

УДК 519.622.2

© Н. Г. Колмогорцева, А. С. Боярченков

## МОДЕЛИРОВАНИЕ ФУНКЦИОНАЛЬНО-ДИФФЕРЕНЦИАЛЬНЫХ УРАВНЕНИЙ С ПОМОЩЬЮ РЯДОВ<sup>1</sup>

### Введение

Настоящая работа посвящена моделированию функционально-дифференциальных уравнений на основе разложений решений в ряды Тейлора. Обсуждаются результаты численных экспериментов.

### § 1. Постановка задачи

Рассматривается задача нахождения приближенного решения функционально-дифференциального уравнения вида

$$\dot{x}(t) = f(t, x(t), x_t(\cdot)) \quad (1)$$

с начальными условиями

$$x(t_0) = x^0, \quad x_{t_0}(s) = y^0(s), \quad -\tau \leq s < 0. \quad (2)$$

Здесь  $x(t) \in R^n$  – конечномерная составляющая решения,  $x_t(\cdot) = \{x(t+s), -\tau \leq s < 0\}$  – функция-предыстория решения,  $\tau = \text{const} > 0$ .

### § 2. Формула Тейлора

Рассматриваемый метод построения приближенного решения задачи (1), (2) основывается на его разложении по формуле Тейлора с использованием инвариантных производных [1, 2] правой части уравнения (1). Обозначим через  $Q^p[-\tau, 0)$  множество  $p$  раз кусочно дифференцируемых  $n$ -мерных функций, заданных на полуинтервале  $[-\tau, 0)$ .

**Т е о р е м а 1.** Пусть отображение  $f = f(t, x, y(\cdot)) \in R^n$  определено при всех  $t \in R$ ,  $x \in R^n$ ,  $y(\cdot) \in Q^p[-\tau, 0)$  и имеет в каждой точке  $(t, x, y(\cdot))$  частные производные по  $t$ ,  $x$  и инвариантные производные по  $y(\cdot)$  до  $p$ -го порядка включительно. Пусть  $y^0(\cdot) \in Q^p[-\tau, 0)$ . Тогда для любого  $t_* \geq t_0$  для решения задачи (1), (2) справедливо разложение

$$x(t) = x(t_*) + \sum_{k=1}^p x_*^{(k-1)} \frac{(t-t_*)^k}{k!} + o((t-t_*)^p), \quad t \geq t_*,$$

где  $x_*^{(k)}$  –  $k$ -я полная правая производная отображения  $f$  в силу системы (1), посчитанная в точке  $(t_*, x(t_*), x_{t_*}(\cdot))$ .

### § 3. Численная процедура

Рассмотрим метод 3-го порядка нахождения приближенного решения  $u(t)$  задачи (1), (2), который строится по шагам  $t_l \leq t < t_{l+1}$  на основе следующего разложения:

$$u(t_l + \Delta) = u(t_l) + C_1(t_l, u(t_l), u_{t_l}(\cdot))\Delta + C_2(t_l, u(t_l), u_{t_l}(\cdot))\frac{\Delta^2}{2!} + C_3(t_l, u(t_l), u_{t_l}(\cdot))\frac{\Delta^3}{3!}.$$

Для простоты остановимся на линейном случае:  $\dot{x}(t) = Ax(t) + Bx(t-\tau)$ . При реализации метода интервал  $[t_0, t_0 + \vartheta]$ , где  $\vartheta > 3\tau$ , разбивается на 4 подынтервала: 1)  $[t_0, t_0 + \tau]$ ;

<sup>1</sup>Работа выполнена при частичной поддержке Российского фонда фундаментальных исследований (гранты 05-01-00330, 05-01-00732), программы Президиума РАН "Процессы управления" и Урало-сибирского междисциплинарного проекта

2)  $[t_0 + \tau, t_0 + 2\tau]$ , 3)  $[t_0 + 2\tau, t_0 + 3\tau]$ , 4)  $[t_0 + 3\tau, t_0 + \vartheta]$ . На каждом из них строится своя численная схема. Матрица коэффициентов определяется согласно равенству

$$C_k^{(i)}(t_l, x(t_l), x_{t_l}(\cdot)) = A \frac{d^{k-1}x(t_l)}{dt^{k-1}} + B \frac{d^{k-1}x(t_l - \tau)}{dt^{k-1}}, \quad i = 1, 2, 3, 4, \quad k = 1, 2, 3.$$

Проводя вычисления, для коэффициентов, лежащих ниже диагонали и на диагонали ( $i \leq k$ ), получаем следующие формулы.

Для первого интервала  $[t_0, t_0 + \tau]$ :

$$\begin{aligned} C_1^{(1)} &= Ax(t_l) + By^0(t_l - \tau), \\ C_2^{(1)} &= A^2x(t_l) + AB y^0(t_l - \tau) + Bdy^0(t_l - \tau)/dt, \\ C_3^{(1)} &= A^3x(t_l) + A^2By^0(t_l - \tau) + ABdy^0(t_l - \tau)/dt + Bd^2y^0(t_l - \tau)/dt^2. \end{aligned}$$

Для второго интервала  $[t_0 + \tau, t_0 + 2\tau]$ :

$$\begin{aligned} C_2^{(2)} &= A^2x(t_l) + 2ABx(t_l - \tau) + B^2y^0(t_l - 2\tau), \\ C_3^{(2)} &= A^3x(t_l) + 3A^2Bx(t_l - \tau) + 2AB^2y^0(t_l - 2\tau) + B^2dy^0(t_l - 2\tau)/dt. \end{aligned}$$

Для третьего интервала  $[t_0 + 2\tau, t_0 + 3\tau]$ :

$$C_3^{(3)} = A^3x(t_l) + 3A^2Bx(t_l - \tau) + 3AB^2x(t_l - 2\tau) + B^2y^0(t_l - 3\tau).$$

Для коэффициентов, лежащих выше диагонали ( $i > k$ ), имеем

$$\begin{aligned} C_1^{(i)} &= Ax(t_l) + Bx(t_l - \tau), \\ C_2^{(i)} &= A^2x(t_l) + 2ABx(t_l - \tau) + B^2x(t_l - 2\tau), \\ C_3^{(i)} &= A^3x(t_l) + 3A^2Bx(t_l - \tau) + 3AB^2x(t_l - 2\tau) + B^2x(t_l - 3\tau). \end{aligned}$$

#### § 4. Вычислительные эксперименты

Проведенные вычислительные эксперименты показали, что метод разложения в ряд Тейлора позволяет получить решение систем функционально-дифференциальных уравнений с высокой точностью. Преимуществом данного численного метода по сравнению с другими является возможность построения схемы любого порядка. Недостатком является тот факт, что схемы с высоким порядком точности содержат громоздкие формулы, что приводит к длительным по времени вычислениям.

#### Список литературы

1. Ким А. В., Пименов В. Г. i-Гладкий анализ и численные методы решения. Москва-Ижевск: НИЦ «Регулярная и хаотическая динамика». 2004. 256 с.
2. Ким А. В., Колмогорцева Н. Г. Моделирование уравнений с последействием на основе разложения в ряд Тейлора по инвариантным и коинвариантным производным // Вестник УГТУ-УПИ. Информационные системы и технологии в радиотехнике, связи, автоматике и управлении: Серия радиотехническая. 2005. № 17(69). С. 269–278.

Колмогорцева Наталья Геннадьевна  
 Политехнический институт (филиал)  
 УГТУ-УПИ в г. Каменске-Уральском,  
 Россия, Каменск-Уральский  
 e-mail: nata\_200468@mail.ru

Боярченков Антон Сергеевич  
 Уральский государственный  
 университет,  
 Россия, Екатеринбург  
 e-mail: ant@timus.ru