

$J_2 = \langle 6a_5^2 u^2 B(2R+u)(2a_5 - 2R^2 - Ru) + w_1^2(2R+u)^2(-2a_5 + R(2R+u))^2 + 2a_5^2(-2v^2 \times (-2a_5 + R(2R+u))^2 - u^2(2R+u)(2R(2R+u)^2 - a_5(8R+3u))), w_1 u(-w_1^2(2R+u)^2(a_5 - R(2R+u))(2a_5 - R(2R+u)) + 2a_5^2(4a_5^2 v^2 + (u^2 + v^2)R(2R+u)^3 - a_5(2R+u)(2v^2(3R+u) + u^2(4R+u))) - 2a_5(2R+u)(2a_5 - 2R^2 - Ru)(-w_1 R + a_5 v)w, 1 + a_2 a_5^2 w_1 GRtu(-2a_5 + R(2R+u))v(-w_1 R + a_5 v)(2a_5^2 v^2 - w_1 R(2R+u)^2 v + a_5(2R+u)(-(u^2 + v^2)R + 2w_1 v)) \rangle$ .

Положим  $I_1 = (J_1 + J_2) \cap \mathbb{C}[p]$ .

Введем далее идеал  $J_3 = \langle w, 4a_5^3 v^2(u^2 + v^2) + w_1^2 R(2R+u)^2 v(w_1 + Rv) + 6a_5 u^2 B(a_5(u^2 + v^2)R - 2a_5 w_1 v + w_1 R(2R+u)v) + a_5 w_1(2R+u)(u^2 w_1 R - 2w_1^2 v + 2Ru(u^2 - v^2 + 2Ru)v) + 2a_5^2(-2v^2 w_1^2 + R(-u^3 v^2 - 2v^4(R+u) + u^4(2R+u)) - w_1 u(-v^2 + 2u(R+u))v), a_5^2(u^2 + v^2)v + w_1^2 R(2R+u)v - a_5 w_1(-2u^2 R + v(3w_1 + uv)), 1 + a_2 a_5 w_1 GRtu(-2a_5 + R(2R+u))v(-w_1 R + a_5 v)(a_5(u^2 + v^2)R - 2a_5 w_1 v + w_1 R(2R+u)v) \rangle$ .

Положим  $I_3 = (J_1 + J_3) \cap \mathbb{C}[p]$ .

**Теорема.** Пусть  $V$  — многообразие центра системы (1). Имеет место включение  $\mathbb{V}(I_1) \cup \mathbb{V}(I_2) \subset V$ .

При  $p \in \mathbb{V}(I_1) \cup \mathbb{V}(I_2)$  система (1) имеет инвариантную конику  $f = 0$ , где

$$f = 1 + \frac{2w_1 - 2Rv - uv}{u}x + \frac{(2a_5v - 2w_1R - w_1u)^2}{4a_5u^2}x^2 + (2R+u)y + \frac{2w_1R + w_1u - 2a_5v}{u}xy + a_5y^2.$$

В обоих случаях центра существует интегрирующий множитель Дарбу  $\mu = f^{s_1}(1 + Gx)^{s_2}$ , где  $s_1, s_2 \in \mathbb{C}$ .

## ПРЕДЕЛЬНЫЕ ЦИКЛЫ ОДНОЙ СИСТЕМЫ ЛЬЕНАРА С КВАДРАТИЧНОЙ ФУНКЦИЕЙ ТРЕНИЯ

И.Н. Сидоренко

Могилевский государственный университет им. А. А. Кулешова, Могилев, Беларусь

sidorenkoin@tut.by

Рассматривается система Льенара

$$\frac{dx}{dt} = y, \quad \frac{dy}{dt} = -g(x) - f(x)y, \quad (1)$$

где  $f(x)$ ,  $g(x)$  — полиномы соответственно степени  $n$ ,  $m$ ,  $g'(0) > 0$ . Цикличность фокуса или центра  $O(0,0)$  системы (1) эффективно находится с помощью анализа фокусных величин [1]. При  $n = 3$ ,  $m = 3$  она равна четырём. Если хотя бы одна из особых точек такой системы — антиседло, то возможны следующие комбинации особых точек:  $2S + A$ ,  $2A + S$ ,  $A$ . Здесь через  $2A$  обозначено два антиседла,  $S$  — одно седло.

Система (1) с конфигурациями особых точек  $2S + A$ ,  $A$  была исследована в [3], было показано, что в этом случае система может иметь не менее 4 предельных циклов «нормального размера».

Если система (1) имеет конфигурацию особых точек  $2A + S$ , то она может быть записана в виде

$$\frac{dx}{dt} = y, \quad \frac{dy}{dx} = x(1 - (1 + L)x + Lx^2) - \varepsilon(a_1 + a_2x + a_3x^2 + a_4x^3)y. \quad (2)$$

**Определение.** Пусть система Льенара (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 Льенара (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 Льенара (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 Льенара (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 Льенара (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 Льенара (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 Льенара* // 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 Льенара 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  
 tttititt5@rambler.ru

Рассматривается задача типа [1]

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

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