

РЕШЕНИЕ УРАВНЕНИЯ КОЛЕБАНИЙ МЕТОДОМ ДОПОЛНИТЕЛЬНОГО АРГУМЕНТА

Новым способом, с помощью метода дополнительного аргумента начальная задача для уравнения колебаний сведена к системе интегральных уравнений.

Ключевые слова: Аргумент, интегральная уравнения, уравнения колебаний

Ashirbaeva Ayzharkyn Zhorobekovna
 Doctor of physical and mathematical sciences, professor,
 Mukhambetkabyly kyzy Toktobu – graduate student,
 Osh technological university

SOLUTION OF THE EQUATION OF OSCILLATIONS BY THE METHOD OF ADDITIONAL ARGUMENT

In a new way, using the method of an additional argument, the initial problem for a general equation of hyperbolic type is reduced to a system of integral equations.

Key words: Argument, integral equation, vibration equations

В настоящее время развивается метод изучения дифференциальных уравнений и интегро-дифференциальных уравнений в частных производных под названием метод дополнительного аргумента.

Основы метода дополнительного аргумента созданы в работах [1-4].

В данной работе предложен новый способ решения уравнения колебаний на основе метода дополнительного аргумента.

Рассматривается следующее уравнение колебаний

$$u_{tt}(t, x) = a^2 u_{xx}(t, x) + bu_t(t, x) + cu_x(t, x) + f(t, x, u), \quad (1) \quad (t, x) \in G_2(T),$$

$$G_2(T) = [0, T] \times R,$$

с начальными условиями $\left. \frac{\partial^k u}{\partial t^k} \right|_{t=0} = u_k(x), \quad k = 0, 1, \quad x \in R. \quad (2)$

Обозначим через $C^{(k)}(\Omega)$ -пространства функций, определенных и непрерывных (соответственно вместе со всеми своими производными до порядка k) на Ω .

Пусть в (1),(2)

$$u_k(x) \in \bar{C}^{(2-k)}(R), \quad (k = 0, 1), \quad a, b, c - const, \quad a \neq 0.$$

Воспользуемся следующими обозначениями:

$$\mathcal{G}(t, x) = \frac{\partial u}{\partial t} - a \frac{\partial u}{\partial x}, \quad (3) \quad \alpha = b + \frac{c}{a}, \quad \beta = b - \frac{c}{a}.$$

$$p(s, t, x) = x + a(t - s),$$

$$q(s, t, x) = x - a(t - s),$$

$$(s, t, x) \in Q_2(T) = \{0 \leq s \leq t \leq T, x \in R\}.$$

ЛЕММА. Задача (1)-(2) эквивалентна системе интегральных уравнений

$$\mathcal{G}(t, x) = \frac{1}{2} \varphi_1(q(0, t, x)) + \frac{\alpha}{2} u + \frac{\beta}{2} \int_0^t \mathcal{G}(s, q) ds + \int_0^t f(s, q, u(s, q)) ds, \quad (4)$$

$$u(t, x) = u_0(p(0, t, x)) + \int_0^t \mathcal{G}(s, p(s, t, x)) ds, \quad (5)$$

где $[2\mathcal{G}(t, x) - \alpha u(t, x)]_{t=0} = \varphi_1(x)$.

ДОКАЗАТЕЛЬСТВО. Пусть $\mathcal{G}(t, x)$, $u(t, x)$ - решение системы интегральных уравнений (4), (5).

Непосредственным дифференцированием из (4) имеем:

$$\begin{aligned} \mathcal{G}_t(t, x) + a \mathcal{G}_x(t, x) &= \varphi_1'[q_t - a q_x] + \frac{\alpha}{2} [u_t(t, x) + a u_x(t, x)] + \\ &+ \frac{\beta}{2} \mathcal{G}(t, x) + \frac{\beta}{2} \int_0^t \mathcal{G}_x[q_t - a q_x] ds + f(t, x, u) + \int_0^t (f_x + f_u u_x)[q_t - a q_x] ds. \end{aligned} \quad (6)$$

Принимая во внимание равенство $q_t - a q_x = 0$ и обозначение (3), из (6) получаем:

$$\begin{aligned} u_{tt}(t, x) - a^2 u_{xx}(t, x) &= \frac{\alpha}{2} [u_t(t, x) + a u_x(t, x)] + \\ &+ \frac{\beta}{2} [u_t(t, x) - a u_x(t, x)] + f(t, x, u). \end{aligned}$$

Отсюда получаем уравнению (1). Следовательно, решение системы уравнений (4)- (5) удовлетворяет уравнению (1). Такое решение удовлетворяет и начальному условию (2).

Теперь покажем, что, в свою очередь, решение задачи (1), (2) является решением системы интегральных уравнений (4)-(5). Для этого запишем уравнение (1) в виде

$$\frac{\partial(2\mathcal{G}(t, x) - \alpha u(t, x))}{\partial t} + a \frac{\partial(2\mathcal{G}(t, x) - \alpha u(t, x))}{\partial x} = \beta \mathcal{G}(t, x) + 2f(t, x, u). \quad (7)$$

Действительно, из (7) имеем:

$$2\left[\frac{\partial \mathcal{G}}{\partial t} + a \frac{\partial \mathcal{G}}{\partial x}\right] - \alpha \left[\frac{\partial u}{\partial t} + a \frac{\partial u}{\partial x}\right] = \beta \mathcal{G}(t, x) + 2f(t, x, u). \quad (8)$$

Используя обозначение (3), из (8) получаем:

$$2 \frac{\partial}{\partial t} \left(\frac{\partial u}{\partial t} - a \frac{\partial u}{\partial x} \right) + 2a \frac{\partial}{\partial x} \left(\frac{\partial u}{\partial t} - a \frac{\partial u}{\partial x} \right) - \alpha \left(\frac{\partial u}{\partial t} + a \frac{\partial u}{\partial x} \right) = \beta \left(\frac{\partial u}{\partial t} - a \frac{\partial u}{\partial x} \right) + 2f(t, x, u).$$

Из последнего равенства следует справедливость (7)

Решение задачи (7), (2) методом дополнительного аргумента сводится к интегральному уравнению (4). Из обозначения (3) следует справедливость (5).

В уравнение (4), подставляя (5), получаем интегральное уравнение относительно $\mathcal{G}(t, x)$. К последнему интегральному уравнению применяется метод последовательных приближений.

Проверим эквивалентность на примерах. **Пример.** Рассмотрим уравнение

колебания струны: $\frac{\partial^2 u(t, x)}{\partial t^2} = a^2 \frac{\partial^2 u(t, x)}{\partial x^2} + f(t, x)$ (9) с начальными условиями (2)

Для (9)-(2) уравнение (4) имеет следующий вид: $\mathcal{G}(t, x) = \frac{1}{2} \varphi_1(q(0, t, x)) + \int_0^t f(s, q) ds$,

Где $\varphi_1(x) = 2(u_t - au_x)|_{t=0} = 2(u_1(x) - au_0'(x))$.

Следовательно $\mathcal{G}(t, x) = u_1(x - at) - au_0'(x - at) + \int_0^t f(s, x - at + as)ds$,

$$u(t, x) = u_0(x + at) + \int_0^t u_1(x + at - 2as)ds - a \int_0^t u_0'(x + at - 2as)ds +$$

Из (5) имеем

$$\begin{aligned} & + \int_0^t \int_0^\tau f(s, x + at - 2a\tau + as)dsd\tau = u_0(x + at) + \int_0^t u_1(x + at - 2as)ds + \\ & + \frac{1}{2}u_0(x + at - 2as)|_0^t = u_0(x + at) + \frac{1}{2}u_0(x - at) - \frac{1}{2}u_0(x + at) + \int_0^t u_1(x + at - 2as)ds + \\ & + \int_0^t \int_0^\tau f(s, x + at - 2a\tau + as)dsd\tau = \end{aligned}$$

$$= \left. \begin{array}{l} x + at - 2as = \tau \\ ds = -\frac{d\tau}{2a} \\ s = 0 \quad \tau = x + at \\ s = t \quad \tau = x - at \end{array} \right| = \frac{u_0(a - xt) + u_0(x + at)}{2} + \frac{1}{2a} \int_{x-at}^{x+at} u_1(\tau)d\tau +$$

$$+ \int_0^t \int_0^\tau f(s, x + at - 2a\tau + as)dsd\tau.$$

Литература:

1. **Иманалиев, М.И.** О дифференциальном уравнении в частных производных первого порядка с интегральным коэффициентом [Текст] / М.И. Иманалиев, Ю.А. Вельд // Дифференциальные уравнения. – 1989. – Т. 25. – № 3. – С. 465–477.
2. **Иманалиев, М.И.** Нелинейные интегро-дифференциальные уравнения с частными производными [Текст] / М.И. Иманалиев // Бишкек: Илим, 1992. – 112 с.
3. **Иманалиев, М.И.** К теории нелинейных интегро-дифференциальных уравнений в частных производных типа Уизема [Текст] / М.И. Иманалиев, С.Н. Алексеенко // Доклады Российской АН. – 1992. – Т. 323. – № 3. – С. 410–414.
4. **Аширбаева, А.Ж.** Развитие метода дополнительного аргумента для нелинейных интегро-дифференциальных уравнений в частных производных: Автореф. дисс. канд. физ.-матем. наук. 01.01.02. [Текст] / А.Ж. Аширбаева // Бишкек, 1995. – 15 с.