

**О ВИБРОУСТОЙЧИВОСТИ ДИФФЕРЕНЦИАЛЬНЫХ УРАВНЕНИЙ  
ВТОРОГО ПОРЯДКА**

В. С. К о з я к и н

В недавней работе М. А. Красносельского и А. В. Покровского [1] выделено и изучено новое понятие виброустойчивости дифференциальных уравнений. Как оказалось, к исследованию таких уравнений сводится математическое описание некоторых моделей пластических тел [2] — [4]. В работе [1] изучены лишь системы уравнений первого порядка; в настоящей работе предлагается аналогичная теория для дифференциальных уравнений второго порядка.

Рассмотрим дифференциальное уравнение

$$(1) \quad \ddot{x} = f[t, x, \dot{x}, u(t), \dot{u}(t), \ddot{u}(t)],$$

где  $x, \dot{x} \in R^n; t, u, \dot{u}, \ddot{u} \in R^1$ ; вектор-функция  $f(t, x, y, u, v, z)$  непрерывна по совокупности переменных. Функцию  $u(t)$  будем называть управлением. Будем считать, что при каждом дважды непрерывно дифференцируемом управлении  $u(t)$  существует единственное непродолжимое решение уравнения (1), отвечающее начальным условиям  $x(t_0) = x_0, \dot{x}(t_0) = y_0$ ; это решение обозначим через

$$(2) \quad x(t) = W[t_0, x_0, y_0]u(t).$$

Ясно, что  $W$  непрерывен как оператор из  $C_2$  в  $C_2$ . Здесь и ниже обозначения  $C_0(a, b) = C(a, b), C_1(a, b), C_2(a, b)$  применяются как для соответствующих пространств скалярных функций  $u(t)$ , так и для пространств вектор-функций  $x(t)$ , определенных в некоторой окрестности  $[a, b]$  точки  $t_0$ .

Пусть  $k, m = 0, 1$ . Пусть для каждой ограниченной в некотором пространстве  $C_{m+1}(t_0, t_0 + h)$  последовательности управлений  $u_n(t) \in C_2(t_0, t_0 + h)$  функции  $x_n(t) = W[t_0, x_0, y_0]u_n(t)$  сходятся в пространстве  $C_k(t_0, t_0 + h)$  к функции  $x_0(t) = W[t_0, x_0, y_0]u_0(t)$ , когда управления  $u_n(t)$  удовлетворяют условиям  $u_n(t_0) = u_0, \dot{u}_n(t_0) = v_0$  и сходятся в пространстве  $C_m(t_0, t_0 + h)$  к линейной функции  $u_0(t) = u_0 + (t - t_0)v_0$ . Тогда будем говорить, что уравнение (1) *слабо*  $(C_m, C_k)$ -*виброустойчиво вправо* в точке  $(t_0, x_0, y_0, u_0, v_0)$ .

Пусть для каждой последовательности управлений  $u_n(t) \in C_2(t_0, t_0 + h)$  функции  $x_n(t) = W[t_0, x_0, y_0]u_n(t)$  сходятся в пространстве  $C_k(t_0, t_0 + h)$  к некоторой функции  $x_*(t)$ , когда управления  $u_n(t)$  удовлетворяют условиям  $u_n(t_0) = u_0, \dot{u}_n(t_0) = v_0$  и сходятся в пространстве  $C_m(t_0, t_0 + h)$  к функции  $u_*(t) \in C_m(t_0, t_0 + h)$ . Тогда будем говорить, что уравнение (1)  $(C_m, C_k)$ -*виброустойчиво влево* в точке  $(t_0, x_0, y_0, u_0, v_0)$ .

Аналогично определяется виброустойчивость влево и двусторонняя виброустойчивость.

**1. Необходимые условия.** **Т е о р е м а 1.** *Необходимым условием слабой  $(C_1, C)$  виброустойчивости уравнения (1) вправо в точке  $(t_0, x_0, y_0, u_0, v_0)$  является равенство*

$$(3) \quad f(t_0, x_0, y_0, u_0, v_0, z) = az + b.$$

Из этой теоремы вытекает, что уравнение (1) может быть слабо  $(C_1, C)$ -виброустойчивым в каждой точке лишь в том случае, если

$$(4) \quad f(t, x, y, u, v, z) = g(t, x, y, u, v)z + h(t, x, y, u, v).$$

Так как и из слабой  $(C, C)$ -виброустойчивости и из слабой  $(C_1, C_1)$ -виброустойчивости вытекает слабая  $(C_1, C)$ -виброустойчивость, то равенства (3) и (4) являются необходимыми условиями как слабой  $(C, C)$ -виброустойчивости так и слабой  $(C_1, C_1)$ -виброустойчивости.

**Т е о р е м а 2.** *Необходимым условием слабой  $(C, C_1)$ -виброустойчивости уравнения (1) влево в каждой точке является равенство*

$$(5) \quad f(t, x, y, u, v, z) = \varphi(t, x, y, u, v) + \psi(t, x, y, u).$$

Подчеркнем, что в условиях теоремы 2 правая часть уравнения (1) не зависит от  $\dot{y}$ .

**2. Достаточные условия.** Т е о р е м а 3. Пусть правая часть уравнения (1) имеет вид (4). Пусть функции  $g, g', g'_x, g'_y, g'_z, h$  непрерывны по совокупности переменных и удовлетворяют локальному условию Липшица по переменным  $x$  и  $y$ .

Тогда уравнение (1) двусторонне  $(C_1, C_1)$ -виброустойчиво в каждой точке.

Ясно, что условия теоремы 3 достаточны и для  $(C_1, C)$ -виброустойчивости.

Т е о р е м а 4. Пусть правая часть уравнения (1) имеет вид (5). Пусть функции  $\Phi, \Phi', \Phi'_x, \Phi'_y, \Phi'_z$  непрерывны по совокупности переменных и удовлетворяют локальному условию Липшица по переменным  $x$  и  $y$ .

Тогда уравнение (1) двусторонне  $(C, C_1)$ -виброустойчиво в каждой точке.

3. Как оказывается, гладкости функций  $g$  и  $h$  из представления (4) недостаточно для  $(C, C)$ -виброустойчивости. Сравнительно полный анализ здесь удалось провести в том случае, когда функция  $f$  в уравнении (1) имеет более частный вид:

$$(6) \quad f(t, x, y, u, v, z) = g(t, x, u)z + h(t, x, y, u, v).$$

Т е о р е м а 5. Пусть правая часть уравнения (1) имеет вид (6). Пусть функции  $g, g', g'_x, g''_{t^2}, g''_{tx}, g''_{x^2}, h, h'_y, h'_v, h''_{y^2}, h''_{yv}, h''_{v^2}$  непрерывны по совокупности переменных. Тогда необходимым условием слабой  $(C, C)$ -виброустойчивости уравнения (1) вправо в каждой точке является равенство

$$(7) \quad h(t, x, y, u, v) = [g(t, x, u)g'_x(t, x, u) + g'_u(t, x, u)]v^2 + \\ + \alpha[t, x, u, y - g(t, x, u)v]v + \beta[t, x, u, y - g(t, x, u)v],$$

где  $\alpha(t, x, u, z), \beta(t, x, u, z)$  таковы, что функции  $\alpha, \alpha'_z, \alpha''_{z^2}, \beta, \beta'_z, \beta''_{z^2}$  непрерывны.

Т е о р е м а 6. Пусть правая часть уравнения (1) имеет вид (6) — (7). Пусть функции  $g, g', g'_x, g''_{t^2}, g''_{tx}, g''_{x^2}, \alpha, \alpha'_t, \alpha'_x, \alpha'_z, \beta$  непрерывны по совокупности переменных и удовлетворяют условию Липшица по переменным  $x$  и  $z$ . Тогда уравнение (1) двусторонне  $(C, C)$ -виброустойчиво в каждой точке.

Отметим, что при доказательстве сформулированных выше утверждений использовались некоторые конструкции из [1].

Автор благодарен М. А. Красносельскому за постановку задачи и советы.

#### ЛИТЕРАТУРА

- [1] М. А. Красносельский, А. В. Покровский, Виброустойчивость решений дифференциальных уравнений, ДАН 195:3 (1970), 544—547.
- [2] А. Ю. Ишлинский, Общая теория пластичности с линейным упрочением, УМЖ 6:3 (1954), 314—325.
- [3] J. F. Besseling, A theory of elastic, plastic, and creep deformations of an initially isotropic material showing anisotropic strain-hardening, creep recovery, and secondary creep, J. Appl. Mech. 25:4 (1958), 529—536.
- [4] W. P r a g e r, A new method of analysing stresses and strains in work-hardening plastic solids, J. Appl. Mech. 23:4 (1956), 493—496.

Поступило в Правление общества 26 января 1972 г.