

Исаев А.Д.

**ТҮЗ СЫЗЫКТУУ ЭМЕС ДИФФЕРЕНЦИАЛДЫК ТЕНДЕМЕЛЕРДИН
БИР ЧЫГАРУУ ЫКМАСЫ ЖӨНҮНДӨ**

Исаев А.Д.

**ОБ ОДНОМ МЕТОДЕ РЕШЕНИЯ НЕЛИНЕЙНЫХ
ДИФФЕРЕНЦИАЛЬНЫХ УРАВНЕНИЙ**

A.D. Isaev

A METHOD FOR SOLVING NONLINEAR NONLINEAR DIFFERENTIAL EQUATIONS

Из математических проблем тысячелетия: Нелинейные дифференциальные уравнения точные решения которых неизвестны.

УДК: 519.642.6

*Макалада түз сызыктуу эмес дифференциалдык теңдемелерди чыгаруу ыкмасы (Алмаз Бейдин ыкмасы) каралат. **Негизги сөздөр:** ийрилик теңдемеси, Риккати теңдемеси, Ван дер Поля осциллятору, Дуффинг теңдемеси, Матье теңдемеси.*

В статье рассматривается новый метод (метод-подстановки Алмаз Бей) при решении нелинейных дифференциальных уравнений: Осциллятора Ван дер Поля, уравнения Дуффинга, уравнения Матье.

***Ключевые слова:** уравнение кривизны, уравнение Риккати, нелинейные дифференциальные уравнения, осциллятор Ван дер Поля, уравнение Дуффинга, уравнение Матье.*

The article discusses a new method (method-lookup Almaz Bey) for solving nonlinear differential equations oscillator Van der Pol, Duffing equation, Mathieu equation.

***Key words:** Equation of curvature, Riccati equation, nonlinear differential equations, Van der Pol oscillators, Duffing equation, Mathieu equation.*

I. Введение. Многообразие методов решения нелинейных дифференциальных уравнений диктуется её же конечной целью нахождения функции решения. В связи с этим на вопрос : Какой же из этих методов более общий или простой? Однозначного ответа пока нет. В этой работе предлагается новый метод выведенный из [2] и применённый в работах [3,4].

Актуальность. Необходимость в решении нелинейных дифференциальных уравнений описывающих процессы происходящие в природе и технике всегда подталкивало естественно-научный мир к поиску оптимальных подходов и методов в достижении цели. Нередко идеи приходили из решения прикладных задач. Одна из таких идей-методов и будет применена в специально выбранных задачах тысячелетия точные решения которых неизвестны.

II. 1 Теоретическая часть.

(Некоторые символы функций и аргументов изменены, согласно устоявшимся стандартным обозначениям, местами аргументы будут опускаться не изменяя сути решения задач).

Согласно уравнению кривизны

$$\frac{x''(z)}{\sqrt{(1+(x')^2)^3}} = \underbrace{M_z(t)}_{f(t)} \Rightarrow \cos(\theta) \cdot d\theta = f(t) \cdot dt$$

$f(t) = e^{V(t)}$ – непрерывна и интегрируема, рассматриваемом интервале (1)

[2] (за исключением особых точек, где $\theta(t) = \frac{-\pi}{2} ; \frac{+\pi}{2}$)

$\sin(\theta) = F(t) + \underbrace{C_1}_{\text{определяется условиями задачи.}}$

Суть метода-подстановки Алмаз Бея.

$$\frac{dX(t)}{dt} = a(t) \cdot X^2(t) + b(t) \cdot X(t) + c(t) \quad \text{уравнение Риккати.}$$

$$\frac{dS}{dt} + \frac{dx}{dt} = \frac{1}{\cos(\theta)} + \operatorname{tg}(\theta) = e^{W(\theta)} = X(t); \quad \frac{dS}{dt} - \frac{dx}{dt} = \frac{1}{\cos(\theta)} - \operatorname{tg}(\theta) = e^{-W(\theta)} = \frac{1}{X(t)}$$

ясно, что $X(t) \neq x(t)$ так, как $x(t) = \int X(t) dt - S(t) + C$, $\theta = \theta(t)$

расщепляя получим $dW = d \sin(\theta) + \sin^2(\theta) d \sin(\theta) + \sin^4(\theta) d \sin(\theta) + \dots$

$$dW(\theta) = \sum_{n=0}^{\infty} \sin^{2 \cdot n}(\theta) \cdot d \sin(\theta) = d \left[\sum_{n=0}^{\infty} \frac{\sin^{2 \cdot n+1}(\theta)}{2 \cdot n + 1} \right] \quad \text{для наибольших углов.}$$

$$\text{заметим, что и } f(t) = e^{V(t)}, \quad dV(\phi) = \sum_{n=0}^{\infty} \sin^{2 \cdot n}(\phi) \cdot d \sin(\phi) = d \left[\sum_{n=0}^{\infty} \frac{\sin^{2 \cdot n+1}(\phi)}{2 \cdot n + 1} \right]$$

Граничные условия: $\sin(\theta(t))|_{t=0} = 0$; $\sin(\phi(t))|_{t=0}$

пределах $-35^\circ \leq \theta \leq +35^\circ$ можно принять:

$$d\theta = d \sin(\theta) = dW(\theta) \quad \text{или} \quad \frac{d\theta}{dz} = \frac{d \sin(\theta)}{dz} = \frac{dW(\theta)}{dz}$$

приняв $\theta = 0 \rightarrow W(0) = \sin(\theta) = 0 \rightarrow e^{\sin(0)} = 1$

где для уравнений Риккати получится

$$\frac{d \sin(\theta)}{dz} = a(t) + b(t) + c(t); \quad \sin(\theta) = \int [a(t) + b(t) + c(t)] \cdot dt + C_\theta,$$

$$W(\theta) = \int \frac{1}{1 - \sin^2(\theta)} \cdot d \sin(\theta) + C_w$$

далее, подставив $dW(\theta) = \frac{1}{1 - \sin^2(\theta)} \cdot d \sin(\theta)$ в уравнение

находится общее решение уравнения Риккати [3,4]

II.2 Уравнение (Осциллятор) Ван дер Поля.

$$\frac{d^2 X}{dt^2} - \mu \cdot (1 - X^2) \cdot \frac{dX}{dt} + X = 0, \quad (2)$$

где X – координата точки, зависящая от времени t ;

μ – некий коэффициент трения, характеризующий нелинейность и силу затухания колебания.

Подставим в уравнение $X = e^W$ получим. Помня, что $W(\theta) = \sin(\theta) + \Delta W(\theta) + C_W$ [2]

$$\begin{aligned} \frac{d^2 e^W}{dt^2} &= \frac{d\left(e^W \cdot \frac{dW}{dt}\right)}{dt} = e^W \cdot \frac{dW}{dt} \cdot \frac{dW}{dt} + e^W \cdot \frac{d^2 W}{dt^2} \\ \frac{d^2 X}{dt^2} &= e^W \cdot \left(\frac{dW}{dt}\right)^2 + e^W \cdot \frac{d^2 W}{dt^2}; \quad \frac{dX}{dt} = e^W \cdot \frac{dW}{dt} \\ e^W \cdot \left(\frac{dW}{dt}\right)^2 + e^W \cdot \frac{d^2 W}{dt^2} - \mu \cdot \left(1 - \overbrace{X^2}^{e^{2W}}\right) \cdot e^W \cdot \frac{dW}{dt} + \overbrace{X}^{e^W} &= 0 \end{aligned}$$

Анализ II.2.1

$$\left(\frac{dW}{dt}\right)^2 + \frac{d^2 W}{dt^2} - \mu \cdot (1 - e^{2W}) \cdot \frac{dW}{dt} + 1 = 0 \Rightarrow \left(\frac{dW}{dt}\right)^2 + \frac{d^2 W}{dt^2} + 1 = \mu \cdot (1 - e^{2W}) \cdot \frac{dW}{dt}$$

$$e^{2W} = \frac{1 + \sin(\theta)}{1 - \sin(\theta)} \Rightarrow \left(\frac{dW}{dt}\right)^2 + \frac{d^2 W}{dt^2} + 1 = -2 \cdot \mu \cdot \frac{\sin(\theta)}{1 - \sin(\theta)} \cdot \frac{dW}{dt}$$

$$\frac{\left(\frac{dW}{dt}\right)^2 + \frac{d^2 W}{dt^2} + 1}{2 \cdot \mu \cdot \frac{dW}{dt}} = \frac{-\sin(\theta)}{1 - \sin(\theta)} \Rightarrow A(t) \cdot (1 - \sin(\theta)) = -\sin(\theta) \Rightarrow \sin(\theta) = \frac{A(t)}{A(t) - 1}$$

$$\frac{1}{\sin(\theta)} = \frac{A(t) - 1}{A(t)} = 1 - \frac{1}{A(t)} \Rightarrow \frac{1}{dy} = 1 - \frac{1}{A(t)}; \quad dS - dy = \frac{-dy}{A(t)} = \frac{-1}{A(t)} \cdot \text{tg}(\theta) \cdot dt$$

$$\frac{dS}{dt} - \frac{dy}{dt} = \frac{-\text{tg}(\theta)}{A(t)} \quad \text{так из [2]} \quad \frac{dM(\theta)}{d\Delta W} = \text{tg}(\theta) \quad \text{где } M(\theta) = \frac{1}{\cos(\theta)} + \cos(\theta)$$

для малых углов текущих точек $M(\theta) = 2$ и было доказано, что

$$\frac{dM(\theta)}{d\Delta W} = \text{tg}(\theta) = 0; \quad \sqrt{\frac{1 + \sin(\theta)}{1 - \sin(\theta)}} = \frac{1 + \sin(\theta) + \frac{1}{1 - \sin(\theta)}}{2} = e^{\sin(\theta)}$$

$$A(t) = -\text{tg}(\theta) \cdot e^W \Rightarrow dW(\theta) = d \sin(\theta) + \underbrace{\sin^2(\theta)}_0 \cdot dW(\theta)$$

$$\frac{\left(\frac{d \sin(\theta)}{dt}\right)^2 + \frac{d^2 \sin(\theta)}{dt^2} + 1}{\mu \cdot \frac{d \sin(\theta)}{dt}} = 0 \quad (3)$$

Анализ II.2.2

$$\underbrace{\left(\frac{dW}{dt}\right)^2 + \frac{d^2W}{dt^2} + 1}_{2 \cdot \mu \cdot \frac{dW}{dt} = A(t)} = \frac{-\sin(\theta) \cdot \frac{d \sin(\theta)}{d \sin(\theta)}}{1 - \sin(\theta)} ; \frac{1}{1 - \sin(\theta)} \cdot d \sin(\theta) = (1 + \sin(\theta)) \cdot dW$$

которое при преобразованиях приведёт: $\cos^2(\theta) = 1 - \sin^2(\theta)$

$$A(t) = -\sin(\theta) \cdot (1 + \sin(\theta)) \cdot \frac{dW}{d \sin(\theta)} = -\sin(\theta) \cdot \frac{dW}{d \sin(\theta)} - \sin^2(\theta) \cdot \frac{dW}{d \sin(\theta)}$$

$$A(t) = -\sin(\theta) \cdot \frac{dW}{d \sin(\theta)} - \frac{d\Delta W}{d \sin(\theta)} \Rightarrow -A(t) = \sin(\theta) \cdot \frac{dW}{d \sin(\theta)} + \frac{d(W - \sin(\theta))}{d \sin(\theta)}$$

для малых углов текущих точек: $dW = d \sin(\theta)$

$$\frac{\left(\frac{d \sin(\theta)}{dt}\right)^2 + \frac{d^2 \sin(\theta)}{dt^2} + 1}{\mu \cdot \frac{d \sin(\theta)}{dt}} = -\sin(\theta)$$

$$-\left[\frac{\left(\frac{d \sin(\theta)}{dt}\right)^2 + \frac{d^2 \sin(\theta)}{dt^2} + 1}{\mu \cdot \frac{d \sin(\theta)}{dt}} \right] = \frac{\frac{\left(\frac{d \sin(\theta)}{dt}\right)^2 + \frac{d^2 \sin(\theta)}{dt^2} + 1}{\mu \cdot \frac{d \sin(\theta)}{dt}}}{\frac{\left(\frac{d \sin(\theta)}{dt}\right)^2 + \frac{d^2 \sin(\theta)}{dt^2} + 1}{\mu \cdot \frac{d \sin(\theta)}{dt}} - 1}$$

снова $\frac{\left(\frac{d \sin(\theta)}{dt}\right)^2 + \frac{d^2 \sin(\theta)}{dt^2} + 1}{\mu \cdot \frac{d \sin(\theta)}{dt}} = 0$

$$\left(\frac{d \sin(\theta)}{dt}\right)^2 + \frac{d^2 \sin(\theta)}{d t^2} + 1 = 0 ; \quad \frac{d \sin(\theta)}{dt} = f(t)$$

$$f^2(t) + \frac{df(t)}{dt} + 1 = 0 ; \quad \frac{df(t)}{f^2(t) + 1} = -dt \Rightarrow \operatorname{arctg}(f(t)) = C_t - t ; \quad f(t) = \operatorname{tg}(C_t - t) \quad (4)$$

нпу $f(t) = e^{V(t)}|_{t=0} = 1 \rightarrow C_t = \frac{\pi}{4}$ по условию задачи .

$$\frac{d \sin(\theta)}{dt} = \operatorname{tg}(C_t - t) ; \quad d \sin(\theta) = \operatorname{tg}(C_t - t) \cdot dt \Rightarrow \sin(\theta) = \ln|C_\theta \cdot \cos(C_t - t)|$$

$$\sin(\theta) = th(W) = \ln|C_\theta \cdot \cos(C_t - t)| \Rightarrow W(\theta) = \operatorname{Arth}[\ln|C_\theta \cdot \cos(C_t - t)|]$$

$$\text{нпу } \sin(\theta(t))|_{t=0} = 0 \Rightarrow C_\theta = \frac{2}{\sqrt{2}}$$

$$X(t) = e^{\sin(\theta)} \cdot e^{\Delta W} = C_\theta \cdot \cos(C_t - t) \cdot e^{\Delta W}$$

Далее ,

$$\sin(\theta) = \frac{A(t)}{A(t) - 1} ; \quad W(\theta) = \operatorname{Arth}[\ln|C_\theta \cdot \cos(C_t - t)|]$$

$$d \Delta W = d \sum_{n=1}^N \frac{[\sin(\theta)]^{2 \cdot n + 1}}{2 \cdot n + 1} ; \quad \Delta W = \sum_{n=1}^N \frac{[\sin(\theta)]^{2 \cdot n + 1}}{2 \cdot n + 1} + C_{\Delta W}$$

$$\frac{A(t)}{A(t) - 1} = \frac{\left(\frac{dW}{dt}\right)^2 + \frac{d^2 W}{d t^2} + 1}{2 \cdot \mu \cdot \frac{dW}{dt}} = \frac{\left(\frac{dW}{dt}\right)^2 + \frac{d^2 W}{d t^2} + 1}{\underbrace{\left(\frac{dW}{dt}\right)^2 + \frac{d^2 W}{d t^2} + 1 - 2 \cdot \mu \cdot \frac{dW}{dt}}_{B(t)}}$$

$$\Delta W = \sum_{n=1}^N \frac{\left[\frac{\left(\frac{dW}{dt}\right)^2 + \frac{d^2 W}{d t^2} + 1}{\left(\frac{dW}{dt}\right)^2 + \frac{d^2 W}{d t^2} + 1 - 2 \cdot \mu \cdot \frac{dW}{dt}}\right]^{2 \cdot n + 1}}{2 \cdot n + 1} + C_{\Delta W} = \sum_{n=1}^N \frac{[B(t)]^{2 \cdot n + 1}}{2 \cdot n + 1} + C_{\Delta W} \quad (5)$$

$B(t) - \delta\alpha\zeta\ddot{a}\ddot{a}\ddot{a}\ddot{a}\ddot{o}\ddot{n}\ddot{y} \hat{a} \delta\ddot{y}\ddot{a} \ddot{O}\ddot{a}\acute{e}\acute{e}\acute{i}\ddot{d}\acute{a}$.

$$X(t) = C_\theta \cdot \cos(C_t - t) \cdot e^{\Delta W} \quad (6)$$

решение уравнения Ван дер Поля.

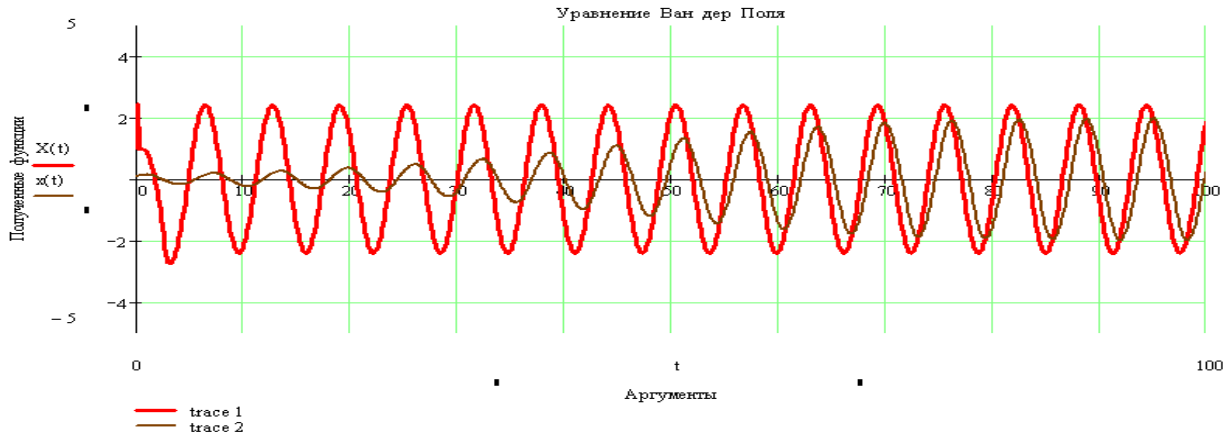


Рис. 1. $\omega = 1$; $\mu = 0,1$

III.3 Уравнение Дуффинга.

$$\frac{d^2 X}{dt^2} + \omega^2 \cdot X = -\mu \cdot X^3 \quad (7)$$

где ω -циклическая частота, μ -коэффициент затухания (параметры уравнения.)

$$\begin{aligned} \frac{d^2 X}{dt^2} &= e^W \cdot \left(\frac{dW}{dt} \right)^2 + e^W \cdot \frac{d^2 W}{dt^2} \\ e^W \cdot \left(\frac{dW}{dt} \right)^2 + e^W \cdot \frac{d^2 W}{dt^2} + \omega^2 \cdot X &= -\mu \cdot X^3 \\ e^W \cdot \left(\frac{dW}{dt} \right)^2 + e^W \cdot \frac{d^2 W}{dt^2} + \omega^2 \cdot e^W &= -\mu \cdot e^{3 \cdot W} \\ \left(\frac{dW}{dt} \right)^2 + \frac{d^2 W}{dt^2} + \omega^2 &= -\mu \cdot e^{2 \cdot W} \\ \left(\frac{dW}{dt} \right)^2 + \frac{d^2 W}{dt^2} + \omega^2 &= -\mu \cdot \left(\frac{1 + \sin(\theta)}{1 - \sin(\theta)} \right); \quad \underbrace{\left(\frac{dW}{dt} \right)^2 + \frac{d^2 W}{dt^2} + \omega^2}_{\mu A(t)} = -\left(\frac{1 + \sin(\theta)}{1 - \sin(\theta)} \right) \end{aligned}$$

$$\sin(\theta) = \frac{A(t) + 1}{A(t) - 1}$$

С аналогичными размышлениями и здесь .

для малых углов текущих точек . $dW(\theta) = d \sin(\theta)$ или $\frac{dW(\theta)}{dt} = \frac{d \sin(\theta)}{dt}$

$$\left(\frac{d \sin(\theta)}{dt} \right)^2 + \frac{d^2 \sin(\theta)}{dt^2} + \omega^2 = -\mu \cdot e^{2 \cdot \sin(\theta)} = -\mu \cdot \left(\frac{1 + \sin(\theta)}{1 - \sin(\theta)} \right)$$

$$\left(\frac{d \sin(\theta)}{dt} \right)^2 + \frac{d^2 \sin(\theta)}{dt^2} + \omega^2 = -\mu$$

$$f^2(t) + \frac{df(t)}{dt} + \omega^2 = -\mu ; \quad \frac{df(t)}{f^2(t) + \omega^2 + \mu} = -dt \Rightarrow \frac{1}{\sqrt{\omega^2 + \mu}} \cdot \text{arctg} \left(\frac{f(t)}{\sqrt{\omega^2 + \mu}} \right) = C_i - t$$

из граничных условий : $f(t) = e^{V(t)}|_{t=0} = 1 \Rightarrow C_i = \frac{1}{\sqrt{\omega^2 + \mu}} \cdot \text{arctg} \left(\frac{1}{\sqrt{\omega^2 + \mu}} \right)$

$f(t) = \sqrt{\omega^2 + \mu} \cdot \text{tg} \left[\sqrt{\omega^2 + \mu} \cdot (C_i - t) \right]$ из таблицы интегралов [1] имеем

$$\frac{d \sin(\theta)}{dt} = \sqrt{\omega^2 + \mu} \cdot \text{tg} \left[(-t + C_i) \cdot \sqrt{\omega^2 + \mu} \right]$$

$$\frac{d^2 X}{dt^2} = e^W \cdot \left(\frac{dW}{dt}\right)^2 + e^W \cdot \frac{d^2 W}{dt^2}$$

$$e^W \cdot \left(\frac{dW}{dt}\right)^2 + e^W \cdot \frac{d^2 W}{dt^2} + \omega^2 \cdot X = -\mu \cdot X^3$$

$$e^W \cdot \left(\frac{dW}{dt}\right)^2 + e^W \cdot \frac{d^2 W}{dt^2} + \omega^2 \cdot e^W = -\mu \cdot e^{3W}$$

$$\left(\frac{dW}{dt}\right)^2 + \frac{d^2 W}{dt^2} + \omega^2 = -\mu \cdot e^{2W}$$

$$\left(\frac{dW}{dt}\right)^2 + \frac{d^2 W}{dt^2} + \omega^2 = -\mu \cdot \left(\frac{1 + \sin(\theta)}{1 - \sin(\theta)}\right); \quad \underbrace{\left(\frac{dW}{dt}\right)^2 + \frac{d^2 W}{dt^2} + \omega^2}_{A(t)} = -\left(\frac{1 + \sin(\theta)}{1 - \sin(\theta)}\right)$$

$$\sin(\theta) = \frac{A(t) + 1}{A(t) - 1}$$

С аналогичными размышлениями и здесь.

для малых углов текущих точек. $dW(\theta) = d \sin(\theta)$ или $\frac{dW(\theta)}{dt} = \frac{d \sin(\theta)}{dt}$

$$\left(\frac{d \sin(\theta)}{dt}\right)^2 + \frac{d^2 \sin(\theta)}{dt^2} + \omega^2 = -\mu \cdot e^{2 \sin(\theta)} = -\mu \cdot \left(\frac{1 + \sin(\theta)}{1 - \sin(\theta)}\right)$$

$$\left(\frac{d \sin(\theta)}{dt}\right)^2 + \frac{d^2 \sin(\theta)}{dt^2} + \omega^2 = -\mu$$

$$f^2(t) + \frac{df(t)}{dt} + \omega^2 = -\mu; \quad \frac{df(t)}{f^2(t) + \omega^2 + \mu} = -dt \Rightarrow \frac{1}{\sqrt{\omega^2 + \mu}} \cdot \arctg\left(\frac{f(t)}{\sqrt{\omega^2 + \mu}}\right) = C_t - t$$

из граничных условий: $f(t) = e^{V(t)}|_{t=0} = 1 \Rightarrow C_t = \frac{1}{\sqrt{\omega^2 + \mu}} \cdot \arctg\left(\frac{1}{\sqrt{\omega^2 + \mu}}\right)$

$f(t) = \sqrt{\omega^2 + \mu} \cdot \text{tg}\left[\sqrt{\omega^2 + \mu} \cdot (C_t - t)\right]$ (8) из таблицы интегралов [1] имеем

$$\frac{d \sin(\theta)}{dt} = \sqrt{\omega^2 + \mu} \cdot \text{tg}\left[(-t + C_t) \cdot \sqrt{\omega^2 + \mu}\right]$$

$$\sin(\theta) = \int \sqrt{\omega^2 + \mu} \cdot \text{tg}\left[(-t + C_t) \cdot \sqrt{\omega^2 + \mu}\right] dt + \ln|C_\theta|$$

$$\sin(\theta) = \ln|C_\theta \cdot \cos\left[(-t + C_t) \cdot \sqrt{\omega^2 + \mu}\right]|$$

$$\sin(\theta(t))|_{t=0} = 0; \quad 1 = C_\theta \cdot \cos\left[(-t + C_t) \cdot \sqrt{\omega^2 + \mu}\right]$$

$$C_\theta = \frac{1}{\cos\left[\frac{1}{\sqrt{\omega^2 + \mu}} \cdot \arctg\left(\frac{1}{\sqrt{\omega^2 + \mu}}\right) \cdot \sqrt{\omega^2 + \mu}\right]} = \frac{1}{\cos\left[\arctg\left(\frac{1}{\sqrt{\omega^2 + \mu}}\right)\right]} \quad (9)$$

$$X(t) = e^{\sin(\theta)} \cdot e^{\Delta W} = C_{\theta} \cdot \cos\left((-t + C_t) \cdot \sqrt{\omega^2 + \mu}\right) \cdot e^{\Delta W}$$

Далее,

$$\sin(\theta) = th(W) = \ln\left|C_{\theta} \cdot \cos\left[(-t + C_t) \cdot \sqrt{\omega^2 + \mu}\right]\right|$$

$$W(\theta) = Arth\left[\ln\left|C_{\theta} \cdot \cos\left[(-t + C_t) \cdot \sqrt{\omega^2 + \mu}\right]\right|\right]$$

$$\sin(\theta) = \frac{A(t)+1}{A(t)-1} = \frac{\left(\frac{dW}{dt}\right)^2 + \frac{d^2W}{dt^2} + \omega^2}{\mu} + 1 = \frac{\left(\frac{dW}{dt}\right)^2 + \frac{d^2W}{dt^2} + \omega^2 + \mu}{\left(\frac{dW}{dt}\right)^2 + \frac{d^2W}{dt^2} + \omega^2 - \mu}$$

$B^*(t)$ – разложением в ряд Тейлора.

$$d\Delta W = d \sum_{n=1}^N \frac{[\sin(\theta)]^{2 \cdot n + 1}}{2 \cdot n + 1} ; \quad \Delta W = \sum_{n=1}^N \frac{[\sin(\theta)]^{2 \cdot n + 1}}{2 \cdot n + 1} + C_{\Delta W}$$

$$\Delta W = \sum_{n=1}^N \frac{[B^*(t)]^{2 \cdot n + 1}}{2 \cdot n + 1} + C_{\Delta W} \quad (10)$$

$$X(t) = C_{\theta} \cdot \cos\left((-t + C_t) \cdot \sqrt{\omega^2 + \mu}\right) \cdot e^{\Delta W} \quad (11)$$

решение уравнения Дуффинга.

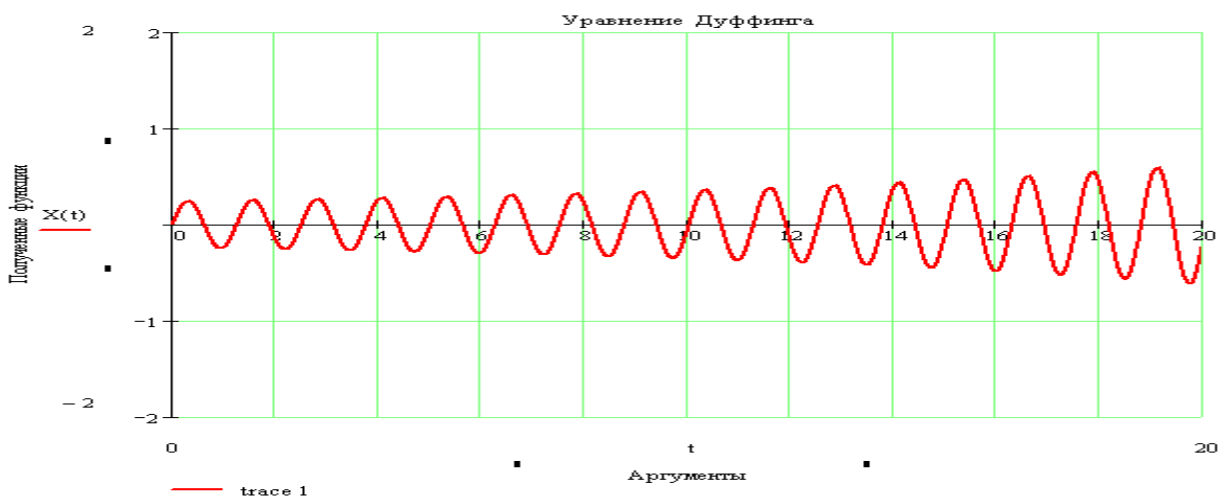


Рис. 2. $\omega = 5 ; \mu = 0,1$

II.4 Уравнение Матъё.

$$\frac{d^2 X}{dt^2} + \omega^2 \cdot X = -\mu \cdot X \cdot \cos(2 \cdot t) \quad (12)$$

$$e^W \cdot \left(\frac{dW}{dt}\right)^2 + e^W \cdot \frac{d^2 W}{dt^2} + \omega^2 \cdot e^W = -\mu \cdot e^W \cdot \cos(2 \cdot t)$$

$$\left(\frac{dW}{dt}\right)^2 + \frac{d^2 W}{dt^2} + \omega^2 = -\mu \cdot \underbrace{\cos(2 \cdot t)}_{e^{\Delta W}}$$

$$\left(\frac{dW}{dt}\right)^2 + \frac{d^2 W}{dt^2} + \omega^2 = -\mu \cdot e^W \quad \text{где } e^{\overbrace{\sin(\theta)}^0} \cdot e^{\Delta W}$$

$$\underbrace{\left[\left(\frac{dW}{dt}\right)^2 + \frac{d^2 W}{dt^2} + \omega^2\right]^2}_{\mu^2} = e^{2 \cdot W} = \frac{1 + \sin(\theta)}{1 - \sin(\theta)}$$

$$\sin(\theta) = \frac{A(t) - 1}{A(t) + 1} = \frac{\left[\left(\frac{dW}{dt}\right)^2 + \frac{d^2 W}{dt^2} + \omega^2\right]^2 - \mu^2}{\underbrace{\left[\left(\frac{dW}{dt}\right)^2 + \frac{d^2 W}{dt^2} + \omega^2\right]^2}_{B^{**}(t)} + \mu^2}$$

для малых углов текущих точек: $dW(\theta) = d \sin(\theta)$ или $\frac{dW(\theta)}{dt} = \frac{d \sin(\theta)}{dt}$

$$\underbrace{\left[\left(\frac{dW}{dt}\right)^2 + \frac{d^2 W}{dt^2} + \omega^2\right]^2}_{\mu^2} = e^{2 \cdot W} = \frac{1 + \sin(\theta)}{1 - \sin(\theta)}$$

$$\frac{\left[\left(\frac{d \sin(\theta)}{dt}\right)^2 + \frac{d^2 \sin(\theta)}{dt^2} + \omega^2\right]^2}{\mu^2} = \frac{1 + \overbrace{\sin(\theta)}^0}{1 - \underbrace{\sin(\theta)}_0} = 1$$

$$\frac{df(t)}{dt} + f^2(t) + \omega^2 = -\mu \Rightarrow \frac{df(t)}{f^2(t) + \omega^2 + \mu} = -dt$$

по аналогии решения уравнения Дуффинга

$$\frac{1}{\sqrt{\omega^2 + \mu}} \cdot \operatorname{arctg} \left(\frac{f(t)}{\sqrt{\omega^2 + \mu}} \right) = C_i - t$$

из граничных условий : $f(t) = e^{V(t)}|_{t=0} = 1 \Rightarrow C_i = \frac{1}{\sqrt{\omega^2 + \mu}} \cdot \operatorname{arctg} \left(\frac{1}{\sqrt{\omega^2 + \mu}} \right)$

$$f(t) = \sqrt{\omega^2 + \mu} \cdot \operatorname{tg} \left[\sqrt{\omega^2 + \mu} \cdot (C_i - t) \right] \quad (13)$$

$$\frac{d \sin(\theta)}{dt} = f(t) = \sqrt{\omega^2 + \mu} \cdot \operatorname{tg} \left[\sqrt{\omega^2 + \mu} \cdot (C_i - t) \right]$$

$$\sin(\theta) = \ln \left[C_\theta \cdot \cos \left[\sqrt{\omega^2 + \mu} \cdot (C_i - t) \right] \right] \Rightarrow e^{\sin(\theta)} = C_\theta \cdot \cos \left[\sqrt{\omega^2 + \mu} \cdot (C_i - t) \right]$$

$$C_\theta = \frac{1}{\cos \left[\operatorname{arctg} \left(\frac{1}{\sqrt{\omega^2 + \mu}} \right) \right]} \quad (14)$$

$$\operatorname{th}(W) = \sin(\theta) = \ln \left[C_\theta \cdot \cos \left[\sqrt{\omega^2 + \mu} \cdot (C_i - t) \right] \right] \Rightarrow W(\theta) = \operatorname{Arth} \left(\ln \left[C_\theta \cdot \cos \left[\sqrt{\omega^2 + \mu} \cdot (C_i - t) \right] \right] \right)$$

с подстановкой последней формулы
$$\frac{\left[\left(\frac{dW}{dt} \right)^2 + \frac{d^2W}{dt^2} + \omega^2 \right]^2 - \mu^2}{\left[\left(\frac{dW}{dt} \right)^2 + \frac{d^2W}{dt^2} + \omega^2 \right]^2 + \mu^2} = \sin(\theta)$$

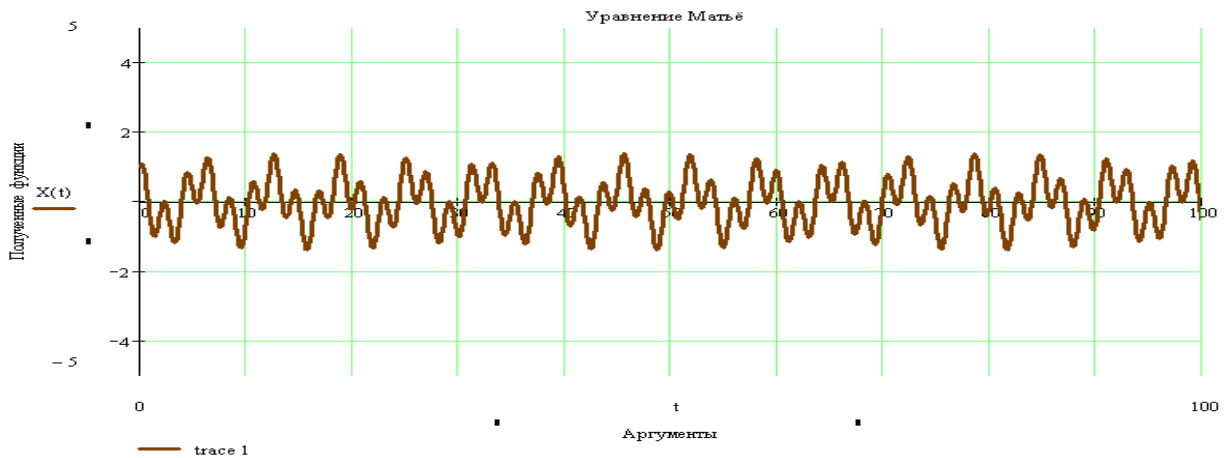
$B^{**}(t)$

$B^{**}(t)$ – разлагается в ряд Тейлора .

$$\Delta W = \sum_{n=1}^N \frac{[\sin(\theta)]^{2 \cdot n + 1}}{2 \cdot n + 1} + C_{\Delta W}; \quad \Delta W = \sum_{n=1}^N \frac{[B^{**}(t)]^{2 \cdot n + 1}}{2 \cdot n + 1} + C_{\Delta W}; \quad e^{\Delta W} = \cos(2 \cdot t) \quad (15)$$

$$X(t) = C_\theta \cdot \cos \left[\sqrt{\omega^2 + \mu} \cdot (C_i - t) \right] \cdot e^{\Delta W} \Rightarrow X(t) = C_\theta \cdot \cos \left[\sqrt{\omega^2 + \mu} \cdot (C_i - t) \right] \cdot \cos(2 \cdot t) \quad (16)$$

решение уравнения Матъё.



Дèñ3. $\omega=1$; $\mu=0,1$

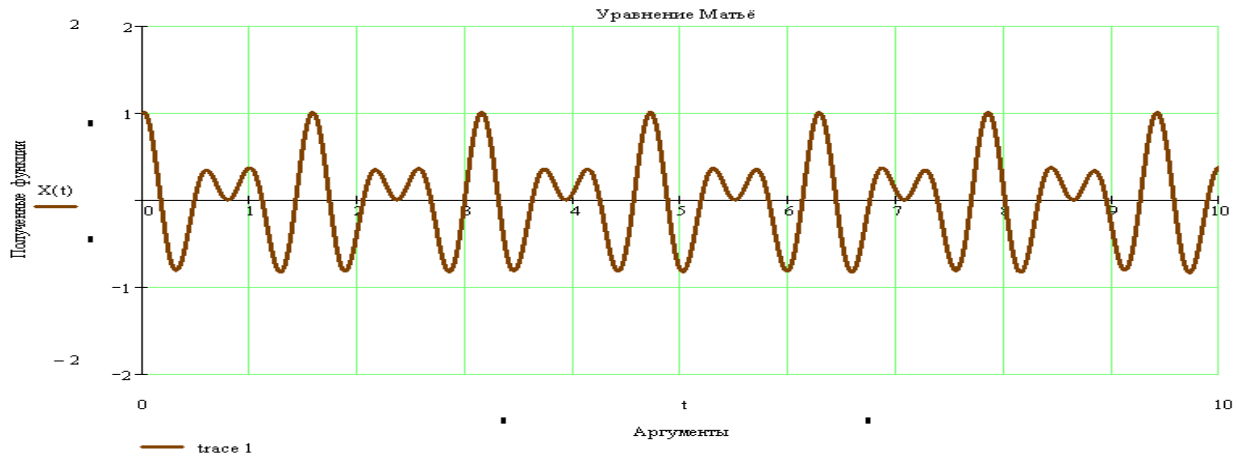


Рис. 4. $\omega=10$; $\mu=0,5$

III. Вывод: Метод-подстановки Алмаз Бея применённый в решении уравнений Ван дер Поля, Дуффинга, Матъё, графики функций-решений на **Mathcad 11** дают сходство с приближенными решениями полученными в других работах. Хотя и эти решения сами по себе разнятся. Есть основания полагать, что при дальнейшей углубленной разработке метода могут быть получены точные результаты. Относительно же самого метода, то его доступность и простота в математическом анализе, возможно в дальнейшем поможет найти ключ ко многим другим задачам подобного класса.

Литература:

1. Г. Б. Двайт, Таблица интегралов, («Наука», Москва, 1973), стр 150-160)
2. А.Д. Исаев, Задача о поперечном нелинейном изгибе, («Наука, новые технологии и инновации Кыргызстана», Бишкек 2015, №4, стр 28-50)
3. А.Д. Исаев, Нелинейный поперечный изгиб, интеграл вероятности и уравнение Риккати, («Наука, новые технологии и инновации Кыргызстана», Бишкек 2016, №5, стр--)
4. А.Д. Исаев, Об одном общем решении уравнения Риккати, («Вестник КГПУ им. Арабаева», Бишкек 2016, №2, стр--)

Рецензент: д.ф-м.н., профессор Омуралиева А.С.