

## ЗАДАЧИ.

Найти особые решения, исходя из дифференциального уравнения и из общего интеграла:

91.  $xp^2 - 2yp + 4x = 0$  (пример 3, стр. 109).

92.  $xp^3 + 2xp - y = 0$  (начертить поле кривых; задача 68, стр. 109).

93.  $y^2(p - 1) = (2 - p)^2$  (задача 73, стр. 112, начертить кривые).

94.  $p^4 = 4y(xp - 2y)^2$  (задача 75, стр. 120, исследовать решения  $y = 0$ ).

95.  $x^2p^2 - 2xyp + 2xy = 0$ .

96.  $y = p^2 - px + \frac{x^3}{2}$  (пример 9, стр. 115).

97.  $y = 2px + \frac{x^2}{2} + p^2$  (задача 76, стр. 120).

98.  $p^2 - py + e^x = 0$  (общее и особое решение).

## § 5. Задача о траекториях.

Эта задача является важным геометрическим приложением дифференциальных уравнений первого порядка.

1. Пусть дано семейство плоских кривых

$$F(x, y, a) = 0, \quad (31)$$

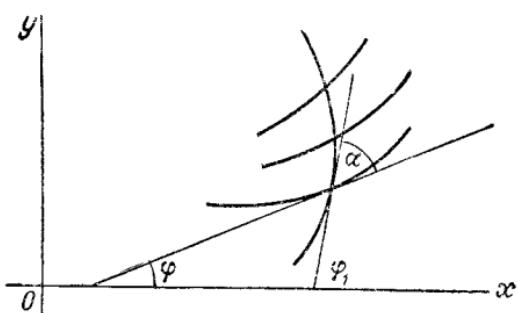
зависящее от одного параметра  $a$ ; кривая, образующая в каждой своей точке постоянный угол  $\alpha$  с проходящей через эту точку кривой семейства (31), называется изогональной траекторией этого семейства; если, в частности,  $\alpha = \frac{\pi}{2}$ , мы имеем ортогональную траекторию. Будем считать семейство (31) данным и разыскивать его изогональные траектории.

Обозначим текущие координаты траектории через  $x_1, y_1$ .

Пусть сначала  $\alpha \neq \frac{\pi}{2}$ ; обозна-

чая  $\operatorname{tg} \alpha = k$ , имеем в любой

точке траектории:  $\varphi_1 - \varphi = \alpha$ , где  $\varphi$  есть угол с осью  $x$  касательной к кривой семейства,  $\varphi_1$  — то же для траектории (черт. 22), т. е.



Черт. 22.

$$\operatorname{tg}(\varphi_1 - \varphi) = k, \text{ или } \frac{\frac{dy_1}{dx_1} - \frac{dy}{dx}}{1 + \frac{dy_1}{dx_1} \cdot \frac{dy}{dx}} = k. \quad (32)$$

Равенство (32) имеет место в любой точке  $(x_1, y_1)$  траектории; но для проходящей через эту точку кривой семейства угловой

коэффициент  $\frac{dy}{dx}$  вычисляется из уравнения (31):

$$\frac{\partial F}{\partial x} + \frac{\partial F}{\partial y} \frac{dy}{dx} = 0,$$

где вместо  $x, y$  надо подставить  $x_1, y_1$ .

Подставляя найденное значение  $\frac{dy}{dx}$  в уравнение (32), получаем:

$$\frac{\frac{\partial F(x_1, y_1, a)}{\partial y_1} \frac{dy_1}{dx_1} + \frac{\partial F(x_1, y_1, a)}{\partial x_1}}{\frac{\partial F(x_1, y_1, a)}{\partial y_1} - \frac{\partial F(x_1, y_1, a)}{\partial x_1} \frac{dy_1}{dx_1}} = k. \quad (33)$$

В это уравнение входит параметр  $a$ , который изменяется от точки к точке траектории и характеризует ту кривую семейства, которую траектория пересекает в данной точке; его значение для точки  $x_1, y_1$  получится из уравнения (31), если в нём положить  $x = x_1, y = y_1$ :

$$F(x_1, y_1, a) = 0. \quad (31')$$

Исключая  $a$  из двух уравнений (31') и (33), мы получим соотношение

$$\Phi(x_1, y_1, \frac{dy_1}{dx_1}) = 0, \quad (34)$$

связывающее координаты точки траектории и угловой коэффициент касательной; следовательно, уравнение (34) есть *дифференциальное уравнение изогональных траекторий* семейства (31). Общий интеграл уравнения (34):

$$\Psi(x_1, y_1, C) = 0$$

даёт *семейство от одного параметра изогональных траекторий*.

Если  $a = \frac{\pi}{2}$ , то имеем:

$$\varphi_1 - \varphi = \frac{\pi}{2},$$

$$\operatorname{tg} \varphi_1 = -\operatorname{ctg} \varphi,$$

$$\frac{dy_1}{dx_1} = -\frac{1}{\frac{dy}{dx}};$$

следовательно, вместо уравнения (33) получим:

$$\frac{dy_1}{dx_1} \frac{\partial F(x_1, y_1, a)}{\partial x_1} - \frac{\partial F(x_1, y_1, a)}{\partial y_1} = 0. \quad (33')$$

Дифференциальное уравнение ортогональных траекторий получится исключением параметра  $a$  из уравнений (31') и (33').

2. Рассуждения и выкладки упрощаются, если само исходное семейство кривых задано дифференциальным уравнением:

$$\Phi_1\left(x, y, \frac{dy}{dx}\right) = 0. \quad (34')$$

Уравнение (34') ставит в соответствие каждой точке  $(x, y)$  одно или несколько значений  $\frac{dy}{dx}$ , определяющих поле направлений данного семейства. Мы можем положить  $x = x_1, y = y_1$ ; направление поля для изогональных траекторий связано с направлением поля для данного семейства соотношением (32), откуда, разрешая относительно  $\frac{dy}{dx}$ , имеем:

$$\frac{dy}{dx} = \frac{\frac{dy_1}{dx_1} - k}{k \cdot \frac{dy_1}{dx_1} + 1}.$$

Вставляя это выражение в уравнение (34'), с заменой в нём  $x, y$  соответственно на  $x_1, y_1$ , получаем уравнение поля для семейства изогональных траекторий, т. е. их дифференциальное уравнение:

$$\Phi_1\left(x_1, y_1, \frac{\frac{dy_1}{dx_1} - k}{k \cdot \frac{dy_1}{dx_1} + 1}\right) = 0. \quad (35)$$

В случае ортогональных траекторий  $\frac{dy}{dx}$  и  $\frac{dy_1}{dx_1}$  связаны соотношением:

$$\frac{dy}{dx} = -\frac{1}{\frac{dy_1}{dx_1}},$$

откуда дифференциальное уравнение для ортогональных траекторий будет:

$$\Phi_1\left(x_1, y_1, -\frac{1}{\frac{dy_1}{dx_1}}\right) = 0. \quad (35')$$

**Примечание.** В дальнейшем мы будем отбрасывать индексы и обозначать координаты точки траектории также через  $x, y$  там, где это не может вызвать путаницы.

Пример 24. Найти изогональные траектории пучка прямых с центром в начале координат:  $y = ax$ . Пусть угол пересечения  $\alpha \neq \frac{\pi}{2}$ ,  $\operatorname{tg} \alpha = k$ . Имеем:

$$\frac{dy}{dx} = a, \quad \frac{\frac{dy_1}{dx_1} - \frac{dy}{dx}}{1 + \frac{dy_1}{dx_1} \cdot \frac{dy}{dx}} = k;$$

заменяя  $\frac{dy}{dx}$  его значением  $a$ , которое, в силу уравнения семейства, равно  $\frac{y_1}{x_1}$ , получаем (опуская индексы):

$$\frac{\frac{dy}{dx} - \frac{y}{x}}{1 + \frac{y}{x} \cdot \frac{dy}{dx}} = k, \quad \text{или} \quad \frac{dy}{dx} = \frac{y + kx}{x - ky}.$$

Это уравнение однородное, но оно проще интегрируется при помощи интегрирующего множителя:

$$x dy - y dx = k(x dx + y dy),$$

$$\frac{x dx + y dy}{x^2 + y^2} = \frac{1}{k} \frac{x dy - y dx}{x^2 + y^2},$$

откуда

$$\frac{1}{2} \ln(x^2 + y^2) = \frac{1}{k} \operatorname{arctg} \frac{y}{x} + \ln C,$$

или

$$\sqrt{x^2 + y^2} = Ce^{\frac{1}{k} \operatorname{arctg} \frac{y}{x}},$$

или, наконец, в полярных координатах:  $r = Ce^{\frac{\varphi}{k}}$  (семейство логарифмических спиралей).

Если  $\alpha = \frac{\pi}{2}$ , то имеем:

$$\frac{dy_1}{dx_1} = -\frac{1}{\frac{dy}{dx}} = -\frac{1}{a} = -\frac{1}{\frac{y_1}{x_1}}, \quad \text{или} \quad x_1 dx_1 + y_1 dy_1 = 0,$$

откуда  $x_1^2 + y_1^2 = C$ , т. е. мы получили семейство окружностей.

Пример 25. Имеем семейство софокусных эллипсов с фокусами в точках  $x = \pm 1$ ,  $y = 0$ :

$$\frac{x^2}{1+\lambda} + \frac{y^2}{\lambda} = 1 \quad (\lambda > 0).$$

Их дифференциальное уравнение будет (глава I, задача 6, стр. 15):

$$(xy' - y)(x + yy') = y',$$

или

$$xyy'^2 + (x^2 - y^2 - 1)y' - xy = 0.$$

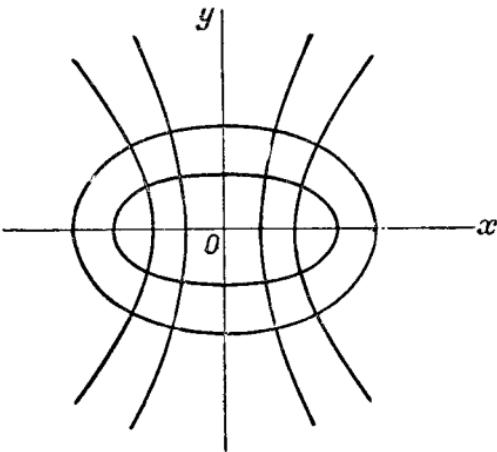
Чтобы получить дифференциальное уравнение ортогональных траекторий, достаточно заменить в этом уравнении  $y'$  на  $-\frac{1}{y'}$ ; мы получаем:

$$\frac{xy}{y'^2} - \frac{x^2 - y^2 - 1}{y'} - xy = 0,$$

или

$$xyy'^2 + (x^2 - y^2 - 1)y' - xy = 0,$$

т. е. то же уравнение. Дело объясняется тем, что данное уравнение — второй степени относительно  $y$ ; через каждую точку проходят две кривые — одна из них эллипс (соответствует  $\lambda > 0$ ), а другая — софокусная гипербола ( $-1 < \lambda < 0$ ), причём софокусные гиперболы нашего семейства суть ортогональные траектории софокусных эллипсов (черт. 23).



Черт. 23.

### ЗАДАЧИ.

99. Найти ортогональные траектории семейства парабол  $y = ax^2$  (сделать чертёж).

100. Найти изогональные (под углом  $\alpha$ ,  $\operatorname{tg} \alpha = k$ ) траектории семейства кругов  $x^2 + y^2 = a^2$ .

101. Найти ортогональные траектории семейства подобных кривых второго порядка  $x^2 + ny^2 = a$  ( $n$  — постоянное).

102. Найти ортогональные траектории семейства лемнискат

$$(x^2 + y^2)^2 - 2a^2(x^2 - y^2) = 0.$$

103. Найти кривые, пересекающие под углом  $\alpha$  семейство кардиоид  $\rho = a(1 + \cos \theta)$ .

Указание. Вывести уравнения изогональных траекторий для полярных координат.

104. Найти ортогональные траектории семейства софокусных парабол.

105. Провести решение задачи 102 в полярных координатах.