

Solve Delay Differential Equations - Wolfram Mathematica

Решение дифференциальных уравнений с запаздывающим аргументом

Вы можете использовать стандартную функцию для решения дифференциальных уравнений, [NDSolve](#), для численного решения дифференциальных уравнений с запаздывающим аргументом (ДУЗА) с фиксированными запаздываниями. При этом, [NDSolve](#) выдает результат в виде интерполирующей функции, которая затем может быть легко использована совместно с другими функциями.

Возьмем дифференциальное уравнение первого порядка с запаздывающим аргументом, с задержкой 1 и функцией предистории t^2 . Воспользуемся функцией [NDSolve](#) для решения уравнения и сохраним решение под именем `sol1`. Первым аргументом функции [NDSolve](#) является ДУЗА, вторым аргументом является переменная, для которой находится решение, а третьим аргументом является диапазон значений переменной:

In[1]:=

```
sol1 = NDSolve[{x'[t] == x[t - 1] (1 - x[t]), x[t /; t <= 0] == t^2}, x, {t, -
```

Out[1]=

```
{{x -> InterpolatingFunction[{{-2., 2.}}, <>]}}
```

При помощи функции [Plot](#) построим график решения $x[t]$ и его первой производной $x'[t]$.
Для того, чтобы отобразить их графики разным цветом, воспользуемся функцией [Evaluate](#), "обернув" ее вокруг списка из функции и ее производной. Понадобится, также, загрузить модуль легенд (Plot Legends Package), если необходимо добавить пояснения к графику:

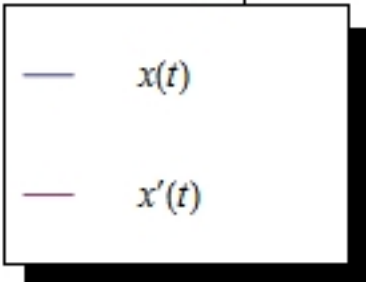
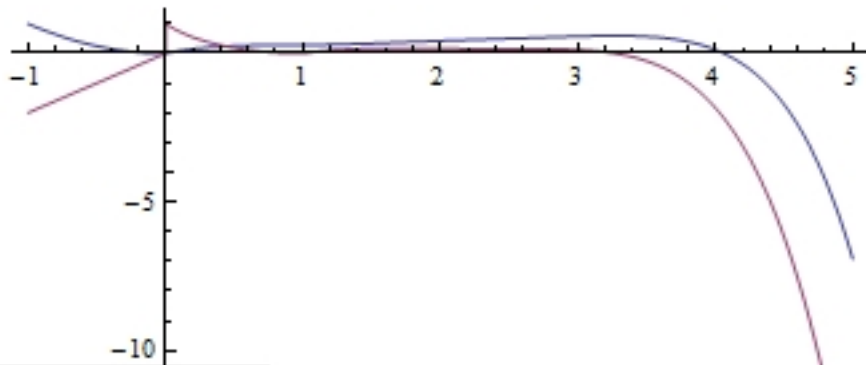
```
In[2]:=
```

```
Needs["PlotLegends`"]
```

```
In[3]:=
```

```
Plot[Evaluate[{x[t], x'[t]} /. First[sol1]], {t, -1, 5},  
PlotRange -> All, PlotLegend -> {Style[x[t], 14], Style[x'[t], 14]}]
```

```
Out[3]=
```

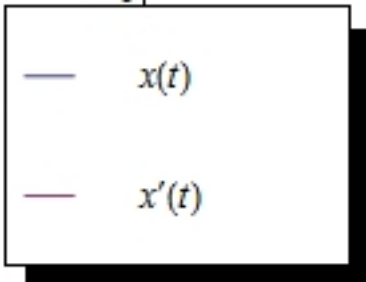
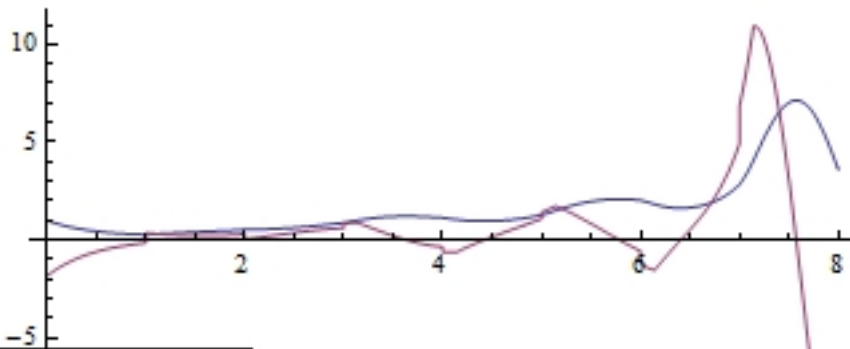


Используем `Manipulate` для изменения начальной функции:

```
Manipulate[
Module[
{sol = NDSolve[{x'[t] == x[t-1] (1 - x[t]), x[t /; t ≤ 0] == φ}, x, {t,
Plot[Evaluate[x[t] /. First[sol]], {t, -2, 2}]],
{φ, {0, 1, t^2, Exp[t], Cos[t], Sin[t]}}
```

Решим ДУ второго порядка с двумя фиксированными запаздываниями. 2 и 1. и

```
sol2 =
NDSolve[{x'[t] == x[t] (x[t-π] - x'[t-1]), x[t /; t ≤ 0] == Cos[t]}, x,
{{x → InterpolatingFunction[{{0., 8.}}, <>]}}]
Plot[Evaluate[{x[t], x'[t]} /. First[sol2]], {t, 0, 8},
PlotRange → All, PlotLegend → {Style[x[t], 14], Style[x'[t], 14]}]
```



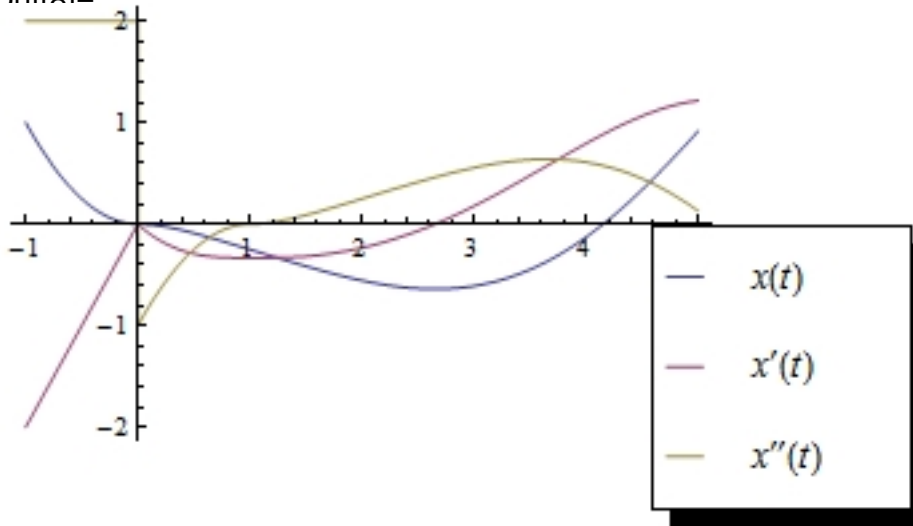
Решим ДУ второго порядка с фиксированным запаздыванием 1 и функцией $\ln[t]$:

```
In[7]:=
```

```

sol3 = NDSolve[{x''[t] + x[t - 1] == 0, x[t /; t <= 0] == t^2}, x, {t, -1, 5}
  ((x -> InterpolatingFunction[{{-1., 5.}}, <>])])
Plot[Evaluate[{x[t], x'[t], x''[t]} /. First[sol3]], {t, -1, 5}, Plot
  PlotLegend -> {Style[x[t], 14], Style[x'[t], 14], Style[x''[t], 14]}
  LegendPosition -> {0.8, -0.8}]

```



Для более подробного описания аргументов, обращайтесь к разделу [Delay Differential](#)