

Доказательство основано на том, что прибавление к правой части дифференциального уравнения Риккати слагаемого  $\alpha(t)(m + nx_0 + px_0^2)$  не меняет отражающую функцию [1] этого уравнения. А поскольку при таком прибавлении мы получаем новое уравнение Риккати с известным постоянным решением  $x(t) \equiv x_0$ , то мы найдем начальные данные всех  $2\omega$ -периодических решений исходного уравнения.

Функция  $\alpha(t)$  находится из того условия, что отношение  $A(t)/\alpha(t)$  доопределяется до непрерывной на  $\mathbf{R}$  функции. Так, например, для дифференциального уравнения

$$\dot{x} = e^{\sin t} \sin t + x \cos t + x^2 e^{-\sin t} \sin t$$

число  $x_0 = 0$ ,  $n = 0$ ,  $m = e^{\sin t}$ ,  $p = e^{-\sin t}$ .

**Литература**

1. Мироненко В. И. *Отражающая функция и исследование многомерных дифференциальных систем*. Гомель: ГГУ им. Ф. Скорины, 2004.

**О ПОСТРОЕНИИ ПЕРИОДИЧЕСКИХ РЕШЕНИЙ МАТРИЧНОГО УРАВНЕНИЯ ЛЯПУНОВА С ПАРАМЕТРОМ**

**С.В. Подолян**

Могилевский государственный технологический университет, Могилев, Беларусь  
mti@mogilev.by

Рассматривается задача о периодических решениях с периодом  $\omega$  уравнения

$$\frac{dX}{dt} = \lambda^2 A(t)X + \lambda X B(t) + F(t), \quad X \in \mathbb{R}^{n \times m}, \quad (1)$$

где  $A(t), B(t), F(t)$  — действительные непрерывные  $\omega$ -периодические матрицы подходящих размеров,  $\lambda \in \mathbb{R}$ .

В настоящей работе, являющейся продолжением [1] и развитием [2, 3], на основе применения метода [4, гл. II] получены коэффициентные достаточные условия существования и единственности  $\omega$ -периодического решения уравнения (1), а также дан алгоритм его построения.

Примем следующие обозначения:

$$\tilde{B}(\omega) = \int_0^\omega B(\tau) d\tau, \quad \gamma = \|\tilde{B}^{-1}(\omega)\|, \quad \varepsilon = |\lambda|, \quad \alpha = \max_t \|A(t)\|, \quad \beta = \max_t \|B(t)\|,$$

$$q_1 = \frac{1}{2} \gamma \beta^2 \omega^2 + \gamma \alpha \omega, \quad q_2 = \frac{1}{2} \gamma \alpha \beta \omega^2, \quad q(\varepsilon) = q_1 \varepsilon + q_2 \varepsilon^2,$$

где  $t \in [0, \omega]$ .

**Теорема.** Пусть выполнены условия:  $\det \tilde{B}(\omega) \neq 0$ ,  $0 < q(\varepsilon) < 1$ . Тогда уравнение (1) имеет единственное  $\omega$ -периодическое решение  $X = X(t, \lambda)$ ; это решение представимо в виде

$$X(t, \lambda) = \sum_{k=0}^{\infty} \lambda^{k-1} X_{k-1}(t), \quad (2)$$

где матрицы  $X_{k-1}(t)$  определяются рекуррентным интегральным соотношением типа [4, гл. II].

## Литература

1. Лаптинский В. Н., Лапковский В. К., Подолян С. В. *К задаче о периодических решениях матричного уравнения Ляпунова 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. 58–59.

2. Лаптинский В. Н., Лапковский В. К., Подолян С. В. *Конструктивный анализ периодических решений матричного дифференциального уравнения типа Ляпунова*. Могилев: МГУП, 2004 (Препринт / ИПО НАН Беларуси; № 17). 35 с.

3. Лаптинский В. Н., Лапковский В. К., Подолян С. В. *О периодических решениях линейного матричного уравнения Ляпунова с параметром* // Весн. Магілеўскага дзярж. ун-та імя А. А. Куляшова. Сер. В. 2012. № 2(40). С. 4–11.

4. Лаптинский В. Н. *Конструктивный анализ управляемых колебательных систем*. Мн.: Ин-т математики НАН Беларуси, 1998.

## АЛГОРИТМ ПОСТРОЕНИЯ РЕШЕНИЯ ФУНКЦИОНАЛЬНОЙ ЗАДАЧИ ДЛЯ ОБОБЩЕННОГО МАТРИЧНОГО УРАВНЕНИЯ РИККАТИ

В.В. Пугин

Белорусско-Российский университет, Могилев, Беларусь

Для уравнения [1]

$$\frac{dX}{dt} = A_0(t) + A_1(t)X + XA_2(t) + A_3(t)X^2 + XA_4(t)X + X^2A_5(t), \quad X \in \mathbb{R}^{n \times n}, \quad (1)$$

рассматривается задача с условием

$$\int_0^{\omega} P(\tau)X(\tau)d\tau = 0, \quad (2)$$

где  $P, A_i \in C([0, \omega], \mathbb{R}^{n \times n})$  ( $i = \overline{0, 5}$ ),  $\omega > 0$ .

Примем следующие обозначения:

$$D_\rho = \{(t, X) : 0 \leq t \leq \omega, \quad \|X\| \leq \rho\}, \quad \tilde{P}(\omega) = \int_0^{\omega} P(\tau) d\tau, \quad \gamma = \|\tilde{P}^{-1}(\omega)\|,$$

$$\alpha_i = \max_t \|A_i(t)\|, \quad \mu = \max_t \|P(t)\|, \quad \varphi(\rho) = a_0\rho^2 + a_1\rho + a_2,$$

где  $t \in [0, \omega]$ ,  $\rho > 0$ ,  $a_0 = \gamma\mu\omega^2(\alpha_3 + \alpha_4 + \alpha_5)/2$ ,  $a_1 = \gamma\mu\omega^2(\alpha_1 + \alpha_2)/2$ ,  $a_2 = \gamma\mu\omega^2\alpha_0/2$ .

В данной работе, являющейся продолжением [2], установлено, что при выполнении условий  $\det \tilde{P}(\omega) \neq 0$ ,  $\varphi(\rho) \leq \rho$ ,  $d\varphi(\rho)/d\rho < 1$  задача (1), (2) однозначно разрешима в области  $D_\rho$ , а ее решение может быть получено как предел равномерно сходящейся последовательности матричных функций  $\{X_k(t)\}_0^\infty$ , определяемых рекуррентным интегральным соотношением типа [3, 4]

$$X_{k+1}(t) = \int_0^{\omega} K(t, \tau)[A_0(\tau) + A_1(\tau)X_k(\tau) + X_k(\tau)A_2(\tau) + A_3(\tau)X_k^2(\tau) + X_k(\tau)A_4(\tau)X_k(\tau) + X_k^2(\tau)A_5(\tau)]d\tau, \quad k = 0, 1, 2, \dots, \quad (3)$$