

ПРО АПРОКСИМАЦІЮ ДИФЕРЕНЦІАЛЬНО- РІЗНИЦЕВИХ РІВНЯНЬ ТА ЇХ СТІЙКІСТЬ

Ірина Тузик

Чернівецький національний університет імені Юрія Федьковича,
tusykiryna@gmail.com

У даній роботі розглядаються застосування схем апроксимації диференціально-різницевих рівнянь [1-3] до наближеного знаходження неасимптотичних коренів квазіполіномів та аналізу стійкості розв'язків систем лінійних диференціальних рівнянь із запізненням.

Розглянемо лінійну систему із запізненням

$$\frac{dx(t)}{dt} = \sum_{i=0}^k A_i x(t - \tau_i), \quad (1)$$

де $x \in \mathbb{R}^n$, $A_i, i = \overline{0, k}$ – $n \times n$ -сталі матриці, $0 = \tau_0 < \tau_1 < \dots < \tau_k = \tau$, квазіполіном для системи (1) має вигляд :

$$\Phi(\lambda) = \det \left(\lambda E - \sum_{i=0}^k A_i e^{-\lambda \tau_i} \right). \quad (2)$$

Системі (1) поставимо у відповідність систему звичайних диференціальних рівнянь

$$\begin{aligned} \frac{dz_0(t)}{dt} &= \sum_{i=0}^k A_i z_{l_i}(t), \quad l_i = \left[\frac{\tau_i m}{\tau} \right], \\ \frac{dz_i(t)}{dt} &= \mu(z_{i-1}(t) - z_i(t)), \quad i = \overline{1, m}, \quad \mu = \frac{m}{\tau}. \end{aligned} \quad (3)$$

В роботах [1-3] показано, що для характеристичного рівняння апроксимуючої системи (3) має місце співвідношення

$$\Psi_m(\lambda) = \det \left(\lambda E - \sum_{i=0}^k A_i \left(\frac{\mu}{\mu + \lambda} \right)^{l_i} \right) (\mu + \lambda)^{mm} \quad (4)$$

і послідовність функцій

**Конференція молодих учених «Підстригачівські читання – 2019»,
27–29 травня 2019 р., Львів**

$$H_m(\lambda) = \frac{\Psi_m(\lambda)}{(\mu + \lambda)^{mm}}, m \in \mathbb{N}, \quad (5)$$

збігається при $m \rightarrow \infty$ до квазіполінома (2).

Цю властивість можна використати для наближення неасимптотичних коренів квазіполінома (2) коренями характеристичного многочлена (4) системи звичайних диференціальних рівнянь (3). Для обчислення нулів многочленів є стандартні процедури у різних пакетах прикладних програм. Зокрема, в пакеті MathCAD можна виділити функцію *polyroots* (v), яка повертає вектор, що містить всі нулі многочлена, коефіцієнти якого є елементами вектора v .

Для побудови алгоритмів знаходження області стійкості системи (1) важливою є така теорема.

Теорема[1]. *Якщо нульовий розв'язок системи (1) експоненціально стійкий (нестійкий), тоді існує $t_0 > 0$, таке, що при $t \geq t_0$ нульовий розв'язок відповідної апроксимуючої системи експоненціально стійкий (нестійкий). Якщо для всіх $t \geq t_0$ нульовий розв'язок відповідної апроксимуючої системи експоненціально стійкий (нестійкий), то й нульовий розв'язок системи (1) експоненціально стійкий (нестійкий).*

Обчислюючи нулі характеристичного рівняння (4) апроксимуючої системи звичайних диференціальних рівнянь при різних значеннях τ , для яких зберігається стійкість нульового розв'язку системи (3), знаходимо область значень запізнення τ для яких вихідна система із запізненням (1) є експоненціально стійкою.

1. *Матвій О. В., Черевко І. М.* Про апроксимацію систем із запізненням та їх стійкість // Нелінійні коливання. – 2004. – 7, №2. – С. 208–216.
2. *Клевчук І. І., Пернай С. А., Черевко І. М.* Побудова областей стійкості лінійних диференціально-різницевих рівнянь // Доповіді НАН України. – 2012. – 7. – С. 28–34.
3. *Гліка С. А., Тузик І. І., Піддубна Л. А., Черевко І. М.* Апроксимація лінійних диференціально-різницевих рівнянь та їх застосування // Буковинський математичний журнал. – 2018. – 6, № 3-4. – С. 80–83.

ABOUT APPROXIMATION OF DIFFERENTIAL-DIFFERENCE EQUATIONS AND THEIR STABILITY

The note is devoted to approximation schemes for differential-difference equations by a sequence of ordinary differential equations systems. We investigate approximation algorithms for non asymptotic roots of quasipolynomials, and for constructing stability domains of linear stationary differential equations with delay.