

**Определение.** Пусть система Лъенара (2) имеет антиседло  $A(x_0, 0)$ . Обозначим, через  $\xi_1$  ( $\xi_2$ ) абсциссу ближайшей слева (справа) к точке  $A$  особой точки. Если слева (справа) особых точек нет, то считаем  $\xi_1 = -\infty$  ( $\xi_2 = +\infty$ ). Системой прогноза вокруг особой точки  $A(x_0, 0)$  для системы Лъенара (2) будем называть систему

$$F(\eta) = F(\mu), \quad G(\eta) = G(\mu), \quad (3)$$

где  $F(\eta) = \int_{x_0}^{\eta} f(x) dx$ ,  $G(\eta) = \int_{x_0}^{\eta} g(x) dx$ ,  $\xi_1 < \eta < x_0$ ,  $x_0 < \mu < \xi_2$ .

Исследуем различные распределения предельных циклов системы (2)  $2A + S$  с помощью системы прогноза.

**Теорема.** При  $L = 1/2$ ,  $a_4 = 1$  система (2) имеет антиседла  $A(-2, 0)$ ,  $E(1, 0)$  и седло  $O(0, 0)$ . Выполняются следующие утверждения:

1) Все решения соответствующей системы прогноза (3) для системы Лъенара (2) типа  $((k_2, k_3), k_1)$  удовлетворяют неравенству  $k_1 + k_2 + k_3 \leq 4$ ;

2) Система прогноза (3) для рассматриваемой системы Лъенара (2) может иметь решения следующих типов:  $((0, 4), 0)$ ,  $((4, 0), 0)$ ,  $((0, 0), 4)$ ,  $((1, 1), 2)$ ,  $((2, 2), 0)$ ;

3) В каждой области пространства коэффициентов, в которой система прогноза имеет решение типа  $((k_2, k_3), k_1)$ , существует подмножество, в котором система Лъенара (2) при  $\varepsilon = 0, 01$  имеет такое же распределение  $((k_2, k_3), k_1)$  предельных циклов;

4) Если  $k_2 = 0$  ( $k_3 = 0$ ), то система Лъенара (2) не имеет предельных циклов, окружающих особую точку  $A(-2, 0)$  ( $E(1, 0)$ );

5) Система (2) может иметь 5 предельных циклов в распределении  $((1, 0), 4)$ ,  $((0, 1), 4)$ .

Полученный результат согласуется с результатом, полученном в [2], о том, что максимальное число предельных циклов системы (1) при  $n = 3$ ,  $m = 3$  не меньше 5.

#### Литература

1. Christopher C. J., Lunch S. *Small-amplitude limit cycles bifurcation for Lienard systems with quadratic or cubic damping or restoring forces* // Nonlinearity. 1999. Vol. 12. P. 1099–1112.
2. Yang J., Han M., Romanovski V. G. *Limit cycle bifurcations of some Lienard systems* // J. Math. Anal. Appl. 2010. Vol. 366. P. 242–255.
3. Сидоренко И. Н., Черкас Л. А. *Предельные циклы «нормального размера» некоторых классов полиномиальных систем Лъенара* // Весн. Магілеўскага дзярж. ун-та ім. А. А. Куляшова. 2007. Т. 26, № 1. С. 163–170.
4. Сидоренко И. Н., Черкас Л. А. *Предельные циклы кубической системы Лъенара с квадратичной функцией трения* // Дифференц. уравнения. 2008. Т. 44, № 2. С. 217–221.

## О ПОСТРОЕНИИ РЕШЕНИЯ ПЕРИОДИЧЕСКОЙ КРАЕВОЙ ЗАДАЧИ ДЛЯ ПОЛУЛИНЕЙНЫХ ДИФФЕРЕНЦИАЛЬНЫХ СИСТЕМ С ПАРАМЕТРОМ

В.Л. Титов

Могилевский государственный технологический университет, Могилев, Беларусь  
 tttittt5@rambler.ru

Рассматривается задача типа [1]

$$\frac{dx}{dt} = A(t, x)x + f_0(t) + \lambda f_1(t), \quad (1)$$

$$x(0, \lambda) = x(\omega, \lambda), \quad (2)$$

где  $(t, x) \in I \times \mathbb{R}^n$ ,  $A \in \mathbb{C}(D, \mathbb{R}^{n \times n})$ ,  $f_i \in \mathbb{C}(I, \mathbb{R}^n)$  ( $i = 0, 1$ ) матрица-функция  $A(t, x)$  удовлетворяет условию Липшица по  $x$  (локально) в области  $D = \{(t, x) : t \in I, \|x\| < \delta\}$ ;  $I = [0, \omega]$ ,  $\omega > 0$ ,  $0 < \delta \leq \infty$ ,  $\lambda$  — скалярный вещественный параметр.

В данной работе, являющейся продолжением [1] и развитием [2], задача (1), (2) исследуется с помощью метода [3, гл. III].

Введем следующие обозначения:

$$D_\rho = \{(t, x) : t \in I, \|x\| \leq \rho\}, \quad \alpha = \max_t \|A(t, 0)\|, \quad B(\omega, 0) = \int_0^\omega A(\tau, 0) d\tau, \quad \gamma = \|B^{-1}(\omega, 0)\|,$$

$$h_i = \max_t \|f_i(t)\|, \quad \varepsilon = |\lambda|, \quad \varphi(\rho, \varepsilon) = a_0 \rho^2 + a_1 \rho + a_2, \quad q(\rho) = \frac{1}{2} \gamma \alpha^2 \omega^2 + \gamma K \omega \rho (\alpha \omega + 2),$$

$$a_0 = \gamma K \omega \left( \frac{1}{2} \alpha \omega + 1 \right), \quad a_1 = \frac{1}{2} \gamma \alpha^2 \omega^2, \quad a_2 = \gamma \omega (h_0 + \varepsilon h_1) \left( \frac{1}{2} \alpha \omega + 1 \right),$$

где  $0 < \rho < \delta$ ,  $t \in I$ ,  $K = K(\rho)$  — постоянная Липшица для  $A(t, x)$  в  $D_\rho$ .

**Теорема.** Пусть выполнены условия:  $\det B(\omega, 0) \neq 0$ ,  $\varphi(\rho, \varepsilon) \leq \rho$ ,  $q < 1$ . Тогда в области  $D_\rho$  задача (1), (2) однозначно разрешима; ее решение может быть построено как предел равномерно сходящейся последовательности функций  $\{x_k(t)\}_0^\infty$ , определяемых рекуррентным интегральным соотношением и удовлетворяющих условию (2).

Вычислительная схема соответствующего алгоритма в дифференциальной форме дается соотношением

$$\frac{dx_{k+2}}{dt} = A(t, x_k) x_{k+1} + f_0(t) + \lambda f_1(t), \quad k = 0, 1, 2, \dots,$$

где  $x_0 = 0$ ,  $x_1 = -B^{-1}(\omega, 0) \int_0^\omega [f_0(\tau) + \lambda f_1(\tau)] d\tau$ .

Изучены вопросы сходимости, скорости сходимости последовательности  $\{x_k(t)\}_0^\infty$ .

#### Литература

1. Титов В. Л. О разрешимости периодической краевой задачи для полулинейных дифференциальных систем с параметром // XV Междунар. науч. конф. по дифференц. уравнениям (Еругинские чтения-2013): тез. докл. междунар. науч. конф., Гродно, 13–16 мая 2013 г. Ч. 1. Мн.: Ин-т математики НАН Беларуси, 2013. С. 67.
2. Лаптинский В. Н., Титов В. Л. К теории периодических решений полулинейных дифференциальных систем // Дифференц. уравнения. 1999. Т. 35, № 8. С. 1036–1045.
3. Лаптинский В. Н. Конструктивный анализ управляемых колебательных систем. Мн.: Ин-т математики НАН Беларуси, 1998.

## О СОСТОЯНИЯХ РАВНОВЕСИЯ ПРОЕКТИВНО ОСОБОЙ ДИФФЕРЕНЦИАЛЬНОЙ СИСТЕМЫ НА ЭКВАТОРЕ СФЕРЫ ПУАНКАРЕ

В.Б. Тлячев, Д.С. Ушхо

Адыгейский государственный университет, Россия  
stvb2006@rambler.ru

Рассматривается система дифференциальных уравнений

$$\frac{dx}{dt} = \sum_{i=0}^n P_i(x, y) \equiv P(x, y), \quad \frac{dy}{dt} = \sum_{i=0}^n Q_i(x, y) \equiv Q(x, y), \quad (1)$$