

Одеський національний університет імені І. І. Мечникова
Факультет математики, фізики та інформаційних технологій
Кафедра диференціальних рівнянь, геометрії та топології

Дипломна робота

бакалавра

на тему: «**Асимптотична поведінка розв'язків одного класу
лінійних диференціальних рівнянь третього порядку**»

"Asymptotic behavior of solutions of one class of linear differential equations of the third order"

Виконав: студент денної форми навчання

спеціальності 111 Математика

Ховріна Аліса Олександрівна

Керівник: канд. фіз.-мат. наук, доцент

Шарай Наталія Вікторівна

Рецензент: доктор фіз.-мат. наук, доцент

Білозерова Марія Олександрівна

Рекомендовано до захисту:

Протокол засідання кафедри

№ ___ від «___» _____ р.

Завідувач кафедри

Захищено на засіданні ЕК № _____

Протокол № ___ від «___» _____ р.

Оцінка _____ / _____ / _____

Голова ЕК

ЗМІСТ

Вступ	3
ГЛАВА 1. ЕЛЕМЕНТИ АСИМПТОТИЧНОЇ ТЕОРІЇ ДЛЯ ЛІНІЙНИХ СИСТЕМ ДИФЕРЕНЦІЙНИХ РІВНЯНЬ	
§1.1. Системи лінійних диференціальних рівнянь, асимптотично близькі до діагональних	5
§1.2. Теореми Коддінгтона-Левінсона і Уінтнера-Хартмана	11
§1.3. Приведення систем лінійних диференціальних рівнянь з майже постійними коефіцієнтами до L-діагональному виду	13
ГЛАВА 2. АСИМПТОТИЧНА ПОВЕДІНКА РОЗВ'ЯЗКІВ ОДНОГО КЛАССУ ЛІНІЙНИХ ДИФЕРЕНЦІЙНИХ РІВНЯНЬ ТЕТЬОГО ПОРЯДКУ	
§2.1. Постановка задачі.....	19
§2.2. Выбор направления исследования и его первый этап.....	20
§2.3. Свойства матриц $\Lambda(t)$ и $T^{-1}(t)T'(t)$ при выполнении основных условий	27
§2.4. Случай уравнения типа Эйлера.....	41
§2.5. Основной результат.....	48
ЗАКЛЮЧЕННЯ	57
СПИСОК ВИКОРИСТАНИХ ДЖЕРЕЛ	58

Вступ

У XIX столітті були розпочаті дослідження, пов'язані з асимптотичною поведінкою розв'язків звичайних диференціальних рівнянь і систем. Відзначимо роботи таких математиків, як Анрі Пуанкаре, Джордж Девід Біркгоф, Адольф Кнезер. Вони досліджували питання про асимптотичну поведінку розв'язків диференціальних рівнянь за допомогою розбіжних рядів.

Втім протягом 40-50 років асимптотичні розв'язки диференціальних рівнянь були отримані за допомогою інших методів. Ці результати мали ряд переваг, у тому числі, дозволяли працювати з більш широким класом диференціальних рівнянь і систем.

Згадаємо результати, які належать Шпету, Левінсону, Коддінгтону, Хартману, Уїнтнеру для асимптотично діагональних систем з простими кореннями і Девінатцу для асимптотично діагональних систем з кратними кореннями. Одночасно почали розвиватися методи перетворення лінійних систем до L-діагонального вигляду.

Нарешті, в 1974 році Харіс і Лутц розробили техніки приведення систем до L-діагонального вигляду. Починаючи з середини 1960-х років і продовжуючи до сих пір, проводиться різноманітні дослідження над удосконаленнями і додатками основоположною теоремою Мателля - Левінсона.

Дана кваліфікаційна робота бакалавра присвячена встановленню асимптотики розв'язків одного класу лінійних диференціальних рівнянь третього порядку типу Ейлера. Вона складається з вступу і двох глав, розбитих на параграфи.

У першому розділі розглядаються елементи асимптотичної теорії для лінійних систем диференціальних рівнянь

$$\frac{dy_i}{dx} = \lambda_i(x)y_i, \quad i = 1, \dots, n, \quad (1)$$

де $\lambda_i: [a, +\infty[\rightarrow C^{n \times n}$ ($i = 1, \dots, n$) - неперервна функція, називається діагональною.

У другому розділі розглядається диференціальне рівняння третього порядку:

$$(q(t)(q(t)y''))' + ((q_1(t)y)' + q_1(t)y')/2 + (p_0(t)y')' + p_1(t)y) = 0,$$

де $p_1, p_0, q, q_1: [a, +\infty[\rightarrow \mathbb{R} \setminus \{0\}$ – двічі неперервно диференційна функція

При цьому вважаємо, що воно є "рівнянням типу Єйлера", тобто коли виконуються умови:

$$\frac{(q_1(t))'}{q_1(t)} = k_1 \frac{p_0(t)}{q^2(t)} [1 + o(1)] \quad \text{при } t \rightarrow \infty,$$

$$\frac{(q^2(t)p_0^{-2}(t))'}{q^2(t)p_0^{-2}(t)} = k_2 \frac{p_0(t)}{q^2(t)} [1 + o(1)] \quad \text{при } t \rightarrow \infty,$$

де k_1, k_2 - відмінні від нуля постійні.

Для такого класу рівнянь отримані умови, при виконанні яких, воно за допомогою декількох перетворень зводиться до системи диференціальних рівнянь, що допускає застосування результатів з першого розділу. В результаті використання цих результатів отримані асимптотичні подання для фундаментальної системи рішень досліджуваного рівняння третього порядку.

Розділ 1

Елементи асимптотичної теорії для лінійних систем диференціальних рівнянь

§ 1.1. Системи лінійних диференціальних рівнянь, асимптотично близькі до діагональних

Система лінійних диференціальних рівнянь

$$\frac{dy_i}{dx} = \lambda_i(x)y_i, \quad i = 1, \dots, n, \quad (1)$$

де $\lambda_i: [a, +\infty[\rightarrow \mathbb{C}^{n \times n}$ ($i = 1, \dots, n$) - неперервна функція, називається діагональною.

Використовуючи вектор-стовбець $Y = (y_i)_{i=1}^n$ та матрицю

$$\Lambda(x) = \text{diag}[\lambda_1(x), \dots, \lambda_n(x)], \quad (2)$$

Запишемо її у векторно – матричній формі

$$\frac{dY}{dx} = \Lambda(x)Y \quad (1.1.1_0)$$

Ця система рівнянь має фундаментальну систему розв'язків:

$$Y_j = (y_{ij})_{i=1}^n \quad (j = 1, \dots, n),$$

$$Y_j(x) = e_j \exp \int_{x_0}^x \lambda_j(s) ds, \quad j = 1, \dots, n, \quad (1.1.2_0)$$

де e_j – одиничний n -мірний вектор, j -я компонента, якого дорівнює одиниці, а інші нулю

Виникає запитання: при яких умовах на неперервну матрицю - функцію $R=(r_{ij})_{i,j=1}^n: [a, +\infty[\rightarrow C^{n \times n}$ система лінійних диференційних рівнянь

$$\frac{dY}{dx} = [\Lambda(x) + R(x)]Y, \quad (1.1.1)$$

або рівносильна їй система, у координатній формі

$$\begin{cases} \frac{dy_i}{dx} = \lambda_i(x)y_i + \sum_{k=1}^n r_{ik}(x)y_k, \\ i = 1, \dots, n \end{cases} \quad (1.1.1')$$

має розв'язок, асимптотично близький при $x \rightarrow +\infty$, до розв'язків системи (1.1.1₀).

У 1914 році у роботі О. Перрона була встановлена

Теорема 1.1. *Якщо виконуються умови*

$$\lambda_i(x) \equiv \lambda_{0i} = \text{const} (i = 1, \dots, n), \quad \lambda_{0i} \neq \lambda_{0j} \text{ при } i \neq j$$

та

$$\lim_{x \rightarrow +\infty} \|R(x)\| = 0,$$

то система диференціальних рівнянь (1.1.1) має фундаментальну систему розв'язків $Y_j(x) = (y_{ij})_{i=1}^n$ ($j=1, \dots, n$), кожний з яких задовольняє при $x \geq x_1 \geq \alpha$ нерівностями

$$\begin{aligned} c_2 \exp \left[\operatorname{Re}(\lambda_{0j})x - d_2 \int_{x_0}^x \|R(s)\| ds \right] &\leq \|Y_j(x)\| \leq \\ &\leq c_1 \exp \left[\operatorname{Re}(\lambda_{0j})x + d_1 \int_{x_0}^x \|R(s)\| ds \right], \end{aligned}$$

де c_1, c_2, d_1, d_2 и x_1 – деякі додатні сталі.

Зокрема,

$$\lim_{x \rightarrow +\infty} \frac{\ln \|Y_j(x)\|}{x} = \operatorname{Re}(\lambda_{0j}) \quad j = 1, \dots, n. \quad (1.1.2)$$

Зазначені в цій теоремі граничні умови для Y_j ($j = \overline{1, n}$) дають досить грубу інформацію про поведінку розв'язків системи (1.1.1), оскільки цим співвідношенням поряд з (1.1.2₀), задовольняють вектор-функції

$$Y_j(x) = x^{\alpha_j} e^{\lambda_{0j} x} [e_j + o(1)], \quad Y_j(x) = x^{\alpha_j} \ln^{\beta_j} x e^{\lambda_{0j} x} [e_j + o(1)],$$

де $\alpha_j, \beta_j \in R$ і багато інших.

Виділимо тепер з (1.1.1) клас систем, які отримали (див. монографію І.М. Рапопорта) назву L -діагональних і допускають встановлення точних асимптотичних формул для всіх їх розв'язків.

Означення 1.1. Система лінійних диференціальних рівнянь вигляду (1.1.1) називається L -діагональною, якщо матриця R задовольняє умові

$$\int_a^{+\infty} \|R(x)\| dx < +\infty. \quad (1.1.2)$$

Щоб з'ясувати чи є система рівнянь

$$\frac{dY}{dx} = P(x)Y,$$

де $P: [a, +\infty[\rightarrow C^{n \times n}$ - неперервна матриця, L - діагональною, необхідно з матриці P виділити в окрему матрицю $R = (r_{ik})_{i,k=1}^n$ ті елементи, для яких виконуються умови

$$\int_{\alpha}^{+\infty} |r_{ij}(x)| dx < +\infty \quad (i, j = 1, \dots, n). \quad (1.1.2')$$

Якщо при цьому залишаться лише функції, які стоять на головній діагоналі, то система буде L -діагональною.

Вперше результат про асимптотику розв'язків L -діагональних систем диференціальних рівнянь було отримано в роботі М. Мателля, опублікованій в 1924 році.

Для встановлення цього фундаментального результату буде потрібно одне допоміжне твердження

Лемма 1.2. Нехай функції $h: [a, +\infty[\rightarrow \mathbb{C}$, $p: [a, +\infty[\rightarrow \mathbb{R}$ - неперервні,

$$\int_x^{+\infty} |h(x)| dx < +\infty, \quad (1.1.3)$$

А функція p така, що або

$$\inf \left\{ \int_u^v p(s) ds : v \geq u \geq a \right\} > -\infty, \quad (1.1.4)$$

або

$$\sup \left\{ \int_u^v p(s) ds : v \geq u \geq a \right\} < +\infty, \quad (1.1.5_1)$$

та

$$\lim_{x \uparrow w} \int_a^x p(s) ds = -\infty, \quad (1.1.5_2)$$

Тоді при виконанні умови (1.1.4)

$$\lim_{x \rightarrow +\infty} \int_x^{+\infty} h(\tau) \exp\left(\int_\tau^x p(s) ds\right) d\tau = 0, \quad (1.1.6)$$

А при виконанні умов (1.1.5₁) та (1.1.5₂)

$$\lim_{x \rightarrow +\infty} \int_a^x h(\tau) \exp\left(\int_\tau^x p(s) ds\right) d\tau = 0. \quad (1.1.7)$$

Означення 1.2. Будемо говорити, що система n локально інтегрованих функцій $\mu_k: [a, +\infty[\rightarrow R$ ($k = 1, \dots, n$) задовольняє умові Мателля-Левінсона, якщо для будь-яких $i, j \in \{1, \dots, n\}$ або

$$\inf \left\{ \int_u^v [\mu_i(s) - \mu_j(s)] ds : v \geq u \geq a \right\} > -\infty,$$

або

$$\sup \left\{ \int_u^v [\mu_i(s) - \mu_j(s)] ds : v \geq u \geq a \right\} < +\infty$$

та

$$\lim_{x \rightarrow +\infty} \int_a^x [\mu_i(s) - \mu_j(s)] ds = -\infty.$$

Зауваження 1.2. Умова Мателля-Левінсона в літературі іноді називають умовою дихотомії, оскільки при фіксованому $j \in \{1, \dots, n\}$ воно розбиває безліч всіх функцій μ_i ($i = \overline{1, n}$) на два непересічних класа, кожний з яких складається з функцій, що задовольняють однієї з умов даного означення. Тепер сформулюємо і доведемо основний результат теорії L -діагональних систем лінійних диференціальних рівнянь.

Теорема 1.2. (М. Мателль, Н. Левінсон). Якщо система диференціальних рівнянь (1.1.1) є L -діагональною та функції $\mu_k(x) = \operatorname{Re} \lambda_k$

($k = 1, \dots, n$) задовольняють на проміжку $[a, +\infty[$ умові Мателл-Левінсона, то система (1.1.1) має фундаментальну систему розв'язків $Y_j = (y_{ij})_{i=1}^n$ ($j=1, \dots, n$), які допускають при $x \rightarrow +\infty$ асимптотичні подання

$$Y_j(x) = \exp\left(\int_{x_0}^x \lambda_j(s) ds\right) [e_j + o(1)] \quad (j = 1, \dots, n) \quad (1.1.8)$$

де e_j – одиничний n -мірний вектор, j -я компонента якого дорівнює одиниці, а інші – нулю.

Теорема 1.3. (Ф.Хартман, А. Уінтнер). Якщо існує число $\mu > 0$ таке, що для будь-яких $i \neq j$ ($i, j \in \{1, \dots, n\}$) в деякому околі $+\infty$ виконується нерівність

$$|\operatorname{Re} \lambda_i(x) - \operatorname{Re} \lambda_j(x)| \geq \mu > 0, \quad (1.1.18)$$

А матриця R задовольняє умові

$$\int_{x_0}^{+\infty} \|R(x)\|^2 dx < +\infty, \quad (1.1.19)$$

Тоді система диференціальних рівнянь (1.1.1) має фундаментальну систему рівнянь $Y_j = (y_{ij})_{i=1}^n$ ($j = 1, \dots, n$), які допускають при $x \rightarrow +\infty$ асимптотичні уявлення:

$$Y_j(x) = [e_j + o(1)] \exp\left(\int_{x_0}^x [\lambda_j(s) + r_{jj}(s)] ds\right) \quad j = 1, \dots, n \quad (1.1.20)$$

де e_j – одиничний n -мірний вектор, j -я компонента якого дорівнює одиниці, а інші – нулю

§1.2. Теорема Коддінгтона-Левінсона і Уїтнера-Хартмана

Розглянемо систему лінійних диференціальних рівнянь

$$\frac{dx}{dt} = [A + V(t) + R(t)]x \quad (1.2.1)$$

Теорема 2.1.1. (Коддінгтона-Левінсона) Нехай A — стала матриця з різними характеристичними коренями μ_j , $j = 1, \dots, n$. Нехай матриця V диференційована і задовольняє умові

$$\int_0^{\infty} |V(t)| dt < \infty \quad (1.2.2)$$

та нехай $V(t) \rightarrow 0$ при $t \rightarrow \infty$. Нехай матриця R інтегруєма та

$$\int_0^{\infty} |R(t)| dt < \infty \quad (1.2.3)$$

Позначимо корені рівняння $\det(A + V(t) - \lambda E) = 0$ через $\lambda_j(t)$, $j = 1, \dots, n$.

Можливо, якщо це необхідно, переставити μ_j так, щоб $\lim_{t \rightarrow \infty} \lambda_j(t) = \mu_j$.

Для данного k :

$$D_{kj}(t) = \operatorname{Re}(\lambda_k(t) - \lambda_j(t)).$$

Припустимо, що всі j , $1 \leq j \leq n$, потрапляють в один з двох класів I_1 та I_2 , де

$$j \in I_1, \text{ якщо } \int_0^t D_{kj}(\tau) d\tau \rightarrow \infty \text{ при } t \rightarrow \infty$$

та

$$\int_{t_1}^{t_2} D_{kj}(\tau) d\tau > -K \quad (t_2 \geq t_1 \geq 0), \quad (1.2.4)$$

$$j \in I_2, \text{ якщо } \int_{t_1}^{t_2} D_{kj}(\tau) d\tau < K \quad (t_2 \geq t_1 \geq 0);$$

(1.2.5)

де k фіксовано та K — стала. Нехай p_k — характеристичний вектор A , який відповідає μ_k , такий, що

$$A p_k = \mu_k p_k. \quad (1.2.6)$$

Тоді існують розв'язки φ_k системи (2.1.1) та число t_0 , $0 \leq t_0 < \infty$, такі, що

$$\lim_{t \rightarrow \infty} \varphi_k(t) \exp \left[- \int_{t_0}^t \lambda_k(\tau) d\tau \right] = p_k. \quad (1.2.7)$$

Розглянемо систему лінійних диференціальних рівнянь

$$Y'(x) = \{ \Lambda(x) + R(x) \} Y(x); \quad (1.2.8)$$

Теорема 1.1 (Хартмана - Уїтнера) Нехай $\Lambda(x)$ — діагональна матриця розміру $n \times n$,

$$\Lambda(x) = \text{diag}(\lambda_1(x), \dots, \lambda_n(x)),$$

і нехай існує константа $\delta > 0$ така, що:

$$| \text{Re} \{ \lambda_i(x) - \lambda_j(x) \} | \geq \delta \quad (1.2.9)$$

на деякому проміжку $[a, \infty)$ для будь-якої пари чисел $i, j \in \overline{1, n}$, $i \neq j$. Нехай матриця $n \times n$ $R(x)$ задовольняє умові:

$$\int_a^\infty |R(x)|^p dx < \infty \quad (1.2.10)$$

Для деякого $1 < p \leq 2$. Тоді, при $x \rightarrow \infty$, рівняння має асимптотичні розв'язки $Y_k(x)$ вигляду

$$Y_k(x) = \{ e_k + o(1) \} \exp \left(\int_a^x \{ \lambda_k(t) + r_{kk}(t) \} dt \right). \quad (1 \leq k \leq n)$$

(1.2.11)

§1.3. Приведення систем лінійних диференціальних рівнянь з майже постійними коефіцієнтами до L -діагональному вигляду

Лемма 1.3. Якщо функція $f: [a, +\infty[\rightarrow \mathbb{C}$ - неперервно диференційована і задовольняє умові

$$\int_a^{+\infty} |f'(t)| dt < +\infty,$$

тоді

$$\lim_{t \rightarrow +\infty} f(t) = \text{const.}$$

Доведення. В силу умов леми для будь-яких $t_1, t_2 \geq T \geq a$

$$|f(t_2) - f(t_1)| = \left| \int_{t_1}^{t_2} f'(t) dt \right| \leq \int_{t_1}^{t_2} |f'(t)| dt \leq \int_T^{+\infty} |f'(t)| dt$$

і інтеграл, що стоїть праворуч прагне до нуля при $T \rightarrow +\infty$. Тому для будь-якого $\varepsilon > 0$ існує число таке, що при будь-яких $t_1, t_2 \geq T$ виконується нерівність

$$|f(t_2) - f(t_1)| < \varepsilon.$$

Таким чином, для функції f в силу критерію Коші існує кінцева межа при $t \rightarrow +\infty$. ■

Розглянемо тепер систему лінійних диференціальних рівнянь

$$\frac{dY}{dt} = [A(t) + B(t)]Y, \quad (1.3.1)$$

В якій $A: [a, +\infty[\rightarrow C^{n \times n}$ - неперервно диференційна матриця, яка задовольняє умові

$$\int_a^{+\infty} \|A'(t)\| dt < +\infty, \quad (1.3.2)$$

а $B: [a, +\infty[\rightarrow C^{n \times n}$ - неперервна матриця така, що

$$\int_a^{+\infty} \|B(t)\| dt < +\infty, \quad (1.3.3)$$

В силу умови (1.3.2) існує на підставі леми кінцева границя

$$A(+\infty) = \lim_{t \rightarrow +\infty} A(t). \quad (1.3.4)$$

Припустимо також, що характеристичне рівняння сталої матриці $A(+\infty)$ має прості корені λ_{0j} $j = \overline{1, n}$.

Тоді відповідно до леми характеристичне рівняння матриці A має на деякому проміжку $[t_0, +\infty[\subset [a, +\infty[$ неперервно диференційні корені λ_j , $j = \overline{1, n}$, які задовольняють умовам

$$\lim_{t \rightarrow +\infty} \lambda_j(t) = \lambda_{0j}, \quad \lambda_j'(t) = O(\|A'(t)\|) \quad \text{при } t \rightarrow +\infty \quad j = \overline{1, n}. \quad (1.5.5)$$

Крім того, згідно цієї леми існує безперервно диференційована і обмежена разом зі зворотною, матриця $T: [t^0, +\infty[\rightarrow C^{n \times n}$ ($[t^0, +\infty[\subset$

$[t_0, +\infty[)$, стовпцями якої є власні вектори T_j $j = \overline{1, n}$ матриці A , які відповідають її власним значенням λ_j $j = \overline{1, n}$, і задовольняють умовам

$$T^{-1}(t) A(t) T(t) = \Lambda(t), \|T'(t)\| = O(\|A'(t)\|) \text{ при } t \rightarrow +\infty, \quad (1.3.6)$$

де

$$\Lambda(t) = \text{diag} [\lambda_1(t), \dots, \lambda_n(t)]. \quad (1.3.7)$$

Якщо вибрати таким чином матрицю T , то можливо застосувати до системи (1.3.1) перетворення

$$Y = T(t)Z. \quad (1.3.8)$$

В результаті цього перетворення отримаємо

$$T(t)Z' + T'(t)Z = [A(t) + B(t)]T(t)Z,$$

або

$$T(t)Z' = [(A(t) + B(t))T(t) - T'(t)]Z,$$

звідки після множення зліва на матрицю T^{-1} приходимо до системи рівнянь

$$Z' = [T^{-1}(t)A(t)T(t) + T^{-1}(t)B(t)T(t) - T^{-1}(t)T'(t)]Z.$$

В силу першого з умов (1.3.6) вона має вигляд

$$\frac{dZ}{dt} = [\Lambda(t) + R(t)]Z, \quad (1.3.9)$$

де Λ - діагональна матриця (1.3.7) та

$$R(t) = T^{-1}(t)B(t)T(t) - T^{-1}(t)T'(t).$$

Оскільки матриця T - неперервно диференційна на проміжку $[t^0, +\infty[$, обмежена разом зі зворотним і задовольняє другій з умов (1.3.6), то існують постійні $M_i > 0$ ($i = 1, 2, 3$) такі, що

$$\|T(t)\| \leq M_1, \|T^{-1}(t)\| \leq M_2, \|T'(t)\| \leq M_3 \|A'(t)\| \quad \text{при } t \geq t^0.$$

В силу цих оцінок

$$\begin{aligned} \|R(t)\| &= \|T^{-1}(t)B(t)T(t) - T^{-1}(t)T'(t)\| \leq \\ &\leq \|T^{-1}(t)B(t)T(t)\| + \|T^{-1}(t)T'(t)\| \leq \\ &\leq \|T^{-1}(t)\| \|B(t)\| \|T(t)\| + \|T^{-1}(t)\| \|T'(t)\| \leq \\ &\leq M_1 M_2 \|B(t)\| + M_2 M_3 \|A'(t)\| \quad \text{при } t \geq t^0. \end{aligned}$$

Звідси з урахуванням умов (1.3.2), (1.3.3) випливає, що

$$\int_{t^0}^{+\infty} \|R(t)\| dt < +\infty.$$

Таким чином, система диференціальних рівнянь (1.3.9) є
діагональною.

L -

Припустимо, нарешті, що система n функцій $\mu_j(t) = \operatorname{Re} \lambda_j(t) \quad j = \overline{1, n}$ задовольняє умові Мателля-Левінсона. Тоді згідно з теоремою система диференціальних рівнянь (1.3.9) має фундаментальну систему розв'язків виду:

$$Z_j(t) = [e_j + o(1)] \exp\left(\int_{t^0}^t \lambda_j(\tau) d\tau\right), \quad j = \overline{1, n} \quad \text{при } t \rightarrow +\infty.$$

Їм в силу заміни (1.3.8) відповідає фундаментальна система розв'язків системи лінійних диференціальних рівнянь (1.3.1), яка містить при $t \rightarrow +\infty$ асимптотичні подання

$$Y_j(t) = [T_j(+\infty) + o(1)] \exp\left(\int_{t^0}^t \lambda_j(\tau) d\tau\right), \quad j = \overline{1, n}, \quad (1.5.10)$$

де

$$T_j(+\infty) = \lim_{t \rightarrow +\infty} T_j(t), \quad j = \overline{1, n}.$$

Таким чином, має місце наступне твердження.

Теорема 1.3. *Нехай матриця-функція $B: [a, +\infty[\rightarrow C^{n \times n}$ - неперервна і задовольняє умові (1.3.3), а матриця - функція $A: [a, +\infty[\rightarrow C^{n \times n}$ - неперервно - диференційна та задовольняє умові (1.3.2), причому гранична матриця (1.3.4) має прості характеристичні корені $\lambda_{0j} \quad j = \overline{1, n}$. Нехай, крім того, система функцій $\mu_j(t) = \operatorname{Re} \lambda_j(t)$, $j = \overline{1, n}$, де кожна $\lambda_j(t)$ є корнем характеристичного рівняння матриці A , прагнуть до λ_{0j} при $t \rightarrow +\infty$, задовольняє умові Мателля-Левінсона. Тоді система диференціальних рівнянь (1.3.1) має фундаментальну систему розв'язків $Y_j, j = \overline{1, n}$, допускає при $t \rightarrow$*

$+\infty$ асимптотичні подання (1.3.10), де кожен постійний вектор $T_j(+\infty)$ є власним вектором матриці $A(+\infty)$, відповідним її власному значенню λ_{0j} .

Розділ 2

Асимптотична поведінка розв'язків одного класу лінійних диференціальних рівнянь третього порядку

§2.1. Постановка задачі

Розглядається диференціальне рівняння

$$(q(t)(q(t)y'))' + ((q_1(t)y)' + q_1(t)y')/2 + (p_0(t)y')' + p_1(t)y) = 0, \quad (2.1.1)$$

де $p_1, p_0, q, q_1 : [a, +\infty[\rightarrow \mathbb{R} \setminus \{0\}$ - двічі безперервно диференціюються функції.

При цьому очікується, що воно вважається рівнянням типу Ейлера, коли виконуються умови

$$\frac{(q_1(t))'}{q_1(t)} = k_1 \frac{p_0(t)}{q^2(t)} [1 + o(1)] \quad \text{при } t \rightarrow \infty, \quad (2.1.2)$$

$$\frac{(q^2(t)p_0^{-2}(t))'}{q^2(t)p_0^{-2}(t)} = k_2 \frac{p_0(t)}{q^2(t)} [1 + o(1)] \quad \text{при } t \rightarrow \infty,$$

де k_1, k_2 - відмінні від нуля постійні.

Коли

$$q^2(t) = c_1 t^{\alpha_1},$$

$$q_1(t) = c_2 t^{\alpha_2}, p_0(t) = c_3 t^{\alpha_3}, p_1(t) = c_4 t^{\alpha_4},$$

рівняння (2.1.1) є рівнянням виду Ейлера, якщо виконуються умови

$$\alpha_1 - \alpha_3 = 1 \text{ и } \alpha_2 \neq 0$$

У цьому випадку

$$\frac{(q_1(t))'}{q_1(t)} = \frac{1}{t}, \quad \frac{(q^2(t)p_0^{-2}(t))'}{q^2(t)p_0^{-2}(t)} = \frac{1}{t}, \quad \frac{p_0(t)}{q^2(t)} = \frac{c_3}{c_1} \frac{1}{t},$$

тобто виконується співвідношення (2.1.2).

§2.2. Вибір напрямку дослідження і його перший етап

Суть використовуваного способу вивчення здійснено в приведенні рівняння (2.1.1) перетвореннями до системи лінійних диференціальних рівнянь, яка передбачає використання аксіоми Мателля- Левінсона, власне що дозволить отримати асимптотику базової системи висновків диференціального рівняння (2.1.1).

Спочатку диференціальне рівняння (2.1.1) за допомогою

$$\begin{pmatrix} y \\ q(t)y' \\ \left(\frac{1}{2}\right) q_1(t)y + p_0(t)y' + q(t)(q(t)y')' \end{pmatrix} = Y \quad (2.2.1)$$

зводиться до системи диференціальних рівнянь

$$Y' = A(t)Y, \quad (2.2.2)$$

де

$$A(t) = \begin{pmatrix} 0 & q^{-1}(t) & 0 \\ -1/2q_1(t)q^{-1}(t) & -p_0(t)q^{-2}(t) & q^{-1}(t) \\ -p_1(t) & -1/2q_1(t)q^{-1}(t) & 0 \end{pmatrix}$$

Запишемо характеристичне рівняння матриці A :

$$\begin{vmatrix} -\lambda & q^{-1}(t) & 0 \\ -1/2q_1(t)q^{-1}(t) & -p_0(t)q^{-2}(t) - \lambda & q^{-1}(t) \\ -p_1(t) & -1/2q_1(t)q^{-1}(t) & -\lambda \end{vmatrix}$$

Воно має вигляд:

$$\lambda^3 + \frac{p_0(t)}{q^2(t)} \lambda^2 + \frac{q_1(t)}{q^2(t)} \lambda + \frac{p_1(t)}{q^2(t)} = 0 \quad (2.2.3)$$

Нехай λ_j ($j = 1, 2, 3$) – корні цього рівняння. Оскільки функції p_1 і q не дорівнюють нулю на $[a, +\infty[$, то корені λ_j ($j = 1, 2, 3$), також не дорівнюють нулю на цьому відрізку. Припускаючи, що ці корені різні і двічі неперервно диференційна на деякому проміжку $[t_0, +\infty[\subset [a, +\infty[$, знайдемо власні вектора $v_j = (v_{ji})_{i=1}^3$ ($j = 1, 2, 3$) матриці A , відповідні цим корені. Вони визначаються з лінійних алгебраїчних систем рівнянь:

$$\begin{cases} -\lambda_j(t)v_{j1} + q^{-1}(t)v_{j2} = 0, \\ -1/2q_1(t)q^{-1}(t)v_{j1} - (p_0(t)q^{-2}(t) + \lambda_j(t))v_{j2} + q^{-1}(t)v_{j3} = 0, \quad (j = 1, 2, 3). \\ -p_1(t)v_{j1} - 1/2q_1(t)q^{-1}(t)v_{j2} - \lambda_j(t)v_{j3} = 0 \end{cases}$$

Якщо вибрати $v_{j1}(t) \equiv 1$ ($j = 1, 2, 3$), отримаємо такі власні вектори:

$$v_j(t) = \begin{pmatrix} 1 \\ q(t) \lambda_j(t) \\ \frac{1}{2} q_1(t) + p_0(t) \lambda_j(t) + q^2(t) \lambda_j^2(t) \end{pmatrix} \quad (j = 1, 2, 3) \quad (2.2.4)$$

Вектор-функції, одержувані на довільні відмінні від нуля на проміжку $[t_0, +\infty[$, скалярні речові функції, очевидно, також є лінійно незалежними власними векторами матриці A , відповідними їй власним значенням λ_j ($j = 1, 2, 3$).

Тоді матриця:

$$T(t) = (m_1^{-1}(t)v_1(t) \quad m_2^{-1}(t)v_2(t) \quad m_3^{-1}(t)v_3(t)), \quad (2.2.5)$$

де $m_j: [t_0, +\infty[\rightarrow \mathbb{R} \setminus \{0\}$ - двічі неперервно диференційні функції, підлягають в подальшому визначенню, стовпцями якої є лінійно незалежні на проміжку $[t_0, +\infty[$ Власні вектори матриці A , відповідні коріння λ_j ($j = 1, 2, 3$), призводить матрицю A до діагонального вигляду:

$$T^{-1}(t)A(t)T(t) = \Lambda(t), \quad (2.2.6)$$

де

$$\Lambda(t) = \text{diag} [\lambda_1(t), \lambda_2(t), \lambda_3(t)]. \quad (2.2.7)$$

Якщо застосувати до системи диференціальних рівнянь (2.2.2) перетворення:

$$Y = T(t)Z \quad (2.2.8)$$

і якщо врахувати, що $Y' = T(t)Z' + T'(t)Z$, то отримаємо систему диференціальних рівнянь виду

$$Z' = [\Lambda(t) - T^{-1}(t)T'(t)]Z. \quad (2.2.9)$$

Розглянемо тепер вибір функцій m_j ($j = 1, 2, 3$). Введемо матрицю E ,

$$E = \begin{pmatrix} 0 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 0 \\ 1 & 0 & 0 \end{pmatrix}$$

і обчислимо матрицю $B(t) = EA(t)$. Маємо

$$\begin{aligned} B(t) &= \begin{pmatrix} 0 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 0 \\ 1 & 0 & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 0 & q^{-1}(t) & 0 \\ -1/2q_1(t)q^{-1}(t) & -p_0(t)q^{-2}(t) & q^{-1}(t) \\ -p_1(t) & -1/2q_1(t)q^{-1}(t) & 0 \end{pmatrix} = \\ &= \begin{pmatrix} -p_1(t) & -1/2q_1(t)q^{-1}(t) & 0 \\ -1/2q_1(t)q^{-1}(t) & -p_0(t)q^{-2}(t) & q^{-1}(t) \\ 0 & q^{-1}(t) & 0 \end{pmatrix}. \end{aligned}$$

Таким чином, матриця $B(t) = (b_{ij}(t))$ є симетричною, причому в ній

$$b_{33}(t) \equiv 0 \quad \text{и} \quad b_{23}(t) = b_{32}(t) = q^{-1}(t) \neq 0 \quad \text{при} \quad t \geq a.$$

Звідси з урахуванням того, що $B = EA(t)$ и $EE = I$, где I – одинична матриця, слід, що матриця A подана в вигляді

$$A(t) = EB(t),$$

де B - симетрична матриця з зазначеними вище властивостями. В силу симетричності матриці B маємо:

$$B = (EA(t))^T = A^T(t)E^T = A^T(t)E$$

і тому

$$A(t) = EB(t) = EA^T(t)E = E^{-1}A^T(t)E.$$

Покладемо:

$$m_j(t) = (Ev_j(t))^T \cdot v_j(t) \quad (j = 1,2,3) \quad (2.2.10)$$

Тоді функції m_j ($j = 1,2,3$) відмінні від нуля і мають вигляд:

$$\begin{aligned} m_j(t) &= (-1)^3 \left[\frac{d}{d\lambda} \det(A(t) - I\lambda) \right]_{\lambda=\lambda_j(t)} (\prod_{i+k=5} b_{ik}(t))^{-1} = \\ &= \left(3\lambda_j^2(t) + \frac{2\lambda_j(t)p_0(t)}{q^2(t)} + \frac{q_1(t)}{q^2(t)} \right) q^2(t) = \\ &= 3\lambda_j^2(t)q^2(t) + 2\lambda_j(t)p_0(t) + q_1(t) \quad (j = 1,2,3). \end{aligned}$$

А так як згідно (2.2.3):

$$3\lambda_j^2(t) + 2\frac{p_0(t)}{q^2(t)}\lambda_j(t) + \frac{p_0(t)}{q^2(t)}\lambda_j(t) + 2\frac{q_1(t)}{q^2(t)} + \frac{q_1(t)}{q^2(t)} + 3\frac{p_1(t)}{q^2(t)}\lambda_j^{-1}(t) = 0$$

то маємо

$$\begin{aligned} m_j(t) = 3\lambda_j^2(t)q^2(t) + 2\lambda_j(t)p_0(t) + q_1(t) &= -\lambda_j(t)p_0(t) - 3p_1(t)\lambda_j^{-1}(t) - \\ - 2q_1(t) \quad (j = 1,2,3). & \quad (2.2.11) \end{aligned}$$

Тоді

$$(Ev_j(t))^T \cdot v_k(t) = 0 \quad \text{при } j \neq k \quad (2.2.12)$$

і рядками матриці $T_1^{-1}(t)$ є вектор-функції:

$$\frac{((Ev_j(t))^T)}{m_j(t)} \quad (j = 1,2,3)$$

де T_1 - матриця, стовпцями якої є вектор функції $v_j(t)$ ($j = 1, 2, 3$).

В силу цього факту при даному виборі функцій m_j ($j = 1, 2, 3$) рядками матриці $T^{-1}(t)$ є вектор-функції:

$$r_j(t) = (E v_j(t))^T \quad (j = 1, 2, 3), \quad (2.2.13)$$

тобто

$$T^{-1}(t) = \begin{pmatrix} r_1(t) \\ r_2(t) \\ r_3(t) \end{pmatrix}.$$

Вибравши функції m_j ($j = 1, 2, 3$) і враховуючи, що вони в силу (2.2.11) є двічі неперервно диференційними функції на проміжку $[t_0, +\infty[$, знайдемо тепер матрицю:

$$T^{-1}(t)T'(t) = (t_{jk}(t))_{j,k=1}^n$$

В силу (2.2.13), (2.2.10) і (2.2.12)

$$\begin{aligned} t_{jk}(t) &= (E v_j(t))^T \cdot \left(-m'_k(t) m_k^{-2}(t) v_k(t) + m_k^{-1}(t) v'_k(t) \right) = \\ &= -\frac{m'_k(t)}{m_k^2(t)} \left[(E v_j(t))^T \cdot v_k(t) \right] + m_k^{-1}(t) \left[(E v_j(t))^T \cdot v'_k(t) \right] = \\ &= -\frac{m'_k(t)}{m_k^2(t)} \left[(E v_j(t))^T \cdot v_k(t) \right] + \\ &+ m_k^{-1}(t) \left(\frac{1}{2} q_1(t) + p_0(t) \lambda_j(t) + q^2(t) \lambda_j^2(t), q(t) \lambda_j(t), 1 \right)^* \end{aligned}$$

$$\begin{aligned}
& * \begin{pmatrix} 0 \\ (q(t)\lambda_k(t))' \\ \left(\frac{1}{2}q_1(t) + p_0(t)\lambda_k(t) + q^2(t)\lambda_k^2(t)\right)' \end{pmatrix} = \\
& = \begin{cases} -\frac{m'_k(t)}{m_k(t)} + \frac{1}{m_k(t)} \left[q(t)\lambda_k(t)(q(t)\lambda_k(t))' + \left(\frac{1}{2}q_1(t) + p_0(t)\lambda_k(t) + q^2(t)\lambda_k^2(t)\right)' \right] \\ \text{если } j = k \\ \frac{1}{m_k(t)} \left[q(t)\lambda_k(t)(q(t)\lambda_k(t))' + \left(\frac{1}{2}q_1(t) + p_0(t)\lambda_k(t) + q^2(t)\lambda_k^2(t)\right)' \right], \\ \text{если } j \neq k \end{cases}
\end{aligned}$$

Тут

$$\begin{aligned}
& q(t)\lambda_k(t)(q(t)\lambda_k(t))' + \left(\frac{1}{2}q_1(t) + p_0(t)\lambda_k(t) + q^2(t)\lambda_k^2(t)\right)' = \\
& = \left(\frac{1}{2}(q(t)\lambda_k(t))^2 + \frac{1}{2}q_1(t) + p_0(t)\lambda_k(t) + q^2(t)\lambda_k^2(t)\right)'
\end{aligned}$$

Звідси з урахуванням того, що відповідно до (2.2.11):

$$\frac{1}{2}q_1(t) + p_0(t)\lambda_k(t) + q^2(t)\lambda_k^2(t) = \frac{m_k(t)}{3} + \frac{1}{3}\lambda_k(t)p_0(t) + \frac{1}{6}q_1(t),$$

маємо

$$q(t)\lambda_k(t)(q(t)\lambda_k(t))' + \left(\frac{1}{2}q_1(t) + p_0(t)\lambda_k(t) + q^2(t)\lambda_k^2(t)\right)' =$$

$$\begin{aligned}
&= \left(\frac{1}{2} (q(t)\lambda_k(t))^2 + \frac{m_k(t)}{3} + \frac{1}{3} \lambda_k(t)p_0(t) + \frac{1}{6} q_1(t) \right)' = \\
&= \left(\frac{3q^2(t)\lambda_k^2(t) + 2p_0(t)\lambda_k(t) + q_1(t)}{6} + \frac{m_k(t)}{3} \right)' = \left(\frac{m_k(t)}{6} + \frac{m_k(t)}{3} \right)' = \\
&= \frac{1}{2} m_k'(t).
\end{aligned}$$

Тому отримаємо, що

$$t_{kk}(t) = -\frac{1}{2} \frac{m_k'(t)}{m_k(t)} \quad k = \overline{1, n} \quad (2.2.14)$$

$$t_{jk}(t) = \frac{1}{2} \frac{m_k'(t)}{m_k(t)} + \frac{q(t)[\lambda_j(t) - \lambda_k(t)]}{m_k(t)} (q(t)\lambda_k(t))' \quad \text{при } j \neq k \quad (2.2.15)$$

§2.3. Властивості матриць $\Lambda(t)$ та $T^{-1}(t)T'(t)$ при виконанні основних умов

Введемо першу умову

Умова (I):

$$q^2(t)q_1(t) = o(p_0^2(t)) \quad \text{при } t \rightarrow +\infty \quad (2.3.1)$$

$$p_0(t)p_1(t) = o(q_1^2(t)) \quad \text{при } t \rightarrow +\infty \quad (2.3.2)$$

З цієї умови випливає, що для функцій:

$$\delta_1(t) = \frac{q^2(t)q_1(t)}{p_0^2(t)} \quad (2.3.3)$$

$$\delta_2(t) = \frac{p_0(t)p_1(t)}{q_1^2(t)} \quad (2.3.4)$$

$$\delta_3(t) = \frac{q^2(t)p_1(t)}{p_0(t)q_1(t)} \quad (2.3.5)$$

виконується відповідно

$$\lim_{t \rightarrow +\infty} \delta_1(t) = 0 \quad (2.3.6)$$

$$\lim_{t \rightarrow +\infty} \delta_2(t) = 0 \quad (2.3.7)$$

$$\lim_{t \rightarrow +\infty} \delta_3(t) = 0 \quad (2.3.8)$$

1) Вважаючи в характеристичному рівнянні (2.2.3) матриці

$$\lambda = -\frac{p_1(t)}{q_1(t)}\mu_1; \quad (2.3.9)$$

отримаємо алгебраїчне рівняння

$$-q^2(t) \frac{p_1^3(t)}{q_1^3(t)} \mu_1^3 + p_0(t) \frac{p_1^2(t)}{q_1^2(t)} \mu_1^2 - q_1(t) \frac{p_1(t)}{q_1(t)} \mu_1 + p_1(t) = 0 \quad | : p_1(t),$$

$$-q^2(t) \frac{p_1^2(t)}{q_1^2(t)} \mu_1^3 + \frac{p_0(t)p_1(t)}{q_1^2(t)} \mu_1^2 - \mu_1 + 1 = 0,$$

$$\frac{p_0(t)p_1(t)}{q_1^2(t)} \left(-\frac{q^2(t)p_1(t)}{p_0(t)q_1(t)} \mu_1^3 + \mu_1^2 \right) - \mu_1 + 1 = 0,$$

або

$$\delta_2(t)(-\delta_3(t) \mu_1^3 + \mu_1^2) - \mu_1 + 1 = 0. \quad (2.3.10)$$

В силу (2.3.7) і (2.3.8) алгебраїчне рівняння (2.3.10) є рівнянням з майже постійними коефіцієнтами, причому тут δ_2, δ_3 – двічі неперервно-диференційні функції на проміжку $[a; +\infty)$.

Граничним для (2.3.10) є рівняння:

$$\mu_1 = 1$$

Займемося тепер уточненням виду цього кореня.

Нехай корінь μ_1 рівняння (2.3.10) має вигляд:

$$\mu_1 = 1 + \alpha(t), \quad \text{де} \quad \lim_{t \rightarrow +\infty} \alpha(t) = 0.$$

Тоді, підставляючи його в (2.3.10), отримаємо:

$$\delta_2(t)(-\delta_3(t)(-\alpha^3(t) - 3\alpha^2(t) - 3\alpha(t) - 1) + 1 + 2\alpha(t) + \alpha^2(t)) - \alpha(t) - 1 + 1 = 0,$$

або

$$\alpha(t) = \delta_2(t) (1 + \alpha(t)(\alpha(t) + 2)),$$

звідки з урахуванням того, що α – неперервно-дифференційна на $[t_0; +\infty[$

функція, яка прагне до нуля при $t \rightarrow +\infty$, маємо:

$$\alpha(t) = \delta_2(t)(1 + o(1)) \quad \text{при} \quad t \rightarrow +\infty;$$

та

$$\alpha'(t) = \delta_2'(t)(1 + o(1)) \quad \text{при} \quad t \rightarrow +\infty;$$

В силу вищевикладеного маємо:

$$\mu_1 = 1 + \delta_2(t)(1 + o(1)) \quad \text{при } t \rightarrow +\infty \quad (2.3.11)$$

та

$$\mu_1' = \delta_2'(t)(1 + o(1)) \quad \text{при } t \rightarrow +\infty \quad (2.3.12)$$

2) Вважаючи в характеристичному рівнянні (2.2.3) матриці A

$$\lambda = -\frac{q_1(t)}{p_0(t)}\mu_2; \quad (2.3.13)$$

отримаємо алгебраїчне рівняння

$$-q^2(t)\frac{q_1^3(t)}{p_0^3(t)}\mu_2^3 + p_0(t)\frac{q_1^2(t)}{p_0^2(t)}\mu_2^2 - \frac{q_1^2(t)}{p_0(t)}\mu_2 + p_1(t) = 0 \quad | : \frac{q_1^2(t)}{p_0(t)}$$

$$-\frac{q^2(t)q_1(t)}{p_0^2(t)}\mu_2^3 + \mu_2^2 - \mu_2 + \frac{p_1(t)p_0(t)}{q_1^2(t)} = 0,$$

або

$$-\delta_1(t)\mu_2^3 + \mu_2^2 - \mu_2 + \delta_2(t) = 0 \quad (2.3.14)$$

У силу (2.3.6) та (2.3.7) алгебраїчне рівняння (2.3.14) є рівнянням з майже сталими коефіцієнтами, причому тут δ_1, δ_2 – двічі неперервні диференційні функції на проміжку $[a; +\infty)$.

Граничним для (2.3.14) є рівняння:

$$\mu_2 = 1$$

Розглянемо тепер уточненням виду цього кореня.

Нехай корень μ_2 рівняння (2.3.14) має вигляд:

$$\mu_2 = 1 + \beta(t), \quad \text{где} \quad \lim_{t \rightarrow +\infty} \beta(t) = 0.$$

Тоді підставляючи його у (2.3.14), отримаємо

$$-\delta_1(t)(1 + 3\beta^2(t) + 3\beta(t) + \beta^3(t)) + 1 + 2\beta(t) + \beta^2(t) - 1 - \beta(t) + \\ + \delta_2(t) = 0,$$

або

$$\beta(t) = -\delta_2(t) - \beta^2(t) + \delta_1(t)(1 + \beta(t)(3 + 3\beta(t) + \beta^2(t))),$$

звідки з урахуванням того, що β – неперервно диференційована на проміжку

$[t_0; +\infty[$ функція, яка прагне до нуля при $t \rightarrow +\infty$, маємо:

$$\beta(t) = (\delta_1(t) - \delta_2(t))(1 + o(1)) \quad \text{при} \quad t \rightarrow +\infty;$$

маємо:

$$\beta'(t) = (\delta_1'(t) - \delta_2'(t))(1 + o(1)) \quad \text{при} \quad t \rightarrow +\infty;$$

В силу вищевикладеного маємо:

$$\mu_2 = 1 + (\delta_1(t) - \delta_2(t))(1 + o(1)) \quad \text{при} \quad t \rightarrow +\infty \quad (2.3.15)$$

та

$$\mu_2' = (\delta_1'(t) - \delta_2'(t))(1 + o(1)) \quad \text{при} \quad t \rightarrow +\infty \quad (2.3.16)$$

3) Вважаючи в характеристичному рівнянні (2.2.3) матриці A

$$\lambda = -\frac{p_0(t)}{q^2(t)} \mu_3 \quad (2.3.17)$$

отримаємо алгебраїчне рівняння

$$-q^2(t) \frac{p_0^3(t)}{q^6(t)} \mu_3^3 + p_0(t) \frac{p_0^2(t)}{q^4(t)} \mu_3^2 - \frac{q_1(t)p_0(t)}{q^2(t)} \mu_3 + p_1(t) = 0 \quad | : \frac{p_0^3(t)}{q^4(t)}$$

$$-\mu_3^3 + \mu_3^2 - \frac{q^2(t)q_1(t)}{p_0^2(t)} \mu_3 + \frac{p_1(t)q^4(t)}{p_0^3(t)} = 0$$

або

$$-\mu_3^3 + \mu_3^2 - \delta_1(t)\mu_3 + \delta_1(t)\delta_3(t) = 0 \quad (2.3.18)$$

У силу (2.3.6) и (2.3.8) алгебраїчне рівняння (2.3.18) є рівнянням з майже сталими коефіцієнтами, причому тут δ_1, δ_3 – двічі неперервно – диференційні функції на проміжку $[a; +\infty)$.

Граничними для (2.3.18) є рівняння

$$\mu_3 = 1$$

Розглянемо тепер уточненням виду цього кореня.

Нехай корінь μ_3 рівняння (2.3.18) має вигляд:

$$\mu_3 = 1 + \gamma(t), \quad \text{де} \quad \lim_{t \rightarrow +\infty} \gamma(t) = 0.$$

Тоді підставляючи його у (2.3.18), отримаємо:

$$-\gamma^3(t) - 3\gamma^2(t) - 3\gamma(t) - 1 + 1 + 2\gamma(t) + \gamma^2(t) - \delta_1(t)(1 + \gamma(t)) +$$

$$+ \delta_1(t)\delta_3(t) = 0.$$

або

$$\gamma(t) = -\delta_1(t)(1 + \gamma(t) - \delta_3(t)) - \gamma^3(t) - 2\gamma^2(t)$$

звідки з урахуванням того, що β - неперервно – диференційна функція на проміжку $[t_0; +\infty[$ функція, яка прагне до нуля при $t \rightarrow +\infty$, маємо:

$$\gamma(t) = -\delta_1(t)(1 + o(1)) \quad \text{при} \quad t \rightarrow +\infty;$$

та

$$\gamma'(t) = -\delta_1'(t)(1 + o(1)) \quad \text{при } t \rightarrow +\infty;$$

В силу вищевикладеного маємо:

$$\mu_3 = 1 - \delta_1(t)(1 + o(1)) \quad \text{при } t \rightarrow +\infty \quad (2.3.19)$$

та

$$\mu_1' = 1 - \delta_1'(t)(1 + o(1)) \quad \text{при } t \rightarrow +\infty \quad (2.3.20)$$

Отримавши повну інформацію про коріння алгебраїчних рівнянь (2.3.10), (2.3.14), (2.3.18) з урахуванням заміни (2.3.9), (2.3.13), (2.3.17) приходимо до висновку, що при виконанні умов (2.3.1) та (2.3.2) характеристичне рівняння (2.2.3) матриці A матриці має різні неперервно – диференційовані на деякому проміжку $[t_0, +\infty[$ корені λ_j ($j = 1, 2, 3$), допускають при $t \rightarrow +\infty$ асимптотичні подання

$$\lambda_1(t) = -\frac{p_1(t)}{q_1(t)}(1 + \delta_2(t)(1 + o(1))), \quad (2.3.21)$$

$$\lambda_2(t) = -\frac{q_1(t)}{p_0(t)}(1 + (\delta_1(t) - \delta_2(t))(1 + o(1))), \quad (2.3.22)$$

$$\lambda_3(t) = -\frac{p_0(t)}{q^2(t)}(1 - \delta_1(t)(1 + o(1))). \quad (2.3.23)$$

При цьому ясно, що неважко записати і асимптотику для похідних цих коренів.

У силу (2.2.11) и (2.3.10), (2.3.14), (2.3.18) при $j = 1, 2, 3$

$$m_1(t) = q_1(t)(1 - 2\delta_2(t)(1 + o(1))) \quad (2.3.24)$$

$$m_2(t) = -q_1(1 - 5\delta_1(1 + o(1)) + 2\delta_2(t)(1 + o(1))) \quad (2.3.25)$$

$$m_3(t) = \frac{p_0^2(t)}{q^2(t)} (1 - 3\delta_1(t)(1 + o(1))) \quad (2.3.26)$$

$$\begin{aligned} \frac{m_1'(t)}{m_1(t)} &= \frac{q_1'(t)}{q_1(t)} (1 + o(1)) - 2\delta_2'(t)(1 + o(1)) + 2\delta_2^2(t)\delta_3'(t) * \\ &* (1 + o(1)) + 6\delta_1(t)\delta_2^2(t) \left(\frac{q'(t)}{q(t)} + \frac{p_1'(t)}{p_1(t)} \right), \end{aligned}$$

$$\frac{m_2'(t)}{m_2(t)} = \frac{q_1'(t)}{q_1(t)} (1 + o(1)) + \delta_1'(t)(1 + o(1)) + 2\delta_2'(t)(1 + o(1)),$$

$$\begin{aligned} \frac{m_3'(t)}{m_3(t)} &= \left(2 \frac{p_0'(t)}{p_0(t)} - 2 \frac{q'(t)}{q(t)} \right) (1 - 4\delta_1(t)(1 + o(1))) - 4\delta_1'(t) * \\ &* (1 + o(1)) + 4\delta_1(t)\delta_3'(t)(1 + o(1)) + \frac{q_1'(t)}{q_1(t)} \delta_1(t) (1 + o(1)), \end{aligned}$$

та при $k \neq j$

$$\begin{aligned} \frac{q(t)(\lambda_1(t) - \lambda_2(t))}{m_2(t)} (q(t)\lambda_2(t))' &= (\delta_1(t) - \delta_3(t)) * \\ &* \left(\frac{q'(t)}{q(t)} (1 + o(1)) + \frac{q_1'(t)}{q_1(t)} (1 + o(1)) - \frac{p_0'(t)}{p_0(t)} (1 + o(1)) \right) + \\ &+ (\delta_1(t) - \delta_3(t))(\delta_1'(t) - \delta_2'(t))(1 + o(1)), \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} \frac{q(t)(\lambda_1(t) - \lambda_3(t))}{m_3(t)} (q(t)\lambda_3(t))' &= \frac{q'(t)}{q(t)} (1 - 2\delta_1(t)(1 + o(1))) - \\ &- 3\delta_3(t) \frac{q'(t)}{q(t)} (1 + (\delta_2(t) - \delta_1(t))(1 + o(1))) + \end{aligned}$$

$$\begin{aligned}
& +\delta_3(t) \frac{p'_0(t)}{p_0(t)} \left(1 + (\delta_2(t) - \delta_1(t))(1 + o(1))\right) - \\
& - \frac{p'_0(t)}{p_0(t)} \left(1 - 2\delta_1(t)(1 + o(1))\right) + (\delta'_1(t) - \delta_1(t)\delta'_3(t))(1 + o(1)),
\end{aligned}$$

$$\begin{aligned}
\frac{q(t)(\lambda_2(t) - \lambda_1(t))}{m_1(t)} (q(t)\lambda_1(t))' &= \delta_3(t) \left(\frac{q'(t)}{q(t)} - \frac{q'_1(t)}{q_1(t)} + \frac{p'_1(t)}{p_1(t)} \right) * \\
& * (1 + o(1)) + \delta_3(t)(\delta'_2(t) - \delta_2(t)\delta'_3(t))(1 + o(1)),
\end{aligned}$$

$$\begin{aligned}
\frac{q(t)(\lambda_2(t) - \lambda_3(t))}{m_3(t)} (q(t)\lambda_3(t))' &= -\delta_1(t) \frac{q'(t)}{q(t)} \left(1 - \delta_2(t)(1 + o(1))\right) + \\
& + \frac{q'(t)}{q(t)} (1 - 2\delta_1(t)(1 + o(1))) + \delta_1(t) \frac{p'_0(t)}{p_0(t)} \left(1 - \delta_2(t)(1 + o(1))\right) - \\
& - \frac{p'_0(t)}{p_0(t)} (1 - 2\delta_1(t)(1 + o(1))) + (\delta'_1(t) - \delta_1(t)\delta'_3(t))(1 + o(1)),
\end{aligned}$$

$$\begin{aligned}
\frac{q(t)(\lambda_3(t) - \lambda_1(t))}{m_1(t)} (q(t)\lambda_1(t))' &= \delta_2(t) \left(\frac{q'(t)}{q(t)} (1 + o(1)) + \frac{q'_1(t)}{q_1(t)} \right) * \\
& * (1 + o(1)) + \frac{p'_1(t)}{p_1(t)} (1 + o(1)) + \delta_2(t)(\delta'_2(t) - \delta_2(t)\delta'_3(t)) * \\
& * (1 + o(1)),
\end{aligned}$$

$$\frac{q(t)(\lambda_3(t) - \lambda_2(t))}{m_2(t)} (q(t)\lambda_2(t))' = - \frac{q'(t)}{q(t)} (1 + o(1)) - \frac{q'_1(t)}{q_1(t)} (1 + o(1)) +$$

$$+ \frac{p'_0(t)}{p_0(t)} (1 + o(1)) - (\delta'_1(t) - \delta'_2(t)) (1 + o(1)).$$

Тому для елементів t_{jk} ($j, k = 1, 2, 3$) матриці $T^{-1}T'$ у силу (2.2.14) та (2.2.15) маємо:

$$t_{11} = -\frac{1}{2} \frac{q'_1(t)}{q_1(t)} (1 + o(1)) + \delta'_2(t) (1 + o(1)) - \delta_2^2(t) \delta'_3(t) (1 + o(1)) - \\ - 3\delta_1(t) \delta_2^2(t) \frac{q'(t)}{q(t)} - 3\delta_1(t) \delta_2^2(t) \frac{p'_1(t)}{p_1(t)}, \quad (2.3.27)$$

$$t_{22} = -\frac{1}{2} \frac{q'_1(t)}{q_1(t)} (1 + o(1)) - \frac{1}{2} \delta'_1(t) (1 + o(1)) - \delta'_2(t) (1 + o(1)), \quad (2.3.28)$$

$$t_{33} = -\frac{p'_0(t)}{p_0(t)} (1 - 4\delta_1(t) (1 + o(1))) + \frac{q'(t)}{q(t)} (1 - 4\delta_1(t) (1 + o(1))) + \\ + 2\delta'_1(t) (1 + o(1)) - 2\delta_1(t) \delta'_3(t) (1 + o(1)) - \frac{\delta_1 q'_1(t)}{2 q_1(t)} (1 + o(1)), \quad (2.3.29)$$

та при $k \neq j$

$$t_{12} = -t_{22} + (\delta_1(t) - \delta_3(t)) \left(\frac{q'(t)}{q(t)} (1 + o(1)) + \frac{q'_1(t)}{q_1(t)} (1 + o(1)) - \right. \\ \left. - \frac{p'_0(t)}{p_0(t)} (1 + o(1)) \right) + (\delta_1(t) - \delta_3(t)) (\delta'_1(t) - \delta'_2(t)) (1 + o(1)), \quad (2.3.30)$$

$$t_{21} = -t_{11} + \delta_3(t) \left(\frac{q'(t)}{q(t)} - \frac{q'_1(t)}{q_1(t)} + \frac{p'_1(t)}{p_1(t)} \right) (1 + o(1)) + \delta_3(t) * \\ * (\delta'_2(t) - \delta_2(t) \delta'_3(t)) (1 + o(1)), \quad (2.3.31)$$

$$\begin{aligned}
t_{13} = & -t_{33} + \frac{q'(t)}{q(t)} \left(1 - 2\delta_1(t)(1 + o(1))\right) - 3\delta_3(t) \frac{q'(t)}{q(t)} * \\
& * \left(1 + (\delta_2(t) - \delta_1(t))(1 + o(1))\right) + \delta_3(t) \frac{p'_0(t)}{p_0(t)} * \\
& * \left(1 + (\delta_2(t) - \delta_1(t))(1 + o(1))\right) - \frac{p'_0(t)}{p_0(t)} \left(1 - 2\delta_1(t)(1 + o(1))\right) + \\
& + (\delta'_1(t) - \delta_1(t)\delta'_3(t))(1 + o(1)), \tag{2.3.32}
\end{aligned}$$

$$\begin{aligned}
t_{23} = & -t_{33} - \delta_1(t) \frac{q'(t)}{q(t)} \left(1 - \delta_2(t)(1 + o(1))\right) + \frac{q'(t)}{q(t)} * \\
& * (1 - 2\delta_1(t)(1 + o(1))) + \delta_1(t) \frac{p'_0(t)}{p_0(t)} \left(1 - \delta_2(t)(1 + o(1))\right) - \frac{p'_0(t)}{p_0(t)} * \\
& * (1 - 2\delta_1(t)(1 + o(1))) + (\delta'_1(t) - \delta_1(t)\delta'_3(t))(1 + o(1)), \tag{2.3.33}
\end{aligned}$$

$$\begin{aligned}
t_{32} = & -t_{22} - \frac{q'(t)}{q(t)} (1 + o(1)) - \frac{q'_1(t)}{q_1(t)} (1 + o(1)) + \frac{p'_0(t)}{p_0(t)} (1 + o(1)) - \\
& - (\delta'_1(t) - \delta'_2(t)) (1 + o(1)), \tag{2.3.34}
\end{aligned}$$

$$\begin{aligned}
t_{31} = & -t_{11} - \delta_2(t) \left(\frac{q'(t)}{q(t)} (1 + o(1)) + \frac{q'_1(t)}{q_1(t)} (1 + o(1)) + \frac{p'_1(t)}{p_1(t)} * \right. \\
& * (1 + o(1))) + \delta_2(t)(\delta'_2(t) - \delta_2(t)\delta'_3(t))(1 + o(1)), \tag{2.3.35}
\end{aligned}$$

Введемо другу умову на коефіцієнти диференційного рівняння

Умова (II):

$$\int_a^{+\infty} \left(\left| \frac{p_1'(t)}{p_1(t)} \right| + \left| \frac{p_0'(t)}{p_0(t)} \right| + \left| \frac{q'(t)}{q(t)} \right| + \left| \frac{q_1'(t)}{q_1(t)} \right| \right) |\delta_m(t)| dt < -\infty;$$

$$m = 1, 2, 3; \quad (2.3.36)$$

З урахуванням цієї умови, при обчисленні t_{jk} в окремий доданок, позначається s_{jk} , будемо виділяти ті складові з t_{jk} , для яких невластний інтеграл від t_0 до $+\infty$ абсолютно сходиться, тобто коли:

$$s_{jk} \in L(t_0, +\infty) \quad (j, k = 1, 2, 3); \quad (2.3.37)$$

Оскільки згідно (2.3.3), (2.3.4), (2.3.5)

$$\frac{\delta_1'(t)}{\delta_1(t)} = \frac{2q'(t)}{q(t)} + \frac{q_1'(t)}{q_1(t)} - 2\frac{p_0'(t)}{p_0(t)}, \quad (2.3.38)$$

$$\frac{\delta_2'(t)}{\delta_2(t)} = \frac{p_0'(t)}{p_0(t)} + \frac{p_1'(t)}{p_1(t)} - 2\frac{q_1'(t)}{q_1(t)}, \quad (2.3.39)$$

$$\frac{\delta_3'(t)}{\delta_3(t)} = \frac{2q'(t)}{q(t)} + \frac{p_1'(t)}{p_1(t)} - \frac{p_0'(t)}{p_0(t)} - \frac{q_1'(t)}{q_1(t)}, \quad (2.3.40)$$

То очевидно, що $\delta_1', \delta_2', \delta_3' \in L(a, +\infty)$;

Тоді з (2.3.27), (2.3.28), (2.3.29) в силу (2.3.6), (2.3.7), (2.3.8) и (2.3.38), (2.3.39), (2.3.40) маємо:

$$t_{11} = -\frac{1}{2} \frac{q_1'(t)}{q_1(t)} (1 + o(1)) - s_{11}(t),$$

$$t_{22} = -\frac{1}{2} \frac{q_1'(t)}{q_1(t)} (1 + o(1)) - s_{22}(t),$$

$$t_{33} = -\frac{p_0'(t)}{p_0(t)} (1 + o(1)) + \frac{q'(t)}{q(t)} (1 + o(1)) - s_{33}(t),$$

Використовуючи тепер ці три представлення, а також (2.3.38), (2.3.39), (2.3.40) з формул (2.3.30), (2.3.31), (2.3.32), (2.3.33), (2.3.34), (2.3.35) отримаємо:

$$t_{12} = \frac{1}{2} \frac{q_1'(t)}{q_1(t)} (1 + o(1)) - s_{12}(t),$$

$$t_{21} = \frac{1}{2} \frac{q_1'(t)}{q_1(t)} (1 + o(1)) - s_{21}(t),$$

$$t_{13} = -s_{13}(t),$$

$$t_{31} = \frac{1}{2} \frac{q_1'(t)}{q_1(t)} (1 + o(1)) - s_{31}(t),$$

$$t_{23} = -s_{23}(t),$$

$$t_{32} = -\frac{q'(t)}{q(t)} (1 + o(1)) - \frac{1}{2} \frac{q_1'(t)}{q_1(t)} (1 + o(1)) + \frac{p_0'(t)}{p_0(t)} (1 + o(1)) - s_{32}(t),$$

Оскільки елементи t_{jk} ($j, k = 1, 2, 3$) матриці $T^{-1}T'$ допускають зазначені представлення, то система диференціальних рівнянь (2.2.9) маємо:

$$\frac{dZ}{dt} = [\Lambda(t) + R(t) + S(t)]Z, \quad (2.3.41)$$

де Λ – діагональна матриця (2.2.7), $S = (s_{jk}(t))$ – неперервна на проміжку $[t_0, +\infty)$ вещественнозначная матриця, яка задовольнить умові:

$$\int_{t_0}^{+\infty} \|S(t)\| dt < +\infty; \quad (2.3.42)$$

R – неперервно – диференційна функція на проміжку $[t_0, +\infty)$ дійсна матриця виду:

$$R(t) = \begin{pmatrix} \frac{1}{2}\rho(t) & -\frac{1}{2}\rho(t) & 0 \\ -\frac{1}{2}\rho(t) & \frac{1}{2}\rho(t) & 0 \\ -\frac{1}{2}\rho(t) & \frac{1}{2}\rho(t) + \frac{1}{2}\eta(t) & -\frac{1}{2}\eta(t) \end{pmatrix}, \quad (2.3.43)$$

у якій

$$\rho(t) = \frac{q_1'(t)}{q_1(t)} (1 + o(1)), \quad (2.3.44)$$

$$\eta(t) = \frac{(q^2(t)p_0^{-2}(t))'}{q^2(t)p_0^{-2}(t)} = \left(2 \frac{q'(t)}{q(t)} - 2 \frac{p_0'(t)}{p_0(t)} \right) (1 + o(1)),$$

§2.4. Випадок рівняння типу Єйлера

Виділимо тепер введенням ще однієї умови на коефіцієнти диференціального рівняння, так званий випадок рівняння типу Ейлера.

Умова (III):

$$\frac{1}{2} \frac{q_1'(t)}{q_1(t)} = \frac{p_0(t)}{q^2(t)} (\delta + \varphi(t)), \quad (2.4.1)$$

$$\frac{(q^2(t)p_0^{-2}(t))'}{q^2(t)p_0^{-2}(t)} = \frac{p_0(t)}{q^2(t)} (\omega + \psi(t)), \quad (2.4.2)$$

де δ и ω – неперервно – диференційні $[a, +\infty[$ функції такі що

$$\lim_{t \rightarrow +\infty} \varphi(t) = 0, \quad \lim_{t \rightarrow +\infty} \psi(t) = 0, \quad (2.4.4)$$

та

$$\int_{t_0}^{+\infty} |\varphi'(t)| dt < +\infty; \quad \int_{t_0}^{+\infty} |\psi'(t)| dt < +\infty. \quad (2.4.5)$$

При виконанні цієї умови матриця $A + R$ може бути записана наступним чином:

$$A(t) + R(t) = \lambda_3 [C + S_1(t)], \quad (2.4.6)$$

де C – стала матриця виду

$$C = \begin{pmatrix} -\sigma & \sigma & 0 \\ \sigma & -\sigma & 0 \\ \sigma & \sigma - \frac{1}{2}\omega & 1 + \frac{1}{2}\omega \end{pmatrix}, \quad (2.4.7)$$

та S_1 — неперервна - диференційна на проміжку $[t_0, +\infty[$ дійсна матриця виду:

$$S_1(t) = \begin{pmatrix} u_1(t) & u_2(t) & 0 \\ u_2(t) & u_3(t) & 0 \\ u_2(t) & u_4(t) & u_5(t) \end{pmatrix}, \quad (2.4.8)$$

де

$$u_1(t) = \frac{\lambda_1(t)}{\lambda_3(t)} - \sigma(\varphi(t) + \delta_1(t) + o(\delta_1)),$$

$$u_2(t) = \sigma(1 + \delta_1(t) + o(\delta_1)),$$

$$u_3(t) = \frac{\lambda_2(t)}{\lambda_3(t)} - \sigma(\varphi(t) + \delta_1(t) + o(\delta_1)),$$

$$u_4(t) = \sigma(\varphi(t) + \delta_1(t) + o(\delta_1)) - \frac{1}{2}\omega(\psi(t) + \delta_1(t) + o(\delta_1)),$$

$$u_5(t) = \frac{1}{2}\omega(\psi(t) + \delta_1(t) + o(\delta_1)),$$

Яка у силу умов (2.4.4), (2.4.5) і того факта, що $\delta_1', \delta_2', \delta_3' \in L(a, +\infty)$ володіє слід властивостями:

$$\lim_{t \rightarrow +\infty} S_1(t) = 0, \quad \int_{t_0}^{+\infty} \|S_1'(t)\| dt < +\infty. \quad (2.4.9)$$

Знайдемо власні значення матриці C . Для його запишемо характеристичне рівняння цієї матриці. Воно має вигляд:

$$\begin{vmatrix} -\sigma - \alpha & \sigma & 0 \\ \sigma & -\sigma - \alpha & 0 \\ \sigma & \sigma - \frac{1}{2}\omega & 1 + \frac{1}{2}\omega - \alpha \end{vmatrix} = 0,$$

або

$$\left(1 + \frac{1}{2}\omega - \alpha\right)(2\sigma\alpha + \alpha^2) = 0.$$

Значить характеристичними коренями матриці C є числа:

$$\alpha_{01} = 1 + \frac{1}{2}\omega; \quad \alpha_{02} = 0; \quad \alpha_{03} = -2\delta. \quad (2.4.10)$$

Оскільки у силу умови (2.4.3) вони є різними та при цьому виконуються умови (2.4.9), то існує неперервно – диференційна на проміжку $[t_0, +\infty)$ та обмежена разом з зворотного $n \times n$ – матриця T_1 , яка зводить матрицю $C + S_1(t)$ до діагонального виду:

$$T_1^{-1}(t)[C + S_1(t)]T_1(t) = \text{diag} [\alpha_1(t), \alpha_2(t), \alpha_3(t)], \quad (2.4.11)$$

де $\alpha_j(t)$ ($j = 1, 2, 3$) – корені характеристичного рівняння (2.4.11)

матриці $C + S_1(t)$, які прагнуть при $t \rightarrow +\infty$ відповідно до коренів $\alpha_{0j}(t)$ ($j = 1, 2, 3$) характеристичного рівняння матриці C , та

така, що: $\|T_1'(t)\| = O(\|S_1'(t)\|)$ при $t \rightarrow +\infty$,

тобто для якої у силу (2.4.9) виконується умова:

$$\int_{t_0}^{+\infty} \|T_1'(t)\| dt < +\infty. \quad (2.4.12)$$

Більш того, із доведення леми випливає, що у якості такої матриці може бути обрана матриця, стовпцями якої є неперервно диференційні на проміжку $[t_0, +\infty)$ власні вектори матриці $C + S_1(t)$, відповідні її власним значенням $\alpha_j(t)$ ($j = 1,2,3$), і які при $t \rightarrow +\infty$ прагнуть до сталих власних векторів матриці C , які відповідають $\alpha_{0j}(t)$ ($j = 1,2,3$).

Щоб побудувати таку матрицю, знайдемо спочатку корені характеристичного рівняння матриці $C + S_1(t)$

$$\begin{vmatrix} -\sigma + \frac{\lambda_1(t)}{\lambda_3(t)} - & \sigma + \sigma(\varphi(t) + \delta_1(t) + o(\delta_1)) & 0 \\ -\sigma(\varphi(t) + \delta_1(t) + o(\delta_1)) - \alpha & & \\ \sigma + \sigma(\varphi(t) + \delta_1(t) + o(\delta_1)) & -\sigma + \frac{\lambda_2(t)}{\lambda_3(t)} - & 0 \\ & -\sigma(\varphi(t) + \delta_1 + o(\delta_1)) - \alpha & \\ \sigma + \sigma(\varphi(t) + \delta_1(t) + o(\delta_1)) & \sigma - \frac{1}{2}\omega + & 1 + \frac{1}{2}\omega + \\ & +\sigma(\varphi(t) + \delta_1(t) + o(\delta_1)) - & +\frac{1}{2}\omega * \\ -\frac{1}{2}\omega(\psi(t) + \delta_1(t) + o(\delta_1)) & * (\psi(t) + \delta_1(t) + o(\delta_1)) - \alpha & \end{vmatrix} = 0.$$

Це рівняння має вигляд:

$$\begin{aligned} & \left(1 + \frac{1}{2}\omega + \frac{1}{2}\omega(\psi(t) + \delta_1 + o(\delta_1)) - \alpha\right) * \\ & * [-\sigma^2 - 2\sigma^2 \varphi(t) - 2\sigma^2 \delta_1(t) - \sigma^2 \varphi^2(t) + o(\delta_1) + \alpha^2 + \alpha * \\ & * (2\sigma + 2\sigma \varphi(t) + 2\sigma \delta_1(t) - \delta_1(t) + o(\delta_1)) + \sigma^2 + 2\sigma^2 \varphi(t) + 2\sigma^2 \delta_1(t) + \\ & + \sigma^2 \varphi^2(t) + \sigma^2 \varphi(t) \delta_1(t) - \sigma \delta_1(t) - \sigma \varphi(t) \delta_1(t) + o(\delta_1)] = 0. \end{aligned}$$

Його кореннями є функції

$$\alpha_1(t) = 1 + \frac{1}{2}\omega + \frac{1}{2}\omega(\psi(t) + \delta_1 + o(\delta_1)),$$

$$\alpha_2(t) = -\sigma - \sigma\varphi(t) - \sigma\delta_1(t) + \frac{\delta_1(t)}{2} + \\ + \sigma\sqrt{1 + 2\varphi(t) + 2\delta_1(t) + \varphi^2(t) + o(\delta_1)} + o(\delta_1),$$

$$\alpha_3(t) = -\sigma - \sigma\varphi(t) - \sigma\delta_1(t) + \frac{\delta_1(t)}{2} - \\ - \sigma\sqrt{1 + 2\varphi(t) + 2\delta_1(t) + \varphi^2(t) + o(\delta_1)} + o(\delta_1).$$

які прагнуть при $t \rightarrow +\infty$ відповідно до кореня $\alpha_{0j}(t)$ ($j = 1,2,3$) характеристичного рівняння матриці C .

Власні вектора C_j ($j = 1,2,3$) матриці $C + S_1(t)$, відповідні $\alpha_j(t)$ ($j = 1,2,3$) визначаються з систем алгебраїчних рівнянь:

$$(C + S_1(t) - \alpha_j E)C_j = 0 \quad (j = 1,2,3).$$

Звідси, якщо позначити через c_{1j}, c_{2j}, c_{3j} елементи вектора C_j , отримаємо такі системи алгебраїчних рівнянь для знаходження цих елементів:

$$\left\{ \begin{array}{l} \left(-\sigma + \frac{\lambda_1(t)}{\lambda_3(t)} - \sigma(\varphi(t) + \delta_1(t) + o(\delta_1)) - \alpha_j(t) \right) c_{1j} + (\sigma + \sigma(\varphi(t) + \delta_1(t) + o(\delta_1))) c_{2j} = 0, \\ (\sigma + \sigma(\varphi(t) + \delta_1(t) + o(\delta_1))) c_{1j} + \left(-\sigma + \frac{\lambda_2(t)}{\lambda_3(t)} - \sigma(\varphi(t) + \delta_1(t) + o(\delta_1)) - \alpha_j(t) \right) c_{2j} = 0, \\ (\sigma + \sigma(\varphi(t) + \delta_1(t) + o(\delta_1))) c_{1j} + \left[\sigma - \frac{1}{2}\omega + \sigma(\varphi(t) + \delta_1(t) + o(\delta_1)) - \frac{1}{2}\omega(\psi(t) + \delta_1(t) + o(\delta_1)) \right] * \\ * c_{2j} + \left(1 + \frac{1}{2}\omega + \frac{1}{2}\omega(\psi(t) + \delta_1(t) + o(\delta_1)) - \alpha_j(t) \right) c_{3j} = 0; \end{array} \right.$$

При $j = 1$ з цієї системи, якщо вважати $c_{31} = 1$, отримаємо

$$C_1 = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}. \quad (2.4.13)$$

При $j = 2$ та $j = 3$, якщо вважати $c_{1j} = 1$, отримаємо

$$C_j(t) =$$

$$= \begin{pmatrix} 1 \\ \frac{1 + \varphi(t) + \delta_1(t) + o(\delta_1) - \frac{\alpha_j}{\sigma}}{1 + \varphi(t) + \delta_1(t) + o(\delta_1)} \\ \frac{-\sigma - \sigma(\varphi(t) + \delta_1(t) + o(\delta_1)) -}{1 + \frac{1}{2}\omega + \frac{1}{2}\omega(\psi(t) + \delta_1(t) + o(\delta_1))} \\ - \left[\sigma - \frac{1}{2}\omega + \sigma(\varphi(t) + \delta_1(t) + o(\delta_1)) - \frac{1}{2}\omega(\psi(t) + \delta_1(t) + o(\delta_1)) \right] * \\ \frac{1 + \frac{1}{2}\omega + \frac{1}{2}\omega(\psi(t) + \delta_1(t) + o(\delta_1))}{* \left(\frac{1 + \varphi(t) + \delta_1(t) + o(\delta_1) - \frac{\alpha_j}{\sigma}}{1 + \varphi(t) + \delta_1(t) + o(\delta_1)} \right)} \end{pmatrix}$$

$$j = 2, 3. \tag{2.4.14}$$

Ці власні вектори матриці $C + S_1(t)$ прагнуть при $t \rightarrow +\infty$ відповідно до лінійно незалежних власних векторів:

$$C_{01} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}, \quad C_{02} = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ \frac{-2\sigma + \frac{1}{2}\omega}{1 + \frac{1}{2}\omega} \end{pmatrix}, \quad C_{03} = \begin{pmatrix} 1 \\ 3 \\ \frac{-4\sigma + \frac{3}{2}\omega}{1 + \frac{1}{2}\omega} \end{pmatrix}$$

матриці C .

Тобто, шукана матриця $T_1(t)$ має вид:

$$T_1(t) = (C_1(t)C_2(t)C_3(t)) \tag{2.4.15}$$

Застосуємо тепер до системи (1.2.9) перетворення:

$$Z = T_1(t)W, \quad (2.4.16)$$

отримаємо з урахуванням (2.4.6) систему диференціальних рівнянь

$$\frac{dW}{dt} = [\Lambda_1(t) + B(t)]W, \quad (2.4.17)$$

де

$$\Lambda_1(t) = \lambda_3 T_1^{-1}(t)[C + S_1(t)]T_1(t),$$

$$B(t) = T_1^{-1}(t)S(t)T_1(t) - T_1^{-1}T_1'(t).$$

Тут у силу (2.4.11)

$$\Lambda_1(t) = \lambda_3 \text{diag} [\lambda_1(t), \lambda_2(t), \lambda_3(t)] \quad (2.4.18)$$

Окрім того, оскільки матриця T_1 обмежена матриця зі зворотним на проміжку $[t_0, +\infty)$ і дотримуються умови (2.4.12) та (2.3.20), то:

$$\int_{t_0}^{+\infty} \|B(t)\| dt < +\infty. \quad (2.4.19)$$

Звідси випливає, що отримана система диференціальних рівнянь (2.4.17) є L -діагональною системою диференціальних рівнянь

Більш того, враховуючи, що:

$$\lim_{t \rightarrow +\infty} \alpha_j(t) = \alpha_{0j} \quad (j = 1, 2, 3)$$

та $\alpha_{0j}(t)$ ($j = 1,2,3$) в силу (2.4.10) та (2.4.3) різні дійсні числа, приходимо до висновку про те, що система функцій $\lambda_3 Re a_j(t)$ ($j = 1,2,3$) задовольняє умові Мателля-Левінсона.

§2.5. Основний результат

Теорема 2.5. *Нехай дотримуються умови (I)-(III). Тоді диференціальне рівняння (2.1.1) має фундаментальну систему розв'язків $y_j(t)$ ($j = 1,2,3$), які допускають при $t \rightarrow +\infty$ асимптотичні уявлення:*

$$y_1(t) = \frac{q^2(t)}{p_0^2(t)} (1 + o(1)) \exp \left(- \left(1 + \frac{1}{2} w \right) \int_{t_0}^t \frac{p_0(\tau)}{q^2(\tau)} d\tau \right), \quad (2.5.1_1)$$

$$y_1'(t) = - \frac{1}{p_0(t)} (1 + o(1)) \exp \left(- \left(1 + \frac{1}{2} w \right) \int_{t_0}^t \frac{p_0(\tau)}{q^2(\tau)} d\tau \right), \quad (2.5.1_2)$$

$$(q(t)y_1'(t))' = \frac{1}{q(t)} (1 + o(1)) \exp \left(- \left(1 + \frac{1}{2} w \right) \int_{t_0}^t \frac{p_0(\tau)}{q^2(\tau)} d\tau \right), \quad (2.5.1_3)$$

$$y_2(t) = \frac{\delta_1(t)}{q(t)} \left(\frac{10 + 6w - 4\sigma}{2 + w} \right) (1 + o(1)) + \frac{4}{q(t)} \delta_2(t) (1 + o(1)), \quad (2.5.2_1)$$

$$y_2'(t) = \frac{1}{p_0(t)} \left(\frac{2 + 4\sigma}{2 + w} \right) (1 + o(1)), \quad (2.5.2_2)$$

$$(q(t)y_2'(t))' = \frac{1}{q(t)} \left(\frac{w-4\sigma}{2+w} \right) (1+o(1)), \quad (2.5.2_3)$$

$$y_3(t) = -\frac{2}{q_1(t)} (1+o(1)) \exp \left(2\sigma \int_{t_0}^t \frac{p_0(\tau)}{q^2(\tau)} d\tau \right), \quad (2.5.3_1)$$

$$y_3'(t) = \frac{1}{p_0(t)} \left(\frac{6+8\sigma}{2+w} \right) (1+o(1)) \exp \left(2\sigma \int_{t_0}^t \frac{p_0(\tau)}{q^2(\tau)} d\tau \right), \quad (2.5.3_2)$$

$$(q(t)y_3'(t))' = \frac{1}{q(t)} \left(\frac{3w-8\sigma}{2+w} \right) (1+o(1)) \exp \left(2\sigma \int_{t_0}^t \frac{p_0(\tau)}{q^2(\tau)} d\tau \right). \quad (2.5.3_3)$$

Доведення. У силу виконання умов (I)-(III) система диференціальних рівнянь (2.2.1), як було встановлено вище, за допомогою перетворення (2.2.8) та (2.4.16) приводиться до L -діагональної системи (2.4.17), допускає застосування теореми Мателля-Левінсона. Відповідно до цієї теореми і заміни (2.2.8), (2.4.16) система диференціальних рівнянь (2.2.2) має фундаментальну систему розв'язків $Y_j(t)$ ($j = 1,2,3$), задовольняє при $t \rightarrow +\infty$ асимптотичним співвідношенням:

$$Y_j(t) = T(t)T_1(t)[e_j + o(1)] \exp \left(\int_{t_0}^t \lambda_3 \alpha_j(\tau) d\tau \right) \quad (j = 1,2,3). \quad (2.5.4)$$

З (2.2.5) з урахуванням (2.3.9), (2.3.13), (2.3.17) та (2.3.4), (2.3.5) випливає, що матриця T має такий вигляд:

$$T(t) = \begin{pmatrix} \frac{1 + 2\delta_2(t)(1 + o(1))}{q_1(t)} & -\frac{1 + 5\delta_1(t)(1 + o(1))}{q_1(t)} - \frac{\delta_1(t)(1 + 3\delta_1(t)(1 + o(1)))}{q_1(t)} \\ -\frac{q(t)}{p_0(t)}\delta_2(t) * & \frac{q(t)}{p_0(t)}(1 + 6\delta_1(t) - 3\delta_2(t) + o(\delta_1) + o(\delta_2)) & -\frac{q(t)}{p_0(t)}(1 + 2\delta_1(t)(1 + o(1))) \\ * (1 + 3\delta_2(t)(1 + o(1))) & \frac{1}{2} + \frac{5}{2}\delta_1(t) - 2\delta_2(t) + o(\delta_1) + o(\delta_2) & -\frac{1}{2}\delta_1(t) + o(\delta_1) \end{pmatrix}$$

У силу (2.4.13) та (2.3.14) стовпцями C_j ($j = 1, 2, 3$) матриці T_1 є вектор-функції:

$$C_1 = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix},$$

$$C_j(t) = \begin{pmatrix} 1 \\ \frac{1 + \varphi(t) + \delta_1(t) + o(\delta_1) - \frac{\alpha_j(t)}{\sigma}}{1 + \varphi(t) + \delta_1(t) + o(\delta_1)} \\ \frac{-\sigma - \sigma(\varphi(t) + \delta_1(t) + o(\delta_1)) - 1 + \frac{1}{2}\omega + \frac{1}{2}\omega(\psi(t) + \delta_1(t) + o(\delta_1))}{-[\sigma - \frac{1}{2}\omega + \sigma(\varphi(t) + \delta_1(t) + o(\delta_1)) - \frac{1}{2}\omega(\psi(t) + \delta_1(t) + o(\delta_1))] * } \\ \frac{1 + \frac{1}{2}\omega + \frac{1}{2}\omega(\psi(t) + \delta_1(t) + o(\delta_1))}{* \left(\frac{1 + \varphi(t) + \delta_1(t) + o(\delta_1) - \frac{\alpha_j(t)}{\sigma}}{1 + \varphi(t) + \delta_1(t) + o(\delta_1)} \right)} \end{pmatrix} \quad (j = 2, 3.)$$

Значить, стовпцями матриці TT_1 є вектор – функції

$$\Gamma_j(t) = T(t) C_j(t) \quad (j = 1, 2, 3)$$

У силу виду функції α_2 з §4 маємо:

$$\begin{aligned}
& \frac{1 + \varphi(t) + \delta_1(t) + o(\delta_1) + 1 + \varphi(t) + \delta_1(t) - \frac{\delta_1(t)}{2\delta} - \sqrt{1 + 2\varphi(t) + 2\delta_1(t) + \varphi^2(t) + o(\delta_1)}}{1 + \varphi(t) + \delta_1(t) + o(\delta_1)} = \\
& = \frac{2 + \varphi(t) + \delta_1(t) + o(\delta_1) + \varphi(t) + \delta_1(t) - \frac{\delta_1(t)}{2\delta} - 1 - \frac{1}{2}(2\varphi(t) + 2\delta_1(t) + \varphi^2(t) + o(\delta_1))}{1 + \varphi(t) + \delta_1(t) + o(\delta_1)} + \\
& + \frac{o(2\varphi(t) + 2\delta_1(t) + \varphi^2(t) + o(\delta_1))}{1 + \varphi(t) + \delta_1(t) + o(\delta_1)} = \frac{1 + \varphi(t) + \delta_1(t) - \frac{\delta_1(t)}{2\delta} + o(\varphi) + o(\delta_1)}{1 + \varphi(t) + \delta_1(t) + o(\delta_1)}
\end{aligned}$$

Та

$$\begin{aligned}
& \frac{-\sigma - \sigma(\varphi(t) + \delta_1(t) + o(\delta_1)) - \left(\sigma - \frac{1}{2}\omega + \sigma(\varphi(t) + \delta_1(t) + o(\delta_1)) - \frac{1}{2}\omega(\psi(t) + \delta_1(t) + o(\delta_1)) \right)}{1 + \frac{1}{2}w + \frac{1}{2}w(\psi(t) + \delta_1(t) + o(\delta_1))} * \\
& * \left(\frac{1 + \varphi(t) + \delta_1(t) - \frac{\delta_1(t)}{2\delta} + o(\varphi) + o(\delta_1)}{1 + \varphi(t) + \delta_1(t) + o(\delta_1)} \right) = \\
& = \frac{-\sigma - \sigma(\varphi(t) + \delta_1(t) + o(\delta_1)) - \frac{\left(\sigma - \frac{1}{2}w \right) + \left(2\sigma - \frac{1}{2}w \right) \varphi(t) + \left(2\sigma - w - \frac{1}{2} + \frac{w}{4\delta} \right) \delta_1(t) - \frac{1}{2}w\psi(t) + o(\delta_1) + o(\varphi)}{1 + \frac{1}{2}w + \frac{1}{2}w(\psi(t) + \delta_1(t) + o(\delta_1))}
\end{aligned}$$

Аналогічно з урахуванням виду функції α_3 з §4 знаходимо:

$$\begin{aligned}
& \frac{1 + \varphi(t) + \delta_1(t) + o(\delta_1) + 1 + \varphi(t) + \delta_1(t) - \frac{\delta_1(t)}{2\delta} + \sqrt{1 + 2\varphi(t) + 2\delta_1(t) + \varphi^2(t) + o(\delta_1)}}{1 + \varphi(t) + \delta_1(t) + o(\delta_1)} = \\
& = \frac{2 + \varphi(t) + \delta_1(t) + o(\delta_1) + \varphi(t) + \delta_1(t) - \frac{\delta_1(t)}{2\delta} + 1 + \frac{1}{2}(2\varphi(t) + 2\delta_1(t) + \varphi^2(t) + o(\delta_1))}{1 + \varphi(t) + \delta_1(t) + o(\delta_1)} +
\end{aligned}$$

$$\begin{aligned}
& + \frac{o(2\varphi(t) + 2\delta_1(t) + \varphi^2(t) + o(\delta_1))}{1 + \varphi(t) + \delta_1(t) + o(\delta_1)} = \\
& = \frac{3 + 3\varphi(t) + 3\delta_1(t) - \frac{\delta_1(t)}{2\delta} + o(\varphi) + o(\delta_1)}{1 + \varphi(t) + \delta_1(t) + o(\delta_1)}
\end{aligned}$$

Та

$$\frac{-\sigma - \sigma(\varphi(t) + \delta_1(t) + o(\delta_1)) - \left(\sigma - \frac{1}{2}\omega + \sigma(\varphi(t) + \delta_1(t) + o(\delta_1)) - \frac{1}{2}\omega(\psi(t) + \delta_1(t) + o(\delta_1)) \right)}{1 + \frac{1}{2}w + \frac{1}{2}w(\psi(t) + \delta_1(t) + o(\delta_1))} *$$

$$* \frac{\frac{3 + 3\varphi(t) + 3\delta_1(t) - \frac{\delta_1(t)}{2\delta} + o(\varphi) + o(\delta_1)}{1 + \varphi(t) + \delta_1(t) + o(\delta_1)}}{1 + \frac{1}{2}w + \frac{1}{2}w(\psi(t) + \delta_1(t) + o(\delta_1))} =$$

$$= \frac{-\sigma - \sigma(\varphi(t) + \delta_1(t) + o(\delta_1)) - \frac{3\sigma + 6\sigma\varphi(t) + 6\sigma\delta_1(t) - \frac{\delta_1(t)}{2} - \frac{3}{2}w - \frac{3}{2}w\varphi(t) - 3w\delta_1(t) + \frac{w\delta_1(t)}{4\sigma}}{1 + \frac{1}{2}w + \frac{1}{2}w(\psi(t) + \delta_1(t) + o(\delta_1))}$$

-

$$- \frac{\frac{\frac{3}{2}w\psi(t) + o(\delta_1) + o(\varphi)}{1 + \varphi(t) + \delta_1(t) + o(\delta_1)}}{1 + \frac{1}{2}w + \frac{1}{2}w(\psi(t) + \delta_1(t) + o(\delta_1))}.$$

Використовуючи тепер дані асимптотичні співвідношення отримаємо наступні асимптотичні при $t \rightarrow +\infty$ уявлення для стовпців $\Gamma_j(t)$ ($j = 1, 2, 3$) матриці TT_1 .

$$\Gamma_1(t) = T(t)C_1 = \begin{pmatrix} \frac{q^2(t)}{p_0^2(t)} (1 + 3\delta_1(t)(1 + o(1))) \\ -\frac{q(t)}{p_0(t)} (1 + 2\delta_1(t)(1 + o(1))) \\ -\frac{1}{2}\delta_1(t) + o(\delta_1) \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \frac{q^2(t)}{p_0^2(t)} (1 + o(1)) \\ -\frac{q(t)}{p_0(t)} (1 + o(1)) \\ -\frac{1}{2}\delta_1(t)(1 + o(1)) \end{pmatrix},$$

$$\Gamma_2(t) = T(t)C_2(t) = \begin{pmatrix} \frac{\delta_1(t)}{q(t)} \left(\frac{10 + 6w - 4\sigma}{2 + w} \right) (1 + o(1)) + \frac{4}{q(t)} \delta_2(t)(1 + o(1)) \\ \frac{q(t)}{p_0(t)} \left(\frac{2 + 4\sigma}{2 + w} \right) (1 + o(1)) \\ 1 + o(1) \end{pmatrix},$$

$$\Gamma_3(t) = T(t)C_3(t) = \begin{pmatrix} -\frac{2}{q_1(t)} (1 + o(1)) \\ \frac{q(t)}{p_0(t)} \left(\frac{6 + 8\sigma}{2 + w} \right) (1 + o(1)) \\ 2 + o(1) \end{pmatrix}.$$

Далі, з урахуванням виду функції $\alpha_j(t)$ ($j = 1, 2, 3$) та формул (1.3.9), (1.3.13), (1.3.17), (1.4.1), (1.4.2) та умовами (I)-(III) помічаємо, що

$$\lambda_3(t)\alpha_1(t) = -\frac{p_0(t)}{q^2(t)} (1 - \delta_1(t))(1 + o(1)) *$$

$$* \left(1 + \frac{1}{2}w + \frac{1}{2}w(\psi(t) + \delta_1(t) + o(\delta_1)) \right) = -\frac{p_0}{q^2} \left(1 + \frac{1}{2}w + o(1) \right) + d_1(t),$$

де $\int_{t_0}^{+\infty} |d_1(t)| dt < +\infty$,

$$\begin{aligned} \lambda_3(t)\alpha_2(t) = & -\frac{p_0(t)}{q^2(t)}(1 - \delta_1(t))(1 + o(1))(-\sigma - \sigma\varphi(t) - \sigma\delta_1(t) - \frac{\delta_1(t)}{2} + \\ & + \sigma\sqrt{1 + 2\varphi(t) + 2\delta_1(t) + \varphi^2(t) + o(\delta_1)} + o(\delta_1)) = d_2(t), \end{aligned}$$

де $\int_{t_0}^{+\infty} |d_2(t)| dt < +\infty$,

$$\begin{aligned} \lambda_3(t)\alpha_3(t) = & -\frac{p_0(t)}{q^2(t)}(1 - \delta_1(t))(1 + o(1))(-\sigma - \sigma\varphi(t) - \sigma\delta_1(t) + \frac{\delta_1(t)}{2} - \\ & - \sigma\sqrt{1 + 2\varphi(t) + 2\delta_1(t) + \varphi^2(t) + o(\delta_1)} + o(\delta_1)) = 2\sigma\frac{p_0(t)}{q^2(t)} + d_3(t), \end{aligned}$$

де $\int_{t_0}^{+\infty} |d_3(t)| dt < +\infty$.

Звідси слідує, що

$$\int_{t_0}^t \lambda_3(\tau)\alpha_1(\tau) d\tau = -\left(1 + \frac{1}{2}w\right) \int_{t_0}^t \frac{p_0}{q^2} d\tau + c_1 + o(1) \quad \text{при } t \rightarrow +\infty,$$

$$\int_{t_0}^t \lambda_3(\tau)\alpha_2(\tau) d\tau = c_2 + o(1) \quad \text{при } t \rightarrow +\infty,$$

$$\int_{t_0}^t \lambda_3(\tau)\alpha_3(\tau) d\tau = 2\sigma \int_{t_0}^t \frac{p_0}{q^2} d\tau + c_3 + o(1) \quad \text{при } t \rightarrow +\infty,$$

де c_j ($j = 1,2,3$) – деякі сталі.

У силу цих уявлень та уявлень для стовпців $\Gamma_j(t)$ ($j = 1,2,3$) матриці TT_1 з формул (2.5.4), отримаємо наступні асимптотичні уявлення при $t \rightarrow$

$+\infty$ для лінійно незалежних розв'язків $Y_j(t)$ ($j = 1, 2, 3$) системи диференціальних рівнянь (2.2.2):

$$Y_1(t) = e^{c_1} \begin{pmatrix} \frac{q^2(t)}{p_0^2(t)} (1 + o(1)) \exp\left(-\left(1 + \frac{1}{2}w\right) \int_{t_0}^t \frac{p_0(\tau)}{q^2(\tau)} d\tau\right) \\ -\frac{q(t)}{p_0(t)} (1 + o(1)) \exp\left(-\left(1 + \frac{1}{2}w\right) \int_{t_0}^t \frac{p_0(\tau)}{q^2(\tau)} d\tau\right) \\ -\frac{1}{2} \delta_1(t) (1 + o(1)) \exp\left(-\left(1 + \frac{1}{2}w\right) \int_{t_0}^t \frac{p_0(\tau)}{q^2(\tau)} d\tau\right) \end{pmatrix} =$$

$$= e^{c_1} \begin{pmatrix} \frac{q^2(t)}{p_0^2(t)} (1 + o(1)) \\ -\frac{q(t)}{p_0(t)} (1 + o(1)) \\ -\frac{1}{2} \delta_1(t) (1 + o(1)) \end{pmatrix} \exp\left(-\left(1 + \frac{1}{2}w\right) \int_{t_0}^t \frac{p_0(\tau)}{q^2(\tau)} d\tau\right),$$

$$Y_2(t) = e^{c_2} \begin{pmatrix} \frac{\delta_1(t)}{q(t)} \left(\frac{10 + 6w - 4\sigma}{2 + w}\right) (1 + o(1)) + \frac{4}{q(t)} \delta_2(t) (1 + o(1)) \\ \frac{q(t)}{p_0(t)} \left(\frac{2 + 4\sigma}{2 + w}\right) (1 + o(1)) \\ 1 + o(1) \end{pmatrix},$$

$$Y_3(t) = e^{c_3} \begin{pmatrix} -\frac{2}{q_1(t)} (1 + o(1)) (1 + o(1)) \\ \frac{q(t)}{p_0(t)} \left(\frac{6 + 8\sigma}{2 + w}\right) (1 + o(1)) \\ 2 + o(1) \end{pmatrix} \exp\left(2\sigma \int_{t_0}^t \frac{p_0(\tau)}{q^2(\tau)} d\tau\right).$$

Помноживши ці вектор-функції на e^{-c_1} , e^{-c_2} та e^{-c_3} відповідно отримуємо три лінійно незалежних розв'язків системи диференціальних рівнянь (2.2.2), яким в силу перетворення (2.2.1), відповідають три лінійно незалежних розв'язків $y_j(t)$ ($j = 1,2,3$) рівняння (2.1.1), які допускають при $t \rightarrow +\infty$ асимптотичні подання (2.5. 1_i), (2.5. 2_i), (2.5. 3_i).

Теорема доведена. ■

Заключення

Друга глава написана на основі статті A.S.A. Al-Hammadi, у якій для розглянутого диференціального рівняння третього порядку отриман основний результат про асоптитоку його розв'язків, що містить достатньо грубий вид асимптотичних уяв.

В дійсній главі за рахунок використання результатів з праці В.М. Євтухова уточнені корені характеристичного рівняння (2.2.3) та обгрунтовані їх гладкі властивості. Це дозволило уточнити вид матриць перетворення T та T_1 . Використання цих уточнених даних дало можливість при збереженні схеми дослідження отримати достатньо гарний вид для асимптотичних уявлень фундаментального сімейства розв'язків диференційного рівняння виду (2.1.1) у так названому випадку рівняння типу Єйлера.

Отриманій результат ілюструється на прикладі одного класу диференціальних рівнянь виду (2.1.1).

СПИСОК ВИКОРИСТАНИХ ДЖЕРЕЛ

- [1] *Демидович Б.П.* Лекции по математической теории устойчивости.- М.: Наука. - 1967. - 472с.
- [2] *Евтухов В.М.* Некоторые вопросы асимптотической теории линейных дифференциальных уравнений// Укр. Мат. Ж. - 2002.- 54, № 1. - С. 20-42.
- [3] *Кигурадзе И.Т., Чантурия Т.А.* Асимптотические свойства решений неавтономных обыкновенных дифференциальных уравнений. – М.: Наука, 1990. – 430 с.
- [4] *Кигурадзе И.Т.* Об асимптотическом представлении решений линейных дифференциальных уравнений// Тр. Тбилис. ун-та. - 1964. - 102. -С. 149-167.
- [5] *Привалов В.С.* Введение в теорию функций комплексного переменного. М.: Наука. - 1977. - 444с.
- [6] *Рапопорт И.М.* О некоторых асимптотических методах в теории дифференциальных уравнений. Изд. АН УССР, Киев. - 1954. - 290с.
- [7] *Федорюк М.В.* Асимптотические методы для линейных обыкновенных дифференциальных уравнений. М.: Наука. - 1983. - 352с.
- [8] *Devinatz A.* An asymptotic theorem for systems of linear differential equations// Trans. Am. Math. Soc. - 1971. - 160. - P. 353-363.
- [9] *Devinatz A., Kaplan J.L.* Asymptotic estimates for solutions of linear systems of ordinary differential equations having multiple characteristic roots// Indiana Univ. Math. - 1972. - 22. - P. 355-366.
- [10] *Devinatz A.* The asymptotic nature of the solutions of certain linear systems of differential equations // Pacific. J. Math. – 1965. – V. 15. – P. 75–83.
- [11] *Eastham M.S.P.* The asymptotic solution of linear differential systems. Applications of the Levinson theorem. Clarendon Press. Oksford. - 1989. - 240p.

- [12] *Eastham M.S.P.* On the eigenvectors for a class of matrices arising from quasi-derivatives// Proc. Roy. Soc. Edin. - 1984. - 97A. - P. 73-78.
- [13] *Al-Hammadi A.S.A.* Euler case for a class of third-order differential equation// Mem. Diff. Eq. Math. Phys. - 2010.- 51. - P. 5-15.
- [14] *Harris J., Lutz D.A.* On the asymptotic integration of linear differential systems// J. Math. Anal. Appl. - 1974. - 48. - P. 1-16.
- [15] *Harris J., Lutz D.A.* A unified theory of asymptotic integration // J. Math. Anal. Appl. - 1977. - 57. - P. 571-586.
- [16] *Hartman P., Wintner A.* Asymptotic integrations of linear differential equations. // Am. J. Math. - 1955. - 77 - P. 48-86 and 932.
- [17] *Levinson N.* The asymptotic nature of solutions of linear systems of differential equations// Duke Math. J. - 1948.- 15. - P. 111-126.
- [18] *Matell M.* Asymptotische Eigenschaften gewisser linearer Differentialgleichungen// Upsala; Applbergs Boktryckeri Aktiebolag. 1924.
- [19] *Perron O.* Über lineare Differentialgleichungen bei denen die unabhängig Variable reell ist, 1 und 2 // J. Reine Angew. Math. – 1913. – Bd. 142. – S. 254–270. – 1914. – Bd. 143. – S. 25–50.

