

ОБ УСТОЙЧИВОСТИ РЕШЕНИЯ ОДНОГО НЕЛИНЕЙНОГО УРАВНЕНИЯ  
 ТРЕТЬЕГО ПОРЯДКА

Е. А. Барбашин

(Свердловск)

Рассмотрим уравнение

$$\frac{d^3x}{dt^3} + a \frac{d^2x}{dt^2} + \varphi\left(\frac{dx}{dt}\right) + f(x) = 0 \quad (1)$$

где  $a$  — постоянная, функция  $f(x)$  непрерывно дифференцируема, а функция  $\varphi(y)$  непрерывна при всех значениях аргумента.

В дальнейшем введем в рассмотрение функцию

$$\omega(x, y) = aF(x) + f(x)y + \Phi(y) \quad \left( F(x) = \int_0^x f(x) dx, \Phi(y) = \int_0^y \varphi(y) dy \right) \quad (2)$$

*Теорема 1.* Если  $a > 0$  и функции  $f(x)$  и  $\varphi(y)$  в уравнении (1) удовлетворяют условиям

$$\varphi(0) = f(0) = 0 \quad (3)$$

$$\frac{f(x)}{x} > 0 \quad \text{при } x \neq 0 \quad (4)$$

$$\frac{\varphi(y)}{y} - f'(x) > 0 \quad \text{при } y \neq 0 \quad (5)$$

$$\lim_{r \rightarrow \infty} \omega(x, y) = \infty, \quad \text{где } r = \sqrt{x^2 + y^2} \quad (6)$$

то тривиальное решение  $x = 0$  уравнения (1) асимптотически устойчиво при любых начальных возмущениях.

Докажем теорему. Вводя обозначения

$$y = \frac{dx}{dt}, \quad z = \frac{dy}{dt} + ay$$

уравнение (1) приведем к системе

$$\frac{dx}{dt} = y, \quad \frac{dy}{dt} = z - ay, \quad \frac{dz}{dt} = -\varphi(y) - f(x) \quad (7)$$

Рассмотрим функцию

$$v = aF(x) + f(x)y + \Phi(y) + \frac{1}{2}z^2 = \omega(x, y) + \frac{1}{2}z^2 \quad (8)$$

Для производной  $dv/dt$  имеем

$$\frac{dv}{dt} = \frac{\partial v}{\partial x} y + \frac{\partial v}{\partial y} (z - ay) - \frac{\partial v}{\partial z} (\varphi(y) + f(x)) = \left[ f'(x) - a \frac{\varphi(y)}{y} \right] y^2$$

Отсюда

$$\frac{dv}{dt} < 0 \quad \text{при } y \neq 0, \quad \frac{dv}{dt} = 0 \quad \text{при } y = 0$$

Покажем теперь, что функция  $w$  является определенно положительной. Согласно (2) ее можно представить в виде

$$w(x, y) = \frac{(2\Phi(y) + yf(x))^2}{4\Phi(y)} + \frac{4aF(x)\Phi(y) - y^2f^2(x)}{4\Phi(y)}$$

Заметим, что  $\Phi(y) > 0$  при  $y \neq 0$ . В самом деле, так как  $f(x)$  меняет знак в точке  $x = 0$ , то  $f'(x)$  принимает положительные значения для некоторых значений  $x$ ; эти значения, как видно из условия (5), не превышают нижней грани значений  $a\varphi(y)/y$ , что и обеспечивает нам положительность  $\varphi(y)/y$  или, что то же самое, положительность интеграла  $\Phi(y)$ .

Покажем далее, что функция

$$u(x, y) = 4aF(x)\Phi(y) - y^2f^2(x) \quad (9)$$

положительна при  $x \neq 0$ ,  $y \neq 0$ . В самом деле, имеем

$$u(x, y) = 4 \int_0^x f(x) \left[ \int_0^y \left( a \frac{\varphi(y)}{y} - f(x) \right) y dy \right] dx \quad (10)$$

условие (5) обеспечивает нам положительность внутреннего интеграла, а условие (4) — положительность функции  $u(x, y)$ .

Итак,  $w(x, y)$  является определенно положительной функцией аргументов  $x$  и  $y$  и, следовательно, функция  $v(x, y, z) = w(x, y) + 1/2 z^2$  является определенно положительной функцией аргументов  $x, y, z$ .

Пусть теперь  $P(x_0, y_0, z_0)$  — произвольная точка фазового пространства и обозначим через  $\gamma$  какую-либо траекторию системы (7), заданную уравнениями  $x = x(t)$ ,  $y = y(t)$ ,  $z = z(t)$  и выходящую из точки  $P$ . Так как  $dv/dt \leq 0$ , то

$$v(x(t), y(t), z(t)) \leq v(x_0, y_0, z_0) \quad \text{при } t > 0$$

и функция  $v(x(t), y(t), z(t))$  как невозрастающая и неотрицательная функция времени  $t$  имеет определенный предел  $v_0$  при  $t \rightarrow \infty$ . Допустим пока, что  $v_0 \neq 0$ . Так как условие (6) теоремы 1 обеспечивает ограниченность области  $v < v(x_0, y_0, z_0)$ , то существует по крайней мере одна  $\omega$ -предельная точка  $Q(x_1, y_1, z_1)$  траектории  $\gamma$ , т. е. такая точка, что можно указать последовательность чисел  $t_1, t_2, \dots, t_n$ , обладающую тем свойством, что  $\lim_{n \rightarrow \infty} t_n = \infty$  при  $n \rightarrow \infty$  и

$$\lim_{n \rightarrow \infty} Q_n(x(t_n), y(t_n), z(t_n)) = Q(x_1, y_1, z_1)$$

Так как функция  $v(x, y, z)$  является непрерывной функцией, то мы должны иметь  $v(x_1, y_1, z_1) = v_0$  для любой такой  $\omega$ -предельной точки.

Покажем теперь, что в любой  $\omega$ -предельной точке  $Q$  производная функции  $v$  по времени равна нулю. В самом деле, если  $dv/dt < 0$  в точке  $Q$ , то все траектории, выходящие из точки  $Q$ , должны попасть при  $t > 0$  в область  $v < v_0$ . Но известно<sup>[2]</sup>, что совокупность  $\omega$ -предельных точек траектории  $\gamma$  состоит из целых траекторий, поэтому существует среди полутраекторий, выходящих из  $Q$ ,  $\omega$ -предельная полутраектория, увлекающая за собой внутрь области  $v < v_0$  точки траектории  $\gamma$ . Но в силу выбора  $v_0$  на траектории  $\gamma$  не может быть точек, лежащих внутри области  $v < v_0$ ; таким образом, предположение, что  $dv/dt < 0$  в точке  $Q$ , приводит к противоречию.

Так как точка  $Q$  была произвольной  $\omega$ -предельной точкой траектории  $\gamma$ , то мы приходим к выводу, что совокупность всех  $\omega$ -предельных точек этой траектории, состоящая из целых траекторий, расположена на плоскости  $y = 0$ . Мы утверждаем, однако, что не может быть точек, кроме начала координат, остающихся на плоскости  $y = 0$  при движении по траекториям системы (7). В самом деле, если бы  $x = \psi_1(t)$ ,  $z = \psi_3(t)$  было решением системы (7) и  $\psi_2(t) \equiv 0$ , то из второго уравнения

этой системы мы получили бы  $\psi_3(t) \equiv 0$  и из третьего уравнения имели бы, учитывая (4),  $\psi_1(t) \equiv 0$ . Таким образом, число  $v_0$  может быть только нулем. Ясно теперь, что  $\lim x(t) = 0$ ,  $\lim y(t) = 0$ ,  $\lim z(t) = 0$  при  $t \rightarrow \infty$ . Теорема доказана<sup>1</sup>.

Заметим теперь, что функция  $v$ , использованная в доказательстве теоремы, построена по методу И. Г. Малкина. Этот метод, успешно примененный недавно И. Г. Малкиным для исследования системы двух уравнений, состоит в предварительном отыскании функции Ляпунова для соответствующей линейной системы с последующим усложнением и приспособлением найденной функции для рассматриваемой системы. Естественно поэтому, что условия (3), (4), (5) нашей теоремы превращаются в линейном случае в условия Рауса-Гурвица и являются, следовательно, необходимыми и достаточными в этом частном случае.

*Теорема 2.* Пусть  $a > 0$  и существуют положительные числа  $h_1$  и  $h_2$  такие, что  $ah_2 - h_1 > 0$  и

$$\frac{f(x)}{x} > h_1 \quad \text{при } x \neq 0 \quad (11)$$

$$a \frac{\varphi(y)}{y} - f'(x) > ah_2 - h_1 \quad (12)$$

Если  $f(0) = \varphi(0) = 0$ , то тривиальное решение уравнения (1) асимптотически устойчиво при любых начальных возмущениях.

Чтобы применить в этом случае теорему 1, достаточно показать, что  $\lim w(x, y) = \infty$  при  $r \rightarrow \infty$ , где  $r = \sqrt{x^2 + y^2}$ . Так как  $f(x)$  меняет знак при  $x = 0$ , то существует положительная верхняя грань  $m$  значений производной, ибо из условий (12) следует

$$a \frac{\varphi(y)}{y} > m + h_2 \quad (13)$$

Рассмотрим теперь квадратичную форму

$$u(x, y) = \frac{1}{2} ah_1 x^2 + h_1 xy + \frac{1}{2} h_2 y^2 \quad (14)$$

Так как  $h_1 > 0$ ,  $h_2 > 0$ ,  $ah_2 - h_1 > 0$ , то форма  $u(x, y)$  должна быть определено положительной.

Рассмотрим функцию

$$w_1(x, y) = w(x, y) - u(x, y)$$

где  $w(x, y)$  определена согласно (2). Введем обозначения

$$f_1(x) = f(x) - h_1 x, \quad \varphi_1(y) = \varphi(y) - h_2 y \quad (15)$$

Имеем

$$w_1(x, y) = a \int_0^x f_1(x) dx + f_1(x) y + \int_0^y \varphi_1(y) dy \quad (16)$$

Покажем, что функция  $w_1(x, y)$  определено положительна. Очевидно, функция  $w_1(x, y)$  также строится из функций  $f_1(x)$ ,  $\varphi_1(y)$ , как функция  $w(x, y)$  из функций  $f(x)$ ,  $\varphi(y)$ ; поэтому, если мы покажем, что функции  $f_1(x)$ ,  $\varphi_1(y)$  удовлетворяют условиям (3), (4), (5) теоремы 1, то этим и будет доказана определенная положительность функции  $w_1(x, y)$ . Но условия (11) и (12) доказываемой теоремы дают нам  $f_1(x)/x > 0$  и  $a\varphi_1(y)/y - f_1'(x) > 0$ , поэтому далее доказательство определенной положительности функции  $w_1(x, y)$  проводится так же, как доказательство положительной определенности функции  $w(x, y)$  в теореме 1.

<sup>1</sup> На возможность обобщения теоремы на случай, когда уравнение (1) не обладает свойством единственности, мне указал Н. П. Еругин.

Итак,  $w_1(x, y) > 0$  и  $w(x, y) > u(x, y)$  при  $r^2 = x^2 + y^2$ . Так как  $\lim u(x, y) = \infty$  при  $r \rightarrow \infty$ , то имеем  $\lim w(x, y) = \infty$  при  $r \rightarrow \infty$ . Далее применяем теорему 1.

Рассмотрим теперь уравнение

$$\frac{d^3x}{dt^3} + a \frac{d^2x}{dt^2} + \varphi\left(\frac{dx}{dt}\right) + bx = 0 \quad (17)$$

где  $\varphi(y)$  — непрерывная функция.

**Теорема 3.** Пусть  $a > 0$ ,  $b > 0$  и функция  $\varphi(y)$  в уравнении (17) удовлетворяет условиям

$$\varphi(0) = 0 \quad (18)$$

$$\frac{\varphi(y)}{y} > \frac{b}{a} \quad \text{при } y \neq 0 \quad (19)$$

$$\lim \left[ \int_0^y \varphi(y) dy - \frac{by^2}{2a} \right] = \infty \quad \text{при } |y| \rightarrow \infty \quad (20)$$

Тривиальное решение  $x = 0$  уравнения (17) будет асимптотически устойчивым при любых начальных возмущениях.

В самом деле, чтобы применить теорему 1, достаточно положить  $f(x) = bx$ . Нужно показать только, что

$$\lim_{r \rightarrow \infty} w(x, y) = \lim_{r \rightarrow \infty} \left[ \frac{ab}{2} x^2 + bxy + \int_0^y \varphi(y) dy \right] = \infty$$

но имеем, очевидно,

$$w(x, y) = \frac{b}{2a} (ax + y)^2 + \int_0^y \varphi(y) dy - \frac{by^2}{2a}$$

Условие (20) теоремы 3 обеспечивает неограниченное возрастание функции  $w(x, y)$  при неограниченном возрастании  $r$ .

Поступила 21 IV 1952

#### ЛИТЕРАТУРА

1. М а л к и н И. Г. Об одной задаче теории устойчивости систем автоматического регулирования. ПММ. 1952. Т. XVI. Вып. 3.
2. Б а р б а ш и н Е. А. К теории обобщенных динамических систем. Ученые записки МГУ. 1949. Т. II. Вып. 135. Стр. 110—134.