

**О ПОВЕДЕНИИ РЕШЕНИЙ СИСТЕМ ЛИНЕЙНЫХ
ДИФФЕРЕНЦИАЛЬНО-ФУНКЦИОНАЛЬНЫХ УРАВНЕНИЙ
С ПОСТОЯННЫМИ КОЭФФИЦИЕНТАМИ
И ЛИНЕЙНО ПРЕОБРАЗОВАННЫМ АРГУМЕНТОМ
В ОКРЕСТНОСТИ ОСОБОЙ ТОЧКИ**

Д. В. Бельский

Ин-т математики НАН Украины

Украина, 01601, Киев, ул. Терещенковская, 3

We find new properties of $C^1(0, +\infty)$ -solutions of systems of the linear differential-functional equations $x'(t) = Ax(t) + Bx(qt) + Cx'(qt)$ in a neighborhood of the singular point $t = 0$.

Встановлено нові властивості $C^1(0, +\infty)$ -розв'язків систем лінійних диференціально-функціональних рівнянь $x'(t) = Ax(t) + Bx(qt) + Cx'(qt)$ в околі особливої точки $t = 0$.

В данной работе рассматривается система линейных дифференциально-функциональных уравнений

$$x'(t) = Ax(t) + Bx(qt) + Cx'(qt), \quad (1)$$

где A, B, C — комплексные $(n \times n)$ -матрицы, $0 < q < 1, t \in (0, +\infty)$. Скалярный случай этого уравнения в окрестности особой точки $t = 0$ исследован в [1]. Случай седловой точки изучался в [2].

Для исследования поведения решений системы (1) в окрестности нуля выполним замену переменных

$$x(t) = z\left(\frac{1}{t}\right), \quad x(qt) = z\left(\frac{1}{qt}\right), \quad \frac{d}{dt}x(t) = z'\left(\frac{1}{t}\right)\left(-\frac{1}{t^2}\right),$$

$$x'(qt) = z'\left(\frac{1}{qt}\right)\left(-\frac{1}{q^2t^2}\right), \quad t = \frac{1}{q\tau}.$$

В результате получим уравнение

$$Cz'(\tau) = \frac{1}{\tau^2}(Bz(\tau) + Az(q\tau)) + q^2z'(q\tau), \quad (2)$$

решение которого сводится к решению уравнения

$$q^{-1}Cz(\tau) = z(q\tau) - e^{-A(1-q^{-1}\tau^{-1})}(z(1) - q^{-1}Cz(q^{-1})) + \\ + e^{Aq^{-1}\tau^{-1}} \int_1^{q\tau} e^{-As^{-1}}(B + q^{-1}AC) \frac{1}{s^2} z(q^{-1}s) ds.$$

Обозначая

$$f(\tau) \stackrel{\text{df}}{=} -e^{-A(1-q^{-1}\tau^{-1})}(z(1) - q^{-1}Cz(q^{-1})) + e^{Aq^{-1}\tau^{-1}} \int_1^{q\tau} e^{-As^{-1}}(B + q^{-1}AC) \frac{1}{s^2} z(q^{-1}s) ds, \quad (3)$$

получаем уравнение

$$q^{-1}Cz(\tau) = z(q\tau) + f(\tau). \quad (4)$$

Имеет место следующая теорема.

Теорема 1. Пусть A, B, C — комплексные $(n \times n)$ -матрицы; $0 < q < 1$; $\lambda_k(C)$, $k = \overline{1, n}$, — собственные значения матрицы C . Тогда:

1) если $|\lambda_k(C)| \neq q$, $k = \overline{1, n}$, и существует $|\lambda_{k_1}(C)| < q$, то ограниченное в окрестности нуля решение уравнения (1) имеет правосторонний предел в нуле;

2) при $|\lambda_k(C)| > q$, $k = \overline{1, n}$, все решения уравнения (1) имеют правосторонний предел в нуле.

Докажем первое утверждение теоремы. Пусть $x(t)$, а значит, и $z(\tau)$ ограничены на отрезках $(0, 1]$, $[q^{-1}, +\infty)$ соответственно. Тогда легко показать, что интеграл в (3) сходится абсолютно при $\tau \rightarrow +\infty$, т. е. существует конечный предел $\lim_{\tau \rightarrow +\infty} f(\tau) \stackrel{\text{df}}{=} M$. Без ограничения общности считаем, что матрица C имеет жорданову нормальную форму. Рассмотрим некоторую подсистему системы уравнений (4)

$$\begin{pmatrix} \frac{\lambda_{k_1}(C)}{q} & \frac{1}{q} & 0 & \dots & 0 \\ 0 & \frac{\lambda_{k_1}(C)}{q} & \frac{1}{q} & \ddots & \vdots \\ \vdots & \ddots & \ddots & \ddots & 0 \\ 0 & \dots & 0 & \frac{\lambda_{k_1}(C)}{q} & \frac{1}{q} \\ 0 & \dots & \dots & 0 & \frac{\lambda_{k_1}(C)}{q} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} z_{k_1}(\tau) \\ z_{k_1+1}(\tau) \\ \vdots \\ z_{k_1+m-1}(\tau) \\ z_{k_1+m}(\tau) \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} z_{k_1}(q\tau) \\ z_{k_1+1}(q\tau) \\ \vdots \\ z_{k_1+m-1}(q\tau) \\ z_{k_1+m}(q\tau) \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} f_{k_1}(\tau) \\ f_{k_1+1}(\tau) \\ \vdots \\ f_{k_1+m-1}(\tau) \\ f_{k_1+m}(\tau) \end{pmatrix}.$$

Для $(k_1 + m)$ -й координаты вектора $z(\tau)$ получим уравнение

$$\frac{\lambda_{k_1}(C)}{q} z_{k_1+m}(\tau) = z_{k_1+m}(q\tau) + f_{k_1+m}(\tau).$$

Если $\lambda_{k_1}(C) = 0$, то

$$z_{k_1+m}(\tau) = -f_{k_1+m}(q^{-1}\tau) \rightarrow -M_{k_1+m}, \quad \tau \rightarrow +\infty.$$

Если $0 < |\lambda_{k_1}(C)| < q$, то

$$z_{k_1+m}(\tau) = \frac{q}{\lambda_{k_1}(C)} z_{k_1+m}(q\tau) + \frac{q}{\lambda_{k_1}(C)} f_{k_1+m}(\tau) = r_{k_1} z_{k_1+m}(q\tau) + f_{\mathbf{H},k_1+m}(\tau),$$

где

$$r_{k_1} = \frac{q}{\lambda_{k_1}(C)}, \quad f_{\mathbf{H},k_1+m}(\tau) = \frac{q}{\lambda_{k_1}(C)} f_{k_1+m}(\tau).$$

Отсюда следуют равенства

$$\begin{aligned} z_{k_1+m}(q^{-j}\tau) &= r_{k_1}^{j+1} z_{k_1+m}(q\tau) + r_{k_1}^j f_{\mathbf{H},k_1+m}(\tau) + r_{k_1}^{j-1} f_{\mathbf{H},k_1+m}(q^{-1}\tau) + \dots \\ &\dots + r_{k_1} f_{\mathbf{H},k_1+m}(q^{-j+1}\tau) + f_{\mathbf{H},k_1+m}(q^{-j}\tau) = \\ &= r_{k_1}^{j+1} (z_{k_1+m}(q\tau) + r_{k_1}^{-1} f_{\mathbf{H},k_1+m}(\tau) + r_{k_1}^{-2} f_{\mathbf{H},k_1+m}(q^{-1}\tau) + \dots \\ &\dots + r_{k_1}^{-j} f_{\mathbf{H},k_1+m}(q^{-j+1}\tau) + r_{k_1}^{-j-1} f_{\mathbf{H},k_1+m}(q^{-j}\tau)), \quad j \in N. \end{aligned} \quad (5)$$

Рассмотрим функцию

$$\begin{aligned} g_{k_1+m}(j, \tau) &\stackrel{\text{df}}{=} z_{k_1+m}(q\tau) + r_{k_1}^{-1} f_{\mathbf{H},k_1+m}(\tau) + r_{k_1}^{-2} f_{\mathbf{H},k_1+m}(q^{-1}\tau) + \dots \\ &\dots + r_{k_1}^{-j} f_{\mathbf{H},k_1+m}(q^{-j+1}\tau) + r_{k_1}^{-j-1} f_{\mathbf{H},k_1+m}(q^{-j}\tau), \quad j \in N, \quad \tau \geq 1. \end{aligned}$$

Поскольку $|r_{k_1}^{-1}| = \frac{|\lambda_{k_1}(C)|}{q} < 1$, можно показать, что

$$\begin{aligned} &r_{k_1}^{-1} f_{\mathbf{H},k_1+m}(\tau) + r_{k_1}^{-2} f_{\mathbf{H},k_1+m}(q^{-1}\tau) + \dots + r_{k_1}^{-j} f_{\mathbf{H},k_1+m}(q^{-j+1}\tau) + \\ &+ r_{k_1}^{-j-1} f_{\mathbf{H},k_1+m}(q^{-j}\tau) \xrightarrow{j \rightarrow +\infty, \tau \rightarrow +\infty} \frac{r_{k_1}^{-1}}{1 - r_{k_1}^{-1}} \frac{q}{\lambda_{k_1}(C)} M_{k_1+m} = \\ &= \frac{r_{k_1}^{-1}}{1 - r_{k_1}^{-1}} M_{\mathbf{H},k_1+m}, \end{aligned}$$

где $M_{\mathbf{H},k_1+m} = \frac{q}{\lambda_{k_1}(C)} M_{k_1+m}$.

Действительно, так как

$$\begin{aligned} &\left| r_{k_1}^{-1} f_{\mathbf{H},k_1+m}(\tau) + r_{k_1}^{-2} f_{\mathbf{H},k_1+m}(q^{-1}\tau) + \dots + r_{k_1}^{-j} f_{\mathbf{H},k_1+m}(q^{-j+1}\tau) + \right. \\ &\left. + r_{k_1}^{-j-1} f_{\mathbf{H},k_1+m}(q^{-j}\tau) - \frac{r_{k_1}^{-1}}{1 - r_{k_1}^{-1}} M_{\mathbf{H},k_1+m} \right| = \end{aligned}$$

$$\begin{aligned}
&= \left| r_{k_1}^{-1}(f_{\mathbf{H},k_1+m}(\tau) - M_{\mathbf{H},k_1+m}) + r_{k_1}^{-2}(f_{\mathbf{H},k_1+m}(q^{-1}\tau) - M_{\mathbf{H},k_1+m}) + \dots \right. \\
&\quad \left. \dots + r_{k_1}^{-j}(f_{\mathbf{H},k_1+m}(q^{-j+1}\tau) - M_{\mathbf{H},k_1+m}) + r_{k_1}^{-j-1}(f_{\mathbf{H},k_1+m}(q^{-j}\tau) - M_{\mathbf{H},k_1+m}) - \right. \\
&\quad \left. - \frac{r_{k_1}^{-j-2}}{1 - r_{k_1}^{-1}} M_{\mathbf{H},k_1+m} \right| \leq \frac{|r_{k_1}^{-1}|}{1 - |r_{k_1}^{-1}|} \sup_{s \geq \tau} |f_{\mathbf{H},k_1+m}(s) - M_{\mathbf{H},k_1+m}| + \left| \frac{r_{k_1}^{-j-2}}{1 - r_{k_1}^{-1}} M_{\mathbf{H},k_1+m} \right|,
\end{aligned}$$

и $\lim_{\tau \rightarrow +\infty} f_{\mathbf{H},k_1+m}(\tau) = M_{\mathbf{H},k_1+m}$, то последняя сумма в неравенстве стремится к нулю при $\tau \rightarrow +\infty$, $j \rightarrow +\infty$. Из изложенного следует, что существование $\lim_{\substack{j \rightarrow +\infty \\ \tau \rightarrow +\infty}} g_{k_1+m}(j, \tau)$ влечет

за собой существование $\lim_{\tau \rightarrow +\infty} z_{k_1+m}(\tau)$.

Предположим, что $\lim_{\substack{j \rightarrow +\infty \\ \tau \rightarrow +\infty}} g_{k_1+m}(j, \tau)$ не существует. Из этого следует, в частности, что нуль не является пределом функции $g_{k_1+m}(j, \tau)$ при $j \rightarrow +\infty$, $\tau \rightarrow +\infty$, т. е. существуют $\varepsilon > 0$ и последовательность точек (j_l, τ_l) такая, что $j_l \rightarrow +\infty$, $\tau_l \rightarrow +\infty$ при $l \rightarrow +\infty$, для которых выполняется неравенство

$$\left| g_{k_1+m}(j_l, \tau_l) \right| \geq \varepsilon.$$

Тогда в силу (5) получим

$$\left| z_{k_1+m}(q^{-j_l} \tau_l) \right| = \left| r_{k_1}^{j_l+1} \right| \left| g_{k_1+m}(j_l, \tau_l) \right| \geq \left| r_{k_1}^{j_l+1} \right| \varepsilon \rightarrow +\infty, \quad l \rightarrow +\infty,$$

что противоречит ограниченности $z_{k_1+m}(\tau)$ на полуоси $[1, +\infty)$. Таким образом, $\lim_{\substack{j \rightarrow +\infty \\ \tau \rightarrow +\infty}} g_{k_1+m}(j, \tau)$, а значит, и $\lim_{\tau \rightarrow +\infty} z_{k_1+m}(\tau)$ существуют.

Запишем уравнение для $(k_1 + m - 1)$ -й координаты вектора $z(\tau)$

$$\begin{aligned}
z_{k_1+m-1}(\tau) &= \frac{q}{\lambda_{k_1}(C)} z_{k_1+m-1}(q\tau) - \frac{1}{\lambda_{k_1}(C)} z_{k_1+m}(\tau) + \frac{q}{\lambda_{k_1}(C)} f_{k_1+m-1}(\tau) = \\
&= r_{k_1} z_{k_1+m-1}(q\tau) + h_{k_1+m-1}(\tau),
\end{aligned}$$

где функция $h_{k_1+m-1}(\tau) = -\frac{1}{\lambda_{k_1}(C)} z_{k_1+m}(\tau) + \frac{q}{\lambda_{k_1}(C)} f_{k_1+m-1}(\tau)$ имеет предел при $\tau \rightarrow +\infty$. С помощью рассуждений, аналогичных предыдущим, устанавливаем существование $\lim_{\tau \rightarrow +\infty} z_{k_1+m-1}(\tau)$. Доказательство существования пределов при $\tau \rightarrow +\infty$ у координат $z_{k_1+m-2}(\tau), \dots, z_{k_1}(\tau)$ полностью совпадает с изложенным для координаты $z_{k_1+m-1}(\tau)$.

Рассмотрим подсистему системы уравнений (4), соответствующую собственному значению $|\lambda_{k_2}(C)| > q$ и его клетке Жордана в матрице C (ее размер снова обозначим числом $m + 1$). Обозначая

$$\frac{q}{\lambda_{k_2}(C)} \stackrel{\text{df}}{=} r_{k_2}, \quad \frac{q}{\lambda_{k_2}(C)} f_{k_2+m}(\tau) \stackrel{\text{df}}{=} f_{\mathbf{H},k_2+m}(\tau),$$

для $(k_2 + m)$ -й координаты вектора $z(\tau)$ получаем равенство

$$z_{k_2+m}(q^{-j}\tau) = r_{k_2}^{j+1} z_{k_2+m}(q\tau) + r_{k_2}^j f_{\mathbf{H},k_2+m}(\tau) + r_{k_2}^{j-1} f_{\mathbf{H},k_2+m}(q^{-1}\tau) + \dots \\ \dots + r_{k_2} f_{\mathbf{H},k_2+m}(q^{-j+1}\tau) + f_{\mathbf{H},k_2+m}(q^{-j}\tau).$$

Исходя из условия $|r_{k_2}| < 1$ и $\lim_{\tau \rightarrow +\infty} f_{\mathbf{H},k_2+m}(\tau) = M_{\mathbf{H},k_2+m}$, оценим разность

$$\left| r_{k_2}^{j+1} z_{k_2+m}(q\tau) + r_{k_2}^j f_{\mathbf{H},k_2+m}(\tau) + r_{k_2}^{j-1} f_{\mathbf{H},k_2+m}(q^{-1}\tau) + \dots \right. \\ \left. \dots + r_{k_2} f_{\mathbf{H},k_2+m}(q^{-j+1}\tau) + f_{\mathbf{H},k_2+m}(q^{-j}\tau) - \frac{1}{1-r_{k_2}} M_{\mathbf{H},k_2+m} \right| = \\ = \left| r_{k_2}^{j+1} z_{k_2+m}(q\tau) + r_{k_2}^j \left(f_{\mathbf{H},k_2+m}(\tau) - M_{\mathbf{H},k_2+m} \right) + \right. \\ \left. + r_{k_2}^{j-1} \left(f_{\mathbf{H},k_2+m}(q^{-1}\tau) - M_{\mathbf{H},k_2+m} \right) + \dots + r_{k_2} \left(f_{\mathbf{H},k_2+m}(q^{-j+1}\tau) - M_{\mathbf{H},k_2+m} \right) + \right. \\ \left. + f_{\mathbf{H},k_2+m}(q^{-j}\tau) - M_{\mathbf{H},k_2+m} - \frac{r_{k_2}^{j+1}}{1-r_{k_2}} M_{\mathbf{H},k_2+m} \right| \leq \\ \leq |r_{k_2}|^{j+1} \sup_{s \geq 1} |z_{k_2+m}(qs)| + \frac{1}{1-|r_{k_2}|} \sup_{s \geq \tau} |f_{\mathbf{H},k_2+m}(s) - M_{\mathbf{H},k_2+m}| + \left| \frac{r_{k_2}^{j+1}}{1-r_{k_2}} M_{\mathbf{H},k_2+m} \right|.$$

Поскольку по предположению вектор $z(\tau)$ ограничен на отрезке $[q, +\infty)$, последняя сумма в неравенстве стремится к нулю при $j \rightarrow +\infty, \tau \rightarrow +\infty$. Следовательно,

$$\lim_{\substack{j \rightarrow +\infty \\ \tau \rightarrow +\infty}} z_{k_2+m}(q^{-j}\tau) = \frac{1}{1-r_{k_2}} M_{\mathbf{H},k_2+m} = \lim_{\tau \rightarrow +\infty} z_{k_2+m}(\tau).$$

Запишем уравнение для $(k_2 + m - 1)$ -й координаты вектора $z(\tau)$

$$z_{k_2+m-1}(\tau) = \frac{q}{\lambda_{k_2}(C)} z_{k_2+m-1}(q\tau) - \frac{1}{\lambda_{k_2}(C)} z_{k_2+m}(\tau) + \frac{q}{\lambda_{k_2}(C)} f_{k_2+m-1}(\tau) = \\ = r_{k_2} z_{k_2+m-1}(q\tau) + h_{k_2+m-1}(\tau),$$

где функция $h_{k_2+m-1}(\tau) = -\frac{1}{\lambda_{k_2}(C)} z_{k_2+m}(\tau) + \frac{q}{\lambda_{k_2}(C)} f_{k_2+m-1}(\tau)$ имеет предел при $\tau \rightarrow +\infty$. С помощью рассуждений, аналогичных предыдущим, устанавливаем существование $\lim_{\tau \rightarrow +\infty} z_{k_1+m-1}(\tau)$. Доказательство существования пределов при $\tau \rightarrow +\infty$ у координат $z_{k_2+m-2}(\tau), \dots, z_{k_2}(\tau)$ полностью совпадает с изложенным для координаты $z_{k_2+m-1}(\tau)$. Первая часть теоремы доказана.

Докажем второе утверждение теоремы. Поскольку матрица C невырождена, из уравнения (2) непосредственно следует

$$|z'(\tau)| \leq |C^{-1}B| \frac{1}{\tau^2} |z(\tau)| + |C^{-1}A| \frac{1}{\tau^2} |z(q\tau)| + q^2 |C^{-1}| |z'(q\tau)|,$$

где $|G| \stackrel{\text{df}}{=} \max_{1 \leq i \leq n} \sum_{j=1}^n |g_{i,j}|$, $|\vec{\nu}| \stackrel{\text{df}}{=} \max_{1 \leq i \leq n} |\nu_i|$. Интегрируя последнее неравенство на отрезке $[1, t]$, находим

$$\begin{aligned} \int_1^t |z'(\tau)| d\tau &\leq |C^{-1}B| \int_1^t \frac{|z(\tau)|}{\tau^2} d\tau + |C^{-1}A| \int_1^t \frac{|z(q\tau)|}{\tau^2} d\tau + q |C^{-1}| \int_q^{qt} |z'(\tau)| d\tau \leq \\ &\leq |C^{-1}B| \int_1^t \frac{|z(\tau)|}{\tau^2} d\tau + |C^{-1}A| \int_1^t \frac{|z(q\tau)|}{\tau^2} d\tau + \\ &+ q |C^{-1}| \int_q^1 |z'(\tau)| d\tau + q |C^{-1}| \int_1^{qt} |z'(\tau)| d\tau. \end{aligned} \quad (6)$$

Обозначим $\int_1^u |z'(\tau)| d\tau \stackrel{\text{df}}{=} s(u)$, $u > 0$. Тогда при $\tau > 0$ имеем $|z(\tau)| \leq s(\tau) + |z(1)|$. Если $1 \leq t \leq q^{-1}$, то

$$s(qt) = \int_1^{qt} |z'(\tau)| d\tau \leq \int_q^{qt} |z'(\tau)| d\tau + \int_q^1 |z'(\tau)| d\tau = \int_q^1 |z'(\tau)| d\tau \stackrel{\text{df}}{=} N \leq N + s(t).$$

При $t \geq q^{-1}$ находим $s(qt) = \int_1^{qt} |z'(\tau)| d\tau \leq \int_1^t |z'(\tau)| d\tau = s(t) \leq s(t) + N$. Таким образом, при $t \geq 1$ имеем $s(qt) \leq s(t) + N$.

Из (6) следует

$$\begin{aligned} s(t) &\leq |C^{-1}B| \int_1^t \frac{|z(1)| + s(\tau)}{\tau^2} d\tau + |C^{-1}A| \int_1^t \frac{|z(1)| + N + s(\tau)}{\tau^2} d\tau + q |C^{-1}| N + \\ &+ q |C^{-1}| (N + s(t)) \leq K + (|C^{-1}B| + |C^{-1}A|) \int_1^t \frac{s(\tau)}{\tau^2} d\tau + q |C^{-1}| s(t), \end{aligned}$$

где

$$K = [|C^{-1}B| |z(1)| + |C^{-1}A| (|z(1)| + N)] \int_1^{+\infty} \frac{1}{\tau^2} d\tau + 2q |C^{-1}| N.$$

Без ограничения общности можно считать, что матрица C^{-1} имеет жорданову нормальную форму, у которой над главной диагональю стоят не единицы, а достаточно малые

числа $\varepsilon > 0$, чтобы выполнялось неравенство $q|C^{-1}| < 1$. Тогда последнее неравенство для $s(t)$ можно представить в виде

$$s(t) \leq (1 - q|C^{-1}|)^{-1}K + (1 - q|C^{-1}|)^{-1}(|C^{-1}B| + |C^{-1}A|) \int_1^t \frac{s(\tau)}{\tau^2} d\tau = F + M \int_1^t \frac{s(\tau)}{\tau^2} d\tau,$$

где $F = (1 - q|C^{-1}|)^{-1}K$, $M = (1 - q|C^{-1}|)^{-1}(|C^{-1}B| + |C^{-1}A|)$. Отсюда и из леммы Гронуолла–Беллмана следует $s(t) \leq Fe^{M \int_1^t \frac{1}{s^2} ds} \leq Fe^{M \int_1^{+\infty} \frac{1}{s^2} ds}$, т. е.

$$\int_1^{+\infty} |z'(\tau)| d\tau = \int_0^1 |x'(t)| dt \leq Fe^{M \int_1^{+\infty} \frac{1}{s^2} ds}.$$

Теорема доказана.

Если $|\lambda_k(C)| < q$, $k = \overline{1, n}$, то можно показать, что любое ограниченное в окрестности нуля решение уравнения (1) представимо в виде $x(t) = D(t)x(0)$, где матрица $D(t)$ — фиксированный степенной ряд.

В случае переменных матриц имеет место следующая теорема.

Теорема 2. Пусть $A(t)$, $B(t)$, $C(t)$ — комплексные $(n \times n)$ -матрицы, непрерывные в окрестности нуля; $0 < q < 1$; $\lambda_k(C(0))$, $k = \overline{1, n}$, — собственные значения матрицы $C(0)$. Тогда:

1) если $|\lambda_k(C(0))| \neq q$, $k = \overline{1, n}$, и существуют $|\lambda_{k_1}(C(0))| < q$; $C(t) \in C^1[0, \delta]$ и $\int_0^\delta |C'(s)| ds$, то ограниченное в окрестности нуля решение уравнения (1) имеет правосторонний предел в нуле;

2) при $|\lambda_k(C(0))| > q$, $k = \overline{1, n}$, все решения уравнения (1) имеют правосторонний предел в нуле.

Для простоты записи без ограничения общности считаем, что матрицы $A(t)$, $B(t)$ непрерывны на отрезке $[0, 1]$, а $C(t)$ непрерывно дифференцируема на $[0, q^{-1}]$. Тогда для доказательства первого утверждения теоремы достаточно записать уравнение (2) с переменными матрицами в виде

$$\begin{aligned} C(0)q^{-1}z(\tau) &= z(q\tau) - \left(C \left(\frac{1}{q\tau} - C(0) \right) \right) q^{-1}z(\tau) - \\ &- e^{-A(0)\left(1 - \frac{1}{q\tau} - C(0)\right)} (z(1) - C(1)q^{-1}z(q^{-1})) - \\ &- e^{A(0)\frac{1}{q\tau}} \int_1^{q\tau} e^{A(0)\frac{1}{s}} \left(\left(A(0) - A \left(\frac{1}{s} \right) \right) \frac{1}{s^2} z(s) - \right. \\ &- \left. \left(A(0)C \left(\frac{1}{s} \right) q^{-1} + B \left(\frac{1}{s} \right) - C' \left(\frac{1}{s} \right) q^{-1} \right) \frac{1}{s^2} z(q^{-1}s) \right) ds \end{aligned}$$

и применить рассуждения из доказательства первого пункта теоремы 1.

Для доказательства второго утверждения теоремы достаточно записать неравенство, следующее из уравнения (2),

$$|z'(\tau)| \leq \sup_{s \geq t_0} \left| C^{-1} \left(\frac{1}{qs} \right) B \left(\frac{1}{qs} \right) \right| \frac{1}{\tau^2} |z(\tau)| + \sup_{s \geq t_0} \left| C^{-1} \left(\frac{1}{qs} \right) A \left(\frac{1}{qs} \right) \right| \frac{1}{\tau^2} |z(q\tau)| + \\ + q^2 \left(|C^{-1}(0)| + \sup_{s \geq t_0} \left| C^{-1} \left(\frac{1}{qs} \right) - C^{-1}(0) \right| \right) |z'(q\tau)|, \quad \tau \geq t_0,$$

в котором без ограничения общности можно считать, что $q|C^{-1}(0)| < 0$, при достаточно большом t_0 : $q \left(|C^{-1}(0)| + \sup_{s \geq t_0} \left| C^{-1} \left(\frac{1}{qs} \right) - C^{-1}(0) \right| \right) < 1$ проинтегрировать его на отрезке $[t_0, t]$ и применить в дальнейшем те же рассуждения, что и для постоянных матриц.

1. *Полицук В. М., Шарковский А. Н.* Представление решений линейных дифференциально-разностных уравнений нейтрального типа // Дифференц. уравнения. — 1973. — 9, № 9. — С. 1627–1645.
2. *Бельский Д. В.* Об ограниченных на R^+ решениях линейных систем дифференциально-функциональных уравнений с постоянными коэффициентами и линейно преобразованным аргументом и их свойствах // Докл. АН Украины. — 2005. — № 8. — С. 10–14.

Получено 26.11.07