

© Г.А. Шишкин

Россия, Улан-Удэ, Бурятский государственный университет

# **Исследование возможностей решения в замкнутом виде задачи Коши для линейных интегро-дифференциальных уравнений Фредгольма с запаздывающим аргументом**

Статья посвящена исследованию возможностей решения в замкнутом виде задачи Коши для линейных интегро-дифференциальных уравнений Фредгольма с запаздывающим аргументом.

© G.A. Shishkin

# **Investigation of solving in the close type capabilities for a Cauchy problem for linear integral differential Fredholm equations with time delay**

The article is devoted to the investigation of solving in the close type capabilities for a Cauchy problem for linear integral differential Fredholm equations with time delay.

В работах [3]-[4] исследованы возможности преобразования начальных задач для линейных интегро-дифференциальных уравнений Фредгольма с запаздывающим аргументом к разрешающим интегральным уравнениям с обыкновенным аргументом. Используя одну из модификаций функций гибкой структуры показано, что задача Коши для всех уравнений запаздывающего типа преобразуется к разрешающим интегральным уравнениям смешанного типа Вольтерра-Фредгольма с обыкновенным аргументом. Для уравнений нейтрального и опережающего типов выявлены виды уравнений, для которых такое преобразование возможно.

Сравнивая все разрешающие уравнения, полученные в этих работах, видим, что начальные задачи для рассматриваемых типов и видов интегро-дифференциальных уравнений Фредгольма с запаздывающим аргументом сводятся к разрешающим интегральным уравнениям смешанного типа Вольтерра-Фредгольма фактически одного и того же вида

$$\mu(z) + \sum_{j=0}^n \left[ \int_{x_0}^{V_j(z)} Q_j(z,t) \mu(t) dt + \int_{x_0}^{u_j(b)} N_j(z,t) \mu(t) dt \right] = B(z), \quad (1)$$

где для ядер  $Q_j(z,t)$ ,  $N_j(z,t)$  и функции  $B(z)$ , в упомянутых работах, получены определенные формулы. В работе [5] результаты исследований сведены в таблицу-схему, опираясь на которую рассмотрим возможные варианты решения таких уравнений в замкнутом виде.

Ядра  $Q_j(z,t)$ ,  $N_j(z,t)$  и функция  $B(z)$  в своей структуре содержат неопределенные параметры  $r_i, i = \overline{1, n}$ , за счет оптимального выбора которых можно пытаться получить решения в замкнутом виде.

Во-первых, решение в замкнутом виде получим, если в уравнении (1) параметры  $r_i, i = \overline{1, n}$  таковы, что  $B(z) \equiv 0$ . Тогда разрешающее уравнение (1) будет однородным, его решение будет

$\mu(z) \equiv 0$  и решение первоначально поставленных начальных задач найдется по формуле функции гибкой структуры, откуда следует

$$y(z) = D^{-1} \sum_{s=1}^n y^{(s-1)}(x_0) \Delta_s(z - x_0), \quad (2)$$

где определители  $D$  и  $\Delta_s(z - x_0)$  вычисляются по формулам для функции гибкой структуры в работе [3].

Другой возможный вариант решения в замкнутом виде получим, если параметры  $i = \overline{1, n}$  таковы что  $Q_j(z,t) \equiv 0$

и  $N_j(z, t) \equiv 0 \quad \forall j = \overline{0, l}$ . Тогда решение уравнения (1) будет  $\mu(z) = B(z)$  и соответственно по формуле для функции гибкой структуры определяются решения начальных задач

$$y(z) = D^{-1} \left[ \sum_{s=1}^n y^{(s-1)}(x_0) \Delta_s(z - x_0) + \int_{x_0}^z \Delta_n(z-t) \mu(t) dt \right]. \quad (3)$$

Если за счет выбора параметров выполнить условия  $B(z) \equiv 0$  или  $Q_j(z, t) \equiv 0$  и  $N_j(z, t) \equiv 0 \quad \forall j = \overline{0, l}$  не удастся, то можно попытаться при  $N_j(z, t) \neq 0$  сделать  $Q_j(z, t) \equiv 0$ .

В этом случае разрешающее уравнение будет интегральным уравнением Фредгольма и к нему применимы все известные методы решения в замкнутом виде интегральных уравнений Фредгольма (например, метод для вырожденных ядер).

Если же за счет выбора параметров удастся сделать  $N_j(z, t) \equiv 0 \quad \forall j = \overline{0, l}$  при  $Q_j(z, t) \neq 0$ , тогда получим разрешающее интегральное уравнение типа Вольтерра, для которых также в некоторых случаях известны возможные варианты решения в замкнутом виде.

Следует также заметить, что для некоторых частных видов разрешающих уравнений какие-то из вышеперечисленных условий могут выполняться автоматически.

Рассмотрим задачу Коши при начальном значении  $x_0 = 0$  для уравнения запаздывающего типа

$$\begin{cases} y''(x) + xy'(x-1) - 2 \int_0^1 e^x \eta y(\eta) d\eta = xe^{x-1}, \\ y(x) = x, y'(x) = 1 \text{ на } E_0^0 = [0], \\ y(x-1) = x-1, y'(x-1) = 1 \text{ на } E_0^1 = [-1, 0] \end{cases}$$

Выпишем формулы функции гибкой структуры для  $n=2$ :

$$y(x) = \frac{1}{r_2 - r_1} \left[ \sum_{s=1}^2 y^{(s-1)}(x_0) \Delta_s(x - x_0) + \int_{x_0}^x \Delta_2(x-t) \mu(t) dt \right] = \frac{1}{r_2 - r_1} \times$$

$$\begin{aligned} & \times \left[ e^{r_2 x} - e^{r_1 x} + \int_0^x (e^{r_2(x-t)} - e^{r_1(x-t)}) \mu(t) dt \right], \\ & y'(x) = \\ & \frac{1}{r_2 - r_1} \left[ r_2 e^{r_2 x} - r_1 e^{r_1 x} + \int_0^x (r_2 e^{r_2(x-t)} - r_1 e^{r_1(x-t)}) \mu(t) dt \right], \\ & y''(x) = \\ & \frac{1}{r_2 - r_1} \left[ r_2^2 e^{r_2 x} - r_1^2 e^{r_1 x} + \int_0^x (r_2^2 e^{r_2(x-t)} - r_1^2 e^{r_1(x-t)}) \mu(t) dt \right] + \mu(x). \end{aligned}$$

Для сокращения объема выкладок возьмем один из параметров равным нулю  $r_1 = 0$  и по формулам таблицы-схемы, приведенной в работе [5], найдем

$$\Phi_0(x, t) = r_2^2 e^{r_2(x-t)}, \quad \Phi_1(x, t) = r_2 e^{r_2(x-1-t)},$$

$$H_0(x, t) = -\frac{2}{r_2} \int_0^1 e^x \eta (e^{r_2(\eta-t)} - 1) d\eta,$$

$$F(x) = xe^{x-1} - r_2^2 e^{r_2 x} -$$

$$x r_2 e^{r_2(x-1)} + 2 \int_0^1 e^x \eta (e^{r_2 \eta} - 1) d\eta =$$

$$= xe^{x-1} - r_2^2 e^{r_2 x} - x r_2 e^{r_2(x-1)} + 2e^x \left( \frac{1}{r_2} - \frac{1}{2} \right).$$

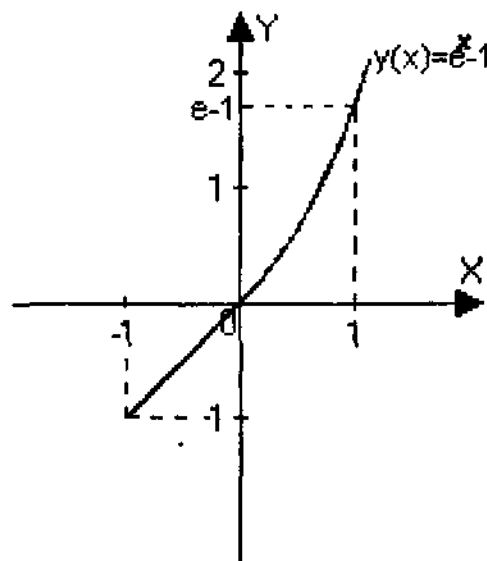


Рис. 1

Нетрудно увидеть, что оптимальное значение параметра  $r_2 = 1$ , при котором  $F(x) \equiv 0$ . Тогда разрешающее уравнение однородное, его решение  $\mu(x) = 0$ . И решение поставленной задачи будет

$$y(x) = e^x - 1.$$

- 66 Найденная функция удовлетворяет всем условиям поставленной задачи, что хорошо видно из рис. 1.

### *Литература*

1. Куликов Н.К. Элементы высшей математики на основе функций с гибкой структурой. – М., 1972.
2. Куликов Н.К. Решение и исследование обыкновенных дифференциальных уравнений на основе функций с гибкой структурой. // Тематический сб. МТИПП.-М., 1974.-267 с.
3. Шишкин Г.А. Исследования возможностей преобразования начальной задачи для интегро-дифференциальных уравнений Фредгольма с отклоняющимся аргументом запаздывающего типа к уравнениям без отклонений аргумента //

Сб. статей «Математика и методики ее преподавания». – Улан-Удэ: Изд-во БГУ, 2002. – Вып. 3. – С. 71-76.

4. Шишкин Г.А. Преобразование начальной задачи для интегро-дифференциальных уравнений Фредгольма с отклоняющимся аргументом нейтрального типа к уравнениям без отклонений аргумента // Материалы междунар. конф. «Математика, ее приложения и математическое образование». – Улан-Удэ: Изд-во ВСГТУ, 2002. – С. 139-145.

5. Шишкин Г.А. Таблица-схема результатов исследований преобразования задачи Коши для линейных интегро-дифференциальных уравнений Фредгольма с запаздывающим аргументом // Вестник Бурятского университета. – Математика и информатика. – Сер. 13, вып. 3. – Улан-Удэ: Изд-во БГУ, 2006.