

7. ST RK 1417-2005 Rolling stock testing system. Requirements for the composition, content, design and procedure for the development of programs and test methods, and certification of test methods.
8. Musaev Zh.S., Suleeva N.Z., Dzhakupov N.R. On the issue of fatigue tests of cast parts of cargo trucks // Vestnik KazATK. – 2019. – №2 (109). – pp. 49-57.
9. Yakushev A.B., Ruzmetov Ya.O., Komichenko S.O. Development and substantiation of the sample shape in order to construct a kinetic diagram of fatigue failure for cast steels in the presence of internal casting defects // Izvestiya of the St. Petersburg University of Railways. – 2014. – Issue 2(39). – pp. 129-133.
10. Kossov V.S., Oganyan E.S., Krasyukov N.F., Protopopov A.L. Evaluation of the safety conditions for the operation of cast parts of a freight wagon trolley // Heavy engineering. – 2016. – No. 5. – pp. 20-24.
11. Computational and experimental assessment of the strength, resource and survivability of trolley trolleys. Collective monograph of members and scientific partners of the Joint Scientific Council of JSC "Russian Railways" "Renaissance of railways: Fundamental scientific research and breakthrough innovations" / N.A. Makhutov, V.S. Kossov, M.M. Gadenin, E.S. Ohanyans // Edited by B.M. Lapidus. – MO. Noginsk: ANALYTICS RODIS. – 2015.
12. Petrov G.I., Chernyaev N.Yu., Zhaysan I.Zh. On the modernization of a cargo trolley with a cross-link installation / Proceedings of the XVII scientific and practical conference "Train safety". – Moscow: MIIT, 2016.
13. Plotnikov I.V., Petrov G.I. Kaledin S.V., Panachev O.I., Sokolov A.M. A review of computer simulation of the VAT side frame of the truck of the car taking into account the presence of stress concentrators / Proceedings of the XVII scientific-practical conference "Traffic Safety". – M.: Engineering, 2016.
14. Severinova T.P. Etc. theoretical substantiation of the survivability of the side frames and bolsters with possible defects // Vestnik VNIIZHT. – 2002. – No. 5. – pp. 18-21.

**МУСАЕВ Ж.С. – т.ғ.д., доцент (Алматы қ., Логистика және көлік академиясы)  
БЕКМАМБЕТ Қ.М. – т.ғ.к., доцент (Алматы қ., Қазақ қатынас жолдары университеті)  
ХАНГЕРЕЕВ Р.Т. – оқытушы (Алматы қ., Алматы қатынас жолдарының техникалық-экономикалық колледжі)**

## **АҚАУЛАРДЫҢ ЖҮК ВАГОНЫ АРБАШЫҚТАРЫНЫҢ ҚҰЙЫЛҒАН БӨЛШЕКТЕРІНІҢ ҚАЖУ БЕРИКТІГІНЕ ӘСЕРІН БАҒАЛАУ**

### **Аңдатпа**

Жүк вагондарының арбаларының құйылған бөлшектері сатып алынған пайдалану ақауымен (тоза бастаған жарықтар), сондай-ақ күрделі конфигурациялы ірі габаритті құймаларға тән бастапқы технологиялық ақауымен сипатталады. Бұл ақаулық оларды пайдалану кезінде арбалардың құйылған бөліктегінің апарттық бұзылуына жекелегендегі мүмкін. Жүк вагондары арбаларының бүйір жасақтауларының сынуы көбінесе вагонның рельстен шығып кетуімен бірге жүреді, пойыздар қозғалысының қауіпсіздігіне қауіп төндіреді, азаматтардың өмірі мен денсаулығына қауіп төндіреді, айтартлықтай шығындар жекеледі. Мақалада бүйірлік раманың кернеулі-деформацияланған күйін бағалау үшін, әрине, элемент моделі ұсынылады. Жүктеген схемалары мен бүйірлік рамалардың сынау әдістері қарастырылған.

**Түйінді сөздер:** жүк вагонның арбасы, бүйір жасақтау, құю ақауы, кернеулі-деформацияланған күй, модельдеу, сынау, талдау.

**MUSAEV Zh.S. – d.t.s., assoc. professor (Almaty, Academy of logistics and transport)**  
**БЕКМАМБЕТ К.М. – c.t.s., assoc. professor (Almaty, Kazakh university ways of communications)**  
**KHANGEREEV R.T. – teacher (Almaty, Almaty technical-economic college of way communication)**

## **EVALUATION OF THE EFFECT OF DEFECTS ON THE FATIGUE STRENGTH OF CAST PARTS OF FREIGHT CAR BOGIES**

### ***Abstract***

*Cast parts of trucks of freight cars are characterized by acquired operational defects (fatigue cracks), as well as initial technological defects, which are characteristic of large-sized castings of complex configuration. This defect can lead to accidental destruction of the cast parts of the trolleys during their operation. Fractures of the side frames of trucks of freight cars are often accompanied by a derailment of the car, pose a threat to the safety of train traffic, pose a danger to the life and health of citizens, and cause significant losses. In the article, a finite element model is proposed to assess the stress-strain state of the side frame. Loading schemes and testing methods of side frames are considered.*

**Keywords:** freight car trolley, side frame, casting defect, stress-strain state, modeling, testing, analysis.

УДК 517.624.2

**УТЕМАГАНБЕТОВ З.С. – к.ф-м.н., доцент (г. Актау, Yessenov University)**  
**НИГМЕТОВА Г.Н. – к.ф-м.н., доцент (г. Актау, Yessenov University)**  
**УРБИСИНОВА Б.Т. – старший преподаватель (г. Актау, Yessenov University)**  
**ТУКИБАЕВА М.А. – к.т.н., ассоц. профессор (г. Алматы, Университет иностранных языков и деловой карьеры)**

## **МЕТОД ПЕРЕНОСА КРАЕВЫХ УСЛОВИЙ (АЛГОРИТМ ТОМАСА) ЧИСЛЕННОГО РЕШЕНИЯ СМЕШАННОЙ КРАЕВОЙ ЗАДАЧИ ДЛЯ ЛИНЕЙНЫХ ДИФФЕРЕНЦИАЛЬНЫХ УРАВНЕНИЙ ВТОРОГО ПОРЯДКА**

### ***Аннотация***

Предложен новый алгоритм, который является альтернативой методу прогонки для численного решения линейных дифференциальных уравнений второго порядка с закрепленными краевыми условиями. Алгоритм имеет более широкую область применимости, чем известный метод прогонки и работает как при положительных, так и при отрицательных коэффициентах уравнения. Основной целью данной работы является получение рекуррентных формул аналогичных формулам прогонки, для численного решения краевой задачи дифференциальных уравнений второго порядка. Наиболее важным является вопрос о наличии прогоночных формул, когда коэффициент при решении в уравнении имеет отрицательный знак или является знакопеременным. В работе показана согласованность и вычислительная устойчивость разностных схем,

представляемых посредством предлагаемых рекуррентных формул. Результаты, полученные в данной статье, подтверждаются расчетными данными.

**Ключевые слова:** метод прогонки, смешанные краевые задачи, трехдиагональная матрица, вычислительная погрешность, граничные условия, метод конечных разностей, узловые точки, метод немонотонной прогонки.

### **Введение.**

Применение широко распространенных конечно-разностных, проекционно-сеточных и многих других методов для численного решения краевых задач для дифференциальных уравнений, в конечном этапе решения приводит к применению метода прогонки. Поэтому метод прогонки занимает важное место среди наиболее часто применяемых численных методов.

При применении метода конечных разностей к краевым задачам для уравнений второго порядка получается «трехчленная система» линейных алгебраических уравнений, каждое из которых содержит три соседних неизвестных. Для решения такой системы разработан специальный метод, называемый методом прогонки.

Метод прогонки, предназначен для решения разностных уравнений, которые получаются при написании разностных соотношений для дифференциальных уравнений. Вычислительная устойчивость метода прогонки гарантируется при условии, когда имеет место свойство диагонального преобладания матрицы системы разностных уравнений. В свою очередь, для соответствующих дифференциальных уравнений это свойство означает, что коэффициент при искомом решении должен быть положительным. Методы прогонки при условии, когда вышеуказанное свойство устойчивости выполнено хорошо зарекомендовали себя как широко применяемое средство численного решения краевых задач дифференциальных уравнений второго порядка. К данному моменту существуют различия в оценках условий устойчивости метода прогонки (вплоть до решительной критики, [1], но, тем не менее, этот класс методов в целом положительно принят и является одним из основных инструментов специалистов-вычислителей, о чем свидетельствует описание этих методов в учебниках. Несомненно, решающую роль сыграла более чем, 50-летняя практика применения методов прогонки к решению конкретных задач. К сожалению, строгого обоснования применимости методов этого класса желает оставлять лучшего, так как в совокупности строгих результатов имеются существенный пробел. Например, в работе [2] приводится подробный анализ формул прогонки и излагается о трудностях при замыкании вычислительного алгоритма, как следствие того, что формулы прямой прогонки в начальной точке ведут себя как обратная величина к шагу сетки.

Примеры, когда метод прогонки дает неудовлетворительные результаты при решении краевых задач, имеются множество в разных источниках. В частности, таких примеров можно найти в [3, 4]. Причем неудовлетворительный результат может получиться и в том случае, когда все условия применимости метода прогонки выполнены.

Такая неблагоприятная ситуация может быть следствием накопления вычислительных погрешностей. При расчетах с достаточно крупными шагами  $h$ , влиянием вычислительной погрешности на решение часто можно пренебречь. Однако все же стоит иметь в виду, что при решении системы разностных уравнений соответствующей краевой задаче методом прогонки может происходить накопление вычислительной погрешности. Известно, что при  $h \rightarrow 0$ , вычислительная погрешность может возрастать пропорционально  $1/h^2$ . Таким образом, при достаточно малых значениях шага  $h$  возможна катастрофическая потеря точности. Такая недопустимая потеря точности происходит из-за того, что уже на этапе составления разностных уравнений происходит существенное искажение искомого решения [3]. То есть, такая ситуация является

следствием недостатка метода конечных разностей, а не следствием метода прогонки, что полностью соответствует изложенному в книге Бабенко К.И. [1].

Метод классической прогонки предназначен для решения конечно-разностных уравнений, матрицы которых имеет трехдиагональный вид. Но, если для таких матриц не выполнены условия диагонального преобладания, то обоснование вычислительной устойчивости метода прогонки не представляется возможным. Следовательно, применение классической прогонки для решения таких систем не совсем правомерно. Поэтому для таких случаев напрашивается применения метода «немонотонной прогонки», который является методом Гаусса с выбором главного элемента. Однако при попытке применить «немонотонную прогонку» может быть нарушена трёхдиагональность исходной матрицы, поэтому «немонотонную прогонку» не применяют для ленточных матриц [5]. Анализ устойчивости счета при выборе ведущего элемента и возможность недопустимого роста некоторых коэффициентов необходимых для счета приведен в работе [4].

На основе вышеприведенных обстоятельств можно прийти к выводу, что следовало бы, иметь в арсенале вычислительной математики серию рекуррентных формул, аналогичных формулам прогонки, но, тем не менее, которая представляла бы собой некую альтернативу к формулам классической прогонки. При этом желательно, чтобы предлагаемые формулы были вычислительно устойчивыми для широкого класса задач, чем это имеет место для известных вариантов методов прогонки.

Цель настоящей работы – получение рекуррентных формул аналогичных формулам прогонки, для численного решения краевой задачи дифференциальных уравнений второго порядка, когда метод прогонки может привести к неутешительным результатам. В частности, особенно важным является вопрос о наличии прогоночных формул, когда коэффициент при решении в уравнении (имеет отрицательный знак или является знакопеременным) и граничные условия не удовлетворяют условиям устойчивости широко применяемого метода прогонки.

**Постановка задачи.** Рассматривается дифференциальное уравнение второго порядка

$$(k(t)y'(t))' - q(t)y(t) = f(t), \quad 0 \leq t \leq 1 \quad (1)$$

со следующими краевыми условиями

$$k(0)y'(0) - \alpha_0 y(0) = \beta_0 \quad (2)$$

$$k(1)y'(1) - \alpha_1 y(1) = \beta_1 \quad (3)$$

где  $\alpha_0, \alpha_1, \beta_0, \beta_1$  – действительные числа,  $\beta_0, \beta_1 \in \mathfrak{R} = ]-\infty, +\infty[$ .

Будем считать, что коэффициенты уравнения  $f(t), q(t)$  – непрерывны на отрезке  $[0, 1]$ , коэффициент  $k(t)$  непрерывно дифференцируем на  $[0, 1]$ , и  $k(t) \geq k_0 > 0$ .

Для исследования вопросов численного решения данной краевой задачи разобьем отрезок  $[0, 1]$  на  $N$  частей, введением узловых точек  $0 = t_0 < t_1 < \dots < t_N = 1$ .

Если обозначить через  $h$  расстояния между узлами (шаг сетки), то  $h = \frac{1}{N}$ ,  $t_n = \frac{n}{N}$ , ( $n=0, 1, 2, \dots, N$ ), где  $N$  – целое число отрезков разбиения (шаг сетки может быть и неравномерным).

В дальнейшем будем обозначать через  $y(t_n)$  значение точного решения краевой задачи (1) - (3) в точке  $t_n$ , а через  $y_n$  и  $\bar{y}_n$  – соответствующее приближенное решение и ее производную, построенную с помощью рассматриваемого численного метода. Также для удобства будем пользоваться обозначениями вида

$$k(t_n) = k_n, \quad \mu_n = \int_{t_{n-1}}^{t_n} q(t) dt, \quad \sigma_n = \int_{t_{n-1}}^{t_n} f(t) dt, \quad l_n = \int_{t_{n-1}}^{t_n} \frac{dt}{k(t)}, \quad n=1, 2, \dots, N.$$

Необходимо получить рекуррентные прогоночные формулы численного решения краевой задачи (1) - (3), и исследовать их на предмет согласованности и устойчивости, и тем самым указать условия применимости полученных формул.

**3. Рекуррентные формулы для численного решения краевой задачи (1) - (3), в случае когда  $q(t) \geq 0$ .**

#### Описание алгоритма.

В случае когда  $q(t) \geq 0$ , для численного решения краевой задачи (1) - (3) могут быть использованы следующие рекуррентные формулы:

#### Формулы прямого хода:

$$a_0 = \alpha_0, \quad a_n = \frac{\alpha_{n-1} + \mu_n}{1 + a_{n-1} l_n}, \quad (4)$$

$$v_0 = \beta_0, \quad v_n = \frac{v_{n-1} + \sigma_n}{1 + a_{n-1} l_n} \quad (5)$$

для всех  $n=1, 2, \dots, N$ .

#### Формула обратного хода:

$$y_N = \frac{\beta_1 - v_N}{\alpha_N - \alpha_1}, \quad y_{n-1} = \left( 1 - \frac{h a_n}{k_n (1 + a_n l_n)} \right) y_n - \frac{h v_n}{k_n (1 + a_n l_n)}, \quad (6)$$

для всех  $n=N, N-1, \dots, 1$ , при условии, что  $\alpha_N \neq \alpha_1$

**Доказательство согласованности.** Для этого покажем, что при  $h \rightarrow 0$ , из приведенных рекуррентных формул (4) - (6) можно получить задачу Коши для трех дифференциальных уравнений первого порядка, которая в свою очередь, является эквивалентной исходной краевой задаче (1) - (3).

Из формулы (4) имеем  $a_n + a_n a_{n-1} l_n = a_{n-1} + \mu_n$  или  $a_n - a_{n-1} = \mu_n - a_n a_{n-1} l_n$ . Поделив обе части этого выражение на  $h$  и переходя к пределу при  $h \rightarrow 0$ , можно получить дифференциальное уравнение который носит название Рикатти

$$a'(t) + \frac{1}{k(t)} a^2(t) = q(t), \quad a(0) = \alpha_0 \quad (7)$$

Рассуждая совершенно аналогично, можем убедиться в том, что дифференциальными аналогами соответствующим рекуррентным формулам (5) - (6) являются следующие дифференциальные уравнения

$$v'(t) + \frac{1}{k(t)} a(t) v(t) = f(t), \quad v(0) = \beta_0, \quad (8)$$

$$k(t) y'(t) - a(t) y(t) = v(t) \quad y(1) = \frac{v(1) - \beta_1}{\alpha_1 - a(1)} \quad (9)$$

при условий, что  $a(1) \neq \alpha_1$ , где последнее уравнение системы интегрируется справа налево.

Обоснование того, что решение  $y(t)$  полученной дифференциальной системы также является решением краевой задачи (1) - (3) можно найти в книгах [2], [6]. Там же проводится некоторый анализ этой системы, тем не менее, соответствующие к ним дискретные формулы для численного решения не приводятся. Данный пункт настоящей статьи, в определенном смысле восполняет этот пробел.

**Доказательство устойчивости.** Теперь убедимся, в том, что вышеприведенные рекуррентные формулы являются вычислительно устойчивыми. Заметим, что по условию

$$\mu_n = \int_{t_{n-1}}^{t_n} q(t) dt \geq 0, \quad \alpha_0 > 0 \quad \text{и отсюда, как видно из формулы (4) следует, что } a_n \geq 0, \text{ значит,}$$

$$\frac{1}{1 + a_{n-1} l_n} \leq 1 \quad \text{выполняется неравенство } \frac{1}{1 + a_{n-1} l_n} \leq 1, \text{ для всех } n = 1, 2, \dots, N.$$

Это обстоятельство обеспечивает устойчивость счета по формулам (4) - (5). В формуле (6) множитель при  $y_n$  может быть преобразован к виду

$$1 - \frac{ha_n}{k_n(1 + a_n l_n)} = \frac{k_n(1 + a_n l_n) - ha_n}{k_n(1 + a_n l_n)} = \frac{k_n \left( 1 + \frac{ha_n}{k_n} + O(h^2) \right) - ha_n}{k_n(1 + a_n l_n)} = \frac{1}{1 + a_n l_n} + O(h^2)$$

$$l_n = \int_{t_{n-1}}^{t_n} \frac{dt}{k(t)} dt \geq 0$$

Поскольку, по условию  $\frac{1}{1 + a_n l_n} \leq 1$  и  $a_n \geq 0$ , то выполняется неравенство для всех  $n = N, N-1, \dots, 1$ , что гарантирует устойчивость счета по формуле

обратного хода (6). Заметим, что приведенные рекуррентные формулы (4) - (6) аппроксимируют исходную краевую задачу с первым порядком точности. При необходимости, могут быть выписаны аналогичные к этим формулам рекуррентные формулы, которые обеспечивают более высокую точность, чем приведенные, но целью этого пункта данной работы является обоснования корректности формул (4) - (6), которые являются основой при построении алгоритма для численного решения задачи (1) - (3), в случае когда  $q(t) \leq 0$ .

Сведение краевой задачи (1) - (3) к задаче Коши (7) - (9) и последующее ее решение называется методом дифференциальной прогонки или методом простой факторизации и в том случае когда, в уравнении (1)  $q(t) \geq 0$  был предметом исследования многих авторов. Среди них Гельфанд, Локуциевский, Марчук, Ридли и т.д. К развитию метода прогонки применительно к задачам разного характера внесли весомые вклады многие видные математики. Среди них: Абрамов А.А., Бахвалов Н.С., Владимиров В.С., Воеводин А.Ф., Годунов С.К., Отебаев М.О., Дегтярев Л.М., Сафонов И.Д. и другие. В результате в данный момент существует много модификаций метода прогонки такие как: классическая, потоковая, циклическая, ортогональная, немонотонная прогонки. Все они предназначены для решения систем уравнений, возникающих при аппроксимации краевых задач, и являются модификациями метода классической прогонки, и каждый из них может быть выбран для решения конкретного класса задач.

#### Численный пример.

В качестве численного примера рассмотрим краевую задачу  $y''(t) - 25y(t) = 0$ ,  $0 \leq t \leq 1$ ,  $y'(0) - y(0) = 1$ ,  $y'(1) - y(1) = 1$ . В условиях этого примера  $k(t) \equiv 1$ ,  $q(t) \equiv 25$ ,  $f(t) \equiv 0$ ,  $\alpha_0 = \alpha_{\infty}$ . При численном расчете с шагом  $N = 100$ , по формулам (4) - (6), абсолютная величина наибольшей погрешности равна  $\delta = 0.003$ .

**4. Рекуррентные формулы для численного решения краевой задачи (1) - (3) в случае когда  $q(t) \leq 0$ .**

#### Описание алгоритма.

#### Организация прямого хода.

Счет начнем по следующим формулам, которых назовем **формулами прямого хода для отрицательного «входа»**

$$b_n = \frac{b_{n-1} + l_n}{1 + b_{n-1} \mu_n}, \quad b_0 = \frac{1}{\alpha_0}; \quad d_n = \frac{d_{n-1} + b_{n-1} \sigma_n}{1 + b_{n-1} \mu_n}, \quad d_0 = \frac{\beta_0}{\alpha_0}; \quad n = 1, \dots, \theta_1. \quad (10)$$

где  $\theta_1$  – такой номер, что для всех  $n = 1, \dots, \theta_1$ , значения  $b_n \leq 0$ , и  $b_{\theta_1} > 0$ . То есть, здесь тот номер  $n$ , для которого впервые становится,  $b_{\theta_1} > 0$  обозначен  $\theta_1$  (если такого номера  $\theta_1$  не существует, то расчет по этим формулам будет вестись до правого конца отрезка). Формулы (10) предназначены для отрицательного «входа», поэтому положим  $a_{\theta_1} = \frac{1}{b_{\theta_1}} < 0$ ,  $v_{\theta_1} = \frac{d_{\theta_1}}{b_{\theta_1}}$ , и счет начнем по следующим формулам, которых назовем **формулами прямого хода для положительного «входа»**

$$a_n = \frac{a_{n-1} + \mu_n}{1 + a_{n-1} l_n}, \quad a_{\theta_1} = \frac{1}{b_{\theta_1}}; \quad v_n = \frac{v_{n-1} + \sigma_n}{1 + a_{n-1} l_n}, \quad v_{\theta_1} = \frac{d_{\theta_1}}{b_{\theta_1}}; \quad n = \theta_1 + 1, \dots, \theta_2 \quad (11)$$

где  $\theta_2$  – такой номер шага, что для всех  $n = \theta_1 + 1, \dots, \theta_2 - 1$  значения  $a_n \geq 0$ , и  $a_{\theta_2} < 0$ . Так как входное значение  $a_n$  для формул (11) на номере  $\theta_2$  становится отрицательным, с помощью соотношений  $b_{\theta_2} = \frac{1}{a_{\theta_2}}$ ,  $d_{\theta_2} = \frac{v_{\theta_2}}{a_{\theta_2}}$  переходим к формулам (10). То есть счет продолжим по формулам прямого хода для отрицательного «входа»

$$b_n = \frac{b_{n-1} + l_n}{1 + b_{n-1} \mu_n}, \quad b_{\theta_2} = \frac{1}{a_{\theta_2}}; \quad d_n = \frac{d_{n-1} + b_{n-1} \sigma_n}{1 + b_{n-1} \mu_n}, \quad d_{\theta_2} = \frac{v_{\theta_2}}{a_{\theta_2}}; \quad n = \theta_2 + 1, \dots, \theta_3.$$

где  $\theta_3$  – такой номер, что для всех  $n = \theta_2 + 1, \dots, \theta_3 - 1$ , значения  $b_n \leq 0$  и  $b_{\theta_3} > 0$  (если такого номера  $\theta_3$  не существует, то расчет по этим формулам будет вестись до правого конца отрезка). Далее, при необходимости вышеописанная процедура повторяется и в следующих возможных точках перехода. Таким образом, до завершения прямого хода могут быть осуществлены множества переходов, между формулами прямых ходов для отрицательного и положительного «входов». Количество таких переходов зависит от величины функции  $q(t)$ .

Если обозначим и  $\theta_k$  – тот номер, на котором последний раз совершался переход из формул (10) к формулам (11) или наоборот, то множества индексов, представляющий собой «номера шагов перехода» можно обозначить через  $\{\theta_1, \theta_2, \dots, \theta_k\}$ . И соответственно, множество индексов от 1 до  $N$ , разбивается на подинтервалы:  $[0, \theta_1]$ ,  $[\theta_1 + 1, \theta_2]$ ,  $[\theta_2 + 1, \theta_3]$ , ...,  $[\theta_{k-2} + 1, \theta_{k-1}]$ ,  $[\theta_{k-1} + 1, \theta_k]$ ,  $[\theta_k + 1, N]$ .

В терминах введенных обозначений можно утверждать, что переход из (10) к (11) и

$a_{\theta_j} = \frac{1}{b_{\theta_j}}$ ,  $v_{\theta_j} = \frac{d_{\theta_j}}{b}$  обратно, осуществляется с помощью соотношений  $b_{\theta_j} = \frac{1}{a_{\theta_j}}$ ,  $d_{\theta_j} = \frac{v_{\theta_j}}{b}$ , здесь  $\theta_j$  – номер индекса, начиная с которого осуществляется указанный переход ( $j = 1, 2, \dots, k$ ), где  $j$  – номер перехода.

Итак, поочередное использование формул (10) и (11) прямого хода для отрицательного и для положительного «входов», позволяет вести расчет до правого конца рассматриваемого отрезка и тем самым завершить «прямой ход». При этом на последнем отрезке, где ведется прямой ход расчета, то есть на  $[\theta_k + 1, N]$ , возможны следующие два взаимоисключающих случая:

- 1) расчет ведется по формулам (10) прямого хода для отрицательного «входа».
- 2) расчет ведется по формулам (11) прямого хода для положительного «входа».

### Организация обратного хода

$z_N = \frac{\beta_1 - \alpha_1 d_N}{1 - \alpha_1 b_N}$  (при условии, что  $b_N \frac{1}{\alpha_1}$ ) и начнем обратный расчет по следующим формулам, которых назовем **формулами обратного хода для отрицательного «входа»**

$$z_{n-1} = \frac{z_n + \mu_n d_{n-1} - \sigma_n}{1 + b_{n-1} \mu_n}, \quad y_{n-1} = b_{n-1} z_{n-1} - d_{n-1}; \quad n = N, N-1, \dots, \theta_k+2, \theta_k+1. \quad (12)$$

Далее, начиная с шага  $\theta_k$ , продолжим счет, по следующей рекуррентной формуле которую удобно назвать **формулой обратного хода для положительного «входа»**.

$$y_{n-1} = \left(1 - \frac{h a_n}{k_n (1 + a_n l_n)}\right) y_n - \frac{h v_n}{k_n (1 + a_n l_n)}; \quad n = \theta_k, \dots, \theta_{k-1}+2, \theta_{k-1}+1. \quad (13)$$

Для продолжения расчета на множестве индексов  $[\theta_{k-1}, \theta_{k-2}+1]$ , в обратном направлении, потребуется переход к формулам обратного хода для отрицательного «входа» (12). Последние два значения  $y_{\theta_{k-1}+1}$  и  $y_{\theta_{k-1}}$  рассчитанные по формуле (13),

$$z_{\theta_{k-1}} = \frac{y_{\theta_{k-1}+1} - y_{\theta_{k-1}}}{h k_{\theta_{k-1}}}. \quad .$$

Далее, для всех индексов от  $n = \theta_{k-1}$  до  $n = \theta_{k-2}+1$ , расчет ведется по формулам (12). На следующем интервале  $[\theta_{k-2}, \theta_{k-3}+1]$ , расчет осуществляется справа налево по формулам (13). Таким образом, чередуя формулы обратного хода для отрицательного «входа» (12) и положительного «входа» (13), могут быть найдены все искомые значения  $y_n$ , ( $n = N-1, \dots, 1$ ). При этом, где потребуется перейти из (13) к формулам (12), переход

$z_{\theta_j} = \frac{y_{\theta_{j+1}} - y_{\theta_j}}{h k_{\theta_j}}$ , где  $\theta_j$  – номер индекса, начиная с которого осуществляется переход ( $j = k, k-1, \dots, 0$ ),  $j$  – номер перехода.

**Во втором** случае, полагается, что  $a_N - \alpha_1$ , (при условий  $\alpha_1 < 0$ ) и расчет продолжается по формулам (13) то есть, по формулам обратного хода для положительного «входа» от индекса  $N$ , до индекса  $\theta_k+1$ . На индексе  $\theta_k$ , где необходимо перейти к (12),

$z_{\theta_k} = \frac{y_{\theta_{k+1}} - y_{\theta_k}}{h k_{\theta_k}}$ , вычисляем значение по формуле  $z_{\theta_k} = \frac{y_{\theta_{k+1}} - y_{\theta_k}}{h k_{\theta_k}}$ , и расчет продолжится по формуле (12) для всех индексов интервала  $[\theta_k, \theta_{k-1}+1]$ , справа налево. Далее, организуя данный численный процесс обратного хода совершенно аналогично предыдущему случаю, то есть, чередуя формулы обратных ходов для отрицательного» и положительного «входа», можно получить все интересующие значения  $y_{n-1}$ , ( $n = N, N-1, \dots, 1$ ).

**Доказательство согласованности.** Рассмотрим следующую систему дифференциальных уравнений 1-го порядка

$$b'(t) + q(t)b^2(t) = \frac{1}{k(t)}, \quad b(0) = \frac{1}{\alpha_0} \quad (14)$$

$$d'(t) + q(t)b(t)d(t) = b(t)f(t), \quad d(0) = \frac{\beta_0}{\alpha_0}; \quad (15)$$

$$z'(t) - q(t)b(t)z(t) = f(t) - q(t)d(t), \quad z(1) = \frac{\beta_1 - \alpha_1 d(1)}{1 - \alpha_1 b(1)} \quad (16)$$

$$b(1) \frac{1}{\alpha_1}$$

при условии, что  $b(1) \frac{1}{\alpha_1}$ . Здесь последнее уравнение системы интегрируется справа налево. Если известно, решение этой системы, то решение исходной краевой задачи запишется в виде

$$y(t) = b(t)z(t) - d(t) \quad (17)$$

Действительно, если продифференцируем это выражение и воспользуемся уравнениями системы (14) - (16), то получим  $y'(t) = \frac{z(t)}{k(t)}$  или  $k(t)y'(t) = z(t)$ . Значит  $(k(t)y'(t))' = z'(t) = f(t) - q(t)d(t) + q(t)b(t)z(t) = f(t) + q(t)[b(t)z(t) - d(t)] = f(t) + q(t)y(t)$ , то есть  $b(0) = \frac{1}{\alpha_0}, \quad d(0) = \frac{\beta_0}{\alpha_0}$ ; получим исходное уравнение. Если теперь положим  $b(0) = \frac{1}{\alpha_0}, \quad d(0) = \frac{\beta_0}{\alpha_0}$  то краевое условие на левом конце отрезка выполняется автоматически. Для определения начального значения для  $z(t)$ , в точке  $t=1$  имеем  $y(t) = b(1)z(1) - d(1)$  и  $y'(1) = \frac{z(1)}{k(1)}$ . Отсюда с учетом краевого условия (3) получается  $z(1) = \frac{\beta_1 - \alpha_1 d(1)}{1 - \alpha_1 b(1)}$  при условий, что  $b(1) \frac{1}{\alpha_1}$ . Тем самым, было показано, что функция  $y(t) = b(t)z(t) - d(t)$  является решением краевой задачи (1) - (3), где  $b(t), d(t), z(t)$  – решение дифференциальной системы (14) - (16). Обратно, из краевой задачи (1) - (3), можно получить систему (14) - (16), следующим образом. Искомое решение будем искать в виде  $y(t) = b(t)z(t) - d(t)$ , где  $b(t), d(t)$  – пока неизвестные функции (прогоночные коэффициенты), для которых необходимо получить дифференциальные уравнения. Тогда если в уравнении (1) положим  $k(t)y'(t) = z(t)$ , то получим уравнение (16). Далее, с учетом только, что введенных соотношений и уравнения (16) будем иметь

$$k(t)y'(t) = k(t)[(b(t)z(t) - d(t))'] = k(t)[b'(t)z(t) + b(t)z'(t) - d'(t)] =$$

$$k(t)[k(t)b'(t) + k(t)q(t)b^2(t)]y'(t) + q(t)b(t)d(t) - b(t)f(t) + d'(t)$$

После приведения подобных членов, имеем равенство

$$[k(t)b'(t)+k(t)q(t)b^2(t)-1]y'(t)+q(t)b(t)d(t)-b(t)f(t)+d'(t)$$

Приравнивая коэффициенты к нулю при  $y'(t)$  и единице, получим два дифференциальных уравнения для прогоночных коэффициентов, то есть уравнения (14) - (15).

Из выражения (17) при  $t=0$  и из краевого условия на левом конце получим  $z(0)(1-\alpha_0 b(0))+\alpha_0 d(0)=\beta_0$ . Полагая здесь  $b(0)=\frac{1}{\alpha_0}$ , получаем  $d(0)=\frac{\beta_0}{\alpha_0}$ .

Начальное значение для  $z(t)$  получается аналогично. Тем самым, было показано, что краевая задача (1) - (3) и система дифференциальных уравнений (14) - (16) имеют одинаковые решения.

В системе (14) - (16) можно произвести следующую замену в тех точках, полагая, что функция  $b(t)$ , нигде не обращается в ноль

$$a(t)=\frac{1}{b(t)}, \quad v(t)=\frac{d(t)}{b(t)}, \quad y(t)=b(t)z(t)-d(t). \quad (18)$$

В результате придем к другой системе дифференциальных уравнений 1-го порядка

$$a'(t)+\frac{1}{k(t)}a^2(t)=q(t) \quad (19)$$

$$v'(t)+\frac{1}{k(t)}a(t)v(t)=f(t) \quad (20)$$

$$k(t)y'(t)-a(t)y(t)=v(t) \quad (21)$$

которая, как и предыдущая система является эквивалентной исходной краевой задаче (что, может быть показано, аналогично тому, как это было сделано с системой (14) - (16)). Начальные значения для системы дифференциальных уравнений (19) - (21) определяются из соотношений (18). Как видно из (18), при необходимости может быть, осуществлен обратный переход от системы (19) - (21) к (14) - (16), с помощью соотношений

$$b(t)=\frac{1}{a(t)}, \quad d(t)=\frac{v(t)}{a(t)}, \quad z(t)=a(t)y(t)+v(t).$$

Переходя к пределу при  $h \rightarrow 0$ , в рекуррентных формулах  $\{b_n, d_n()\}$  из (10) получаем дифференциальные уравнения (14) - (15). Аналогично, переход к пределу при  $h \rightarrow 0$  в рекуррентной формуле (12) дает уравнение (16). Точно также, можем убедиться в том, что дифференциальными аналогами соответствующим рекуррентным формулам (11), (13) являются дифференциальные уравнения представляемой системой (19) - (21).

Обоснование того, что решение  $y(t)$  каждой из систем (14) - (16) и (19) - (21) является и решением краевой задачи (1) - (3), было приведено выше.

$$\mu_n = \int_{t_{n-1}}^{t_n} q(t) dt \leq 0,$$

**Доказательство устойчивости.** По условию алгоритма, в формулах для  $\{b_n, d_n, z_n()\}$  значение  $b_{n-1} \leq 0$ , и значит, выполняется неравенство  $\frac{1}{1+b_{n-1}\mu_n} \leq 1$ . Это обстоятельство обеспечивает устойчивость счетам по формулам (10) и (12). Аналогично устойчивость счета по формулам (11) гарантирует неравенство  $\frac{1}{1+a_{n-1}l_n} \leq 1$ , которое всегда выполняется в силу того, что по условию задачи имеет место неравенство  $l_n = \int_{t_{n-1}}^{t_n} \frac{dt}{k(t)} \geq 0$  и по условию алгоритма  $a_{n-1} \geq 0$ . Таким образом, выполнение условия устойчивости видно во всех формулах непосредственно, кроме формулы (13). В формуле (13), множитель при  $y_n$  может быть преобразован к виду

$$1 - \frac{ha_n}{k_n(1+a_n l_n)} = \frac{k_n(1+a_n l_n) - ha_n}{k_n(1+a_n l_n)} = \frac{k_n \left(1 + \frac{ha_n}{k_n}\right) - ha_n}{k_n(1+a_n l_n)} + O(h^2) = \frac{1}{1+a_n l_n} + O(h^2)$$

Поскольку, по построению алгоритма  $a_n \geq 0$ , то выполняется неравенство  $\frac{1}{1+a_n l_n} \leq 1$ . Из приведенных выше рассуждений следует, что **вышеописанный алгоритм является корректным, если выполнено условие  $b_N \frac{1}{\alpha_1} \leq 1$** , при реализации первого из указанных возможных случаев. А условие  $A_{\text{d}}$ , гарантирует корректность алгоритма при реализации второго из случаев на конце расчетного отрезка. Если эти условия не выполнены, то можно начать расчет с правого конца отрезка, то есть организовывать процесс «встречной прогонки».

## 5. Рекуррентные формулы для численного решения краевой задачи (1) - (3) в случае когда $q(t) \leq 0$ .

В этом случае, расчет начинается по формулам (11) с начальными значениями  $a_0 = \alpha_0$ ,  $v_0 = \beta_0$  и далее процесс численного решения организуется аналогично предыдущему случаю, то есть когда  $q(t) \leq 0$ , который подробно был изложен выше.

### Численные примеры.

1. В качестве численного примера рассмотрим краевую задачу  $y''(t) + 81y(t) = 0$ ,  $0 \leq t \leq 1$ ,  $y'(0) + 10y(0) = 10$ ,  $y'(1) - y(1) = 1$ . В условиях этого примера  $k(t) \equiv 1$ ,  $q(t) \equiv -81$ ,  $f(t) \equiv 0$ ,  $\alpha_0 = -1$ ,  $\alpha_1 = 1$ ,  $\beta_0 = 1$ ,  $\beta_1 = 1$ . При численном расчете с шагом  $N = 100$ , по вышеуказанному алгоритму, абсолютная величина наибольшей погрешности равна

$\delta=0.436$ . Такая низкая точность является следствием того, что в этом примере функция  $q(t)$  и количество шагов – величины одного порядка. Тем не менее, такая точность не противоречит гарантированному первому порядку точности излагаемого метода. А при расчете с шагом  $N=100$ , та же самая погрешность равна  $\delta=0.058$ .

2. В качестве следующего численного примера рассмотрим краевую задачу  $y''(t)+81y(t)=0$ ,  $0 \leq t \leq 1$ ,  $y'(0)+100y(0)=10$ ,  $y'(1)-y(1)=1$ . В условиях этого примера  $k(t) \equiv 1$ ,  $q(t) \equiv -81$ ,  $f(t) \equiv 0$ ,  $\alpha_0 = 1$ ,  $\alpha_1 = 1$ ,  $\beta_0 = 1$ ,  $\beta_1 = 1$ . При численном расчете с шагом  $N=100$ , по вышеуказанному алгоритму, абсолютная величина наибольшей погрешности равна  $\delta=0.085$ . А при расчете с шагом  $N=100$ , та же самая погрешность равна  $\delta=0.021$ .

## 6. Рекуррентные формулы для численного решения краевой задачи (1) - (3) в случае, когда $q(t)$ является знакопеременной функцией.

Так как, в рамках данного алгоритма происходит перенос краевых условий в выбранные узловые точки внутри рассматриваемого отрезка, то на любой из узловых точек  $t_k \in [0, 1]$  могут быть реализованы следующие возможные сценарии:

1)  $a_{k-1} \geq 0$ ,  $q(t) \geq 0$ . В этом случае, может быть применен алгоритм, указанный в пункте (3). А также применимы формулы классической прогонки.

2)  $a_{k-1} \leq 0$ ,  $q(t) \geq 0$ . Тогда, если  $|a_{k-1}| \leq \sqrt{|q_k|}$ , то начиная с шага  $k$  счет ведется слева направо по формулам (11), но если  $|a_{k-1}| > \sqrt{|q_k|}$ , то по формулам (10). В рамках вышеуказанных условий, как следует из дифференциального аналога этих формул (формулы (14), (19)) происходит резкий монотонный рост значений  $a_n$  и  $b_n$ , и в результате за «малое» количество шагов они становятся положительными. И значит, для формул (10) - (11), условие устойчивости нарушается только на «малом» количестве шагов, что не влияет на результаты конечного счета. Обратный счет по этим формулам осуществляется, как указано в пункте (4).

3)  $a_{k-1} < 0$ ,  $q(t) \leq 0$ . Расчет происходит по алгоритму, изложенному в пункте (4).

4)  $a_{k-1} > 0$ ,  $q(t) \leq 0$ . Расчет происходит по алгоритму, изложенному в пункте (5).

### Заключение.

В данной работе предложены рекуррентные формулы для численного решения краевой задачи (1) - (3), которые имеют более широкую область применимости, чем метод прогонки, при решении краевых задач дифференциальных уравнений второго порядка.

Формулы применимы вне зависимости от знака коэффициента  $q(t)$  при решении  $y(t)$ . Результаты, полученные в данной статье, подтверждаются расчетными данными. Приведенный метод имеет первый порядок точности и является абсолютно устойчивым, то есть его устойчивость не зависит от величины шага  $h$ . Один из далеко идущих целей данной работы является изложение одношагового численного метода решения краевой задачи (1) - (3), при минимальных требованиях на условия гладкости коэффициентов уравнения. Поэтому акцент данной работы делается на вывод рабочих рекуррентных формул предоставляющих возможности работы с уравнениями с разрывными (т.е. кусочно-непрерывными) коэффициентами и в ряде случаев с коэффициентами, имеющими интегрируемые особенности. Возможности современных ЭВМ позволяет работать при

достаточно малых шагах  $h$ , и тем самым, методы первого порядка точности могут быть вполне пригодным рабочим инструментом, обеспечивающим необходимую точность для численного решения большинства практических задач. Например, в гидродинамике с успехом используется разности «против потока», имеющий первый порядок точности. Повышение порядка точности метода предполагает существование более ограничительных условий на коэффициенты исходной краевой задачи. Если все же возникает необходимость повышения точности решения, то может быть использован метод Рунге повышения точности или другие общезвестные методы.

Изложенный алгоритм может иметь хорошие перспективы для распараллеливания счета. Есть возможность обобщить идеи метода, изложенного в настоящей работе на другие типы краевых условий, а также для краевых задач для дифференциальных уравнений более высоких порядков. После небольшой модификаций, представленный здесь метод может быть использован и для численного решения линейных уравнений частных производных. Ради справедливости хотелось бы отметить, что первоначальная идея вышеизложенного метода принадлежит Отелбаеву М.О. [7] и получила развитие в работах [8] - [9].

Недостатки и преимущества излагаемого здесь метода, могут быть выяснены на основе практики применения этого метода специалистами по вычислительной математике.

### Литература

1. Бабенко К.И. Основы численного анализа. – Москва-Ижевск: НИЦ «Регулярная и хаотическая динамика», 2002.
2. Бахвалов Н.С. Численные методы. – М.: Наука, 1973. – 654 с.
3. Амосов А.А., Дубинский Ю.А., Копченова Н.В. Вычислительные методы для инженеров. – М.: «Высшая школа», 1994.
4. Ильин В.П., Кузнецов Ю.И. Трехдиагональные матрицы и их приложения. – М.: Наука, 1985.
5. Калиткин Н.Н., Альшина Е.А. Численные методы. Книга 1. Численный анализ. – М.: Издательский центр «Академия», 2013. – 304 с. (Университетский учебник. Серия Прикладная математика и информатика).
6. Вычислительные методы решения прикладных граничных задач: Пер. с англ. – М.: Мир, 1982. – 296 с.
7. Утемаганбетов З.С., Отелбаев М.О. О численном методе решения краевых задач для дифференциальных уравнений второго порядка. / В кн.: Актуальные вопросы математики и методики преподавания математики. (часть II). – Алматы, 1995.
8. Utemaganbetov Z.C. Alternative and Expanded Version of the Sweep Method for the Numerical Solution of the First Boundary Value Problem for Second-Order Linear Differential Equations. Life Science Journal 2013;10 (12s), pp 603-611.
9. Utemaganbetov Z.C., Diyarova L.D., Nigmatova G.N. Alternative and Expanded Version of the Sweep Method for the Numerical Solution of the Second and Third Boundary Value Problem for Second-Order Linear Differential Equations. Life Science Journal 2014.

### References

1. Babenko K.I. Fundamentals of Numerical Analysis. – Moscow-Izhevsk: Research Center "Regular and Chaotic Dynamics", 2002.
2. Bakhvalov N.S. Numerical methods. – Moscow: Nauka, 1973. – 654 p.
3. Amosov A.A., Dubinsky Yu.A., Kopchenova N.V. Computational methods for engineers. – M.: "High school", 1994.

4. Ilyin VP, Kuznetsov Yu.I. Tridiagonal matrices and their applications. – M.: Nauka, 1985.
5. Kalitkin N.N., Alshina E.A. Numerical methods. Book 1. Numerical Analysis. – M.: Publishing Center "Academy", 2013. – 304 p. (University textbook. Series Applied Mathematics and Informatics).
6. Computational methods for solving applied boundary value problems: Per. from English. – M.: Mir, 1982. – 296 p.
7. Utemaganbetov Z.S., Otelbaev M.O. On a numerical method for solving boundary value problems for second-order differential equations. / In the book: Topical issues of mathematics and methods of teaching mathematics. (part II). – Almaty, 1995.
8. Utemaganbetov Z.C. Alternative and Expanded Version of the Sweep Method for the Numerical Solution of the First Boundary Value Problem for Second-Order Linear Differential Equations. Life Science Journal 2013; 10 (12s), pp 603-611.
9. Utemaganbetov Z.C., Diyarova L.D., Nigmatova G.N. Alternative and Expanded Version of the Sweep Method for the Numerical Solution of the Second and Third Boundary Value Problem for Second-Order Linear Differential Equations. Life Science Journal 2014.

**УТЕМАГАНБЕТОВ З.С. – ф.-м.ғ.к., доцент (Ақтау қ., Yessenov University)  
НИГМЕТОВА Г.Н. – ф.-м.ғ.к., доцент (Ақтау қ., Yessenov University)  
УРБИСИНОВА Б.Т. – аға оқытушы (Ақтау қ., Yessenov University)  
ТУКИБАЕВА М.А. – т.ғ.к., қауым. профессор (Алматы қ., Шет тілдер және іскерлік карьера университеті)**

## **ЕКІНШІ РЕТТІ СЫЗЫҚТЫҚ ДИФФЕРЕНЦИАЛДЫҚ ТЕҢДЕУЛЕР ҮШИН АРАЛАС ШЕКАРАЛЫҚ ЕСЕПТІ САНДЫҚ ШЕШУДІҢ ШЕКТІ ЖАҒДАЙЛАРЫН БЕРУ ӘДІСІ (ТОМАС АЛГОРИТМІ)**

### **Аңдатпа**

Бекітілген шектік жағдайлары бар екінші ретті сыйықтық дифференциалдық теңдеудерді сандық шешу үшін қуалау әдісіне боялып табылатын жаңа алгоритм ұсынылды. Алгоритм белгілі қуалау әдісіне қараста кеңірек қолдану аймагына ие және теңдеудің коэффициенттері оң және теріс болуына байланыссыз жұмыс істейді. Бұл жұмыстың негізгі мақсаты екінші ретті дифференциалдық теңдеудердің шектік есебін сандық шешу үшін қуалау формулаларына үқсас рекуренттік формулаларын алу болып табылады. Ең бастысы, теңдеудегі шешім коэффициенті теріс белгіге ие болған кезде немесе ауыспалы болып табылатын формулалардың болуы туралы мәселе. Жұмыста ұсынылған рекуренттік формулалар арқылы берілген айырымдық сұлбаларының үйлесімділігі мен есептеу тұрақтылығы көрсетілген. Мақаладағы алынған нәтижелер есептік деректермен расталады.

**Түйінді сөздер:** қуалау әдісі, аралас шекаралық есептер, үшдиагоналды матрица, есептеу қателігі, шекаралық шарттар, шекті айырым әдісі, тораптық нұктелер, бірсарайнды емес қуалау әдісі.

**UTEMAGANBETOV Z.S. – c.ph-m.s., assoc. professor (Aktau, Yessenov University)  
NIGMETOVA G.N. – c.ph-m.s., assoc. professor (Aktau, Yessenov University)  
URBISINOVA B.T. – senior lecturer (Aktau, Yessenov University)  
TUKIBAYEVA M.A. – c.t.s., assoc. professor (Almaty, University of foreign languages and professional career)**

## **BOUNDARY CONDITION TRANSFER METHOD (THOMAS ALGORITHM) NUMERICAL SOLUTION OF A MIXED BOUNDARY VALUE PROBLEM FOR SECOND-ORDER LINEAR DIFFERENTIAL EQUATIONS**

### **Abstract**

*A new algorithm is proposed, which is an alternative to the run-through method for the numerical solution of second-order linear differential equations with fixed boundary conditions. The algorithm has a wider scope of applicability than the well-known run-through method and works for both positive and negative coefficients of the equation. The main purpose of this work is to obtain recurrent formulas similar to the run-through formulas for the numerical solution of the boundary value problem of second-order differential equations. The most important question is whether there are run-through formulas when the coefficient in the solution in the equation has a negative sign or is alternating. The paper shows the consistency and computational stability of the difference schemes represented by the proposed recurrent formulas. The results obtained in this article are confirmed by the calculated data.*

**Keywords:** sweep method, mixed boundary value problems, tridiagonal matrix, computational error, border conditions, finite difference method, nodal points, non-monotonic sweep method.

УДК 656.25

**УМБЕТОВ Ү. – д.т.н., профессор (г. Туркестан, Международный казахско-турецкий университет им. Ходжи Ахмеда Ясави)**

**ШИНЫКУЛОВА А.Б. – докторант PhD (г. Алматы, Казахский университет путей сообщения)**

## **КОНСТРУКТИВНЫЙ АНАЛИЗ ТЕОРЕТИЧЕСКОЙ МОДЕЛИ РАЗВИТИЯ ТУРИЗМА С УЧЕТОМ ПАНДЕМИИ COVID-19**

### **Аннотация**

*Проблема устойчивого туризма теоретически рассматривается в этой статье с использованием минимальной модели с тремя переменными состояния: туристы, окружающая среда и капитал. Несмотря на упрощение, это статья представляет ценность по трем причинам. Во-первых, он вводит подход минимальных описательных моделей в контексте туризма, в котором традиционно доминировало использование подробных имитационных моделей. Во-вторых, довольно интересны конкретные результаты. Фактически мы показали, что устойчивый туризм может быть достигнут при условии, что агенты осмотрительно реинвестируют свою прибыль и склонны защищать окружающую среду. Мы также видели, что устойчивость очень часто находится под угрозой, потому что случайные потрясения могут легко вызвать переключение с прибыльного и совместимого поведения на убыточное или несовместимое. Более того, адаптация устойчивой политики также возможна, но очень труднодостижима на практике, и может в лучшем случае отсрочить наступление катастрофы, но не избежать ее, если конкуренция между туристическими объектами будет продолжать расти. Наконец, третья причина не относится строго к проблеме туризма, а скорее к общей теме устойчивости. Здесь мы основываем концепции*