

*Исаев А.Д.*

**БЕССЕЛЬ МЕНЕН АБЕЛЬДИН I-II ТИБИНДЕГИ ТҮЗ СЫЗЫКТУУ ЭМЕС ДИФФЕРЕНЦИАЛДЫК ТЕҢДЕМЕЛЕРИ**

*Исаев А.Д.*

**НЕЛИНЕЙНЫЕ ДИФФЕРЕНЦИАЛЬНЫЕ УРАВНЕНИЯ БЕССЕЛЯ И АБЕЛЯ I-II РОДОВ**

*A.D. Isaev*

**NONLINEAR DIFFERENTIAL EQUATIONS BESSEL AND ABEL I-II BIRTH**

УДК: 517.968.74

*Макалада Бессель менен Абельдин I-II типтеринде түз сызыктуу эмес дифференциалдык теңдемелерди чыгаруу үчүн жаңы ыкма каралат.*

**Негизги сөздөр:** Бессель, Абель, дифференциалдык теңдемелер, ыкма.

*В статье рассматривается новый метод для решения нелинейных дифференциальных уравнений Бесселя и Абеля I-II родов.*

**Ключевые слова:** уравнения Бессель, Абель, дифференциальные уравнения, метод.

*The article discusses a new method for solving nonlinear differential equations of Bessel and Abel I-II delivery.*

**Key words:** Bessel, Abel, a differential equation, method.

**I. Введение.** Апробация метода применённого в работах [2,3,4,5] для решения уравнений видов Бесселя и Абеля. Сравнение графиков решений уравнений на Mathcad 11.

**II. 1 Дифференциальное уравнение Бесселя вида**  $t^2 \cdot \frac{d^2 X(t)}{dt^2} + t \cdot \frac{dX(t)}{dt} + (t^2 - \nu^2) \cdot X(t) = 0$  .

где  $\nu$  – параметр ,порядок уравнения .

Сделаем общеизвестные преобразования поделив на

$$t \neq 0 \Rightarrow t \cdot \frac{d^2 X(t)}{dt^2} + \frac{dX(t)}{dt} + \left(t - \frac{\nu^2}{t}\right) \cdot X(t) = 0 \quad \text{или} \quad \frac{d\left[t \cdot \frac{dX(t)}{dt}\right]}{dt} + \left(t - \frac{\nu^2}{t}\right) \cdot X(t) = 0 \quad (II.1.1)$$

Последнее, называется уравнением Бесселя в самосопряженном (дивергентном) виде.

$$\text{Используем подстановку} \quad X(t) = \frac{Z(t)}{\sqrt{t}} \quad \Rightarrow \quad \frac{d^2 Z(t)}{dt^2} + \left(1 - \frac{\nu^2 - \frac{1}{4}}{t^2}\right) \cdot Z(t) = 0 \quad (II.1.2)$$

Далее метод подстановки Алмаз Бя

$$Z(t) = e^{G(t)} = e^{W_0(t)+S(t)+x(t)} = e^{W_0(t)} \cdot e^{S(t)+x(t)}$$

$$e^{G(t)} \cdot \left[ \frac{d^2 G(t)}{dt^2} + \left( \frac{dG(t)}{dt} \right)^2 \right] + e^{G(t)} \cdot \left[ 1 - \frac{\nu^2 - \frac{1}{4}}{t^2} \right] = 0 \quad (II.1.3)$$

$$\underbrace{\frac{d^2 W_0(t)}{dt^2} + \left(\frac{dW_0(t)}{dt}\right)^2 + 1}_{0} + \frac{d^2(S(t)+x(t))}{dt^2} + 2 \cdot \frac{dW_0(t)}{dt} \cdot \frac{d(S(t)+x(t))}{dt} + \left(\frac{d(S(t)+x(t))}{dt}\right)^2 - \frac{\nu^2 - \frac{1}{4}}{t^2} = 0$$

$$\frac{d^2 W_0(t)}{dt^2} + \left(\frac{dW_0(t)}{dt}\right)^2 + 1 = 0 \Rightarrow \frac{dW_0(t)}{dt} = \operatorname{tg}(C_t - t); W_0(t) = \ln|C_{W_0} \cdot \cos(C_t - t)|; e^{W_0(t)} = C_{W_0} \cdot \cos(C_t - t)$$

$$C_t = \frac{\pi}{4}; C_{W_0} = \sqrt{2}$$

$$\frac{d(S(t)+x(t))}{dt} = e^{W(t)} \Rightarrow \frac{de^{W(t)}}{dt} + 2 \cdot \frac{dW_0(t)}{dt} \cdot e^{W(t)} + e^{2 \cdot W(t)} - \frac{\nu^2 - \frac{1}{4}}{t^2} = 0$$

$$\sin \theta(t)^* = -\int \left( 2 \cdot \frac{dW_0(t)}{dt} + 1 - \frac{\nu^2 - \frac{1}{4}}{t^2} \right) dt + C_\theta$$

$$W(t)^* = \operatorname{Arth}(\sin \theta(t)^*) \quad \text{либо} \quad W(t)^* = \sum_{n=1}^N \frac{(\sin \theta(t)^*)^{2 \cdot n+1}}{2 \cdot n+1} + C_W$$

$$D = \left( 2 \cdot \frac{dW_0(t)}{dt} + \frac{dW(t)}{dt} \right)^2 + 4 \cdot 1 \cdot \left( \frac{\nu^2 - \frac{1}{4}}{t^2} \right)$$

$$e_{1,2}^{W(t)} = \frac{-\left( 2 \cdot \frac{dW_0(t)}{dt} + \frac{dW(t)}{dt} \right) \pm \sqrt{\left( 2 \cdot \frac{dW_0(t)}{dt} + \frac{dW(t)}{dt} \right)^2 + 4 \cdot 1 \cdot \left( \frac{\nu^2 - \frac{1}{4}}{t^2} \right)}}{2}$$

$$(S(t)+x(t))_{1,2} = \int e_{1,2}^{W(t)} \cdot dt + C_{S+x} \Rightarrow Z(t) = C_{W_0} \cdot \cos(C_t - t) \cdot e^{(S(t)+x(t))_{1,2}} = C_{W_0} \cdot \cos(C_t - t) \cdot e^{\int e_{1,2}^{W(t)} dt + C_{S+x}}$$

$$X(t) = \frac{Z(t)}{\sqrt{t}} = \frac{C_{W_0} \cdot \cos(C_t - t)}{\sqrt{t}} \cdot e^{\int e_{1,2}^{W(t)} dt + C_{S+x}} \quad (II.1.4)$$

$$X_B(t) = C_1 \cdot J_n(m, t) + C_2 \cdot Y_n(m, t)$$

где  $C_1, C_2$  – произвольные постоянные, а  $J_n(m, t), Y_n(m, t)$  – специальные функции Бесселя.

Общие решения уравнения Бесселя

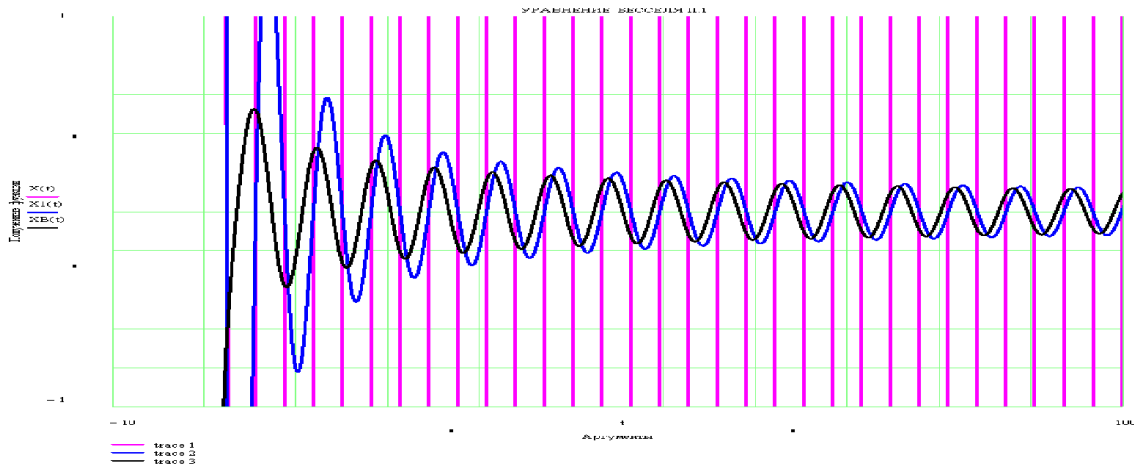


Рис. II. 1.1.  $\nu = 3, n = 3, n = m$

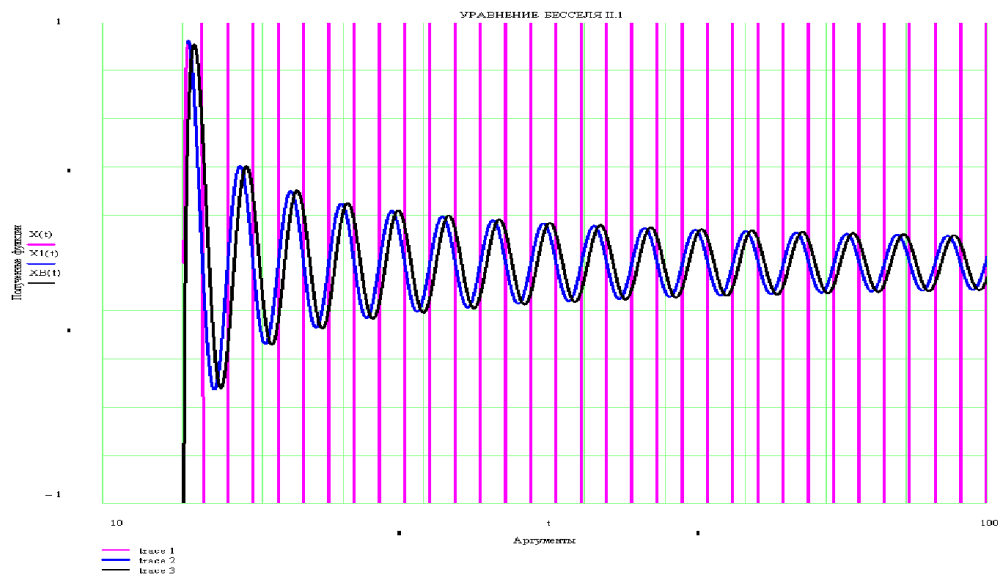


Рис. II. 1.2.  $\nu = 0, n = 0, n = m$

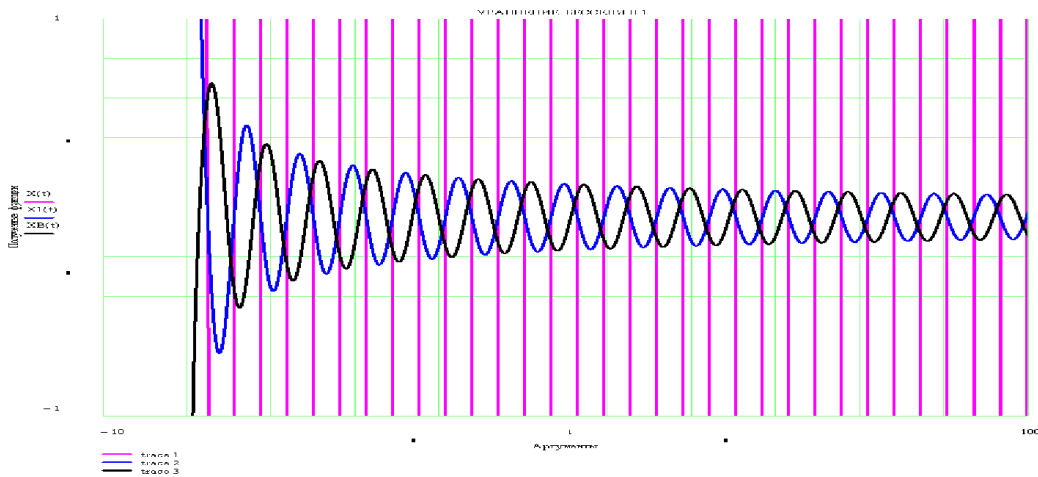


Рис. II. 1.3.  $\nu = 1, n = 1, n = m$

II. 2. Дифференциальное уравнение вида  $t^2 \cdot \frac{d^2 X(t)}{dt^2} + t \cdot \frac{dX(t)}{dt} - (t^2 - \nu^2) \cdot X(t) = 0$  .

Поступим аналогично  $X(t) = \frac{Z(t)}{\sqrt{t}} \Rightarrow \frac{d^2 Z(t)}{dt^2} + \left( \frac{v^2 + \frac{1}{4}}{t^2} - 1 \right) \cdot Z(t) = 0$  (II.2.1)

$$Z(t) = e^{G(t)} = e^{W_0(t) + S(t) + x(t)} = e^{W_0(t)} \cdot e^{S(t) + x(t)}$$

$$e^{G(t)} \cdot \left[ \frac{d^2 G(t)}{dt^2} + \left( \frac{dG(t)}{dt} \right)^2 \right] + e^{G(t)} \cdot \left[ \frac{v^2 + \frac{1}{4}}{t^2} - 1 \right] = 0 \quad (II.2.2)$$

$$\underbrace{\frac{d^2 W_0(t)}{dt^2} + \left( \frac{dW_0(t)}{dt} \right)^2 - 1}_{=0} + \frac{d^2(S(t) + x(t))}{dt^2} + 2 \cdot \frac{dW_0(t)}{dt} \cdot \frac{d(S(t) + x(t))}{dt} + \left( \frac{d(S(t) + x(t))}{dt} \right)^2 + \frac{v^2 + \frac{1}{4}}{t^2} = 0$$

$$\frac{d^2 W_0(t)}{dt^2} + \left( \frac{dW_0(t)}{dt} \right)^2 - 1 = 0 \Rightarrow \frac{d^2 W_0(t)}{dt^2} = 1 - \left( \frac{dW_0(t)}{dt} \right)^2; \quad \frac{d \left( \frac{dW_0(t)}{dt} \right)}{1 - \left( \frac{dW_0(t)}{dt} \right)^2} = dt$$

$$\frac{d \left( \frac{dW_0(t)}{dt} \right)}{\left( 1 - \frac{dW_0(t)}{dt} \right) \cdot \left( 1 + \frac{dW_0(t)}{dt} \right)} = dt; \quad \frac{1}{2} \cdot \frac{d \left( \frac{dW_0(t)}{dt} \right)}{\left( 1 - \frac{dW_0(t)}{dt} \right)} + \frac{1}{2} \cdot \frac{d \left( \frac{dW_0(t)}{dt} \right)}{\left( 1 + \frac{dW_0(t)}{dt} \right)} = dt$$

$$\ln \left| \frac{1 + \frac{dW_0(t)}{dt}}{1 - \frac{dW_0(t)}{dt}} \right|^{\frac{1}{2}} = t + C_i \Rightarrow \frac{dW_0(t)}{dt} = \frac{e^{2 \cdot (t+C_i)} - 1}{e^{2 \cdot (t+C_i)} + 1}; \quad sh(t + C_i) = \frac{e^{t+C_i} - e^{-(t+C_i)}}{2}; \quad ch(t + C_i) = \frac{e^{t+C_i} + e^{-(t+C_i)}}{2}$$

$$\frac{dW_0(t)}{dt} = \frac{sh(t + C_i)}{ch(t + C_i)} \Rightarrow W_0(t) = \ln |C_{W_0} \cdot ch(t + C_i)|; \quad e^{W_0(t)} = C_{W_0} \cdot ch(t + C_i)$$

$$C_i = \frac{\pi}{4}; \quad C_{W_0} = \sqrt{2}$$

$$\frac{d^2(S(t) + x(t))}{dt^2} + 2 \cdot \frac{dW_0(t)}{dt} \cdot \frac{d(S(t) + x(t))}{dt} + \left( \frac{d(S(t) + x(t))}{dt} \right)^2 + \frac{v^2 + \frac{1}{4}}{t^2} = 0$$

$$\frac{de^{W(t)}}{dt} + 2 \cdot \frac{dW_0(t)}{dt} \cdot e^{W(t)} + e^{2W(t)} + \frac{v^2 + \frac{1}{4}}{t^2} = 0$$

$$\sin \theta(t)^* = -\int \left( 2 \cdot \frac{dW_0(t)}{dt} + 1 + \frac{v^2 + \frac{1}{4}}{t^2} \right) dt + C_\theta$$

$$W(t)^* = \text{Arth}(\sin \theta(t)^*) \quad \text{либо} \quad W(t)^* = \sum_{n=1}^N \frac{(\sin \theta(t)^*)^{2n+1}}{2 \cdot n + 1} + C_W$$

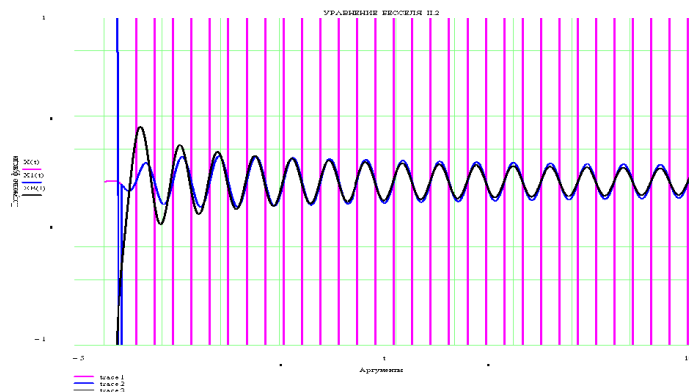
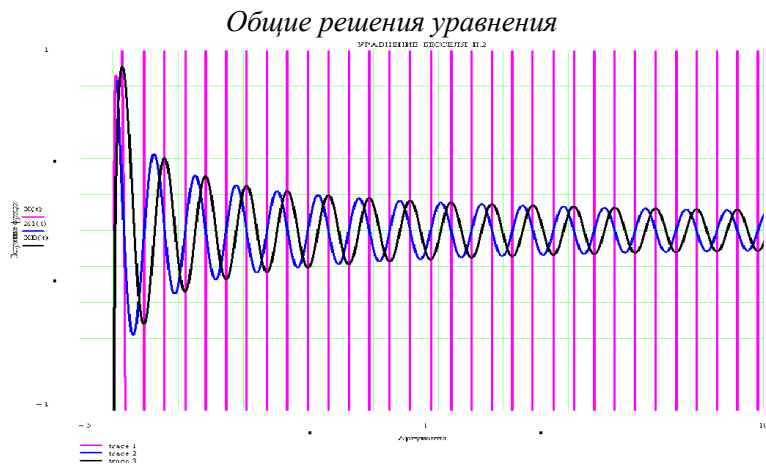
$$D = \left( 2 \cdot \frac{dW_0(t)}{dt} + \frac{dW(t)}{dt} \right)^2 - 4 \cdot 1 \cdot \left( \frac{v^2 + \frac{1}{4}}{t^2} \right)$$

$$e_{1,2}^{W(t)} = \frac{- \left( 2 \cdot \frac{dW_0(t)}{dt} + \frac{dW(t)}{dt} \right) \pm \sqrt{\left( 2 \cdot \frac{dW_0(t)}{dt} + \frac{dW(t)}{dt} \right)^2 - 4 \cdot 1 \cdot \left( \frac{v^2 + \frac{1}{4}}{t^2} \right)}}{2}$$

$$(S(t) + x(t))_{1,2} = \int e_{1,2}^{W(t)} \cdot dt + C_{S+x} \Rightarrow Z(t) = C_{W_0} \cdot \text{ch}(t + C_t) \cdot e^{(S(t)+x(t))_{1,2}} = C_{W_0} \cdot \text{ch}(t + C_t) \cdot e^{\int e_{1,2}^{W(t)} dt + C_{S+x}}$$

$$X(t) = \frac{Z(t)}{\sqrt{t}} = \frac{C_{W_0} \cdot \text{ch}(t + C_t)}{\sqrt{t}} \cdot e^{\int e_{1,2}^{W(t)} dt + C_{S+x}} \quad (II.2.3)$$

$$X_B(t) = C_1 \cdot J_n(m, t) + C_2 \cdot Y_n(m, t)$$



**II. 3. Дифференциальное уравнение вида**  $t^2 \cdot \frac{d^2 X(t)}{dt^2} + t \cdot \frac{dX(t)}{dt} + (a^2 \cdot t^2 - \nu^2) \cdot X(t) = 0$  .

Через подстановку  $X(t) = \frac{Z(t)}{\sqrt{t}} \Rightarrow \frac{d^2 Z(t)}{dt^2} + \left( a^2 - \frac{\nu^2 - \frac{1}{4}}{t^2} \right) \cdot Z(t) = 0$  (II.3.1)

$$\underbrace{\frac{d^2 W_0(t)}{dt^2} + \left( \frac{dW_0(t)}{dt} \right)^2}_{0} + a^2 + \frac{d^2(S(t)+x(t))}{dt^2} + 2 \cdot \frac{dW_0(t)}{dt} \cdot \frac{d(S(t)+x(t))}{dt} + \left( \frac{d(S(t)+x(t))}{dt} \right)^2 - \frac{\nu^2 - \frac{1}{4}}{t^2} = 0$$

$$\frac{d^2 W_0(t)}{dt^2} + \left( \frac{dW_0(t)}{dt} \right)^2 + a^2 = 0 \Rightarrow \frac{dW_0(t)}{dt} = \frac{1}{a} \cdot \text{tg}(a \cdot C_i - a \cdot t); W_0(t) = \ln|C_{W_0} \cdot \cos(a \cdot C_i - a \cdot t)|;$$

$$e^{W_0(t)} = C_{W_0} \cdot \cos(a \cdot C_i - a \cdot t) \quad C_i = \frac{\pi}{4}; C_{W_0} = \sqrt{2}$$

$\omega_0 = a$  частота собственных колебаний.

Аналогично к предыдущим выкладкам

$$\frac{d^2(S(t)+x(t))}{dt^2} + 2 \cdot \frac{dW_0(t)}{dt} \cdot \frac{d(S(t)+x(t))}{dt} + \left( \frac{d(S(t)+x(t))}{dt} \right)^2 - \frac{\nu^2 - \frac{1}{4}}{t^2} = 0$$

$$\frac{d(S(t)+x(t))}{dt} = e^{W(t)} \Rightarrow \frac{de^{W(t)}}{dt} + 2 \cdot \frac{dW_0(t)}{dt} \cdot e^{W(t)} + e^{2W(t)} - \frac{\nu^2 - \frac{1}{4}}{t^2} = 0$$

$$\sin\theta(t)^* = -\int \left( 2 \cdot \frac{dW_0(t)}{dt} + 1 - \frac{\nu^2 - \frac{1}{4}}{t^2} \right) dt + C_\theta$$

$$W(t)^* = \text{Arth}(\sin\theta(t)^*) \quad \text{либо} \quad W(t)^* = \sum_{n=1}^N \frac{(\sin\theta(t)^*)^{2n+1}}{2 \cdot n + 1} + C_W$$

$$D = \left( 2 \cdot \frac{dW_0(t)}{dt} + \frac{dW(t)}{dt} \right)^2 + 4 \cdot 1 \cdot \left( \frac{\nu^2 - \frac{1}{4}}{t^2} \right)$$

$$e_{1,2}^{W(t)} = \frac{- \left( 2 \cdot \frac{dW_0(t)}{dt} + \frac{dW(t)}{dt} \right) \pm \sqrt{\left( 2 \cdot \frac{dW_0(t)}{dt} + \frac{dW(t)}{dt} \right)^2 + 4 \cdot 1 \cdot \left( \frac{\nu^2 - \frac{1}{4}}{t^2} \right)}}{2}$$

$$(S(t)+x(t))_{1,2} = \int e_{1,2}^{W(t)} \cdot dt + C_{S+x} \Rightarrow Z(t) = C_{W_0} \cdot \cos(a \cdot C_i - a \cdot t) \cdot e^{(S(t)+x(t))_{1,2}} = C_{W_0} \cdot \cos(a \cdot C_i - a \cdot t) \cdot e^{\int e_{1,2}^{W(t)} dt + C_{S+x}}$$

$$X(t) = \frac{Z(t)}{\sqrt{t}} = \frac{C_{W_0} \cdot \cos(a \cdot C_t - a \cdot t)}{\sqrt{t}} \cdot e^{\int e^{W_{1,2}(t)} dt + C_{S+x}} \quad (II.3.2)$$

$$X_B(t) = C_1 \cdot J_n(m, a \cdot t) + C_2 \cdot Y_n(m, a \cdot t)$$

Общие решения уравнения

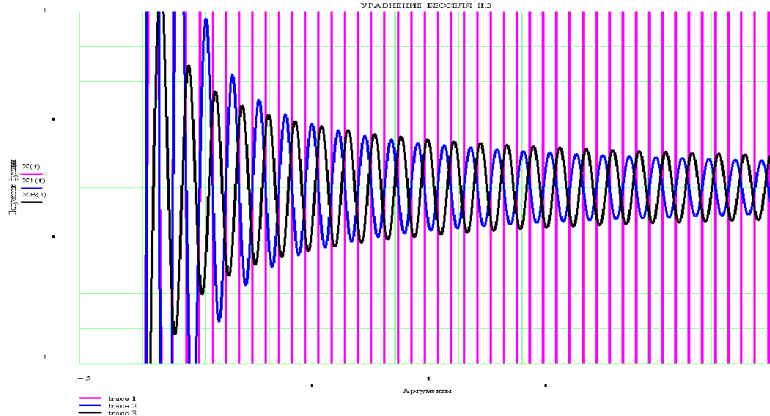


Рис. II. 3.1  $\nu = 2, n = 2, n = m, a = 3$

**II. 4. Дифференциальное уравнение вида**  $t^2 \cdot \frac{d^2 X(t)}{dt^2} + a \cdot t \cdot \frac{dX(t)}{dt} + (t^2 - \nu^2) \cdot X(t) = 0$

С помощью подстановки  $X(t) = t^{\frac{1-a}{2}} \cdot Y(t)$

Тоже сводится к уравнению Бесселя  $t^2 \cdot \frac{d^2 Y(t)}{dt^2} + t \cdot \frac{dY(t)}{dt} + (t^2 - n^2) \cdot Y(t) = 0 \quad (II.4.1)$

где  $n^2 = \nu^2 + \frac{1}{4} \cdot (a-1)^2$

Далее  $Y(t) = \frac{Z(t)}{\sqrt{t}} \Rightarrow \frac{d^2 Z(t)}{dt^2} + \left(1 - \frac{n^2 - \frac{1}{4}}{t^2}\right) \cdot Z(t) = 0$

$$Z(t) = e^{G(t)} = e^{W_0(t) + S(t) + x(t)} = e^{W_0(t)} \cdot e^{S(t) + x(t)}$$

$$e^{G(t)} \cdot \left[ \frac{d^2 G(t)}{dt^2} + \left( \frac{dG(t)}{dt} \right)^2 \right] + e^{G(t)} \cdot \left[ 1 - \frac{n^2 - \frac{1}{4}}{t^2} \right] = 0$$

$$\underbrace{\frac{d^2 W_0(t)}{dt^2} + \left( \frac{dW_0(t)}{dt} \right)^2 + 1}_{0} + \frac{d^2 (S(t) + x(t))}{dt^2} + 2 \cdot \frac{dW_0(t)}{dt} \cdot \frac{d(S(t) + x(t))}{dt} + \left( \frac{d(S(t) + x(t))}{dt} \right)^2 - \frac{n^2 - \frac{1}{4}}{t^2} = 0$$

$$\frac{d^2 W_0(t)}{dt^2} + \left( \frac{dW_0(t)}{dt} \right)^2 + 1 = 0 \Rightarrow \frac{dW_0(t)}{dt} = \operatorname{tg}(C_t - t); W_0(t) = \ln |C_{W_0} \cdot \cos(C_t - t)|; e^{W_0(t)} = C_{W_0} \cdot \cos(C_t - t)$$

$$C_t = \frac{\pi}{4}; C_{W_0} = \sqrt{2}$$

$$\frac{d(S(t) + x(t))}{dt} = e^{W(t)} \Rightarrow \frac{de^{W(t)}}{dt} + 2 \cdot \frac{dW_0(t)}{dt} \cdot e^{W(t)} + e^{2 \cdot W(t)} - \frac{n^2 - \frac{1}{4}}{t^2} = 0$$

$$\sin \theta(t)^* = - \int \left( 2 \cdot \frac{dW_0(t)}{dt} + 1 - \frac{n^2 - \frac{1}{4}}{t^2} \right) dt + C_\theta$$

$$W(t)^* = \text{Arth}(\sin \theta(t)^*) \quad \text{либо} \quad W(t)^* = \sum_{k=1}^K \frac{(\sin \theta(t)^*)^{2 \cdot k + 1}}{2 \cdot k + 1} + C_W$$

$$D = \left( 2 \cdot \frac{dW_0(t)}{dt} + \frac{dW(t)}{dt} \right)^2 + 4 \cdot 1 \cdot \left( \frac{n^2 - \frac{1}{4}}{t^2} \right)$$

$$e_{1,2}^{W(t)} = \frac{- \left( 2 \cdot \frac{dW_0(t)}{dt} + \frac{dW(t)}{dt} \right) \pm \sqrt{\left( 2 \cdot \frac{dW_0(t)}{dt} + \frac{dW(t)}{dt} \right)^2 + 4 \cdot 1 \cdot \left( \frac{n^2 - \frac{1}{4}}{t^2} \right)}}{2}$$

$$(S(t) + x(t))_{1,2} = \int e_{1,2}^{W(t)} \cdot dt + C_{S+x} \Rightarrow Z(t) = C_{W_0} \cdot \cos(C_t - t) \cdot e^{(S(t)+x(t))_{1,2}} = C_{W_0} \cdot \cos(C_t - t) \cdot e^{\int e_{1,2}^{W(t)} dt + C_{S+x}}$$

$$X(t) = \frac{t^{-a}}{\sqrt{t}} \cdot C_{W_0} \cdot \cos(C_t - t) \cdot e^{\int e_{1,2}^{W(t)} dt + C_{S+x}} \quad (II.4.2)$$

$$X_B(t) = t^{-a} \cdot [C_1 \cdot J_n(m, t) + C_2 \cdot Y_n(m, t)]$$

Общие решения уравнения

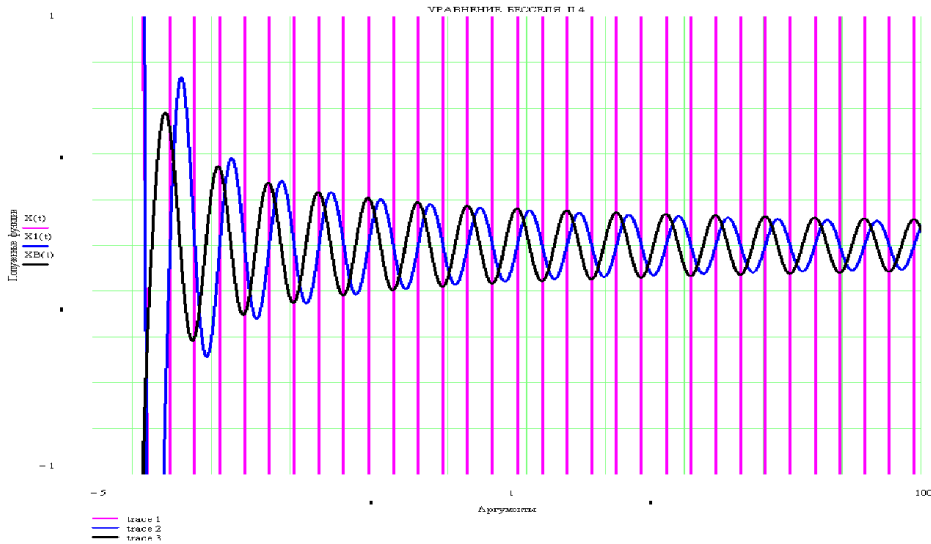


Рис. II. 3.1.  $\nu = 2, a = 1, n = 2, m = n$

Напомним, что  $n = \sqrt{\nu^2 + \frac{1}{4} \cdot (a-1)^2} = \sqrt{4 + \frac{1}{4} \cdot (1-1)^2} = 2$



**III. 1. Дифференциальное уравнение Абеля I рода.**

$$\frac{dX(t)}{dt} = f_0(t) + f_1(t) \cdot X(t) + f_2(t) \cdot X^2(t) + f_3 \cdot X(t)^3 \quad (III.1.1)$$

$$X(t) = e^{W(t)} \Rightarrow e^{W(t)} \cdot \frac{dW(t)}{dt} = f_0(t) + f_1(t) \cdot e^{W(t)} + f_2(t) \cdot e^{2W(t)} + f_3(t) \cdot e^{3W(t)}$$

где  $f_0(t); f_1(t); f_2(t); f_3(t)$  – переменные или постоянные коэффициенты уравнения.

$$\frac{d \sin \theta^*(t)}{dt} = f_0(t) + f_1(t) + f_2(t) + f_3(t); \quad \sin \theta^*(t) = \int (f_0(t) + f_1(t) + f_2(t) + f_3(t)) dt + C_\theta$$

$$W^*(t) = \text{Arth}(\sin \theta^*(t)) \quad \text{либо} \quad W^*(t) = \sum_{n=1}^N \frac{(\sin \theta^*(t))^{2n+1}}{2 \cdot n + 1} + C_W$$

$$\underbrace{f_0(t)}_{d(t)} + \underbrace{\left( f_1(t) - \frac{dW(t)}{dt} \right)}_{c(t)} \cdot e^{W(t)} + \underbrace{f_2(t)}_{b(t)} \cdot e^{2W(t)} + \underbrace{f_3(t)}_{a(t)} \cdot e^{3W(t)} = 0$$

$$q(t) = \frac{2 \cdot b^3(t) - 9 \cdot a(t) \cdot b(t) \cdot c(t) + 27 \cdot a^2(t) \cdot d(t)}{27 \cdot a^3(t)} \quad p(t) = \frac{3 \cdot a(t) \cdot c(t) - b^2(t)}{3 \cdot a^2(t)}$$

Ряд подстановок к Виета  $X(t) = Y(t) - \frac{b(t)}{3 \cdot a(t)} \Rightarrow Y^3(t) + p(t) \cdot Y(t) + q(t) = 0$

$$Y(t) = Z(t) - \frac{p(t)}{3 \cdot Z(t)} \Rightarrow Z^6(t) + q(t) \cdot Z^3(t) - \frac{p^3(t)}{27} = 0; \quad Z(t) = \sqrt[3]{T(t)} \Rightarrow T^2(t) + q(t) \cdot T(t) - \frac{p^3(t)}{27} = 0$$

$$D_T(t) = q^2 + \frac{4 \cdot p^3(t)}{27}; \quad T_{1,2}(t) = \frac{-q(t) \pm \sqrt{q^2(t) + \frac{4 \cdot p^3(t)}{27}}}{2}; \quad Z_{1,2}(t) = \sqrt[3]{T_{1,2}(t)};$$

$$Y_{1,2}(t) = Z_{1,2}(t) - \frac{p(t)}{3 \cdot Z_{1,2}(t)} = \sqrt[3]{\frac{-q(t) \pm \sqrt{q^2(t) + \frac{4 \cdot p^3(t)}{27}}}{2}} - \frac{p(t)}{3 \cdot \sqrt[3]{\frac{-q(t) \pm \sqrt{q^2(t) + \frac{4 \cdot p^3(t)}{27}}}{2}}}$$

$$X_{1,2}(t) = Y_{1,2}(t) - \frac{b(t)}{3 \cdot a(t)} \Rightarrow X_{1,2}(t) = \sqrt[3]{\frac{-q(t) \pm \sqrt{q^2(t) + \frac{4 \cdot p^3(t)}{27}}}{2}} - \frac{p(t)}{3 \cdot \sqrt[3]{\frac{-q(t) \pm \sqrt{q^2(t) + \frac{4 \cdot p^3(t)}{27}}}{2}}} - \frac{b(t)}{3 \cdot a(t)} \quad (III.1.2)$$

Общие решения уравнения Абеля I рода.

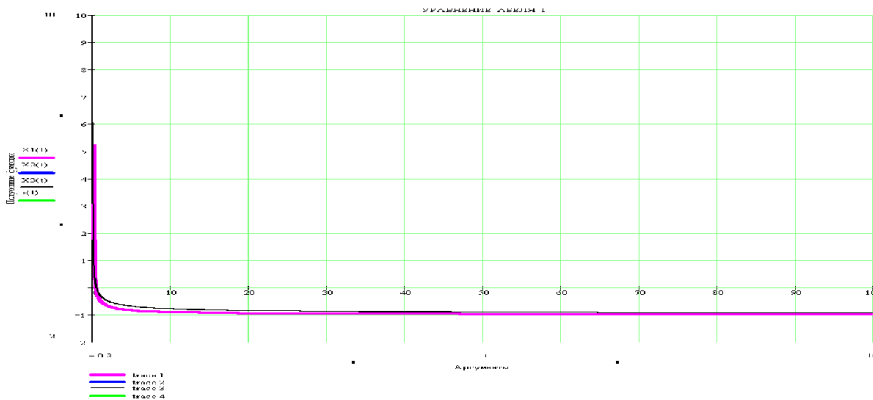


Рис. III. 1.1.

**III. 2. Дифференциальное уравнение Абеля II рода.**

$$[g_0(t) + g_1(t) \cdot X(t)] \cdot \frac{dX(t)}{dt} = f_0(t) + f_1(t) \cdot X(t) + f_2(t) \cdot X^2(t) + f_3(t) \cdot X^3(t) \quad (III.2.1)$$

$$X(t) = e^{W(t)} \Rightarrow g_0(t) \cdot X(t) \cdot \frac{dW(t)}{dt} + g_1(t) \cdot X^2(t) \cdot \frac{dW(t)}{dt} = f_0(t) + f_1(t) \cdot X(t) + f_2(t) \cdot X^2(t) + f_3(t) \cdot X^3(t)$$

$$g(t)_0 \cdot X(t) \cdot \frac{dW(t)}{dt} + g_1(t) \cdot X^2(t) \cdot \frac{dW(t)}{dt} = f_0(t) + f_1(t) \cdot X(t) + f_2(t) \cdot X^2(t) + f_3(t) \cdot X^3(t)$$

$$\frac{d \sin \theta^*(t)}{dt} = \frac{f_0(t) + f_1(t) + f_2(t) + f_3(t)}{g_0(t) + g_1(t)} \Rightarrow \sin \theta^*(t) = \int \frac{f_0(t) + f_1(t) + f_2(t) + f_3(t)}{g_0(t) + g_1(t)} dt + C_\theta$$

$$W^*(t) = \text{Arth}(\sin \theta^*(t)) \quad \text{либо} \quad W^*(t) = \sum_{n=1}^N \frac{(\sin \theta^*(t))^{2n+1}}{2 \cdot n + 1} + C_W$$

$$\underbrace{f_0(t)}_{d(t)} + \underbrace{\left( f_1(t) - g_0(t) \cdot \frac{dW(t)}{dt} \right)}_{c(t)} \cdot X(t) + \underbrace{\left( f_2(t) - g_1(t) \cdot \frac{dW(t)}{dt} \right)}_{b(t)} \cdot X^2(t) + \underbrace{f_3(t)}_{a(t)} \cdot X^3(t) = 0$$

$$q(t) = \frac{2 \cdot b^3(t) - 9 \cdot a(t) \cdot b(t) \cdot c(t) + 27 \cdot a^2(t) \cdot d(t)}{27 \cdot a^3(t)} \quad p(t) = \frac{3 \cdot a(t) \cdot c(t) - b^2(t)}{3 \cdot a^2(t)}$$

Ряд подстановок Виета  $X(t) = Y(t) - \frac{b(t)}{3 \cdot a(t)} \Rightarrow Y^3(t) + p(t) \cdot Y(t) + q(t) = 0$

$$Y(t) = Z(t) - \frac{p(t)}{3 \cdot Z(t)} \Rightarrow Z^6(t) + q(t) \cdot Z^3(t) - \frac{p^3(t)}{27} = 0; \quad Z(t) = \sqrt[3]{T(t)} \Rightarrow T^2(t) + q(t) \cdot T(t) - \frac{p^3(t)}{27} = 0$$

$$D_T(t) = q^2(t) + \frac{4 \cdot p^3(t)}{27}; \quad T_{1,2}(t) = \frac{-q(t) \pm \sqrt{q^2(t) + \frac{4 \cdot p^3(t)}{27}}}{2}; \quad Z_{1,2}(t) = \sqrt[3]{T_{1,2}(t)};$$

$$Y_{1,2}(t) = Z_{1,2}(t) - \frac{p(t)}{3 \cdot Z_{1,2}(t)} = \sqrt[3]{\frac{-q(t) \pm \sqrt{q^2(t) + \frac{4 \cdot p^3(t)}{27}}}{2}} - \frac{p(t)}{3 \cdot \sqrt[3]{\frac{-q(t) \pm \sqrt{q^2(t) + \frac{4 \cdot p^3(t)}{27}}}{2}}}$$

$$X_{1,2}(t) = Y_{1,2}(t) - \frac{b(t)}{3 \cdot a(t)} \Rightarrow X_{1,2}(t) = \sqrt[3]{\frac{-q(t) \pm \sqrt{q^2(t) + \frac{4 \cdot p^3(t)}{27}}}{2}} - \frac{p(t)}{3 \cdot \sqrt[3]{\frac{-q(t) \pm \sqrt{q^2(t) + \frac{4 \cdot p^3(t)}{27}}}{2}}} - \frac{b(t)}{3 \cdot a(t)} \quad (III.2.2)$$

Общие решения уравнения Абеля II рода.

**IV. Вывод.** С учётом, что подбор коэффициентов и постоянных интегрирования осуществляется произвольно, графики решений показывают удовлетворительные результаты, полученные с использованием нового метода.

**Литература:**

1. Исаев А.Д. Задача о поперечном нелинейном изгибе. Журнал «Наука, новые технологии и инновации Кыргызстана», №4. - Бишкек, 2015. - С. 28-50.
2. Исаев А.Д. Нелинейный поперечный изгиб, интеграл вероятности и уравнение Риккати. Журнал «Наука, новые технологии и инновации Кыргызстана», №5. - Бишкек, 2016. - С. 20-36.
3. Исаев А.Д. Об одном общем решении уравнения Риккати. Журнал «Вестник КГПУ им. Арабаева», №2. - Бишкек-Екатеринбург, 2017. - С. 306-312.
4. Исаев А.Д. Об одном общем методе решения нелинейных дифференциальных уравнений. Журнал «Наука, новые технологии и инновации Кыргызстана», №10. - Бишкек 2016. - С. 3-13.
5. Исаев А.Д. Уравнение Риккати и метод Алмаз Бея. Журнал «Известия вузов Кыргызстана», №6. - Бишкек, 2017. - С. 15-22.
6. Двайт Г.Б. Таблица интегралов. Журнал «Наука». - Москва, 1973. - С.150-160.
7. Камке Э. Справочник по обыкновенным дифференциальным уравнениям. Журнал «Наука». - Москва, 1971. - С. 576.
8. Кудрявцев Е.М. Полное руководство по русской версии Mathcad 11. - Москва: «ДМК пресс», 2005. - С. 591.

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

---