

## СУЩЕСТВОВАНИЕ ПРЕДЕЛЬНЫХ ЦИКЛОВ СИСТЕМ, ОБОБЩАЮЩИХ СИСТЕМУ НЕЛИНЕЙНЫХ КОЛЕБАНИЙ

Рассматривается система дифференциальных уравнений (1)

$\dot{x} = Ay^5 + By + f(x), \dot{y} = g(x), A > 0, B > 0$  (1). При  $A = 0, B = 1$  получаем систему нелинейных колебаний. Система при выполнении обобщенных условий Гурвица  $xf(x) < 0, xg(x) < 0, f(0) = g(0) = 0$  (2) не имеет предельных циклов. Обозначим

$$V(x, y) = Ay^6 / 6 + By^2 / 2 + G(x), \quad G(x) = \int_0^x -g(s)ds \quad (3).$$

Теорема 1. Если выполнены условия (2) и (3)  $\lim_{x \rightarrow \pm\infty} G(x) = +\infty$ , то семейство кривых  $V=C$  есть топографическая система Пуанкаре.

Доказательство следует из вида ординат кривых уровня

$$y = \pm \sqrt[3]{\sqrt{G(C - G(x)) / A + \sqrt{Q(x)}} + \sqrt[3]{G(C - G(x)) / A - \sqrt{Q(x)}}},$$

где  $Q(x) = B^3 / A^3 + 36(C - G(x))^2 / A^2$ .

Теорема 2. При выполнении условий (2) и (3) система (1) не имеет предельных циклов.

Пусть  $M = \max |f(x)|$  при  $0 \leq x \leq x_3$ ,  $\varphi(x) = \int_0^x -g(s)f(s)ds$ ,  $d$  - действительный корень уравнения  $Ay^5 + By - \gamma M = 0$ .

Теорема 3. Если выполнены условия: I. Функции  $f(x)$  и  $g(x)$  - нечетные;

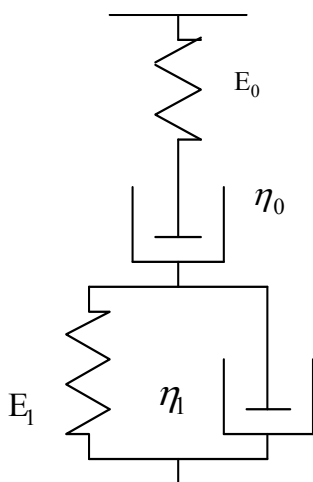
II.  $\exists x_1, x_3$ , такие, что  $f(0) = g(0) = f(x_1) = f(x_3) = 0$ ,  $f(x) < 0$  на  $(0; x_1)$ ,  $f(x) > 0$  на  $(x_1; x_3)$ ;

$g(x) < 0$  на  $(0; \infty)$ ;  $\lim_{x \rightarrow +\infty} G(x) = +\infty$ ; III.  $\exists \gamma > 1$ ,  $\exists x_2 \in (x_1, x_3)$  такие, что выполнены неравенства  $\phi(x_2) \geq 2\phi(x_1) / (1 - \gamma)$ ,

$G(x_3) - G(x_2) \geq Ad^6 / 6 + Bd^2 / 2 + 2Md$ , то система (1) в полосе  $-x_3 \leq x \leq x_3$  имеет, по крайней мере, один неустойчивый предельный цикл.

## МАТЕМАТИЧЕСКОЕ ОПИСАНИЕ ДЕФОРМАЦИИ МАТЕРИАЛОВ ДЛЯ ВЕРХА ОБУВИ ПРИ ДВУХОСНОМ РАСТЯЖЕНИИ

При деформации материалов двухосным растяжением при формовании заготовки верха обуви в большинстве случаев различают три вида деформации: высокоэластическую, упругую и остаточную. Создаваемое приложением внешних сил, внутреннее напряжение  $\sigma$  сочетает все эти виды деформации и является упруго-вязкой реакцией структуры материала. Механическая модель реакции материала представлена на рисунке, где  $E_0$  и  $\eta_0$  выражают упругую и остаточную



( $\varepsilon_0$ ) (звено Максвелла), а  $E_1$  и  $\eta_1$  - высокоэластичную ( $\varepsilon_1$ ) деформации (звено Кельвина-Фойгта). Звенья описываются уравнениями:  $\frac{1}{E_0} \cdot \frac{d\sigma}{dt} + \frac{\sigma}{\eta_0} = \frac{d\varepsilon}{dt}$  (1) и  $\frac{d\varepsilon}{dt} + \frac{E_1}{\eta_1} \cdot \varepsilon_1 = \frac{\sigma}{\eta_1}$  (2). Учитывая (1,2) и что  $\varepsilon_1 = \varepsilon - \varepsilon_0$  после дифференцирования получаем:

$$\frac{d^2\sigma}{dt^2} + \left( \frac{E_0}{\eta_0} + \frac{E_0}{\eta_1} + \frac{E_1}{\eta_1} \right) \cdot \frac{d\sigma}{dt} + \frac{E_0 \cdot E_1}{\eta_1 \cdot \eta_0} \cdot \sigma = E_0 \cdot \frac{d^2\varepsilon}{dt^2} + \frac{E_0 \cdot E_1}{\eta_1} \cdot \frac{d\varepsilon}{dt} \quad (3).$$

Если  $\sigma = \sigma_0$ , то (3) принимает вид:

$$E_0 \cdot \frac{d^2\varepsilon}{dt^2} + \frac{E_0 \cdot E_1}{\eta_1} \cdot \frac{d\varepsilon}{dt} - \frac{E_0 \cdot E_1}{\eta_0 \cdot \eta_1} \cdot \sigma_0 = 0 \quad (4)$$
 с учётом начальных условий

решение (4):  $\varepsilon = \frac{\sigma_0}{E_0} + \frac{\sigma_0}{E_1} - \frac{\sigma_0}{E_1} \cdot e^{-\frac{E_1}{\eta_1} \cdot t} + \frac{\sigma_0}{\eta_0} \cdot t.$

### Список использованных источников

1. Кравченко, А. Д. Элементы деформации и редеформации кожи при двухмерном растяжении / А. Д. Кравченко // Известия вузов. - 1972. - №2.

УДК 517.951

*Студ. Мисурагина И.В.,  
проф. Трубников Ю.В.,  
ст. преп. Трубникова Н.Е.*

## К ВОПРОСУ О РЕЗОНАНСНОСТИ СОЛНЕЧНОЙ СИСТЕМЫ

Дифференциальные уравнения движения системы взаимно притягивающихся материальных точек с массами  $m_i$  ( $i = 1, 2, \dots, n$ ) имеют вид:

$$m_i \ddot{x}_i = \frac{\partial U}{\partial x_i}, \quad m_i \ddot{y}_i = \frac{\partial U}{\partial y_i}, \quad m_i \ddot{z}_i = \frac{\partial U}{\partial z_i} \quad (i = 1, 2, \dots, n),$$

где функция  $U$ , называемая силовой функцией системы, определяется равенством

$$U = \frac{1}{2} f \sum_{i=0}^n \sum_{j=0}^n \frac{m_i m_j}{\Delta_j} \quad (i \neq j),$$

в котором  $f$  – гравитационная постоянная,

$$\Delta_j = \Delta_{ji} = \sqrt{(x_j - x_i)^2 + (y_j - y_i)^2 + (z_j - z_i)^2}.$$

Аппроксимация силовой функции  $U$  ([1], с. 137) многочленами наилучшего приближения в чебышевской метрике позволяет вычислить теоретические значения