

УДК 517.925.51

І. Є. Вітриченко (Нац. техн. ун-т України „КПІ”, Київ)

**ПРО ОСОБЛИВИЙ КРИТИЧНИЙ ВИПАДОК
СТІЙКОСТІ НЕАВТОНОМНОЇ ІСТОТНО
НЕЛІНІЙНОЇ СИСТЕМИ**

We obtain sufficient conditions of the Lyapunov stability of a trivial solution of nonautonomous essentially nonlinear differential system in a special critical case.

Одержано достатні умови стійкості за Ляпуновим тривіального розв'язку неавтономної істотно нелінійної диференціальної системи в одному особливому критичному випадку.

1. Постановка задачі. Досліджується стійкість [1] положення рівноваги при $t \rightarrow +\infty$ диференціальної системи (д. с.) з неперервними правими частинами спеціального вигляду

$$Y'_{n_1} = \Phi_{n_1}(t, Y), \tag{1}$$

$$Y'_{n_s} = \pi_s(t) \left[\mu_s E_{n_s} + P_{n_s}(t) \right] Y_{n_s} + Y_{n_s} \sum_{\|Q_{n_1}\|=1}^{m-1} h_{n_s, Q_{n_1}}(t) Y_{n_1}^{Q_{n_1}} + \Phi_{n_s}(t, Y),$$

$$s = \overline{2, k},$$

де $t \in \Delta$, $\Delta \equiv [t_0, +\infty[$, $Y = \text{col}(Y_{n_1}, \dots, Y_{n_k})$, вектор-функції $\Phi_{n_s} : \Delta \times \mathbf{S}(Y, r_0) \mapsto \mathbf{R}^n$ малі у деякому сенсі, $\mathbf{S}(Y, r_0) \equiv \{Y \in \mathbf{R}^n : \|Y\| \leq r_0\}$, $\Phi_{n_s}(t, \bar{0}) \equiv \bar{0}$, $s = \overline{1, k}$, $\bar{0} := \text{col}(0, \dots, 0)$, $n_1 + \dots + n_k = n$, $n, k \in \mathbf{N}$, $\pi_s : \Delta \mapsto \mathbf{R}_+$, $\mu_s \in \mathbf{R}$, $\mu_s \neq 0$, E_{n_s} — одиничні матриці, $P_{n_s} : \Delta \mapsto \mathbf{R}^{n_s \times n_s}$, $\|P_{n_s}\| = o(1)$, $t \rightarrow +\infty$, $h_{n_s, Q_{n_1}} : \Delta \mapsto \mathbf{R}$, $s = \overline{2, k}$, $\|Q_{n_1}\| = \overline{1, m-1}$, $m \geq 2$ — натуральне число, $Y^Q := \prod_{s=1}^n y_s^{q_s}$, $Y = \text{col}(y_1, \dots, y_n)$, $Q = (q_1, \dots, q_n)$, $q_s \in \{0, 1, 2, \dots\}$, $s = \overline{1, n}$, $\|Q\| = q_1 + \dots + q_n$.

2. Основні результати. Якщо врахувати мализну вектор-функцій Φ_{n_s} , $s = \overline{1, k}$, і на деякий час вилучити їх із д. с. (1), то новоутворена д. с. матиме сім'ю розв'язків вигляду

$$Y_{n_1} = C_{n_1}, \quad Y_{n_s} \equiv \bar{0}, \quad s = \overline{2, k}, \tag{2}$$

де C_{n_1} — довільний сталий n_1 -вимірний вектор. Зрозуміло, що сім'я розв'язків (2) при $C_{n_1} = \bar{0}$, $s = \overline{1, k}$, містить тривіальний розв'язок $Y \equiv \bar{0}$.

Покажемо, що можна вказати умови, за якими всі розв'язки $Y = Y(t; t_0, Y_0)$, $Y_0 = Y(t_0; t_0, Y_0)$ д. с. (1) з досить малим за нормою початковим вектором Y_0 мають властивість

$$\lim_{t \rightarrow +\infty} \|Y_{n_1}(t; T, Y_0)\| = \text{const}, \quad \lim_{t \rightarrow +\infty} \|Y_{n_s}(t; T, Y_0)\| = 0, \quad s = \overline{2, k}, \quad T \in \Delta.$$

Нехай

$$\mathbf{L}_\Delta := \left\{ f: \Delta \mapsto \mathbf{R}: \int |f| dt < +\infty \right\}.$$

Теорема 1. *Нехай д. с. (1) така, що:*

- 1) $\mu_s < 0$, $s = \overline{2, k}$;
- 2) існує $v: \Delta \mapsto \mathbf{R}_+$, $v \in \mathbf{C}_\Delta^1$, така, що $v = o(1)$, $v'(v\pi)^{-1} = o_s(1)$, $t \rightarrow +\infty$, $s = \overline{2, k}$, $\exists M \in \mathbf{R}_+$

$$M := \max_{2 \leq s \leq k} \sup_{t \in \Delta} \exp \left\{ \int_{t_0}^t \pi_s [\mu_s - v'(v\pi_s)^{-1}] d\tau \right\} \int_{t_0}^t \left(\sum_{\|Q_{n_1}\|=1}^{m-1} |h_{n_s, Q_{n_1}}| \right) \times \\ \times \exp \left\{ \int_{t_0}^\tau \pi_s [v'(v\pi_s)^{-1} - \mu_s] dt \right\} d\tau,$$

існують $\varphi_s: \Delta \mapsto \mathbf{R}_+$, $s = \overline{1, k}$, такі, що

$$\forall \varepsilon \in]0, 1]: \|\Phi_{n_1}(t, \varepsilon E_{n_1}, \varepsilon v E_{n_2}, \dots, \varepsilon v E_{n_k})\| \leq \varepsilon v \varphi_1,$$

$$v \varphi_1 \in \mathbf{L}_\Delta, \quad \|\Phi_{n_s}(t, \varepsilon E_{n_1}, \varepsilon v E_{n_2}, \dots, \varepsilon v E_{n_k})\| \leq \varepsilon \varphi_s,$$

$$I_s(t, T) := \exp \left\{ \mu_s \int_T^t \pi_s d\tau \right\} \int_T^t (\pi_s \|P_{n_s}\| + v^{-1} \varphi_s) \exp \left\{ -\mu_s \int_T^\tau \pi_s dt \right\} d\tau = o(1), \\ t \rightarrow +\infty, \quad s = \overline{2, k}.$$

Тоді її тривіальний розв'язок є стійким за Ляпуновим при $t \rightarrow +\infty$.

Доведення. Виконавши для д. с. (1) заміну

$$Y_{n_1} = X_{n_1}, \quad Y_{n_s} \equiv v X_{n_s}, \quad s = \overline{2, k}, \quad (3)$$

одержимо відносно X_{n_s} , $s = \overline{1, k}$, д. с. вигляду

$$X'_{n_1} = \Phi_{n_1}(t, X_{n_1}, v X_{n_2}, \dots, v X_{n_k}), \\ X'_{n_s} = \pi_s \{ [\mu_s - v'(v\pi_s)^{-1}] E_{n_s} + P_{n_s} \} X_{n_s} + \\ + X_{n_s} \sum_{\|Q_{n_1}\|=1}^{m-1} h_{n_s, Q_{n_1}}(t) X_{n_1}^{Q_{n_1}} + v^{-1} \Phi_{n_s}(t, X_{n_1}, v X_{n_2}, \dots, v X_{n_k}), \\ s = \overline{2, k}.$$

Покажемо, що д. с. (1) є стійкою за Ляпуновим при $t \rightarrow +\infty$. Структура вектор-функцій Φ_{n_s} , $s = \overline{2, k}$, не дозволяє застосувати до д. с. (4) метод функцій Ляпунова, який використано в [2] при дослідженні аналогічного випадку для автономних д. с. Тому до д. с. (4) застосуємо принцип стійкості О. Перрона [3]. Відповідно до нього поряд з д. с. (4) розглянемо допоміжну д. с. вигляду

$$\begin{aligned}
 X'_{n_1} &= \Phi_{n_1} [t, \Xi_{n_1}(t), v\Xi_{n_2}(t), \dots, v\Xi_{n_k}(t)], \\
 X'_{n_s} &= \pi_s [\mu_s - v'(v\pi_s)^{-1}] X_{n_s} + \pi_s P_{n_s} \Xi_{n_s}(t) + \\
 &\quad + \Xi_{n_s}(t) \sum_{\substack{m=1 \\ \|Q_{n_1}\|=1}}^{m-1} h_{n_s, Q_{n_1}}(t) \Xi_{n_1}^{Q_{n_1}}(t) + \\
 &\quad + v^{-1} \Phi_{n_s} [t, \Xi_{n_1}(t), v\Xi_{n_2}(t), \dots, v\Xi_{n_k}(t)], \quad s = \overline{2, k},
 \end{aligned}
 \tag{5}$$

де $\Xi(t) = \text{col}[\Xi_{n_1}(t), \dots, \Xi_{n_k}(t)]$ — неперервна при $t \in \Delta$ вектор-варіація. Якщо буде встановлено, що для досить малого $\varepsilon \in \mathbf{R}_+$ існує $\delta_\varepsilon \in]0, \varepsilon[$ таке, що для розв'язку $X = X(t; t_0, X_0)$, $\|X_0\| \leq \delta_\varepsilon$, д. с. (5) при $t \in \Delta$ виконується нерівність $\|X(t; t_0, X_0)\| < \varepsilon$ за умови $\|\Xi(t)\| \leq \varepsilon \quad \forall t \in \Delta$, то за принципом О. Перрона д. с. (1) буде стійкою за Ляпуновим при $t \rightarrow +\infty$.

Зауважимо, що за початкової умови $Y(t_0) = \bar{0}$ д. с. (1) має лише тривіальний розв'язок. Тому для будь-яких $r \in]0, r_0[$ і $T \in \Delta$ існує $\delta(r, T) \in \mathbf{R}_+$ таке, що розв'язок $Y = Y(t; t_0, Y_0)$, $Y(t_0; t_0, Y_0) = Y_0$, з умовою $\|Y_0\| \leq \delta(r, T)$ є визначеним на $[t_0, T]$ і задовольняє оцінку $\|Y(t_0; t, Y_0)\| < r$ при $t \in [t_0, T]$. Звідси випливає, що розв'язки д. с. (5) досить оцінювати для t з деякого проміжку $[T, +\infty[$.

Нехай $\varepsilon \in]0, \min\{1, M^{-1}\}[$, $\|\Xi(t)\| \leq \varepsilon \quad \forall t \in \Delta$, $\|X_0\| \leq \delta_\varepsilon$; $t = T^*$ визначимо так, щоб для будь-якого $t \in [T^*, +\infty[$ виконувалась нерівність $v'(v\pi_s)^{-1} < \mu_s$, $s = \overline{1, k}$. Оцінимо спочатку субвектор X_{n_s} , $s = \overline{2, k}$, д. с. (5). Зінтегрувавши кожне диференціальне рівняння відносно компонент субвектора X_{n_s} , $s = \overline{2, k}$, як лінійне неоднорідне диференціальне рівняння, оцінимо норму цього субвектора:

$$\begin{aligned}
 \|X_{n_s}(t; T^*, X_0)\| &\leq \exp\left\{\int_{T^*}^t \pi_s [\mu_s - v'(v\pi_s)^{-1}] d\tau\right\} \|X_0\| + \\
 &\quad + \varepsilon^2 \exp\left\{\int_{T^*}^t \pi_s [\mu_s - v'(v\pi_s)^{-1}] d\tau\right\} \int_{T^*}^t \left(\sum_{\|Q_{n_1}\|=1}^{m-1} |h_{n_s, Q_{n_1}}|\right) \times \\
 &\quad \times \exp\left\{\int_{T^*}^\tau \pi_s [v'(v\pi_s)^{-1} - \mu_s] dt\right\} d\tau + \varepsilon \exp\left\{\int_{T^*}^t \pi_s [\mu_s - v'(v\pi_s)^{-1}] d\tau\right\} \times \\
 &\quad \times \int_{T^*}^t (\pi_s \|P_{n_s}\| + v^{-1} \varphi_s) \exp\left\{\int_{T^*}^\tau \pi_s [v'(v\pi_s)^{-1} - \mu_s] dt\right\} d\tau \leq \\
 &\leq \delta_\varepsilon + \varepsilon^2 M + \varepsilon J_0(T^*),
 \end{aligned}$$

де $J_0(T) := \max_{2 \leq s \leq k} \sup_{t \in [T, +\infty[} J_s(t, T)$,

$$\begin{aligned}
 J_s(t, T) &:= \exp\left\{\int_T^t \pi_s [\mu_s - v'(v\pi_s)^{-1}] d\tau\right\} \times \\
 &\quad \times \int_T^t (\pi_s \|P_{n_s}\| + v^{-1} \varphi_s) \exp\left\{\int_T^\tau \pi_s [v'(v\pi_s)^{-1} - \mu_s] dt\right\} d\tau, \quad s = \overline{2, k}.
 \end{aligned}$$

Зрозуміло, що оскільки $J_s(t, T) \approx I_s(t, T) = o(1)$, $t \rightarrow +\infty$, $s = \overline{2, k}$, то і $J_0(T) = o(1)$, $T \rightarrow +\infty$. Тоді для виконання принципу стійкості О. Перрона необхідно, щоб

$$\delta_\varepsilon + \varepsilon^2 M + \varepsilon J_0(T^*) < \varepsilon,$$

або

$$\delta_\varepsilon < \varepsilon [1 - \varepsilon M - J_0(T^*)].$$

Далі за числом ε визначимо момент часу $t = T_\varepsilon^*$, $T_\varepsilon^* \in [T^*, +\infty[$, так, щоб для будь-якого $t \in [T_\varepsilon^*, +\infty[$ виконувалась нерівність $J_0(T_\varepsilon^*) < 1 - \varepsilon M$. Зрозуміло, що такий момент часу існує, оскільки за умовами теореми $J_0(T) = o(1)$, $T \rightarrow +\infty$. Тоді число δ_ε визначається з нерівності

$$\delta_\varepsilon < \varepsilon [1 - \varepsilon M - J_0(T_\varepsilon^*)].$$

За тим же принципом стійкості О. Перрона оцінимо субвектор X_{n_1} з першого векторного рівняння д. с. (5):

$$\begin{aligned} \|X_{n_1}(t; T, X_0)\| &\leq \|X_0\| + \int_T^t \|\Phi_{n_1}[t, \Xi_{n_1}(t), \nu \Xi_{n_2}(t), \dots, \nu \Xi_{n_k}(t)]\| dt \leq \\ &\leq \delta_\varepsilon + \varepsilon \int_T^{+\infty} \nu \varphi_1 dt < \varepsilon. \end{aligned}$$

Звідси для чисел ε , δ_ε впливає залежність у вигляді нерівності

$$\delta_\varepsilon < \varepsilon \left(1 - \int_T^{+\infty} \nu \varphi_1 dt \right).$$

Оскільки $\nu \varphi_1 \in \mathbf{L}_\Delta$, то існує $T^{**} \in \Delta$ таке, що

$$\int_{T^{**}}^{+\infty} \nu \varphi_1 dt < 1.$$

Нехай $T_0 = \max\{T_\varepsilon^*, T^{**}\}$. Тоді остаточно число δ_ε визначається з нерівності

$$\delta_\varepsilon < \min \left\{ \varepsilon [1 - \varepsilon M - J_0(T_0)], \varepsilon \left(1 - \int_{T_0}^{+\infty} \nu \varphi_1 dt \right) \right\}.$$

Теорему доведено.

Наслідок 1. Якщо д. с. (1) така, що:

1) існує $\nu: \Delta \mapsto \mathbf{R}_+$, $\nu \in \mathbf{C}_\Delta^1$, така, що $\nu = o(1)$, $\nu'(\nu \pi_s)^{-1} = o(1)$, $t \rightarrow +\infty$, $s = \overline{2, k}$;

2) існує $\varphi: \Delta \mapsto \mathbf{R}_+$, $s = \overline{1, k}$, така, що для $\varepsilon \in]0, 1[$

$$\begin{aligned} \|\Phi_{n_1}(t, \varepsilon E_{n_1}, \varepsilon \nu E_{n_2}, \dots, \varepsilon \nu E_{n_k})\| &\leq \varepsilon \nu \varphi_1, \quad \nu \varphi_1 \in \mathbf{L}_\Delta, \\ \|\Phi_{n_s}(t, \varepsilon E_{n_1}, \varepsilon \nu E_{n_2}, \dots, \varepsilon \nu E_{n_k})\| &\leq \varepsilon \varphi_s, \quad s = \overline{2, k}, \end{aligned}$$

i

$$\pi_s, v^{-1}\varphi_s, h_{n_s, Q_{n_1}} \in \mathbf{L}_\Delta, \quad \mu_s \neq 0, \quad s = \overline{2, k}, \quad \|Q_{n_1}\| = \overline{1, m-1},$$

або

$$\int_{t_0}^{+\infty} \pi_s dt = +\infty, \quad \mu_s \in \mathbf{R}_-, \quad h_{n_s, Q_{n_1}} \in \mathbf{L}_\Delta \text{ чи } |h_{n_s, Q_{n_1}}| \pi_s^{-1} \leq M_0, \quad t \in \Delta, \quad M_0 \in \mathbf{R}_+,$$

$$\pi_s \|P_{n_s}\|, v^{-1}\varphi_s \in \mathbf{L}_\Delta \text{ чи } \varphi_s (v\pi_s)^{-1} = o(1), \quad t \rightarrow +\infty, \quad s = \overline{2, k}, \quad \|Q_{n_1}\| = \overline{1, m-1},$$

то її тривіальний розв'язок є стійким за Ляпуновим при $t \rightarrow +\infty$.

Доведення. Досить показати, що за умовами наслідку в теоремі 1 існує $M_0 \in \mathbf{R}_+$ і $I_s(t, T) = o(1)$, $t \rightarrow +\infty$, $s = \overline{2, k}$. Нехай $\pi_s \in \mathbf{L}_\Delta$, $\mu_s \neq 0$, $s = \overline{2, k}$. Тоді існує $M^* \in \mathbf{R}_+$ така, що для будь-яких $t, \tau \in \Delta$ виконуються нерівності

$$\exp \left\{ \int_{t_0}^t \pi_s [\mu_s - v'(v\pi_s)^{-1}] d\tau \right\} \leq M^*,$$

$$\exp \left\{ \int_{t_0}^\tau \pi_s [\mu_s - v'(v\pi_s)^{-1}] dt \right\} \leq M^*.$$

Отже, число M з теоремі 1 задовольняє нерівність

$$0 < M \leq (M^{**})^2 \int_{t_0}^{+\infty} \left(\sum_{s=2}^k \sum_{\|Q_{n_1}\|=1}^{m-1} |h_{n_s, Q_{n_1}}| \right) dt,$$

яка свідчить про те, що M існує.

Далі, існує $M^{**}(T) \in \mathbf{R}_+$ таке, що

$$\exp \int_T^{+\infty} \pi_s dt \leq M^{**}(T), \quad \exp \left(- \int_T^{+\infty} \pi_s dt \right) \leq M^{**}(T), \tag{6}$$

$$I_s(t, T) \leq [M^{**}(T)]^2 \int_T^t (\pi_s \|P_{n_s}\| + v^{-1}\varphi_s) d\tau, \quad s = \overline{2, k}.$$

Оскільки $\pi_s \|P_{n_s}\| + v^{-1}\varphi_s \in \mathbf{L}_\Delta$, $s = \overline{2, k}$, то для досить малого $\varepsilon \in \mathbf{R}_+$ існує $T_\varepsilon \in \Delta$ таке, що будь-якого $t \in [T_\varepsilon, +\infty[$ справджується нерівність

$$\int_{T_\varepsilon}^t (\pi_s \|P_{n_s}\| + v^{-1}\varphi_s) d\tau < \varepsilon, \quad s = \overline{2, k}.$$

Тоді за нерівністю (6) випливає, що $I_s(t, T) = o(1)$, $t \rightarrow +\infty$, $s = \overline{2, k}$.

Нехай $\int_{T_0}^{+\infty} \pi_s dt = +\infty$, $\mu_s \in \mathbf{R}_-$, $s = \overline{2, k}$, і T_0 — такий момент часу, що для будь-якого $t \in [T_0, +\infty[$ виконується нерівність

$$0, 5\mu_s < v'(v\pi_s)^{-1}, \quad s = \overline{2, k}.$$

Оцінимо величину $I_s^*(t_0, t)$:

$$\begin{aligned} I_s^*(t_0, t) &:= \exp \left\{ \int_{t_0}^t \pi_s [\mu_s - v'(v\pi_s)^{-1}] d\tau \right\} \int_{t_0}^t \left(\sum_{\|Q_{n_1}\|=1}^{m-1} |h_{n_s, Q_{n_1}}| \right) \times \\ &\quad \times \exp \left\{ \int_{t_0}^{\tau} \pi_s [v'(v\pi_s)^{-1} - \mu_s] dt \right\} d\tau \leq \\ &\leq I_s^*(t_0, T_0) + M_s^* \exp \left\{ \int_{T_0}^t \pi_s [\mu_s - v'(v\pi_s)^{-1}] d\tau \right\} \int_{T_0}^t \pi_s [v'(v\pi_s)^{-1} - \mu_s] \times \\ &\quad \times \exp \left\{ \int_{T_0}^{\tau} \pi_s [v'(v\pi_s)^{-1} - \mu_s] dt \right\} d\tau = \\ &= I_s^*(t_0, T_0) + M_s^* \left[1 - \exp \left\{ \int_{T_0}^t \pi_s [\mu_s - v'(v\pi_s)^{-1}] d\tau \right\} \right] \leq I_s^*(t_0, T_0) + M_s^*, \end{aligned}$$

якщо для $t \in [T_0, +\infty[$ виконується нерівність

$$\sum_{\|Q_{n_1}\|=1}^{m-1} \frac{|h_{n_s, Q_{n_1}}|}{\pi_s [\mu_s - v'(v\pi_s)^{-1}]} \leq M_s^*, \quad M_s^* \in \mathbf{R}_+, \quad s = \overline{2, k}.$$

Існування сталих M_s^* , $s = \overline{2, k}$, гарантується умовою $|h_{n_s, Q_{n_1}}| \pi_s^{-1} \leq M_0$, $s = \overline{2, k}$, $\|Q_{n_1}\| = \overline{1, m-1}$, $t \in \Delta$, $M_0 \in \mathbf{R}_+$, наслідку. Цим доведено існування сталої M з теореми 1.

До величин $I_s(t, T)$, $s = \overline{2, k}$, застосуємо правило Лопітала. Тоді

$$I_s(t, T) \approx \|P_{n_s}\| + \frac{v^{-1}\varphi_s}{\pi_s} \approx \frac{v^{-1}\varphi_s}{\pi_s} = o(1), \quad t \rightarrow +\infty, \quad s = \overline{2, k}.$$

За іншим методом за заданим числом $\varepsilon \in \mathbf{R}_+$ існує $T_\varepsilon \in [T_0, +\infty[$ таке, для що будь-якого $t \in [T_\varepsilon, +\infty[$ виконується нерівність $I_s(t, T_\varepsilon) < \varepsilon$, $s = \overline{2, k}$. Для цього оцінимо величину $I_s(t, T_\varepsilon) < \varepsilon$, $s = \overline{2, k}$, аналогічно до [4, с. 11]:

$$I_s(t, T_\varepsilon) \leq \int_{T_\varepsilon}^t (\pi_s \|P_{n_s}\| + v^{-1}\varphi_s) d\tau < \varepsilon, \quad s = \overline{2, k}.$$

Наслідок доведено.

Зауваження. За умовами теореми 1 $\lim_{t \rightarrow +\infty} Y(t; T, Y_0) = \bar{0}$, $s = \overline{2, k}$. Далі, при $Y_0 = X_0$ маємо

$$\begin{aligned} Y_{n_1}(t; T, Y_0) &= X(t; T, X_0) = \\ &= Y_0 + \int_T^t \Phi_{n_1}[\tau, X_{n_1}(\tau; T, Y_0), vX_{n_2}(\tau; T, Y_0), \dots, vX_{n_k}(\tau; T, Y_0)] d\tau. \end{aligned} \quad (7)$$

Оскільки $v\varphi_1 \in \mathbf{L}_\Delta$, то інтеграл в (7) існує і збігається при $t \rightarrow +\infty$. Отже,

$$\begin{aligned} \lim_{t \rightarrow +\infty} Y_{n_1}(t; T, Y_0) &= C_{n_1} = \\ &= Y_0 + \int_T^{+\infty} \Phi_{n_1} \left[\tau, X_{n_1}(\tau; T, Y_0), vX_{n_2}(\tau; T, Y_0), \dots, vX_{n_k}(\tau; T, Y_0) \right] d\tau. \end{aligned}$$

3. Зведення д. с. загального вигляду до д. с. (1). Розглянемо на проміжку $\Delta_\omega := [t_0, \omega[$, $\omega \leq +\infty$, д. с. вигляду

$$\frac{dZ}{dt} = \pi(t)P(t)Z + \sum_{\|Q\|=2}^m F_Q(t)Z^Q + R_m(t, Z), \quad (8)$$

де $\pi: \Delta_\omega \mapsto \mathbf{R}_+$, $F_Q: \Delta_\omega \mapsto \mathbf{R}^n$, $\|Q\| = \overline{2, m}$, і $P: \Delta_\omega \rightarrow \mathbf{R}^{n \times n}$ — n_0 разів неперервно диференційовні відповідно скалярна, векторна та матрична функції; $R_m(t, Z)$ — n -вимірна визначена і неперервна в області $\Delta_\omega \times \mathbf{S}(Z, r_0)$ вектор-функція, яка припускає оцінку $\|R(t, Z)\| \leq L(t)\|Z\|^{m+\alpha}$, $L: \Delta_\omega \rightarrow [0, +\infty[$ неперервна, $\alpha \in \mathbf{R}_+$, а матриця P має границю $P(\omega) = \lim_{t \uparrow \omega} P(t)$ з кратним нульовим власним числом.

Для автономних д. с. аналогічний критичний випадок дослідив О. М. Ляпунов [1].

За допомогою узагальнених „зрізуючих” [5], лінійних і нелінійних „заморожених” [6] перетворень за певних умов можна побудувати неособливу неавтономну нелінійну заміну

$$Z = G(t, Y) := \sum_{\|Q\|=1}^m g_Q(t)Y^Q, \quad (9)$$

яка зводить д. с. (8) до д. с. спеціального блок-діагонального вигляду

$$\begin{aligned} Y'_{n_1} &= \pi_1 P_{n_1} Y_{n_1} + \sum_{\|Q_{n_1}\|=2}^{m^2} h_{n_1, Q_{n_1}} Y_{n_1}^{Q_{n_1}} + \Phi_{n_1}, \\ Y'_{n_s} &= \pi_s (\mu_s E_{n_s} + P_{n_s}) Y_{n_s} + Y_{n_s} \sum_{\|Q_{n_1}\|=1}^{m-1} h_{n_s, Q_{n_1}} Y_{n_1}^{Q_{n_1}} + \Phi_{n_s}, \quad s = \overline{2, k}, \end{aligned} \quad (10)$$

де Y_{n_s} , $s = \overline{1, k}$, — субвектори вектора Y ; P_{n_s} , $\|P_{n_s}\| = o(1)$, $t \uparrow \omega$, $s = \overline{1, k}$, — матриці; π_s , $s = \overline{1, k}$, — додатні функції; сталі μ_s , $s = \overline{2, k}$, дійсні і відмінні від нуля; функції $h_{n_1, Q_{n_1}}$, $\|Q_{n_1}\| = \overline{2, m^2}$, $h_{n_s, Q_{n_1}}$, $s = \overline{2, k}$, $\|Q_{n_1}\| = \overline{1, m-1}$, визначаються у процесі зведення д. с. (8) до д. с. (10); E_{n_s} , $s = \overline{1, k}$, — одиничні матриці; вектор-функції Φ_{n_s} , $s = \overline{1, k}$, малі у деякому розумінні.

В роботах [7 – 9] стійкість точки спокою д. с. (8), (10) досліджувалась за допомогою поєднання методу вивчення асимптотичної поведінки правильних [10 – 12] розв’язків неавтономного нелінійного диференціального рівняння n_1 -го порядку відносно однієї з компонент субвектора Y_{n_1} , до якого можна звести д. с. вигляду

$$Y'_{n_1} = \pi_1 P_{n_1} Y_{n_1} + \sum_{\|Q_{n_1}\|=2}^{m^2} h_{n_1, Q_{n_1}} Y_{n_1}^{Q_{n_1}}, \quad (11)$$

методу функцій Ляпунова та леми 3 [13] про обмеженість розв’язків в кільцеподібній області, що охоплює положення рівноваги.

Особливий критичний випадок стійкості виникає тоді, коли у д. с. (11) $P_{n_1} \equiv \equiv \|0\|$, $h_{n_1, Q_{n_1}} \equiv 0$, $\|Q_{n_1}\| = \overline{2, m^2}$, тобто коли в дослідженні стійкості неможливо використати правильні розв'язки диференціального рівняння n_1 -го порядку. У цьому випадку д. с. (10) набуває спеціального вигляду д. с. (1), для якої результати стійкості одержано у випадку, коли $\omega = +\infty$.

Заміни (9), (3) дозволяють сформулювати результати стійкості для д. с. (8).

Теорема 2. Нехай д. с. (8) така, що заміни (9), (3) зводять її до д. с. (4), яка задовольняє умови теореми 1. Тоді її тривіальний розв'язок при $t \rightarrow +\infty$:

стійкий за Ляпуновим, якщо $\|G(t, Z_{n_1}, \nu Z_{n_2}, \dots, \nu Z_{n_k})\| \leq A \quad \forall t \in \Delta, A \in \mathbf{R}_+, Z \in \mathbf{S}(Z, r_0)$;

асимптотично стійкий за Ляпуновим, якщо $\|G(t, Z_{n_1}, \nu Z_{n_2}, \dots, \nu Z_{n_k})\| = o(1), t \rightarrow +\infty, Z \in \mathbf{S}(Z, r_0)$.

Доведення є очевидним.

Наслідок 2. Нехай д. с. (8) така, що заміни (9), (3) зводять її до д. с. (4), яка задовольняє умови наслідку 1. Тоді її тривіальний розв'язок при $t \rightarrow +\infty$:

стійкий за Ляпуновим, якщо $\|G(t, Z_{n_1}, \nu Z_{n_2}, \dots, \nu Z_{n_k})\| \leq A \quad \forall t \in \Delta, A \in \mathbf{R}_+, Z \in \mathbf{S}(Z, r_0)$;

асимптотично стійкий за Ляпуновим, якщо $\|G(t, Z_{n_1}, \nu Z_{n_2}, \dots, \nu Z_{n_k})\| = o(1), t \rightarrow +\infty, Z \in \mathbf{S}(Z, r_0)$.

Доведення є очевидним.

1. Ляпунов А. М. Общая задача об устойчивости движения и другие работы по теории устойчивости и теории обыкновенных дифференциальных уравнений. – М.: Изд-во АН СССР, 1956. – 473 с.
2. Малкин И. Г. Теория устойчивости движения. – М.: Наука, 1966. – 532 с.
3. Perron O. Die Stabilitätsfrage bei differential Gleichungen // Math. Z. – 1930. – 32. – S. 703–738.
4. Ратнопорт И. М. О некоторых асимптотических методах в теории дифференциальных уравнений. – Киев: Изд-во АН УССР, 1954. – 526 с.
5. Вітриченко І. Е., Никоненко В. В. О сведениях к почти блок-треугольному (диагональному) виду линейной неавтономной системы в случае кратного нулевого собственного значения предельной матрицы коэффициентов // Proc. A. Razmadze Math. Inst. – 1994. – 110. – P. 59 – 67.
6. Костин А. В., Вітриченко І. Е. Обобщение теоремы Ляпунова об устойчивости в случае одного нулевого характеристического показателя для неавтономных систем // Докл. АН СССР. – 1982. – 264, № 4. – С. 819 – 822.
7. Вітриченко І. Е. К устойчивости в критическом случае одного нулевого и пары чисто мнимых корней неавтономной существенно нелинейной системы // Докл. НАН Украины. – 1994. – № 9. – С. 7 – 11.
8. Вітриченко І. Е. К устойчивости неавтономной существенно нелинейной системы в одном критическом случае // Допов. НАН України. – 1997. – № 8. – С. 25 – 28.
9. Вітриченко І. Є. Критичний випадок глобальної стійкості неавтономної істотно нелінійної системи // Нелінійні коливання. – 2000. – 3, № 4. – С. 449 – 457.
10. Костин А. В. Асимптотика правильных решений обыкновенных дифференциальных уравнений: Дис. ... д-ра физ.-мат. наук. – Одесса, 1987. – 282 с.
11. Евтухов В. М. Асимптотическое представление решений неавтономных обыкновенных дифференциальных уравнений: Дис. ... д-ра физ.-мат. наук. – Одесса, 1998. – 295 с.
12. Кизурадзе И. Т., Чантурия Т. А. Асимптотические свойства решений неавтономных обыкновенных дифференциальных уравнений. – М.: Наука, 1990. – 432 с.
13. Вітриченко І. Є. Про одну ознаку асимптотичної стійкості в одному критичному випадку // Наук. вісн. Чернів. ун-ту. Математика. – 2002. – Вип. 134. – С. 10 – 16.

Одержано 27.05.2004,
після доопрацювання — 25.01.2005