

ҚАЗАҚСТАН РЕСПУБЛИКАСЫ
БІЛІМ ЖӘНЕ ҒЫЛЫМ МИНИСТРЛІГІ
МИНИСТЕРСТВО ОБРАЗОВАНИЯ И НАУКИ
РЕСПУБЛИКИ КАЗАХСТАН



ҚазҰТЗУ ХАБАРШЫСЫ _____

_____ **ВЕСТНИК КазННТУ**

VESTNIK KazNRTU _____

№1 (113)

Главный редактор
Н. К. Бейсембетов – ректор

Зам. главного редактора
Н. Б. Калыбаев –
проректор по науке, международному сотрудничеству и послевузовскому образованию

Отв. секретарь
Н.Ф. Федосенко

Редакционная коллегия:

С.Б. Абдыгашпарова, Б.С. Ахметов, Э.С. Абышева, Ж.Ж. Байгужетков-акад. НАН РК, К.К. Бегалинова, В.И. Волчанкин (Россия), Д. Харниш (США), К. Дребенштедт (Германия), И.Н. Дюсембаев, Г.Ж. Жолтаев, С.Е. Кудайбергенов, С.Е. Кумакон, Б. Кенжалман, В.А. Лугачев, С.С. Набойченко – член-корр. РАН, И.Г. Миллер (Германия), С. Пакочик (Словакия), Б.Р. Ракишев – акад. НАН РК, М.Б. Памфилов (Франция), Н.Т. Сайлаубеков, Н.С. Сметов – член-корр. НАН РК, Г.Т. Турсунова.

Учредитель:

Казахский национальный исследовательский технический университет
имени К.И. Сатпаева

Регистрация:

Министерство культуры, информации и общественного согласия
Республики Казахстан № 951 – Ж “25” 11. 1999 г.

Основан в августе 1994 г. Выходит 6 раз в год

Адрес редакции:

г. Алматы, ул. Сатпаева, 22,
каб. 904, тел. 292-63-46
n.fedosenko@ntu.kz

Интегрируя систему (16), получаем

$$a = const, \quad \phi = \varepsilon \frac{3a(a\pi + (2\pi - 1)I^2)}{8} t. \quad (17)$$

Отсюда, выражение для функции $u = u(t)$ в силу (5) и (17) имеет вид

$$u(t) = a \cos \left(t + \varepsilon \frac{3a(a\pi + (2\pi - 1)I^2)}{8} t \right). \quad (18)$$

Подставляя (18) в $x = u(t) + z(t)$, получаем решение уравнения Дюффинга с импульсным воздействием (9)

$$x = a \cos \left[\frac{t}{8} (8 + 3\varepsilon a(a\pi + (2\pi - 1)I^2)) \right] + z(t),$$

где функция $z(t)$ определяется соотношением (10).

ЛИТЕРАТУРА

- [1] Самоиленко В.Г., Елгондиев К.К. О решении дифференциального уравнения, описывающего движение осциллятора под воздействием "мгновенных сил": Об. науч. тр. Ин-та математики АН УССР. "Асимптотические в уравнениях математической физики". - Киев, 1989. - С. 105-109.
 [2] Митропольский Ю.А. Методы усреднения в нелинейной механике. - Киев, Наукова думка, 1974. - 440 с.

REFERENCES

- [1] Samoilenko V.G., Elgonдиеv K.K. . On solutions of differential equations describing the motion of the oscillator under the influence of "instant power" : Coll. scientific . tr. The Institute of Mathematics of the USSR. "Asymptotic in the equations of mathematical physics ." -Kiev 1989 . -FROM 105-109 .
 [2] Mitropolsky Y.A. Methods of averaging in nonlinear mechanics . -Kiev , Naukova Dumka , 1974. -440 p.

Yelgondiyev K., Eleyev A., Nesterenkova L., Tolstyazy B., Adilzhanova S.

Solution weakly nonlinear second order differential equations with impulses by averaging

Summary.. The algorithm of the method of averaging van der Pol applied to weakly nonlinear second order differential equations with impulse action at fixed times . As an example, consider the equation and the equation of Duffing - Van- der Pol impulsive .

Key words. linear weak pulse , fixed points , the function.

УДК 517.538.

Г.А. Тюленбердинова, С.А. Адилжанова, Г.Газиз
 старшие преподаватели кафедры информатики КазНУ им. аль-Фараби,
 г. Алматы, Казахстан e-mail: agaljanova81@gmail.com

АПРОКСИМАЦИЯ МЕТОДА ИТЕРАЦИИ ЛАНДВЕБЕРА ДЛЯ СЕТОЧНОГО УРАВНЕНИЯ АКУСТИКИ

Аннотация: В статье рассматривается подход при численном решении обратной задачи акустики методом итераций Ландвебера. Рассматриваемый подход заключается в следующем: для восстановления неизвестного коэффициента в дифференциальном уравнении имеем постановку прямой задачи и дополнительную информацию о решении прямой задачи. Вычисляем функционал

ивалки, получаем постановку сопряженной задачи. Далее при помощи решений прямой и сопряженной задачи получаем градиент функционала ивалки. После того для численного решения обратной задачи от постановки прямой задачи переходим к задаче, которую будем решать численно на компьютере.

1. Введение: Рассмотрим обратную задачу акустики:

$$u_{tt} - u_{xx} - 2 \frac{s'(x)}{s(x)} u_x, \quad t > x > 0$$

$$u_x|_{x=0} = 0, \quad t > 0,$$

$$u(x, x+0) = s(x), \quad x > 0,$$

$$u|_{x=+0} = g(t), \quad t > 0.$$

где по заданной функции $g(t)$ требуется найти функцию $s(x)$.

Введем сетку $x = ih, t = kh$, где $i = \overline{0, N}, k = \overline{i, 2N-i}, N$ - размер сетки, $h = 1/N$ - шаг сетки.

Введем следующие обозначения для сеточных функций:

$$q(i, k) = (q_1[i, k], q_2[i], q_3[i]),$$

$$q_1(i, k) := q_1(ih, kh), \quad q_2(i) := q_2(ih), \quad q_3(i) := q_3(ih),$$

$$f(i, k) = (f_1[i, k], f_2[i], f_3[i]),$$

$$f_1(i, k) := f_1(ih, kh), \quad f_2(i) := f_2(ih), \quad f_3(i) := f_3(ih).$$

2. Объекты и методы последования:

Рассматриваемый подход заключается в следующем: для восстановления неизвестного коэффициента в дифференциальном уравнении имеем постановку прямой задачи и дополнительную информацию о решении прямой задачи. Выписываем функционал ивалки, получаем постановку сопряженной задачи. Далее при помощи решений прямой и сопряженной задачи получаем градиент функционала ивалки. После того для численного решения обратной задачи от постановки прямой задачи переходим к задаче, которую будем решать численно на компьютере. Далее выписываем функционал ивалки $\Phi[\rho]$, который аппроксимирует функционал ивалки $J[q]$, от постановки сопряженной задачи $L_p^* \psi = 0$ переходим к задаче $\tilde{L}_p \phi = 0$, где \tilde{L}_p - оператор численного решения сопряженной задачи, а функция ϕ является приближением функции ψ ; получаем соотношение, которое аппроксимирует выражение градиента функционала ивалки и далее для производства минимизирующей последовательности используется какой-нибудь градиентный метод.

Для описания схемы воспользуемся методом математической индукции.

Зададим начальное приближение $q^0[i, k] = (q_1^0[i, k], q_2^0[i], q_3^0[i])$

Предположим, что $q^i[i, k]$ уже известно, тогда вычислим значение

$$A_1 q^i[i, k]: A_1 q^i[i, k] = q^i[i, k] - \frac{h}{4} (q_2^i[0] (q_1^i[0, k+i] + q_1^i[0, k-i]) + 2q_3^i[i] q_1^i[i, k])$$

$$- \frac{1}{2} \sum_{j=1}^{i-1} q_2^i[j] (q_1^i[j, k+i-j] + q_1^i[j, k-i+j]) h,$$

$$A_2 q^i[i] = q_2^i[i] + \frac{h}{4} (q_2^i[0] q_2^i[0] + q_2^i[i] q_2^i[i]) + \frac{1}{2} \sum_{j=1}^{i-1} q_2^i[j] q_2^i[j] h,$$

$$A_3 q^i[i] = q_3^i[i] + (0.5h (q_2^i[0] q_2^i[0] + q_2^i[i] q_2^i[i]) + \sum_{j=1}^{i-1} q_2^i[j] q_2^i[j] h$$

$$\times (0.5h (q_2^i[0] q_2^i[0, 2i] + q_2^i[i] q_2^i[i, i]) + \sum_{j=1}^{i-1} q_2^i[j] q_2^i[j, 2i-j]) h - 0.5 \gamma f_3[i])$$

$$+ 2/\gamma (0.5h(q_3^n[0]q_1^n[0,2i] + q_3^n[i]q_1^n[i,i]) + \sum_{j=1}^{i-1} q_3^n[j]q_1^n[j,2i-j]h).$$

Вычислим значения функционалов

$$J_1(q^n) = \|r_1\|_{L_2}^2 \|A_1 q^n - f_1\|_{L_2}^2 = \sum_{i=0}^N \sum_{k=1}^{2N-i} (A_1 q^n[i,k] - f_1[i,k])^2 h^2,$$

$$J_2(q^n) = \|r_2\|_{L_2}^2 + \|A_2 q^n - f_2\|_{L_2}^2 = \sum_{i=0}^N (A_2 q^n[i] - f_2[i])^2 h,$$

$$J_3(q^n) = \|r_3\|_{L_2}^2 = \|A_3 q^n - f_3\|_{L_2}^2 = \sum_{i=0}^N (A_3 q^n[i] - f_3[i])^2 h,$$

и если $J_1(q^n), J_2(q^n), J_3(q^n)$ достаточно малы, то останавливаем процесс, принимаем q^n за приближенное решение обратной задачи.

Если функционалы $J_1(q^n), J_2(q^n), J_3(q^n)$ недостаточно малы, то вычисляем градиенты функционалов

$$J_1'(q^n)[i,k] = 2[A_1' q^n]^* r[i,k] = r_1[i,k] - 0.5q_3^n[i] \left(\sum_{j=1}^{(i+k)/2} r_1[j,k+i-j]h + \sum_{j=1}^{N-(k-i)/2} r_1[j,k-i+j]h - 2(B_2 q[(k+i)/2] + 1/\gamma)r_3[(k+i)/2] \right),$$

$$J_2'(q^n)[i] = 2[A_2' q^n]^* r[i] = r_2[i] + 0.5q_3^n[i] \sum_{j=1}^N \{r_3[j] + 2r_3[j](B_4 q[j] - 0.5\gamma f_3[j])\}h,$$

$$J_3'(q^n)[i] = 2[A_3' q^n]^* r[i] = r_3[i] - 0.5 \sum_{j=1}^N \left(\sum_{p=j}^{2N-j} (q_3^n[i,p+j-i] + q_3^n[i,p-j+i])r_1[j,p]h - q_2^n[i]r_2[j] - 2q_2^n[i]r_3[j](B_4 q[j] - 0.5\gamma f_3[j]) - 4q_1^n[i,2j-i](B_2 q[j] + 1/\gamma)r_3[j])h \right),$$

$$\text{где } B_2 q[i] = \frac{1}{2} \sum_{j=0}^i q_3^n[j]q_2^n[j]h,$$

$$B_4 q[i] = \sum_{j=0}^i q_3^n[j]q_1^n[j,2i-j]h.$$

3. Результаты и их обсуждение :

Вычисляем следующее приближение q^{n+1}

$$q_1^{n+1} = q_1^n - \alpha_1 J_1'(q^n),$$

$$q_2^{n+1} = q_2^n - \alpha_2 J_2'(q^n),$$

$$q_3^{n+1} = q_3^n - \alpha_3 J_3'(q^n).$$

где $\alpha_1, \alpha_2, \alpha_3 \in (0, [A'q]^{-1})$.

4. Выводы: Проводим конечно-разностную аппроксимацию. Имеем сеточную область Ω_h , тем или иным способом аппроксимируем оператор L_h - разностным оператором. Далее тем или иным способом аппроксимируем оператор A , разностным оператором A_h , и соответствующей сопряженной задаче $L'_p \psi = 0$ - заменим разностным аналогом $\tilde{K} \psi_h = 0$. Из этой схемы расчетов получения аппроксимации сопряженной задачи, т.е. нет гарантии, что \tilde{K} совпадает с \tilde{K}^* , в случае их не совпадения как следствие изменится и дискретный аналог градиента, т.е. $B \neq A_h$.

С точки зрения теории разностных схем, используя произвольный выбор конечно-аппроксимации сопряженной задачи, можно подобрать точную аппроксимацию сопряженной задачи, чтобы градиенты им соответствующие совпали.

ЛИТЕРАТУРЫ

- [1] Кабанikhин С. И., Бектасов М. А., Нурсейтов Д. Б. Начальная-краевая задача для уравнения эллиптического типа // Вестник КазНУ. - 2006. - Т. 2. - С. 33-47.
- [2] Самарский А. А. Введение в теорию разностных схем. - М.: Наука, 1971. - С. 553.
- [3] Нурсейтова А.Т., Тулепбердиева Г.А. Стохастичность метода итераций Ландвебера для решения задачи определения акустической жесткости // Вестник КазНПУ им. Абая. Алматы - 2008. Т. 21, №1. - С.215-217. - Серия «Физико-математические науки».
- [4] Tulpeberdinova G. A., Adilzhanova S. A. Return problem of acoustics and its conditional correctness // International Journal of Mathematics and Physics, Almaty, Kazakhstan - 2014. T.2, №5. - С.7-13.

REFERENCES

- [1] Kabanikhin S.I., Bektasov M.A., Nursaitov D.B. Nachalnaya-kraevaya zadacha dlya uravneniya ellipticheskogo tipa // Vestnik KazNU. - 2006. - T. 2. - С. 33-47.
- [2] Samarskiy A.A., Vvedenie v teoriyu raznostnykh skhem. - M.: Nauka, 1971. - С. 553.
- [3] Nursaitova A.T., Tulpeberdinova G. A. Stokhastichnost metoda iteratsiy Landwebera dlya resheniya zadachi opredeleniya akusticheskoi zhestkosti // Vestnik KazNPU im. Abaya. Almaty - 2008. T. 21, №1. - С.215-217. - Seriya «Fiziko-matematicheskie nauki».
- [4] Tulpeberdinova G. A., Adilzhanov S. A. Return problem of acoustics and its conditional correctness // International Journal of Mathematics and Physics, Almaty, Kazakhstan - 2014. T.2, №5. - С.7-13.

Tulpeberdinova G., Adilzhanova S., Khakimova T.

Approximation method of iterations landweber setting acoustic equation

Summary. This article discusses the approach to numerical solution of inverse acoustic problem by iteration Landweber. This approach is as follows: to restore the unknown factor in the differential equation have a direct problem statement and additional information about the solution of the direct problem.

УДК 004.021

М.Н. Калимолдаев, Н.Т. Утепбергенов, А.Т. Агмедиярова
 (Институт информационных и вычислительных технологий,
 Алматы, Республика Казахстан, aat.78@mail.ru)

ОБ ОДНОЙ ЗАДАЧЕ МАРШРУТИЗАЦИИ ТРАНСПОРТА В МЕГАПОЛИСЕ

Аннотация. Представлена концепция системы управления маршрутизацией транспортных средств для городских транспортных сетей. Проведен обзор теоретической основы маршрутизации транспорта на городских транспортных сетях с учетом аналогии с информационными сетями. Показано, что городская транспортная сеть может быть представлена в виде графа, и теории и методы, применяемые маршрутизации в информационных сетях, могут быть перенесены на транспортные сети. Даны описание алгоритмов поиска кратчайших путей на графах и создана программа на основе одного из них.

Ключевые слова: потоки машин, управление транспортом, алгоритмы управления маршрутизацией.