

М. О. Перестюк (Київ. нац. ун-т ім. Т. Шевченка),

В. Ю. Слюсарчук (Нац. ун-т водн. госп-ва та природокористування, Рівне)

ЗАСТОСУВАННЯ ФУНКЦІЇ ТА ОПЕРАТОРА ГРІНА – САМОЙЛЕНКА ДО ДОСЛІДЖЕННЯ НЕЛІПШИЦЕВИХ ДИФЕРЕНЦІАЛЬНИХ РІВНЯНЬ

For systems of non-Lipschitz differential equations, we establish conditions for the existence of invariant sets. To obtain this result, we use the Green–Samoilenko function and the corresponding operator.

Для систем неліпшицевих диференціальних рівнянь встановлено умови існування інваріантних множин. При дослідженні цих систем використано функцію та оператор Гріна–Самойленка.

1. Вступ. Однією з основних проблем теорії нелінійних коливань є проблема інваріантних множин динамічних систем. Цю проблему детально вивчено в [1] у випадку систем звичайних диференціальних рівнянь, нелінійні частини яких задовольняють умови гладкості. Методи вивчення інваріантних множин, побудовані в [1], не застосовні до неліпшицевих диференціальних рівнянь. Для вирішення цієї проблеми в загальному випадку автори статті запропонували метод, що базується на функціональному аналізі з використанням функції й оператора Гріна–Самойленка та c -неперервних операторів.

2. Основний об’єкт досліджень. Нехай \mathbb{R} – множина всіх дійсних чисел, Φ і X – скінченновимірні банахові простори з нормами $\|\cdot\|_{\Phi}$ і $\|\cdot\|_X$ відповідно і $L(X, X)$ – банахова алгебра всіх лінійних неперервних операторів $A: X \rightarrow X$ з нормою

$$\|A\|_{L(X, X)} = \sup_{\|x\|_X=1} \|Ax\|_X.$$

Розглянемо нелінійну систему диференціальних рівнянь

$$\begin{aligned} \frac{d\varphi}{dt} &= a(\varphi) + b(\varphi, x), \\ \frac{dx}{dt} &= P(\varphi)x + F(\varphi, x), \quad t \in \mathbb{R}, \end{aligned} \tag{1}$$

де $a: \Phi \rightarrow \Phi$, $b: \Phi \times X \rightarrow \Phi$, $P: \Phi \rightarrow L(X, X)$ і $F: \Phi \times X \rightarrow X$ – неперервні відображення.

Множина $\mathcal{M} \subset \Phi \times X$ називається *інваріантною множиною* системи рівнянь (1), якщо для кожної точки $(\varphi_0, x_0) \in \mathcal{M}$ для розв’язку

$$\varphi = \varphi(t, \varphi_0, x_0), \quad x = x(t, \varphi_0, x_0)$$

цієї системи, що задовольняє умови

$$\varphi(0, \varphi_0, x_0) = \varphi_0, \quad x(0, \varphi_0, x_0) = x_0,$$

виконується співвідношення

$$\{(\varphi(t, \varphi_0, x_0), x(t, \varphi_0, x_0)) \in \Phi \times X : t \in \mathbb{R}\} \subset \mathcal{M}.$$

Метою цієї роботи є з'ясування умов існування в системі (1) інваріантної множини \mathcal{M} , для якої

$$\sup\{\|x\|_X : (\varphi, x) \in \mathcal{M}\} < +\infty.$$

Це співвідношення означає, що проєкція множини \mathcal{M} на $\{0\} \times X$ паралельно $\Phi \times \{0\}$ [2] є обмеженою ($\{0\} \times X$ і $\Phi \times \{0\}$ – підпростори простору $\Phi \times X$). Множини, що задовольняють таку умову, називатимемо X -обмеженими.

При з'ясуванні умов існування в системі (1) X -обмеженої інваріантної множини \mathcal{M} крім неперервності відображень a, b, P і F ми вимагатимемо, щоб виконувалися додаткові умови.

Нехай Y і Z – довільні банахові простори, $B_Y[0, \rho]$ – замкнена куля радіуса ρ з центром у точці O у просторі Y , тобто множина $\{y \in Y : \|y\|_Y \leq \rho\}$, і $C^0(Y, Z)$ – банаховий простір неперервних і обмежених на Y функцій $u = u(y)$ зі значеннями в Z з нормою

$$\|u\|_{C^0(Y, Z)} = \sup_{y \in Y} \|u(y)\|_Z.$$

Зафіксуємо довільне число

$$r > 0.$$

Розглянемо систему диференціальних рівнянь

$$\begin{aligned} \frac{d\varphi}{dt} &= a(\varphi) + b(\varphi, z), \\ \frac{dx}{dt} &= P(\varphi)x + F(\varphi, x), \quad t \in \mathbb{R}, \end{aligned} \tag{2}$$

де $z \in B_{C^0(\mathbb{R}, X)}[0, r]$.

Будемо вважати, що ця система для кожної точки $(\varphi_0, x_0) \in \Phi \times B_X[0, r]$ має єдиний розв'язок

$$\varphi = \varphi_t(\varphi_0, z), \quad x = x_t(\varphi_0, x_0),$$

що задовольняє умови

$$\varphi_0(\varphi_0, z) = \varphi_0, \quad x_0(\varphi_0, x_0) = x_0.$$

Зауважимо, що функція $\varphi = \varphi_t(\varphi_0, z)$, як розв'язок першого рівняння системи (2), залежить від $\varphi_0 \in \Phi$ та функції z і не залежить від x .

У подальшому будемо вважати, що виконуються такі умови.

Умова А. Для кожних $\varphi_0 \in \Phi$ і $z \in B_{C^0(\mathbb{R}, X)}[0, r]$ розв'язок $\varphi = \varphi_t(\varphi_0, z)$ диференціального рівняння

$$\frac{d\varphi}{dt} = a(\varphi) + b(\varphi, z), \quad t \in \mathbb{R},$$

як функція змінних φ_0 і z , є неперервним на $\Phi \times B_{C^0(\mathbb{R}, X)}[0, r]$ і для довільних $b > 0$, $T > 0$

$$\lim_{n \rightarrow \infty} \sup_{\|\varphi_0\|_\Phi \leq b, |t| \leq T} \|\varphi_t(\varphi_0, z_n) - \varphi_t(\varphi_0, z)\|_\Phi = 0,$$

якщо

$$\lim_{n \rightarrow \infty} \sup_{|t| \leq a} \|z_n(t) - z(t)\|_X = 0 \tag{3}$$

для всіх $a > 0$.

Умова Б. $\sup_{\varphi \in \Phi} \|P(\varphi)\|_{L(X,X)} < +\infty$.

Умова В. Для кожної обмеженої множини $G \subset X$

$$\sup_{(\varphi,x) \in \Phi \times G} \|F(\varphi,x)\|_X < +\infty.$$

Зазначимо, що задачу про інваріантні множини системи рівнянь (1) у випадку $\Phi = \mathbb{R}^m$, $X = \mathbb{R}^n$, $b(\varphi, x) \equiv 0$ і 2π -періодичних за змінними $\varphi_1, \varphi_2, \dots, \varphi_m$ та диференційовних $a(\varphi)$, $P(\varphi)$ і $F(\varphi, x)$ (тут $\varphi = (\varphi_1, \varphi_2, \dots, \varphi_m)$) детально дослідив А. М. Самойленко [1].

3. Функція і оператор Гріна – Самойленка. Нехай $\mathfrak{M}(Y, Z)$ – банаховий простір обмежених на Y функцій $z = z(y)$ зі значеннями в Z і нормою

$$\|z\|_{\mathfrak{M}(Y,Z)} = \sup_{y \in Y} \|z(y)\|_Z,$$

де Y і Z – банахові простори, що використовувалися в п. 2, і $\varphi_t(\varphi, z)$ – розв’язок першого рівняння системи (2), для якого

$$\varphi_0(\varphi, z) = \varphi.$$

Позначимо через $\Omega_\tau^t(\varphi, z)$ операторний розв’язок задачі

$$\begin{aligned} \frac{dX(t)}{dt} &= P(\varphi_t(\varphi, z))X(t), \quad t \in \mathbb{R}, \\ X(\tau) &= I, \end{aligned} \tag{4}$$

де I – одиничний елемент алгебри $L(X, X)$. Завдяки неперервності відображення $P: \Phi \rightarrow L(X, X)$ та умовам А і Б операторна функція $P(\varphi_t(\varphi, z))$ неперервна за змінною t на \mathbb{R} і обмежена на \mathbb{R} . Тому задача (4) для кожних $\varphi \in \Phi$ і $z \in B_{C^0(\mathbb{R},X)}[0, r]$ має єдиний розв’язок (див., наприклад, [3]), визначений на \mathbb{R} .

Розглянемо операторну функцію

$$G_0(\tau, \varphi, z) = \begin{cases} \Omega_\tau^0(\varphi, z)C(\varphi_\tau(\varphi, z)), & \text{якщо } \tau \leq 0, \\ -\Omega_\tau^0(\varphi, z)(I - C(\varphi_\tau(\varphi, z))), & \text{якщо } \tau > 0, \end{cases}$$

де $C \in C^0(\Phi, L(X, X))$.

Будемо вважати, що інтеграл

$$\int_{-\infty}^{+\infty} \|G_0(\tau, \varphi, z)\|_{L(X,X)} d\tau$$

збігається для кожних $(\varphi, z) \in \Phi \times B_{C^0(\mathbb{R},X)}[0, r]$ і

$$\sup_{\varphi \in \Phi, z \in B_{C^0(\mathbb{R},X)}[0, r]} \int_{-\infty}^{+\infty} \|G_0(\tau, \varphi, z)\|_{L(X,X)} d\tau < +\infty. \tag{5}$$

Ця функція називається *функцією Гріна – Самойленка* системи рівнянь

$$\begin{aligned}\frac{d\varphi}{dt} &= a(\varphi) + b(\varphi, z), \\ \frac{dx}{dt} &= P(\varphi)x, \quad t \in \mathbb{R},\end{aligned}\tag{6}$$

у випадку $b(\varphi, z) \equiv 0$ [4]. Збережемо цю назву для $G_0(\tau, \varphi, z)$ і у випадку $b(\varphi, z) \neq 0$.

Виконання співвідношення (5) означає, що згідно з [1] функція Гріна – Самойленка є грубою.

Зауважимо, що система рівнянь (6) має функцію Гріна – Самойленка, якщо інваріантна множина

$$\mathcal{K} = \{(\varphi, 0) \in \Phi \times X : \varphi \in \Phi\}$$

цієї системи експоненціально дихотомічна, тобто виконується така умова.

Умова Г. Існують підпростори $X_+(\tau, \varphi, z), X_-(\tau, \varphi, z) \subset X$, де $(\tau, \varphi, z) \in \mathbb{R} \times \Phi \times B_{C^0(\mathbb{R}, X)}[0, r]$, і додатні сталі K, N і ν , для яких:

1) для кожних $(\tau, \varphi, z) \in \mathbb{R} \times \Phi \times B_{C^0(\mathbb{R}, X)}[0, r]$ простір X є прямою сумою підпросторів $X_+(\tau, \varphi, z)$ і $X_-(\tau, \varphi, z)$:

$$X = X_+(\tau, \varphi, z) \oplus X_-(\tau, \varphi, z),$$

причому проєктори $P_+(\tau, \varphi, z)$ і $P_-(\tau, \varphi, z)$, породжені цією сумою, рівномірно обмежені, тобто

$$\sup_{(\tau, \varphi, z) \in \mathbb{R} \times \Phi \times B_{C^0(\mathbb{R}, X)}[0, r]} \{ \|P_+(\tau, \varphi, z)\|_{L(X, X)}, \|P_-(\tau, \varphi, z)\|_{L(X, X)} \} \leq K;$$

2) для всіх $t, \tau \in \mathbb{R}$, $t \geq \tau$, $\varphi \in \Phi$, $z \in B_{C^0(\mathbb{R}, X)}[0, r]$ і $x_0 \in X_-(\tau, \varphi, z)$ виконується нерівність

$$\|\Omega_\tau^t(\varphi, z)x_0\|_X \leq Ne^{-\nu(t-\tau)}\|x_0\|_X;$$

3) для всіх $t, \tau \in \mathbb{R}$, $t \leq \tau$, $\varphi \in \Phi$, $z \in B_{C^0(\mathbb{R}, X)}[0, r]$ і $x_0 \in X_+(\tau, \varphi, z)$ виконується нерівність

$$\|\Omega_\tau^t(\varphi, z)x_0\|_X \leq Ne^{-\nu(\tau-t)}\|x_0\|_X.$$

У випадку виконання умови Г функція Гріна – Самойленка системи рівнянь (6) має вигляд

$$G_0(\tau, \varphi, z) = \begin{cases} \Omega_\tau^0(\varphi, z)P_-(\tau, \varphi, z), & \text{якщо } \tau \leq 0, \\ -\Omega_\tau^0(\varphi, z)P_+(\tau, \varphi, z), & \text{якщо } \tau > 0, \end{cases}\tag{7}$$

і для неї

$$\|G_0(\tau, \varphi, z)\|_{L(X, X)} \leq Ne^{-\nu|\tau|}\tag{8}$$

для всіх $\tau \in \mathbb{R}$, $\varphi \in \Phi$ і $z \in B_{C^0(\mathbb{R}, X)}[0, r]$.

Згідно з [4] оператором Гріна – Самойленка назвемо оператор \mathcal{G}_z , що діє з простору $C^0(\Phi, X)$ у простір $\mathfrak{M}(\Phi, X)$ і визначається рівністю

$$(\mathcal{G}_z u)(\varphi) = \int_{-\infty}^{+\infty} G_0(\tau, \varphi, z)u(\varphi_\tau(\varphi, z))d\tau.$$

У подальшому покажемо, що для кожного $z \in B_{C^0(\mathbb{R}, X)}[0, r]$

$$\mathcal{G}_z C^0(\Phi, X) \subset C^0(\Phi, X),$$

тобто оператор \mathcal{G}_z діє в просторі $C^0(\Phi, X)$.

Зазначимо, що оператор Гріна – Самойленка розглядався в [4] у випадку $b(\varphi, x) \equiv 0$.

У подальшому крім умови Γ будемо використовувати таку умову.

Умова Γ . Для довільних $z, z_n \in B_{C^0(\mathbb{R}, X)}[0, r]$, $n \in \mathbb{N}$, $\theta > 0$ і $T > 0$

$$\lim_{n \rightarrow \infty} \sup_{\|\varphi\|_{\Phi} \leq \theta, |\tau| \leq T} \|G_0(\tau, \varphi, z_n) - G_0(\tau, \varphi, z)\|_{L(X, X)} = 0,$$

якщо

$$\lim_{n \rightarrow \infty} \sup_{|t| \leq a} \|z_n(t) - z(t)\|_X = 0 \tag{9}$$

для всіх $a > 0$.

Зазначимо, що оператор \mathcal{G}_z відіграватиме важливу роль у з'ясуванні існування X -обмежених інваріантних множин у системі диференціальних рівнянь (1). Наведемо одну властивість цього оператора.

4. c -Неперервність оператора \mathcal{G}_z . Будемо говорити, що послідовність $(z_n)_{n \geq 1}$ елементів простору $C^0(Y, Z)$ локально збігається до $z \in C^0(Y, Z)$, і позначатимемо

$$z_n \xrightarrow{\text{loc.}, C^0(Y, Z)} z \text{ при } n \rightarrow \infty, \tag{10}$$

якщо ця послідовність обмежена і для кожного числа $p > 0$

$$\lim_{n \rightarrow +\infty} \max_{\|y\|_Y \leq p} \|z_n(y) - z(y)\|_Z = 0.$$

Аналогічно визначаються локально збіжні послідовності елементів простору $\mathfrak{M}(Y, Z)$.

Оператор $B: E_1 \rightarrow E_2$ (E_1 і E_2 – банахові простори, кожен з яких збігається з одним із просторів $C^0(Y_1, Z_1)$, $C^0(Y_2, Z_2)$, $\mathfrak{M}(Y_1, Z_1)$ і $\mathfrak{M}(Y_2, Z_2)$, де Y_1, Y_2, Z_1 і Z_2 – також банахові простори) називається c -неперервним, якщо для довільних $x \in E_1$ і $x_n \in E_1$, $n \geq 1$, для яких

$$x_n \xrightarrow{\text{loc.}, E_1} x \text{ при } n \rightarrow \infty,$$

виконується співвідношення

$$Bx_n \xrightarrow{\text{loc.}, E_2} Bx \text{ при } n \rightarrow \infty.$$

Якщо для c -неперервного оператора $B: C^0(Y_1, Z_1) \rightarrow C^0(Y_2, Z_2)$ у випадку $\dim Z_2 < \infty$ для кожної обмеженої множини $M \subset C^0(Y_1, Z_1)$ функції з множини BM є рівностепенно неперервними на кожному відрізку $[-\gamma, \gamma]$, $\gamma > 0$, то цей оператор називається c -цілком неперервним.

Поняття c -неперервного і c -цілком неперервного оператора увів до розгляду (на мові „ ε, δ “) Е. Мухамадієв [5, 6]; його вивчення було продовжено в багатьох працях (див., наприклад, [7–12]). Означення c -неперервного оператора, в якому використано локально збіжні послідовності, запропонував один із авторів статті (див., наприклад, [13–15]).

Зазначимо, що c -неперервний оператор може не бути неперервним і в умовах A і Γ співвідношення (3) і (9) за допомогою (10) можна записати у вигляді

$$z_n \xrightarrow{\text{loc.}, C^0(\mathbb{R}, X)} z \text{ при } n \rightarrow \infty.$$

Теорема 1. Нехай $a: \Phi \rightarrow \Phi$, $b: \Phi \times X \rightarrow \Phi$ і $P: \Phi \rightarrow L(X, X)$ — неперервні відображення і виконуються умови А, Б і Г.

Тоді множина значень $R(\mathcal{G}_z)$ оператора \mathcal{G}_z для кожного $z \in B_{C^0(\mathbb{R}, X)}[0, r]$ є підмножиною простору $C^0(\Phi, X)$ і цей оператор є лінійним, обмеженим та c -неперервним.

Доведення. Зафіксуємо довільну функцію $z \in B_{C^0(\mathbb{R}, X)}[0, r]$. Розглянемо довільні функції $u_n \in C^0(\Phi, X)$, $n \geq 0$, для яких

$$u_n \xrightarrow{\text{loc.}, C^0(\Phi, X)} u_0 \text{ при } n \rightarrow \infty. \quad (11)$$

Покажемо, що

$$\mathcal{G}_z u_n \xrightarrow{\text{loc.}, \mathfrak{M}(\Phi, X)} \mathcal{G}_z u_0 \text{ при } n \rightarrow \infty. \quad (12)$$

Зафіксуємо довільні числа $R > 0$ і $\varepsilon > 0$. Завдяки (11) існує таке число $c > 0$, що

$$\sup_{n \geq 0} \|u_n\|_{C^0(\Phi, X)} \leq c. \quad (13)$$

Виберемо таке додатне число a , щоб

$$\frac{4Nc}{\nu} e^{-\nu a} < \frac{\varepsilon}{2}. \quad (14)$$

Запишемо $(\mathcal{G}_z u_n)(\varphi) - (\mathcal{G}_z u_0)(\varphi)$ у вигляді

$$(\mathcal{G}_z u_n)(\varphi) - (\mathcal{G}_z u_0)(\varphi) = I_1(n, \varphi) + I_2(n, \varphi),$$

де

$$I_1(n, \varphi) = \int_{-a}^a G_0(\tau, \varphi, z)(u_n(\varphi_\tau(\varphi, z)) - u_0(\varphi_\tau(\varphi, z)))d\tau$$

і

$$I_2(n, \varphi) = \int_{|\tau| \geq a} G_0(\tau, \varphi, z)(u_n(\varphi_\tau(\varphi, z)) - u_0(\varphi_\tau(\varphi, z)))d\tau.$$

На підставі (13), (14) і оцінки (8) норми функції Гріна – Самойленка (тут використано умову Г) отримуємо

$$\sup_{n \geq 1, \varphi \in \Phi} \|I_1(n, \varphi)\|_X < \frac{\varepsilon}{2}. \quad (15)$$

Покажемо, що при досить великих n

$$\sup_{\|\varphi\|_\Phi \leq R} \|I_2(n, \varphi)\|_X < \frac{\varepsilon}{2}. \quad (16)$$

Використаємо умову А. Завдяки неперервності $\varphi_t(\varphi, z)$ по (t, φ) на множині $K = [-a, a] \times \times B_\Phi[0, R]$ (ця множина компактна, оскільки простір Φ скінченновимірний) функція $\|\varphi_t(\varphi, z)\|_\Phi$ обмежена на K деяким числом γ . Виберемо такий номер n_0 , щоб

$$\sup_{n \geq n_0, \|\varphi\|_{\Phi} \leq \gamma} \|u_n(\varphi) - u_0(\varphi)\|_{\Phi} < \frac{\nu \varepsilon}{2N}. \tag{17}$$

Такий номер існує на підставі (11). Тоді завдяки (17)

$$\sup_{n \geq n_0, |\tau| \leq a, \|\varphi\|_{\Phi} \leq R} \|u_n(\varphi_{\tau}(\varphi, z)) - u_0(\varphi_{\tau}(\varphi, z))\|_X < \frac{\nu \varepsilon}{2N}.$$

Звідси та з (8) випливає (16).

Із (15) і (16) отримуємо

$$\sup_{n \geq n_0, \|\varphi\|_{\Phi} \leq R} \|(\mathcal{G}_z u_n)(\varphi) - (\mathcal{G}_z u_0)(\varphi)\|_X < \varepsilon.$$

Отже, на підставі довільності числа ε виконується співвідношення (12), що означає \mathcal{C} -неперервність оператора \mathcal{G}_z .

Тепер покажемо, що

$$R(\mathcal{G}_z) \subset C^0(\Phi, X). \tag{18}$$

Зафіксуємо довільну функцію $v \in C^0(\Phi, X)$. Покажемо, що $\mathcal{G}_z v \in C^0(\Phi, X)$.

Розглянемо вектори $\varphi_n \in \Phi$, $n \geq 1$, для яких

$$\lim_{n \rightarrow \infty} \|\varphi_n\|_{\Phi} = 0, \tag{19}$$

і послідовність $v_n = v(\varphi + \varphi_n)$, $n \geq 1$, елементів простору $C^0(\Phi, X)$. Завдяки (19) і скінченній розмірності простору Φ

$$v_n \xrightarrow{\text{loc.}, C^0(\Phi, X)} v \text{ при } n \rightarrow \infty. \tag{20}$$

Покажемо, що

$$\mathcal{G}_z v_n \xrightarrow{\text{loc.}, \mathfrak{M}(\Phi, X)} \mathcal{G}_z v \text{ при } n \rightarrow \infty,$$

тобто для кожного числа $r > 0$

$$\lim_{n \rightarrow \infty} \sup_{\|\varphi\|_{\Phi} \leq r} \|(\mathcal{G}_z v)(\varphi + \varphi_n) - (\mathcal{G}_z v)(\varphi)\|_X = 0. \tag{21}$$

Звідси випливатиме неперервність $(\mathcal{G}_z v)(\varphi)$ в кожній точці $\varphi \in \Phi$, тобто включення (18).

Запишемо $(\mathcal{G}_v)(\varphi + \varphi_n) - (\mathcal{G}_z v)(\varphi)$ у вигляді

$$\begin{aligned} (\mathcal{G}_z v)(\varphi + \varphi_n) - (\mathcal{G}_z v)(\varphi) &= \int_{-\infty}^{+\infty} G_0(\tau, \varphi + \varphi_n, z) v(\varphi_{\tau}(\varphi + \varphi_n, z)) d\tau - \\ &- \int_{-\infty}^{+\infty} G_0(\tau, \varphi, z) v(\varphi_{\tau}(\varphi, z)) d\tau = A_n(\varphi) + B_n(\varphi), \end{aligned}$$

де

$$A_n(\varphi) = \int_{-\infty}^{+\infty} G_0(\tau, \varphi, z)(v(\varphi_\tau(\varphi + \varphi_n, z)) - v(\varphi_\tau(\varphi, z)))d\tau$$

і

$$B_n(\varphi) = \int_{-\infty}^{+\infty} (G_0(\tau, \varphi + \varphi_n, z) - G_0(\tau, \varphi, z))v(\varphi_\tau(\varphi + \varphi_n, z))d\tau.$$

На підставі (8) і (20)

$$A_n \xrightarrow{\text{loc., } \mathfrak{M}(\Phi, X)} 0 \text{ при } n \rightarrow \infty. \quad (22)$$

Покажемо, що також

$$B_n \xrightarrow{\text{loc., } \mathfrak{M}(\Phi, X)} 0 \text{ при } n \rightarrow \infty. \quad (23)$$

Використаємо умови А і Б. Завдяки цим умовам та неперервності відображення $P: \Phi \rightarrow L(X, X)$ для кожного числа $r > 0$

$$\lim_{n \rightarrow \infty} \sup_{|t| \leq r, \|\varphi\|_\Phi \leq r} \|P(\varphi_t(\varphi + \varphi_n, z)) - P(\varphi_t(\varphi, z))\|_{L(X, X)} = 0.$$

Тому внаслідок неперервної залежності розв'язків лінійного рівняння

$$\frac{dX(t)}{dt} = P(\varphi_t(\varphi, z))X(t), \quad t \in \mathbb{R},$$

від початкових умов [16, 17] для кожного числа $r > 0$

$$\lim_{n \rightarrow \infty} \sup_{|\tau| \leq r, \|\varphi\|_\Phi \leq r} \|\Omega_\tau^0(\varphi + \varphi_n, z) - \Omega_\tau^0(\varphi, z)\|_{L(X, X)} = 0$$

і, отже,

$$\lim_{n \rightarrow \infty} \sup_{|\tau| \leq r, \|\varphi\|_\Phi \leq r} \|G_0(\tau, \varphi + \varphi_n, z) - G_0(\tau, \varphi, z)\|_{L(X, X)} = 0 \quad (24)$$

для всіх $r > 0$. Оскільки

$$\begin{aligned} \|B_n(\varphi)\|_X &= \left\| \int_{-\infty}^{+\infty} (G_0(\tau, \varphi + \varphi_n, z) - G_0(\tau, \varphi, z))v(\varphi_\tau(\varphi + \varphi_n, z))d\tau \right\|_{L(X, X)} \leq \\ &\leq \int_{-\infty}^{+\infty} \|G_0(\tau, \varphi + \varphi_n, z) - G_0(\tau, \varphi, z)\|_{L(X, X)} d\tau \|v\|_{C^0(\Phi, X)}, \end{aligned}$$

то на підставі (8) і (24)

$$\lim_{n \rightarrow \infty} \sup_{\|\varphi\|_\Phi \leq r} \|B_n(\varphi)\|_X = 0.$$

Отже, співвідношення (23) виконується. Із (22) і (23) випливає (21).

Лінійність і обмеженість оператора \mathcal{G}_z випливають з означення цього оператора.

Теорему 1 доведено.

5. Оператор $\mathcal{G}_z \circ \mathcal{F}$. Розглянемо оператор $\mathcal{F} : C^0(\Phi, X) \rightarrow C^0(\Phi, X)$, що визначається рівністю

$$(\mathcal{F}v)(\varphi) = F(\varphi, v(\varphi)),$$

де $F : \Phi \times X \rightarrow X$ – те саме відображення, що й у системах рівнянь (1), (2). Внаслідок неперервності F та виконання умови В оператор $\mathcal{F} \in c$ -неперервним. Однак цей оператор може не бути неперервним, якщо для деякого додатного числа ρ для функції $F(\varphi, x)$ не виконується умова рівномірної неперервності на множині $\Phi \times B_X[0, \rho]$. Прикладом такого оператора є оператор $\mathcal{F}_1 : C^0(\mathbb{R}, \mathbb{R}) \rightarrow C^0(\mathbb{R}, \mathbb{R})$, що визначається рівністю

$$(\mathcal{F}_1 v)(\varphi) = \sin(\varphi^3 v(\varphi)).$$

При з'ясуванні умов існування X -обмежених інваріантних множин систем рівнянь (1), (2) важливою для подальшого є композиція $\mathcal{G}_z \circ \mathcal{F}$ операторів \mathcal{F} і Гріна – Самойленка \mathcal{G}_z , що завдяки включенню $R(\mathcal{F}) \subset C^0(\Phi, X)$ та теоремі 1 діє в просторі $C^0(\Phi, X)$ і є c -неперервною.

Композицію $\mathcal{G}_z \circ \mathcal{F}$ можна записати у вигляді

$$((\mathcal{G}_z \circ \mathcal{F})v)(\varphi) = \int_{-\infty}^{+\infty} G_0(\tau, \varphi, z) F(\varphi_\tau(\varphi, z), v(\varphi_\tau(\varphi, z))) d\tau. \quad (25)$$

Зауважимо, що завдяки умові В оператор \mathcal{F} є обмеженим, тобто для кожного числа $\rho > 0$ множина $\mathcal{F} B_{C^0(\Phi, X)}[0, \rho]$ є обмеженою підмножиною простору $C^0(\Phi, X)$. Тому обмеженим є й оператор $\mathcal{G}_z \circ \mathcal{F}$.

Будемо вважати, що виконується така умова.

Умова Д. Справджується співвідношення

$$\frac{2N\omega}{\nu} \leq r, \quad (26)$$

де N і ν – сталі, що використовуються в умові Г, і

$$\omega = \sup_{v \in B_{C^0(\Phi, X)}[0, r]} \|\mathcal{F}v\|_{C^0(\Phi, X)}.$$

Позначимо через $\text{Fix}(\mathcal{G}_z \circ \mathcal{F})$ множину всіх нерухомих точок оператора $\mathcal{G}_z \circ \mathcal{F}$.

На підставі (25), (26) та умови Г замкнена куля $B_{C^0(\Phi, X)}[0, r]$ є інваріантною щодо оператора $\mathcal{G}_z \circ \mathcal{F}$. Тому при виконанні певних умов (див. п. 7)

$$\text{Fix}(\mathcal{G}_z \circ \mathcal{F}) \neq \emptyset. \quad (27)$$

У подальшому з використанням умови Г ми покажемо існування X -обмежених інваріантних множин системи рівнянь (1).

6. Зв'язок між точками множини $\text{Fix}(\mathcal{G}_z \circ \mathcal{F})$ і X -обмеженими інваріантними множинами системи рівнянь (2). Правильним є таке твердження.

Теорема 2. Нехай $a : \Phi \rightarrow \Phi$, $b : \Phi \times X \rightarrow \Phi$, $P : \Phi \rightarrow L(X, X)$ і $F : \Phi \times X \rightarrow X$ – неперервні відображення і виконуються умови А, Б, В і Г.

Тоді кожною точкою $u_z \in \text{Fix}(\mathcal{G}_z \circ \mathcal{F})$, де $z \in B_{C^0(\mathbb{R}, X)}[0, r]$, визначається X -обмежена інваріантна множина

$$\mathcal{M}_{u_z} = \{(\varphi, x) \in \Phi \times X : x = u_z(\varphi), \varphi \in \Phi\}$$

системи рівнянь (2).

Доведення. Нехай неперервна функція $u_z(\varphi)$ є нерухомою точкою оператора $\mathcal{G}_z \circ \mathcal{F}$, тобто

$$u_z(\varphi) = \int_{-\infty}^{+\infty} G_0(\tau, \varphi, z) F(\varphi_\tau(\varphi, z), u_z(\varphi_\tau(\varphi, z))) d\tau \quad (28)$$

для всіх $\varphi \in \Phi$. Завдяки умовам В і Г ця функція є елементом простору $C^0(\Phi, X)$.

Покажемо, що функція $u_z(\varphi_t(\varphi, z))$ є розв'язком диференціального рівняння

$$\frac{dx(t)}{dt} = P(\varphi_t(\varphi, z))x(t) + F(\varphi_t(\varphi, z), x(t)), \quad t \in \mathbb{R}. \quad (29)$$

Використаємо функцію Гріна – Самойленка $G_0(\tau, \varphi, z)$ (див. (7)), функцію

$$G_t(\tau, \varphi, z) = \begin{cases} \Omega_\tau^t(\varphi, z) P_-(\tau, \varphi, z), & \text{якщо } \tau \leq t, \\ -\Omega_\tau^t(\varphi, z) P_+(\tau, \varphi, z), & \text{якщо } \tau > t, \end{cases} \quad (30)$$

для якої на підставі умови Г

$$\|G_t(\tau, \varphi, z)\|_{L(X, X)} \leq N e^{-\nu|t-\tau|}, \quad \tau, t \in \mathbb{R}, \quad \varphi \in \Phi, \quad z \in B_{C^0(\mathbb{R}, X)}[0, r], \quad (31)$$

а також допоміжні співвідношення

$$\varphi_\tau(\varphi_t(\varphi, z), z) = \varphi_{\tau+t}(\varphi, z), \quad \tau, t \in \mathbb{R}, \quad \varphi \in \Phi, \quad z \in B_{C^0(\mathbb{R}, X)}[0, r], \quad (32)$$

$$G_0(\tau, \varphi_t(\varphi, z), z) = G_t(\tau + t, \varphi, z), \quad \tau, t \in \mathbb{R}, \quad \varphi \in \Phi, \quad z \in B_{C^0(\mathbb{R}, X)}[0, r], \quad (33)$$

$$G_t(t-0, \varphi, z) - G_t(t+0, \varphi, z) = I, \quad t \in \mathbb{R}, \quad \varphi \in \Phi, \quad z \in B_{C^0(\mathbb{R}, X)}[0, r], \quad (34)$$

і

$$\frac{dG_t(\tau, \varphi, z)}{dt} = P(\varphi_t(\varphi, z))G_t(\tau, \varphi, z), \quad t, \tau \in \mathbb{R}, \quad t \neq \tau, \quad \varphi \in \Phi, \quad z \in B_{C^0(\mathbb{R}, X)}[0, r]. \quad (35)$$

Ці співвідношення випливають із властивостей розв'язків диференціальних рівнянь (див. [16]) та означення функції $G_t(\tau, \varphi, z)$.

Завдяки співвідношенням (28), (32) і (33)

$$\begin{aligned} u_z(\varphi_t(\varphi, z)) &\equiv \int_{-\infty}^{+\infty} G_0(\tau, \varphi_t(\varphi, z), z) F(\varphi_\tau(\varphi_t(\varphi, z), z), u_z(\varphi_\tau(\varphi_t(\varphi, z)))) d\tau \equiv \\ &\equiv \int_{-\infty}^{+\infty} G_t(\tau + t, \varphi, z) F(\varphi_{\tau+t}(\varphi, z), u_z(\varphi_{\tau+t}(\varphi, z))) d\tau \equiv \\ &\equiv \int_{-\infty}^{+\infty} G_t(\tau, \varphi, z) F(\varphi_\tau(\varphi, z), u_z(\varphi_\tau(\varphi, z))) d\tau. \end{aligned}$$

Тому

$$\begin{aligned}
 u_z(\varphi_t(\varphi, z)) &\equiv \int_{-\infty}^t G_t(\tau, \varphi, z) F(\varphi_\tau(\varphi, z), u_z(\varphi_\tau(\varphi, z))) d\tau + \\
 &+ \int_t^{+\infty} G_t(\tau, \varphi, z) F(\varphi_\tau(\varphi, z), u_z(\varphi_\tau(\varphi, z))) d\tau.
 \end{aligned}
 \tag{36}$$

Диференціюючи обидві частини цієї тотожності по t і враховуючи співвідношення (34), (35), отримуємо

$$\begin{aligned}
 \frac{du_z(\varphi_t(\varphi, z))}{dt} &\equiv G_t(t-0, \varphi, z) F(\varphi_t(\varphi, z), u_z(\varphi_t(\varphi, z))) + \\
 &+ P(\varphi_t(\varphi, z)) \int_{-\infty}^t G_t(\tau, \varphi, z) F(\varphi_\tau(\varphi, z), u_z(\varphi_\tau(\varphi, z))) d\tau - \\
 &- G_t(t+0, \varphi, z) F(\varphi_t(\varphi, z), u_z(\varphi_t(\varphi, z))) + \\
 &+ P(\varphi_t(\varphi, z)) \int_t^{+\infty} G_t(\tau, \varphi, z) F(\varphi_\tau(\varphi, z), u_z(\varphi_\tau(\varphi, z))) d\tau \equiv \\
 &\equiv P(\varphi_t(\varphi, z)) u_z(\varphi_t(\varphi, z)) + F(\varphi_t(\varphi, z), u(\varphi_t(\varphi, z))).
 \end{aligned}$$

Операцію диференціювання можна застосовувати до правої частини тотожності (36) на підставі (31), (35), умов А, Б і неперервності відображення $P : \Phi \rightarrow L(X, X)$.

Отже, функція $x = u_z(\varphi_t(\varphi, z))$ є розв'язком диференціального рівняння (29).

Далі виберемо довільну точку $(\varphi_0, x_0) \in \mathcal{M}_{u_z}$. З означення множини \mathcal{M}_{u_z} випливає, що $x_0 = u_z(\varphi_0)$. Тоді $\varphi = \varphi_t(\varphi_0, z)$, $x = u_z(\varphi_t(\varphi_0, z))$ – розв'язок системи (2), для якого $\varphi(0) = \varphi_0$, $x(0) = x_0$ і $(\varphi_t(\varphi_0, z), u_z(\varphi_t(\varphi_0, z))) \in \mathcal{M}_{u_z}$ для всіх $t \in \mathbb{R}$.

Звідси з урахуванням включення $u_z \in C^0(\Phi, X)$ випливає, що $\mathcal{M}_{u_z} - X$ -обмежена інваріантна множина системи диференціальних рівнянь (2).

Теорему 2 доведено.

7. Умови виконання співвідношення (27). Спочатку наведемо твердження про нерухомі точки c -цілком неперервних операторів.

Оператор $\mathcal{A} : C^0(\Phi, X) \rightarrow C^0(\Phi, X)$ називається c -цілком неперервним, якщо цей оператор c -неперервний і для кожних чисел $R > 0$ і $a > 0$ всі функції $z \in \mathcal{AB}_{C^0(\Phi, X)}[0, a]$ рівностепеннево неперервні [18] на кулі $B_\Phi[0, R]$.

Важливим для подальшого є таке твердження.

Теорема 3. Нехай оператор $\mathcal{A} : C^0(\Phi, X) \rightarrow C^0(\Phi, X)$ c -цілком неперервний і замкнена куля $B_{C^0(\Phi, X)}[0, \rho]$ інваріантна по відношенню до цього оператора.

Тоді оператор \mathcal{A} має хоча б одну нерухому точку $z^* \in B_{C^0(\Phi, X)}[0, \rho]$.

Доведення. Використаємо неперервний оператор P_R , що діє в просторі $C^0(\Phi, X)$ і визначається рівністю

$$(P_R x)(\varphi) = \begin{cases} x(\varphi), & \text{якщо } \|\varphi\|_{\Phi} < R, \\ \left(2 - \frac{\|\varphi\|_{\Phi}}{R}\right) x(\varphi), & \text{якщо } R \leq \|\varphi\|_{\Phi} \leq 2R, \\ 0, & \text{якщо } \|\varphi\|_{\Phi} > 2R, \end{cases}$$

де R — довільне додатне число.

Розглянемо оператор $P_R \mathcal{A}: B_{C^0(\Phi, X)}[0, \rho] \rightarrow B_{C^0(\Phi, X)}[0, \rho]$. Оскільки оператор \mathcal{A} c -цілком неперервний, то оператор $P_R \mathcal{A}$ неперервний і цілком неперервний. Куля $B_{C^0(\Phi, X)}[0, \rho]$ є інваріантною по відношенню до цього оператора. Тому для кожного $R > 0$ за теоремою Шаудера про нерухому точку [19]

$$\text{Fix}(P_R \mathcal{A}) \cap B_{C^0(\Phi, X)}[0, \rho] \neq \emptyset.$$

Розглянемо додатні числа $R_n > 0$, $n \geq 1$, для яких $\lim_{n \rightarrow \infty} R_n = +\infty$. Нехай z_n^* — нерухома точка оператора $P_{R_n} \mathcal{A}$, тобто

$$P_{R_n} \mathcal{A} z_n^* = z_n^*, \quad (37)$$

і

$$\|z_n^*\|_{C^0(\Phi, X)} \leq \rho.$$

Оскільки оператор \mathcal{A} c -цілком неперервний і простір Φ скінченновимірний, то існують функція $z^* \in B_{C^0(\Phi, X)}[0, \rho]$ і зростаюча послідовність $(n_k)_{k \geq 1}$ натуральних чисел, для яких

$$z_{n_k}^* \xrightarrow{\text{loc.}, C^0(\Phi, X)} z^* \text{ при } k \rightarrow \infty. \quad (38)$$

Покажемо, що

$$\mathcal{A} z^* = z^*. \quad (39)$$

Згідно з (37)

$$\mathcal{A} z^* - z^* = (\mathcal{A} z^* - \mathcal{A} z_{n_k}^*) + (\mathcal{A} z_{n_k}^* - P_{R_{n_k}} \mathcal{A} z_{n_k}^*) + (z_{n_k}^* - z^*), \quad k \geq 1.$$

Оскільки

$$\begin{aligned} \mathcal{A} z^* - \mathcal{A} z_{n_k}^* &\xrightarrow{\text{loc.}, C^0(\Phi, X)} 0 \text{ при } k \rightarrow \infty, \\ \mathcal{A} z_{n_k}^* - P_{R_{n_k}} \mathcal{A} z_{n_k}^* &\xrightarrow{\text{loc.}, C^0(\Phi, X)} 0 \text{ при } k \rightarrow \infty \end{aligned}$$

і

$$z_{n_k}^* - z^* \xrightarrow{\text{loc.}, C^0(\Phi, X)} 0 \text{ при } k \rightarrow \infty$$

(тут враховано (38), c -неперервність оператора \mathcal{A} та означення оператора P_R), то справджується рівність (39).

Теорему 3 доведено.

Зауважимо, що у випадку $\dim \Phi = 1$ твердження, аналогічні теоремі 3, було розглянуто в [14, 20, 21].

Далі наведемо одне важливе твердження, що отримується за допомогою теореми 3. Будемо вважати, що виконується така умова.

Умова Е. Для кожного числа $\theta > 0$ існують такі числа $\mu \in (0, 1)$ і $K > 0$, що для довільних функцій $v \in B_{C^0(\Phi, X)}[0, r]$ і $z \in B_{C^0(\mathbb{R}, X)}[0, r]$ справджується співвідношення

$$\|((\mathcal{G}_z \circ \mathcal{F})v)(\varphi) - ((\mathcal{G}_z \circ \mathcal{F})v)(\tilde{\varphi})\|_{\Phi} \leq K \|\varphi - \tilde{\varphi}\|_{\Phi}^{\mu}$$

для всіх $\varphi, \tilde{\varphi} \in B_{\Phi}[0, \theta]$, для яких $\|\varphi - \tilde{\varphi}\|_{\Phi} \leq 1$.

Теорема 4. Нехай виконуються умови А, Б, В, Г, Д і Е.

Тоді для кожної функції $z \in B_{C^0(\mathbb{R}, X)}[0, r]$

$$\text{Fix}(\mathcal{G}_z \circ \mathcal{F}) \cap B_{C^0(\Phi, X)}[0, r] \neq \emptyset. \tag{40}$$

Доведення. Завдяки умові Е для кожної функції $z \in B_{C^0(\mathbb{R}, X)}[0, r]$ всі елементи множини $\{(\mathcal{G}_z \circ \mathcal{F})v \in C^0(\Phi, X) : v \in B_{C^0(\Phi, X)}[0, r]\}$ рівностепенно неперервні на Φ . Тому c -неперервний оператор $\mathcal{G}_z \circ \mathcal{F}$ (на підставі теореми 1, в якій використано умови А, Б, Г, та c -неперервності оператора \mathcal{F} (див. п. 5, де використано умову В)) є неперервним і c -цілком неперервним. Замкнена куля $B_{C^0(\Phi, X)}[0, r]$ інваріантна по відношенню до оператора $\mathcal{G}_z \circ \mathcal{F}$ (завдяки умові Д). Тому за теоремою 3 справджується співвідношення (40).

Теорему 4 доведено.

Зауважимо, що функція $u_z \in C^0(\Phi, X)$ як нерухома точка оператора $\mathcal{G}_z \circ \mathcal{F}$ може не бути диференційовною за змінною φ навіть у випадку аналітичних a, b, P і F . Такою властивістю наділено систему диференціальних рівнянь

$$\begin{aligned} \frac{d\varphi}{dt} &= -\sin \varphi, \\ \frac{dx}{dt} &= -x + \sin \varphi, \end{aligned} \tag{41}$$

досліджену в [22] (див. також [1, с. 125; 23]). Однак складна функція $u_z(\varphi_t(\varphi, z))$ завжди є неперервно диференційовною за змінною t . Умова Е у випадку системи (41) виконується.

8. Умови існування інваріантної X -обмеженої множини системи рівнянь (1). Будемо вважати, що виконуються умови А, Б, В, Г, Д і Е. Ці умови завдяки попереднім твердженням дадуть змогу розглянути і дослідити оператор

$$\mathfrak{A} : B_{C^0(\Phi, X)}[0, r] \times B_{C^0(\mathbb{R}, X)}[0, r] \rightarrow B_{C^0(\Phi, X)}[0, r] \times B_{C^0(\mathbb{R}, X)}[0, r],$$

що визначається рівністю

$$(\mathfrak{A}(v, z))(\varphi, t) = ((\mathfrak{A}_1(v, z))(\varphi), (\mathfrak{A}_2(v, z))(t)), \tag{42}$$

де з урахуванням результатів п. 6

$$\begin{aligned} (\mathfrak{A}_1(v, z))(\varphi) &= ((\mathcal{G}_z \circ \mathcal{F})v)(\varphi) = \\ &= \int_{-\infty}^{+\infty} G_0(\tau, \varphi, z) F(\varphi_{\tau}(\varphi, z), v(\varphi_{\tau}(\varphi, z))) d\tau, \end{aligned} \tag{43}$$

$$\begin{aligned}
 (\mathfrak{A}_2(v, z))(t) &= (\mathfrak{A}_1(v, z))(\varphi_t(\varphi, z)) = ((\mathcal{G}_z \circ \mathcal{F})v)(\varphi_t(\varphi, z)) = \\
 &= \int_{-\infty}^{+\infty} G_t(\tau, \varphi, z) F(\varphi_\tau(\varphi, z), v(\varphi_\tau(\varphi, z))) d\tau
 \end{aligned} \tag{44}$$

і $(v, z) \in B_{C^0(\Phi, X)}[0, r] \times B_{C^0(\mathbb{R}, X)}[0, r]$.

На підставі теореми 2 задача знаходження інваріантної X -обмеженої множини системи рівнянь (1) зводиться до задачі знаходження нерухомих точок оператора \mathfrak{A} . Існування нерухомих точок цього оператора ми встановимо за допомогою наступного твердження, що аналогічне теоремі 3.

Теорема 5. Нехай $\mathfrak{B} : C^0(\Phi, X) \times C^0(\mathbb{R}, X) \rightarrow C^0(\Phi, X) \times C^0(\mathbb{R}, X)$ — c -цілком неперервний оператор і множина $B_{C^0(\Phi, X)}[0, \rho] \times B_{C^0(\mathbb{R}, X)}[0, \rho]$ інваріантна по відношенню до цього оператора.

Тоді оператор \mathfrak{B} має хоча б одну нерухому точку $(v^*, z^*) \in B_{C^0(\Phi, X)}[0, \rho] \times B_{C^0(\mathbb{R}, X)}[0, \rho]$.

Обґрунтування цього твердження ми не наводимо, оскільки воно аналогічне доведенню теореми 3. Обмежимося лише наведенням означення c -цілком неперервності оператора \mathfrak{B} .

Оператор $\mathfrak{B} : C^0(\Phi, X) \times C^0(\mathbb{R}, X) \rightarrow C^0(\Phi, X) \times C^0(\mathbb{R}, X)$ c -цілком неперервний, якщо цей оператор c -неперервний і для кожних чисел $R > 0$ і $a > 0$ всі функції

$$(v, z) \in \mathfrak{B}(B_{C^0(\Phi, X)}[0, a] \times B_{C^0(\mathbb{R}, X)}[0, a])$$

рівностепеневі неперервні на $B_\Phi[0, R] \times [-R, R]$.

Далі покажемо, що оператор \mathfrak{A} має такі властивості:

- 1) замкнена опукла множина $B_{C^0(\Phi, X)}[0, r] \times B_{C^0(\mathbb{R}, X)}[0, r]$ інваріантна щодо \mathfrak{A} ;
- 2) оператор \mathfrak{A} c -цілком неперервний.

Справді, перша властивість оператора \mathfrak{A} виконується завдяки умові Д.

Встановимо правильність другої властивості оператора \mathfrak{A} . Тут ми використаємо умови А, Б, В, Г, І, Д і Е.

Спочатку покажемо c -неперервність оператора \mathfrak{A} . Згідно з рівностями (42)–(44) цей оператор c -неперервний тоді і лише тоді, коли аналогічну властивість мають оператори \mathfrak{A}_1 і \mathfrak{A}_2 .

Покажемо c -неперервність оператора \mathfrak{A}_1 .

Розглянемо довільні $(v, z), (v_n, z_n) \in B_{C^0(\Phi, X)}[0, r] \times B_{C^0(\mathbb{R}, X)}[0, r]$, $n \geq 1$, для яких

$$v_n \xrightarrow{\text{loc.}, C^0(\Phi, X)} v \text{ при } n \rightarrow \infty \tag{45}$$

і

$$z_n \xrightarrow{\text{loc.}, C^0(\mathbb{R}, X)} z \text{ при } n \rightarrow \infty. \tag{46}$$

Покажемо, що

$$(\mathcal{G}_{z_n} \circ \mathcal{F}) v_n \xrightarrow{\text{loc.}, C^0(\Phi, X)} (\mathcal{G}_z \circ \mathcal{F}) v \text{ при } n \rightarrow \infty. \tag{47}$$

Згідно з (43)

$$((\mathcal{G}_{z_n} \circ \mathcal{F}) v_n)(\varphi) - ((\mathcal{G}_z \circ \mathcal{F}) v)(\varphi) =$$

$$\begin{aligned}
 &= \int_{-\infty}^{+\infty} G_0(\tau, \varphi, z_n) F(\varphi_\tau(\varphi, z_n), v_n(\varphi_\tau(\varphi, z_n))) d\tau - \\
 &\quad - \int_{-\infty}^{+\infty} G_0(\tau, \varphi, z) F(\varphi_\tau(\varphi, z), v(\varphi_\tau(\varphi, z))) d\tau = \\
 &= \int_{-\infty}^{+\infty} (G_0(\tau, \varphi, z_n) - G_0(\tau, \varphi, z)) F(\varphi_\tau(\varphi, z_n), v_n(\varphi_\tau(\varphi, z_n))) d\tau + \\
 &+ \int_{-\infty}^{+\infty} G_0(\tau, \varphi, z) (F(\varphi_\tau(\varphi, z_n), v_n(\varphi_\tau(\varphi, z_n))) - F(\varphi_\tau(\varphi, z), v(\varphi_\tau(\varphi, z)))) d\tau. \tag{48}
 \end{aligned}$$

Оскільки $(v_n, z_n) \in B_{C^0(\Phi, X)}[0, r] \times B_{C^0(\mathbb{R}, X)}[0, r]$, $n \geq 1$, то на підставі умови Д

$$\sup_{n \geq 1, \varphi \in \Phi} \|F(\varphi_\tau(\varphi, z_n), v_n(\varphi_\tau(\varphi, z_n)))\|_X \leq \omega.$$

Тому

$$\begin{aligned}
 &\left\| \int_{-\infty}^{+\infty} (G_0(\tau, \varphi, z_n) - G_0(\tau, \varphi, z)) F(\varphi_\tau(\varphi, z_n), v_n(\varphi_\tau(\varphi, z_n))) d\tau \right\|_X \leq \\
 &\leq \omega \int_{-\infty}^{+\infty} \|G_0(\tau, \varphi, z_n) - G_0(\tau, \varphi, z)\|_{L(X, X)} d\tau.
 \end{aligned}$$

Звідси з урахуванням умови Г і співвідношень (8), (46) отримуємо, що

$$\int_{-\infty}^{+\infty} (G_0(\tau, \varphi, z_n) - G_0(\tau, \varphi, z)) F(\varphi_\tau(\varphi, z_n), v_n(\varphi_\tau(\varphi, z_n))) d\tau \xrightarrow{\text{loc.}, C^0(\Phi, X)} 0 \tag{49}$$

при $n \rightarrow \infty$.

Далі покажемо, що

$$\begin{aligned}
 &\int_{-\infty}^{+\infty} G_0(\tau, \varphi, z) (F(\varphi_\tau(\varphi, z_n), v_n(\varphi_\tau(\varphi, z_n))) - \\
 &- F(\varphi_\tau(\varphi, z), v(\varphi_\tau(\varphi, z)))) d\tau \xrightarrow{\text{loc.}, C^0(\Phi, X)} 0 \text{ при } n \rightarrow \infty. \tag{50}
 \end{aligned}$$

Зафіксуємо множину $[-T, T] \times B_{C^0(\Phi, X)}[0, r]$, де T – довільне додатне число. На підставі (46) та умови А

$$\lim_{n \rightarrow \infty} \sup_{|\tau| \leq T, \|\varphi\|_\Phi \leq r} \|\varphi_\tau(\varphi, z_n) - \varphi_\tau(\varphi, z)\|_\Phi = 0, \tag{51}$$

а на підставі (45) і (51)

$$\lim_{n \rightarrow \infty} \sup_{|\tau| \leq T, \|\varphi\|_{\Phi} \leq r} \|v_n(\varphi_\tau(\varphi, z_n)) - v(\varphi_\tau(\varphi, z))\|_{\Phi} = 0.$$

Тому завдяки неперервності функції $F(\varphi, x)$ на $[-T, T] \times B_{C^0(\Phi, X)}[0, r]$, а отже і рівномірної неперервності функції $F(\varphi, x)$ на цій множині,

$$\lim_{n \rightarrow \infty} \sup_{|\tau| \leq T, \|\varphi\|_{\Phi} \leq r} \|F(\varphi_\tau(\varphi, z_n), v_n(\varphi_\tau(\varphi, z_n))) - F(\varphi_\tau(\varphi, z), v(\varphi_\tau(\varphi, z)))\|_{\Phi} = 0.$$

Звідси, з нерівності (8) і довільності вибору числа T випливає (50). На підставі (48)–(50) отримуємо (47).

Отже, оператор \mathfrak{A}_1 є c -неперервним.

Оператор \mathfrak{A}_2 також є c -неперервним.

Звернемо увагу на те, що співвідношення (43) і (44), що визначають оператори \mathfrak{A}_1 і \mathfrak{A}_2 , відрізняються лише операторними множниками $G_0(\tau, \varphi, z)$ і $G_t(\tau, \varphi, z)$ в невласних інтегралах. Тому обґрунтування c -неперервності оператора \mathfrak{A}_2 аналогічне обґрунтуванню c -неперервності оператора \mathfrak{A}_1 . Потрібно лише замість умови Γ використати аналогічну умову виконання співвідношення

$$\lim_{n \rightarrow \infty} \sup_{|t| \leq T, |\tau| \leq T, \|\varphi\|_{\Phi} \leq \theta} \|G_t(\tau, \varphi, z_n) - G_t(\tau, \varphi, z)\|_{L(X, X)} = 0 \quad (52)$$

при довільних $\theta > 0$ і $T > 0$ у випадку

$$z_n \xrightarrow{\text{loc.}, C^0(\mathbb{R}, X)} z \text{ при } n \rightarrow \infty,$$

а також нерівність (31). Співвідношення (52) випливає з умови Γ та означення функції $G_t(\tau, \varphi, z)$ (див. (30)).

Згідно з цим зауваженням обґрунтування c -неперервності оператора \mathfrak{A}_2 ми не наводимо.

Із c -неперервності операторів \mathfrak{A}_1 і \mathfrak{A}_2 випливає c -неперервність оператора \mathfrak{A} .

Покажемо, що оператор \mathfrak{A} c -цілком неперервний. Очевидно, що цей оператор c -цілком неперервний тоді й лише тоді, коли аналогічну властивість мають оператори \mathfrak{A}_1 і \mathfrak{A}_2 .

Оператор \mathfrak{A}_1 c -цілком неперервний завдяки умові E.

Оператор \mathfrak{A}_2 також c -цілком неперервний. Справді, для кожної пари функцій $(v, z) \in B_{C^0(\Phi, X)}[0, r] \times B_{C^0(\mathbb{R}, X)}[0, r]$ диференційовна по t функція

$$V_{v,z}(t) = (\mathfrak{A}_2(v, z))(t) = \int_{-\infty}^{+\infty} G_t(\tau, \varphi, z) F(\varphi_\tau(\varphi, z), v(\varphi_\tau(\varphi, z))) d\tau,$$

яка на підставі першої властивості оператора \mathfrak{A} є елементом кулі $B_{C^0(\mathbb{R}, X)}[0, r]$, згідно з наведеними в п. 6 міркуваннями задовольняє співвідношення

$$\frac{dV_{v,z}(t)}{dt} \equiv P(\varphi_t(\varphi, z))V_{v,z}(t) + F(\varphi_t(\varphi, z), v(\varphi_t(\varphi, z))). \quad (53)$$

Оскільки $V_{v,z} \in B_{C^0(\mathbb{R}, X)}[0, r]$ для всіх $(v, z) \in B_{C^0(\Phi, X)}[0, r] \times B_{C^0(\mathbb{R}, X)}[0, r]$,

$$\sup_{t \in \mathbb{R}, (v,z) \in B_{C^0(\Phi, X)}[0,r] \times B_{C^0(\mathbb{R}, X)}[0,r]} \|F(\varphi_t(\varphi, z), v(\varphi_t(\varphi, z)))\|_X < +\infty$$

на підставі умови В і

$$\sup_{t \in \mathbb{R}, z \in B_{C^0(\mathbb{R}, X)}[0,r]} \|P(\varphi_t(\varphi, z))\|_{L(X, X)} < +\infty$$

на підставі умови Б, то для правої частини тотожності (53) маємо

$$\begin{aligned} & \sup_{t \in \mathbb{R}, (v,z) \in B_{C^0(\Phi, X)}[0,r] \times B_{C^0(\mathbb{R}, X)}[0,r]} \|P(\varphi_t(\varphi, z))V_{v,z}(t) + \\ & + F(\varphi_t(\varphi, z), v(\varphi_t(\varphi, z)))\|_X < +\infty. \end{aligned}$$

Тому

$$\sup_{t \in \mathbb{R}, (v,z) \in B_{C^0(\Phi, X)}[0,r] \times B_{C^0(\mathbb{R}, X)}[0,r]} \left\| \frac{dV_{v,z}(t)}{dt} \right\|_X < +\infty. \tag{54}$$

Отже, всі функції з множини

$$\{(\mathfrak{A}_2(v, z))(t) : (v, z) \in B_{C^0(\Phi, X)}[0, r] \times B_{C^0(\mathbb{R}, X)}[0, r]\}$$

не лише рівномірно обмежені на \mathbb{R} за першою властивістю оператора \mathfrak{A} , а і рівностепеневно неперервні на \mathbb{R} завдяки (54). Це означає, що оператор \mathfrak{A}_2 c -цілком неперервний.

Отже, друга властивість оператора \mathfrak{A} також є правильною.

Зауважимо, що при дослідженні властивостей оператора \mathfrak{A} також використано умову Γ (неявно), що підтверджується використанням функції Гріна – Самойленка $G_0(\tau, \varphi, z)$.

На підставі теореми 5 і наведених властивостей оператора \mathfrak{A} справджується така теорема.

Теорема 6. *Нехай виконуються умови А, Б, В, Г, І, Д і Е.*

Тоді оператор $\mathfrak{A} : C^0(\Phi, X) \times C^0(\mathbb{R}, X) \rightarrow C^0(\Phi, X) \times C^0(\mathbb{R}, X)$ має хоча б одну нерухому точку $(v^, z^*) \in B_{C^0(\Phi, X)}[0, r] \times B_{C^0(\mathbb{R}, X)}[0, r]$.*

Із цієї теореми випливає, що є хоча б одна пара функцій $v^* \in B_{C^0(\Phi, X)}[0, r]$ і $z^* \in B_{C^0(\mathbb{R}, X)}[0, r]$, для яких

$$(\mathcal{G}_{z^*} \circ \mathcal{F}) v^* = v^*,$$

$$((\mathcal{G}_{z^*} \circ \mathcal{F}) v^*)(\varphi_t(\varphi, z^*)) \equiv z^*(t)$$

і, отже,

$$v^*(\varphi_t(\varphi, z^*)) \equiv z^*(t).$$

Це означає, що

$$\frac{d\varphi}{dt} = a(\varphi) + b(\varphi, z^*),$$

$$\frac{dz^*}{dt} = P(\varphi)z^* + F(\varphi, z^*), \quad t \in \mathbb{R},$$

а згідно з теоремою 2 множина

$$\mathcal{M}_{v^*, z^*} = \{(\varphi, x) \in \Phi \times X : x = v_{z^*}^*(\varphi), \varphi \in \Phi\}$$

є інваріантною X -обмеженою множиною системи рівнянь (1).

Література

1. А. М. Самойленко, *Элементы математической теории многочастотных колебаний*, Наука, Москва (1987).
2. Т. Като, *Теория возмущений линейных операторов*, Мир, Москва (1972).
3. Ю. Л. Далецкий, М. Г. Крейн, *Устойчивость решений дифференциальных уравнений в банаховом пространстве*, Наука, Москва (1970).
4. М. О. Перестюк, В. Ю. Слюсарчук, *Оператор Гріна – Самойленка в теорії інваріантних множин нелінійних диференціальних рівнянь*, Укр. мат. журн., **61**, № 7, 948–957 (2009).
5. Э. Мухамадиев, *Об обратимости функциональных операторов в пространстве ограниченных на оси функций*, Мат. заметки, **11**, № 3, 269–274 (1972).
6. Э. Мухамадиев, *Исследования по теории периодических и ограниченных решений дифференциальных уравнений*, Мат. заметки, **30**, № 3, 443–460 (1981).
7. В. Е. Слюсарчук, *Обратимость почти периодических s -непрерывных функциональных операторов*, Мат. сб., **116**, № 4, 483–501 (1981).
8. В. Е. Слюсарчук, *Интегральное представление s -непрерывных линейных операторов*, Докл. АН УССР. Сер. А, № 8, 34–37 (1981).
9. В. Е. Слюсарчук, *Обратимость неавтономных дифференциально-функциональных операторов*, Мат. сб., **130**, № 1, 86–104 (1986).
10. В. Е. Слюсарчук, *Необходимые и достаточные условия обратимости неавтономных функционально-дифференциальных операторов*, Мат. заметки, **42**, № 2, 262–267 (1987).
11. В. Е. Слюсарчук, *Необходимые и достаточные условия обратимости равномерно s -непрерывных функционально-дифференциальных операторов*, Укр. мат. журн., **41**, № 2, 201–205 (1989).
12. В. Г. Курбатов, *Линейные дифференциально-разностные уравнения*, Изд-во Воронеж. ун-та, Воронеж (1990).
13. В. Е. Слюсарчук, *Метод s -непрерывных операторов в теории импульсных систем*, Тез. докл. Всесоюз. конф. по теории и приложениям функционально-дифференциальных уравнений, Душанбе, 102–103 (1987).
14. В. Е. Слюсарчук, *Слабо нелинейные возмущения нормально разрешимых функционально-дифференциальных и дискретных уравнений*, Укр. мат. журн., **39**, № 5, 660–662 (1987).
15. В. Ю. Слюсарчук, *Оборотність нелінійних різницевих операторів*, Вид-во Нац. ун-ту водн. госп-ва та природокористування, Рівне (2006).
16. А. М. Самойленко, М. О. Перестюк, І. О. Парасюк, *Диференціальні рівняння*, Либідь, Київ (2003).
17. В. И. Арнольд, *Обыкновенные дифференциальные уравнения*, Наука, Москва (1971).
18. А. М. Колмогоров, С. В. Фомін, *Элементы теории функций і функционального аналізу*, Вища шк., Київ (1974).
19. Л. Ниренберг, *Лекции по нелинейному функциональному анализу*, Мир, Москва (1977).
20. В. Е. Слюсарчук, *Слабо нелинейные возмущения импульсных систем*, Мат. физика и нелиней. механика, вып. 15, 32–35 (1991).
21. В. Ю. Слюсарчук, *Метод локальної лінійної апроксимації в теорії обмежених розв'язків нелінійних диференціальних рівнянь*, Укр. мат. журн., **61**, № 11, 1541–1556 (2009).
22. Ю. А. Митропольский, А. М. Самойленко, В. Л. Кулик, *Исследование линейных систем дифференциальных уравнений с помощью квадратичных форм*, Препринт, ИМ АН УССР, Киев, № 82.10 (1982).
23. Ю. А. Митропольский, А. М. Самойленко, В. Л. Кулик, *Исследования дихотомии линейных систем дифференциальных уравнений с помощью функций Ляпунова*, Наук. думка, Киев (1990).

Одержано 23.12.20