

Ю. А. Митропольский, Нгуен Донг Ань

## Случайные колебания в квазилинейных системах стохастических интегро-дифференциальных уравнений

В настоящее время возрос интерес к исследованию систем интегро-дифференциальных уравнений со случайными возмущениями. В [1] на основе предположения о существовании медленно изменяющегося решения [2] и метода статистической линеаризации [3] стохастическое интегро-дифференциальное уравнение второго порядка приближенно заменяется стохастическим дифференциальным уравнением. К последнему применимы асимптотические методы Крылова — Боголюбова — Митропольского и метод уравнений Колмогорова — Фоккера — Планка (КФП) [4 — 8]. В данной работе рассматривается аналогичная задача для квазилинейных систем стохастических интегро-дифференциальных уравнений первого порядка. Исследуется вопрос математического обоснования предложенной методики.

1. Рассмотрим следующее уравнение:

$$\dot{x} = Ax + \varepsilon \int_0^t K(t-s)x(s) ds + \varepsilon F(t, x) + \varepsilon f(\varepsilon, t, x) \dot{q}(t), \quad (1)$$

где  $A, K, f$  — квадратные матрицы порядка  $n$ , причем матрица  $A$  постоянная,  $x = (x_1, \dots, x_n)'$ ,  $F = (F_1, \dots, F_n)'$ ,  $q = (q_1, \dots, q_n)'$ ,  $q(t)$  — векторный случайный центрированный стационарный процесс,  $\varepsilon$  — малый положительный параметр, штрих обозначает операцию транспонирования.

Применим к уравнению (1) метод статистической линеаризации, но не ко всему уравнению, а только к интегральной сумме, т. е. заметим уравнение (1) следующим:

$$\dot{x} = Ax + \varepsilon Bx + \varepsilon F(t, x) + \varepsilon f(\varepsilon, t, x) q(t), \quad (2)$$

где  $B$  — квадратная матрица порядка  $n$ , определенная из условия минимизации

$$\min_B \left\langle \left[ \int_0^t K(t-s) x(s) ds - Bx(t) \right] \left[ \int_0^t K(t-s) x(s) ds - Bx(t) \right]' \right\rangle, \quad (3)$$

откуда путем дифференцирования по  $B$  и приравнивания результата нулю получим

$$\langle x(t) \left[ \int_0^t K(t-s) x(s) ds - Bx(t) \right]' \rangle + \left\langle \left[ \int_0^t K(t-s) x(s) ds - Bx(t) \right] x'(t) \right\rangle = 0.$$

Решая эту систему, имеем

$$B = \left\langle \int_0^t k(t-s) x(s) ds x'(t) \right\rangle \langle x(t) x'(t) \rangle^{-1}. \quad (4)$$

Чтобы привести выражение (4) к известным величинам, сделаем в уравнении (1) линейную замену переменных

$$x(t) = H(t) z(t), \quad (5)$$

где  $z = (z_1, \dots, z_n)'$ ,  $H(t)$  — фундаментальная матрица решений линейной порождающей системы ( $\varepsilon = 0$ )

$$\dot{x}(t) = Ax(t). \quad (6)$$

Очевидно,  $H(t)$  обладает свойством [9]

$$H(t-\sigma) = H(t) H(-\sigma) = H(-\sigma) H(t). \quad (7)$$

Подставляя (5) в (1), получаем уравнение для  $z(t)$ :

$$\dot{z}(t) = \varepsilon H^{-1}(t) \left[ \int_0^t K(t-s) H(s) z(s) ds + F(t, H, z) + f(\varepsilon, t, H, z) q(t) \right]. \quad (8)$$

Поскольку  $\varepsilon$  — малый параметр, будем предполагать, что система (8) имеет решение  $z(t)$ , являющееся случайной медленно изменяющейся функцией, т. е. можно приближенно положить

$$z(t-\sigma) \approx z(t). \quad (9)$$

Теперь с помощью (5), (7), (9) находим

$$\begin{aligned} \int_0^t K(t-s) x(s) ds &= \int_0^t K(\delta) x(t-\sigma) d\sigma = \int_0^t K(\sigma) H(t-\sigma) z(t-\sigma) d\sigma \approx \\ &\approx \int_0^t K(\sigma) H(-\sigma) d\sigma H(t) z(t) = \int_0^t K(\sigma) H(-\sigma) d\sigma x(t). \end{aligned} \quad (10)$$

Подставляя (10) в (4), имеем

$$B = \int_0^t K(\sigma) H(-\sigma) d\sigma. \quad (11)$$

В практических задачах обычно ядро релаксации  $K(\sigma)$  быстро стремится к нулю при  $\sigma \rightarrow \infty$  [10]. В таких случаях можно принять

$$B = \int_0^{\infty} K(\sigma) H(-\sigma) d\sigma. \quad (12)$$

С учетом (12) уравнение (2) принимает вид

$$\dot{x} = \left( A + \varepsilon \int_0^{\infty} K(\sigma) H(-\sigma) d\sigma \right) x + \varepsilon F(t, x) + \varepsilon f(\varepsilon, t, x) q(t). \quad (13)$$

Таким образом, мы предлагаем методику, с помощью которой стохастическое интегро-дифференциальное уравнение (1) заменяется стохастическим дифференциальным уравнением (13). К последнему применяются известные методы статистической динамики, такие, как методы спектральной теории, методы марковских процессов, методы статистической линеаризации и др.

2. Математическое обоснование методики. В п. 1 мы предложили для интегро-дифференциального уравнения (1) замену (13), исходя из эвристических рассуждений. Вопрос математического обоснования предложенной методики состоит в доказательстве (при определенных условиях) близости решений уравнений (1) и (13) при одинаковом заданном начальном значении.

В настоящем пункте изложим один подход к решению указанного вопроса математического обоснования. Такой подход, разумеется, не является единственным, но дает наглядное представление и позволяет воспользоваться результатами теории стохастических дифференциальных уравнений. В основе излагаемого подхода лежит понятие фундаментальной матрицы решений линейной детерминированной системы. При этом оказывается, что замена (13) имеет место даже в случае, когда третий и четвертый члены в уравнении (1) не пропорциональны малому параметру  $\varepsilon$ . Для простоты изложения рассмотрим только скалярное уравнение (1).

Рассмотрим скалярное уравнение

$$\dot{x} = -\alpha x + \varepsilon \int_0^t K(t-s) x(s) ds + F(x, t) + f(t, x) \dot{\xi}(t), \quad (14)$$

где  $\varepsilon, \alpha = \text{const}$ ,  $K(t-s)$ ,  $F(t, x)$  и  $f(t, x)$  — детерминированные функции, причем ядро  $K(\sigma)$  является непрерывным,  $\dot{\xi}(t)$  — «белый шум», являющийся обобщенной производной винеровского процесса  $\xi(t)$ . При заданном начальном значении  $x(0)$ , не зависящем от  $\dot{\xi}(t)$ , стохастическое интегро-дифференциальное уравнение (14) можно представить в виде стохастического интегрального уравнения

$$x(t) = u(t) x(0) + \int_0^t u(t-s) F(s, x(s)) ds + \int_0^t u(t-s) f(s, x(s)) d\xi(s), \quad (15)$$

в котором  $u(t)$  является решением детерминированного линейного интегро-дифференциального уравнения

$$\dot{u}(t) = -\alpha u(t) + \varepsilon \int_0^t K(t-s) u(s) ds, \quad u(0) = 1. \quad (16)$$

Доказательство представления (15) из-за его громоздкости опустим.

Пусть существует интеграл  $\int_0^{\infty} K(\sigma) e^{\alpha\sigma} d\sigma$ . Тогда рассмотрим следующее стохастическое дифференциальное уравнение:

$$\dot{\bar{x}} = \left( -\alpha + \varepsilon \int_0^{\infty} K(\sigma) e^{\alpha\sigma} d\sigma \right) \bar{x} + F(t, \bar{x}) + f(t, \bar{x}) \dot{\xi}(t). \quad (17)$$

Вопрос о близости решений уравнений (14), (17), определенных одинаковым начальным значением  $x(0)$ , рассматривается в следующей теореме.

*Теорема.* Пусть выполняются условия:

1) функции  $F(t, x)$ ,  $f(t, x)$  определены при  $t \in [0, T]$ ,  $\alpha \in (-\infty, +\infty)$  и измеримы по совокупности переменных;

2) существует такая постоянная  $K$ , что при  $t \in [0, T]$ ,  $x, \bar{y} \in (-\infty, \infty)$  справедливы неравенства  $|f(t, x) - f(t, y)| + |F(t, x) - F(t, y)| \leq K|x - y|$ ,  $|f(t, x)|^2 + |F(t, x)|^2 \leq K^2(1 + |x|^2)$ ;

3)  $Mx^2(0) < \infty$ ,  $\infty > 0$ .

Тогда для сколь угодно малого числа  $\sigma > 0$  существует положительное число  $\varepsilon(\sigma)$  такое, что для всех  $0 \leq \varepsilon < \varepsilon(\sigma)$  выполняется равенство

$$M[x(t) - \bar{x}(t)]^2 < \sigma \quad (18)$$

при  $t \in [0, T]$ .

Доказательство. Представим уравнение (17) в интегральной форме:

$$\bar{x}(t) = \bar{u}(t)x(0) + \int_0^t \bar{u}(t-s)F(s, \bar{x}(s))ds + \int_0^t \bar{u}(t-s)f(s, \bar{x}(s))d\xi(s), \quad (19)$$

где

$$\dot{\bar{u}}(t) = \left(-\alpha + \varepsilon \int_0^\infty K(\sigma)e^{\alpha\sigma}d\sigma\right)\bar{u}(t), \quad \bar{u}(0) = 1. \quad (20)$$

Рассматривая детерминированные уравнения (16), (20), нетрудно показать, что существует постоянная  $A$ , для которой

$$|u(t)| + |\bar{u}(t)| < A \text{ при } t \in [0, T], \quad (21)$$

и что для любого числа  $\delta_1 > 0$  существует число  $\varepsilon(\delta_1) > 0$  такое, что для всех  $0 \leq \varepsilon < \varepsilon(\delta_1)$

$$|u(t) - \bar{u}(t)|^2 < \delta_1 \text{ при } t \in [0, T]. \quad (22)$$

При выполнении условий 1 — 3 теоремы следует [7], что решения стохастических интегральных уравнений (15), (19) существуют единственно и существует такая постоянная  $B$ , что

$$M[\bar{x}(t)]^2 < B \text{ при } t \in [0, T]. \quad (23)$$

Согласно (15), (19) для  $t \in [0, T]$  будем иметь

$$\begin{aligned} M[x(t) - \bar{x}(t)]^2 &= M\left\{(u(t) - \bar{u}(t))x(0) + \int_0^t (u(t-s)F(s, x(s)) - \right. \\ &\left. - \bar{u}(t-s)F(s, \bar{x}(s)))ds + \int_0^t (u(t-s)f(s, x(s)) - \bar{u}(t-s)f(s, \bar{x}(s)))d\xi(s)\right\}^2 \leq \\ &\leq 3M[(u(t) - \bar{u}(t))^2x^2(0)] + 3M\left[\int_0^t (u(t-s)F(s, x(s)) - \bar{u}(t-s) \times \right. \\ &\left. \times F(s, \bar{x}(s)))ds\right]^2 + 3M\left[\int_0^t (u(t-s)f(s, x(s)) - \bar{u}(t-s)f(s, \bar{x}(s)))d\xi(s)\right]^2 \leq \\ &\leq 3|u(t) - \bar{u}(t)|^2Mx^2(0) + 3tM\int_0^t [u(t-s)F(s, x(s)) - \bar{u}(t-s) \times \\ &\times F(s, \bar{x}(s))]^2ds + 3M\int_0^t [u(t-s)f(s, x(s)) - \bar{u}(t-s)f(s, \bar{x}(s))]^2ds \leq \\ &\leq 3|u(t) - \bar{u}(t)|^2Mx^2(0) + 6tA^2K^2\int_0^t M[x(s) - \bar{x}(s)]^2ds + \\ &+ 6t\delta_1K^2\int_0^t M(1 + |\bar{x}|^2)ds + 6A^2K^2\int_0^t M[x(s) - \bar{x}(s)]^2ds + \end{aligned}$$

$$\begin{aligned}
& + 6\delta_1 K^2 \int_0^t M(1 + |\bar{x}|)^2 ds \leq 3\delta_1 M x^2(0) + 6K^2 A^2 (T+1) \int_0^t M[x(s) - \bar{x}(s)]^2 ds + \\
& + 6K^2 \delta_1 (T+1) \int_0^t M[1 + |x|^2] ds \leq 6K^2 A^2 (T+1) \int_0^t M[x(s) - \bar{x}(s)]^2 ds + \\
& + 6K^2 \delta_1 (T_1 + 1) T (B+1) = \delta_1 N + L \int_0^t M[x(s) - \bar{x}(s)]^2 ds,
\end{aligned}$$

где  $N = 6K^2 (T+1) T (B+1) + 3Mx^2(0)$ ,  $L = 6K^2 A^2 (T+1)$ . Таким образом, установили, что при  $t \in [0, T]$   $M[x(t) - \bar{x}(t)]^2 \leq \delta_1 N + L \int_0^t M[x(s) - \bar{x}(s)]^2 ds$ , откуда с учетом известного интегрального неравенства следует  $M[x(t) - \bar{x}(t)]^2 \leq \delta_1 N + L \int_0^t e^{L(t-s)} \delta_1 N ds \leq \delta_1 N \left(1 + \frac{e^{LT} - 1}{L}\right)$ ,  $t \in [0, T]$ . Итак, если взять  $\delta_1 = \delta/N \left(1 + \frac{e^{LT} - 1}{L}\right)$ , то  $M[x(t) - \bar{x}(t)]^2 = \delta$ ,  $t \in [0, T]$ . Теорема доказана.

3. Рассмотрим механическую систему с одной степенью свободы, уравнение движения которой имеет вид

$$\begin{aligned}
\ddot{x} + \omega^2 x = \varepsilon \int_0^t [R_1(t-s)x(s) + R_2(t-s)\dot{x}(s)] ds + \varepsilon F(t, x, \dot{x}) + \\
+ \sqrt{\varepsilon} f(t, x, \dot{x}) \dot{\xi}(t),
\end{aligned} \quad (24)$$

где  $\dot{\xi}(t)$  — «белый шум» с единичной интенсивностью. Уравнение (24) можно представить в матричной форме

$$\frac{d}{dt} \begin{bmatrix} x(t) \\ \dot{x}(t) \end{bmatrix} = A \begin{bmatrix} x(t) \\ \dot{x}(t) \end{bmatrix} + \varepsilon \int_0^t K(t-s) \begin{bmatrix} x(s) \\ \dot{x}(s) \end{bmatrix} ds + \varepsilon \begin{bmatrix} 0 \\ F \end{bmatrix} + \sqrt{\varepsilon} \begin{bmatrix} 0 \\ f \end{bmatrix} \dot{\xi}(t), \quad (25)$$

где

$$A = \begin{bmatrix} 0 & 1 \\ -\omega^2 & 0 \end{bmatrix}, \quad K(\delta) = \begin{bmatrix} 0 & 0 \\ R_1(\delta) & R_2(\delta) \end{bmatrix}. \quad (26)$$

Фундаментальная матрица решений системы (6) имеет вид

$$H(t) = \begin{bmatrix} \cos \omega t & \frac{1}{\omega} \sin \omega t \\ -\omega \sin \omega t & \cos \omega t \end{bmatrix}, \quad (27)$$

откуда

$$\begin{aligned}
\int_0^\infty K(\delta) H - (\delta) d\delta = \begin{bmatrix} 0 \\ \int_0^\infty [R_1(\delta) \cos \omega \delta + \omega R_2(\delta) \sin \omega \delta] d\delta \end{bmatrix}, \\
\left[ \int_0^\infty \begin{bmatrix} 0 \\ R_2(\delta) \cos \omega \delta - \frac{R_1(\delta)}{\omega} \sin \omega \delta \end{bmatrix} d\delta \right].
\end{aligned} \quad (28)$$

Подставляя (28) в уравнение (13), получаем следующее приближенное стохастическое дифференциальное уравнение:

$$\begin{aligned}
\ddot{x} + \omega^2 x = \varepsilon \left\{ \int_0^\infty [R_1(\delta) \cos \omega \delta + \omega R_2(\delta) \sin \omega \delta] d\delta x + \int_0^\infty [R_2(\delta) \cos \omega \delta - \right. \\
\left. - \frac{R_1(\delta)}{\omega} \sin \omega \delta] d\delta \dot{x} + F(t, x, \dot{x}) \right\} + \sqrt{\varepsilon} f(t, x, \dot{x}) \dot{\xi}(t).
\end{aligned} \quad (29)$$

К уравнению (29) применимы методы марковских процессов. В качестве примера рассмотрим автономную систему Ван-дер-Поля со случайным параметрическим возбуждением при наличии линейного члена вязкоупругости

$$\ddot{x} + [\omega^2 + \sqrt{\varepsilon} \sigma \xi(t)] x = \varepsilon \left\{ \int_0^t [R_1(t-s)x(s) + R_2(t-s)\dot{x}(s)] ds + (1 - \gamma x^2) \dot{x} \right\}, \quad (30)$$

где ядра релаксации равны

$$R_1(\sigma) = h_1 e^{-\lambda \sigma}, \quad R_2(\sigma) = h_2 e^{-\beta \sigma}, \quad h_1, h_2, \lambda, \beta > 0. \quad (31)$$

С учетом

$$\int_0^\infty e^{-\rho x} \sin b x dx = \frac{b}{b^2 + \rho^2}, \quad \int_0^\infty e^{-\rho x} \cos b x dx = \frac{\rho}{b^2 + \rho^2} \quad (32)$$

соответствующее приближенное уравнение (29) принимает вид

$$\ddot{x} + [\omega^2 + \sqrt{\varepsilon} \sigma \xi(t)] x = \varepsilon \left\{ \left( \frac{-h_1}{\omega^2 + \lambda^2} + \frac{h_2 \beta}{\omega^2 + \beta^2} \right) \dot{x} + \left( \frac{h_1 \lambda}{\omega^2 + \lambda^2} + \frac{h_2 \omega^2}{\omega^2 + \beta^2} \right) x + (1 - \gamma x^2) \dot{x} \right\} \equiv F(x, \dot{x}). \quad (33)$$

Решение уравнения (33) ищем в виде [4—7]

$$x = a \cos \psi, \quad \dot{x} = -a\omega \sin \psi, \quad \psi = \omega t + \theta. \quad (34)$$

Стационарное усреднение уравнения Колмогорова — Фоккера — Планка для плотности вероятностей амплитуды  $W(a)$  имеет вид

$$\frac{\partial}{\partial a} (K_1(a) W) - \frac{\partial^2}{\partial a^2} (K_{11}(a) W) = 0, \quad (35)$$

где коэффициенты сноса и диффузии равны

$$K_1(a) = M \left\{ -\frac{1}{\omega} F(x, \dot{x}) \sin \psi + \frac{x^2 \sigma^2 \cos^2 \psi}{2\omega^2 a} \right\} = \left( \frac{3\sigma^2}{16\omega^2} + \frac{1}{2} + \frac{h_2 \beta}{2(\omega^2 + \beta^2)} - \frac{h_1}{2(\omega^2 + \lambda^2)} \right) a - \frac{\gamma a^3}{8}, \quad K_{11}(a) = M \left\{ \frac{\sigma^2 x^2 \sin^2 \psi}{\omega^2} \right\} = \frac{\sigma^2 a^2}{8\omega^2}. \quad (36)$$

Решая уравнение (35), получаем

$$W(a) = Ca \frac{8\omega^2}{\sigma^2} \left( 1 + \frac{h_2 \beta}{\omega^2 + \beta^2} - \frac{h_1}{\omega^2 + \lambda^2} \right)^{+1} \exp \left\{ -\frac{\gamma \omega^2}{\sigma^2} a^2 \right\}. \quad (37)$$

Формула (37) показывает, что если параметры вязкоупругости  $h_1, h_2, \lambda, \beta$  и собственная частота  $\omega$  удовлетворяют равенству

$$\frac{h_2 \beta}{\omega^2 + \beta^2} - \frac{h_1}{\omega^2 + \lambda^2} + 1 = 0, \quad (38)$$

то плотность вероятностей амплитуды (37) имеет вид

$$W(a) = Ca \exp \left\{ -\frac{\gamma \omega^2}{\sigma^2} a^2 \right\}, \quad (39)$$

т. е. такую же форму, какую имеет плотность вероятностей амплитуды решения линейной системы со случайным внешним возбуждением

$$\ddot{x} + 2\varepsilon \gamma \dot{x} + \omega^2 x = \sqrt{\varepsilon} \sigma \xi(t). \quad (40)$$

Если величина

$$\frac{8\omega^2}{\sigma^2} \left( 1 + \frac{h_2\beta}{\omega^2 + \beta^2} - \frac{h_1}{\omega^2 + \lambda^2} \right) + 1 \quad (41)$$

отрицательна, то плотность вероятностей (37) будет иметь неинтегрируемую особенность в точке  $a = 0$ . Следовательно, установившиеся случайные колебания, определяемые плотностью вероятностей (37), невозможны. Если величина (41) положительна, то плотность вероятностей (37) существует для всех  $a \in [0, \infty]$  и достигает максимума при

$$a = \frac{1}{2} \sqrt{\frac{2}{\gamma} \left[ \frac{\sigma^2}{\omega^2} + 8 \left( 1 + \frac{h_2\beta}{\omega^2 + \beta^2} - \frac{h_1}{\omega^2 + \lambda^2} \right) \right]}. \quad (42)$$

В отсутствие случайного возмущения и вязкоупругости ( $\sigma = 0$ ,  $h_1 = 0$ ,  $h_2 = 0$ ) из (42) следует известное значение амплитуды автоколебания системы Ван-дер-Поля.

1. Митропольский Ю. А., Неуен Донг Ань. Случайное колебание в некоторых вязко-упругих нелинейных системах // Укр. мат. журн.— 1985.— 37, № 4.— С. 468—472.
2. Митропольский Ю. А. Проблемы асимптотической теории нестационарных колебаний.— М. : Наука, 1964.— 432 с.
3. Попов Е. П. Прикладная теория процессов управления в нелинейных системах.— М. : Наука, 1973.— 584 с.
4. Митропольский Ю. А., Коломиец В. Г. Применение асимптотических методов в стохастических системах // Приближенные методы исследования нелинейных систем.— Киев : Ин-т математики АН УССР, 1976.— С. 102—147.
5. Болотин В. В. Случайные колебания упругих систем.— М. : Наука, 1979.— 336 с.
6. Диментберг М. Ф. Некоторые стохастические задачи механических колебаний.— М. : Наука, 1980.— 368 с.
7. Гихман И. И., Скороход А. В. Стохастические дифференциальные уравнения и их приложения.— Киев : Наук. думка, 1982.— 612 с.
8. Неуен Донг Ань. К вопросу решения уравнений КФП для неавтономной механической системы с одной степенью свободы // Прикл. механика.— 1984.— 20, № 3.— С. 87—93.
9. Митропольский Ю. А., Лыкова О. Б. Интегральные многообразия в нелинейной механике.— М. : Наука, 1973.— 512 с.
10. Ильюшин А. А., Побердя Б. Е. Основы математической теории термо-вязкоупругости.— М. : Наука, 1970.— 280 с.