum_{j=1}^n |\xi_j^{(0)}| \right) \times \\ &\times \left( 1 + c_2 \left( \sum_{s=1}^k (|x_s^{(0)}| + |y_s^{(0)}|) + \sum_{j=1}^n |\xi_j^{(0)}| \right)^{m-1} z \right)^{-\alpha/(m-1)}. \end{aligned}$$

Исследуем, при каких условиях  $z \rightarrow \infty$  при  $t \rightarrow \infty$ . Возможны три случая:

- 1)  $D = b - a/(m - 1) = 0$ ;
- 2)  $D < 0$ ;
- 3)  $D > 0$ .

В первых двух случаях за счет выбора  $x_s^{(0)}$ ,  $y_s^{(0)}$ ,  $\xi_j^{(0)}$ ,  $\mu$  можно сделать  $|\mu h| < r/2$ . Тогда  $z \rightarrow \infty$  при  $t \rightarrow \infty$ . В третьем случае можно показать, что для любого конечного  $\bar{z}$  найдется такое  $\mu_0$ , что при  $|\mu| \leq \mu_0$  на любом движении, начинающемся в области  $|x_s^{(0)}| < \delta$ ,  $|y_s^{(0)}| < \delta$ ,  $|\xi_j^{(0)}| < \delta$ , будут сохраняться неравенства (1.11), а  $z$  будет постоянно возрастать от 0 до  $\bar{z}$  при возрастании времени.

## 2. Выводы

Результаты, полученные в настоящей работе, относятся к тому случаю, когда параметр  $\mu$  мал. Но учитывая, что функция Ляпунова будет представлять собой ряд по степеням параметра, результаты будут оставаться верными и в том случае, когда функция Ляпунова существует (соответствующие ряды сходятся), отрицательна и  $z \rightarrow \infty$  при  $t \rightarrow \infty$ .

Работа выполнена при финансовой поддержке РФФИ (пр. № 10-08-000624).

## СПИСОК ЛИТЕРАТУРЫ

1. Н. В. Зубов, А. Ф. Зубова, *Автоматизация проектирования устойчивости и надежности колебательных систем*, АОТ «Мобильность-плюс», СПб, 2010, 355 с.
2. С. В. Зубов, М. В. Стрекопытова, *Анализ равновесных движений и расчетная устойчивость*, СПбГУ, СПб, 2010, 446 с.
3. А. В. Зубов, Н. В. Зубов, А. Ф. Зубова, О. В. Мутлу, М. В. Стрекопытова, *Расчет устойчивости решений дифференциальных уравнений второго порядка с приложениями*, СПбГУ, СПб, 1999, 184 с.
4. А. В. Зубов, Н. В. Зубов, Н. И. Зубов, *Математические методы безопасности управляемых систем и методы анализа нестационарных систем управления*, АОТ «Мобильность-плюс», СПб, 2010, 319 с.

## The task about existing equally measure solution of system

© S.V. Zubov<sup>3</sup>, M.V. Strecopitova<sup>4</sup>

**Abstract.** In giving article is solves the question about existing equally weight solution of system differential equations and about behavior solutions this system equations, is beginning in same region equally weight solution.

**Key Words:** linear transformation, row, degree, zero solution, variable, stability, function.

<sup>3</sup> Docent, SPbGU faculty of AM-PC, Saint-Petersburg; ddemidova@mail.ru

<sup>4</sup> Docent, SPbGU faculty of AM-PC, Saint-Petersburg; ddemidova@mail.ru