УДК: 517.9 Математика

О НЕКОТОРЫХ ТЕОРЕМАХ НЕОСЦИЛЛЯЦИИ ДЛЯ ЛИНЕЙНОЙ СИСТЕМЫ ДИФФЕРЕНЦИАЛЬНЫХ УРАВНЕНИЙ ВТОРОГО ПОРЯДКА

Георгий СААКЯН

Ключевые слова: линейная однородная система дифференциальных уравнений первого порядка, неосцилляция системы.

Բանալի բառեր`առաջին կարգի դիֆերենցիալ հավասարումների գծային համասեռ համակարգ, համակարգի ոչ oughլյացիան։

Keywords. Linear homogenous system of differential equations of first order, non-oscillation theorem.

Գ. Մահակյան

ՈՐՈՇ ՈՉՕՍՑԻԼՅԱՑԻԱՅԻ ԹԵՈՐԵՄՆԵՐ ԵՐԿՐՈՐԴ ԿԱՐԳԻ ԳԾԱՅԻՆ ԴԻՖԵՐԵՆՅԻԱԼ ՀԱՎԱՍԱՐՈՒՄՆԵՐԻ ՀԱՄԱԿԱՐԳԵՐԻ ՀԱՄԱՐ

Աշխատանքում դիտարկվում է [0,+ \circ -ում լոկալ հանրագումարելի գործակիցներով

$$\begin{cases} y_1' = p(t)y_2, \\ y_2' = r(t)y_1, \end{cases}$$

նրկրորդ կարգի դիֆնրննցիալ հավասարումննրի գծային համասնո համակարգ։ Որոշ ննթադրությունննրի դնպքում ապացուցվում են թեորեմներ համակարգի ոչօսցիլայցիայի վերաբերյալ։

G.Sahakyan ABOUT SOME NONOSCILATION THEOREMS FOR SECOND ORDER LINEAR HOMOGENOUS SYSTEM OF DIFFERENTIAL EQUATIONS

The linear homogenous system of differential equations of first order

$$\begin{cases} y_1' = p(t)y_2, \\ y_2' = r(t)y_1, \end{cases}$$

with local summable on $[0,+ \circ]$ coefficients is considered in this work. Under certain assumtions the theorems are proved for nonoscillation of system.

В работе рассматривается линейная однородная система дифференциальных уравнений второго порядка

$$\begin{cases} y_1' = p(t)y_2, \\ y_2' = r(t)y_1, \end{cases}$$

c локально суммируемыми на [0,+ \circ коэффициентами. При определенных предположениях доказаны теоремы неосцилляции системы.

1. Введение

Рассматривается система

$$\begin{cases} y_1' = p(t)y_2, \\ y_2' = r(t)y_1, \end{cases}$$
 (1)

где функции $p,r:[t_0,+\circ)\to$ локально суммируемы (интегрируемы в смысле Лебега на любом конечном интервале), p(t)>0 для всех $t\geq 0$.

Определение. Нетривиальное решение $\begin{pmatrix} y_1(t) \\ y_2(t) \end{pmatrix}$ системы (1) назовем неосциллирующим,

если существует $_{T>_0}$ такое, что $_{y_1(t)}$ или $_{y_2(t)}$ отличны от нуля на $_{[T,+]}$. Система (1) называется неосциллирующей, если все ее нетривиальные решения неосциллирующие.

Известно, что осцилляционные свойства системы (1) тесно связаны с следующим уравнением Риккати

$$\theta(t) + p(t)\theta(t) - r(t) = 0$$
.

В частности, имеет место следующее утверждение (см., [1]).

Теорема 1. Система (1) не осциллирует тогда и только тогда, когда существует функция $\theta \in C^1$ \P_0 , $+ \circ$ такая, что

$$\theta(t) + p(t)\theta(t) - r(t) < 0 \quad \partial \mathcal{M} \ t \ge t_0 \ge 0.$$

Нахождение критериев осцилляции и неосцилляции системы (1) до сих пор актуально и является предметом исследований многих математиков (см., например, [1]- [4]). Целью настоящей работы является доказательство некоторых неосцилляционых теорем для рассматриваемых систем с применением теоремы 1.

2. Основные результаты

Теорема 2. Пусть φ) и ψ) две непрерывно-дифференцируемые функции на $[t_0, + \circ]$ такие, что

$$(\varphi) > 0, \quad (\varphi \quad t) \ge \varphi(t), \quad (\psi \quad t) \ge - (t).$$

Если

$$\limsup_{t \to 0} \varphi(t) \psi(t) = M > 1, \tag{3}$$

то тогда система неосциллирующая.

Доказательство. Предположим, что условие (3) верно. Тогда для любого $\varepsilon > 1$ найдется $T \ge 0$ так, что

$$\left| \varphi(t)\psi(t) - M \right| <$$
: для всех $t \ge \Gamma$. (4)

Примем

$$\theta(t) = - (t^{-1}) + \frac{M}{\varphi(t)}.$$

Тогда, с учетом условия (2), найдем

$$\theta'(t) = - \theta'(t) - \frac{M\varphi'(t)}{\varphi(t)} \le (t) - \frac{Mp(t)}{\varphi(t)}.$$

Соответственно будем иметь

$$\theta(t) + \nu(t)\theta(t) - (t) \leq \frac{Mp(t)}{\varphi(t)} + \nu(t)\left(-\psi^{-}\right) + \frac{M}{\varphi(t)}\right) = \frac{p(t)}{\varphi(t)} - (1 + -\psi^{-})\varphi^{-} + (1 + \psi^{-})\varphi^{-}$$

Далее, учитывая неравенство (4) и произвольность ε , получим

$$\theta(t) + p(t)\theta(t) - r(t) < \frac{p(t)}{\varphi(t)} \left(-m + \frac{1}{4}\right) < 1.$$

Согласно теореме 1 отсюда будет следовать неосцилляция системы (1), что и требовалось доказать.

Следствие 1. Пусть ψ) - непрерывно-дифференцируемая функции на $[t_0, +\infty]$ такая, что

$$\psi(t) \ge -(t)$$
.

Если

$$\limsup_{t\to\infty}\psi^{-1}\int_{t_0}^t p(\tau)d\tau=M>0,$$

то тогда система неосциллирующая.

Доказательство следует из теоремы 2, если принять φ) = $\int_{\tau}^{\tau} p(\tau) d\tau$.

Следствие 2. Пусть φ) непрерывно-дифференцируемая функция на $[t_0, +] \circ$ такая, что

$$\varphi$$
)>), φ t) $\geq \vartheta(t)$.

Если

$$\limsup_{t\to \infty} \varphi \int_{t_0}^t r(\tau)d\tau = M > 1,$$

то тогда система неосциллирующая.

Доказательство следует из теоремы 2, если принять $\psi^{-1} = -\int_{t_0}^{t_0} r(\tau) d\tau$.

Теорема 3. Пусть φ) и ψ) две непрерывно-дифференцируемые функции на $[t_0, + \circ]$ такие, что выполняется одно из условий (5a)-(5c)

$$\varphi$$
)>), φ t) $\geq p(t)$, ψ t) $\leq r(t)$. (5a)

$$\varphi$$
)>), φ t) $\leq -\nu(t)$, ψ t) $\geq -(t)$. (5b)

$$(\varphi) > 0, \quad \varphi \quad t) \le -\nu(t), \quad \psi \quad t) \le \gamma(t).$$
 (5c)

Если имеет место условие (3), то тогда система (1) неосциллирующая.

Доказательство. Доказательство проводится так же, как и в теореме 2, с той лишь разницей, что функция θ t) определяется в соответствии с тем, какое из условий (5a), (5b) и (5c) выполняется, а именно:

$$\theta(t) = (t) + \frac{M}{\varphi(t)}$$
 при выполнении условия (5a), $\theta(t) = (t) - \frac{M}{\varphi(t)}$ при выполнении условия (5b),

И

$$\theta(t) = (t) - \frac{M}{\varphi(t)}$$
 при выполнении условия (5c).

Проиллюстрируем утверждение теоремы 2 на следующем примере. Рассматривается система

$$\begin{cases} y_1' = \cos t \cdot y_2, \\ y_2' = \frac{1}{t+1} y_1. \end{cases}$$
 (6)

В данном случае $p(t) = \cos t, r(t) = \frac{1}{t+1}$. Выберем в качестве функций φ) и ψ) следующие функции:

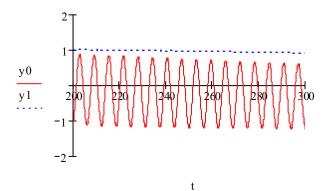
$$(\varphi^{-}) = t, \ \psi^{-}(t) = \frac{1}{t+1}.$$

Очевидно, что имеют место условия теоремы 2, например, для $t_0 = 1$:

$$\varphi$$
 >0 , φ $t)=1 \ge ost = i(t)$, ψ $t) = \frac{1}{(t+1)^2} \ge \frac{1}{t+1} = i(t)$,
$$\limsup_{t \to \infty} \varphi (\psi) = \varphi (t)$$

Следовательно, система (6) неосциллирующая.

Ниже приводится графическая интерпретация одного решения системы (6) в среде Mathcad на отрезке [200, 300] (на приведенном рисунке y_0 соответствует компоненте y_1 , а y_1 соответствует компоненте y_2). Заметим, что картина в целом сохраняется и на любом другом отрезке - первая компонента осциллирует, а вторая - нет. И, следовательно, рассматриваемая система неосциллирующая.



ЛИТЕРАТУРА

- 1. **Mirzov J. D.**, Oscillatory nature of the solution of a differential system, Differ. Uravneniya 16 (1980), no. 11, 1980-1984.
- 2. **Lomtatidze A. and Partsvania N.**, Oscillation and nonoscillation criteria two-dimentional systems of first linear ordinary diffrential equations. Georgian Math. J. 6(1999), N 3, 85-298.
- 3. **Skhalyakho Ch. A.,** Oscillatory and non oscillatory nature of the solutions for a system of nonlinear differential equations, Differ. Uravneniya 16 (1980), no. 8, 1523-1526.
- 4. Chuaqui M., Duren P., Osgood B. and Stowel D. Oscillation of solutions of linear differential equations. Bull. Aust. Math. Soc. 79 (2009), 161–169.

Сведения об авторе:

Георгий Саакян - к.ф.м.н., доцент кафедры прикладной математики и информатики, АрГУ

e-mail: ter saak george@mail.ru

Статья рекомендована к печати членом редакционной коллегии, д.ф.м.н., А.М. Хачатряном.