

**С. М. БИРУК**

МГПУ им. И.П. Шамякина (г. Мозырь, Беларусь)

### ТРАЕКТОРИИ КЛАССА КВАДРАТИЧНЫХ СИСТЕМ С ДВУКРАТНЫМ ЛИНЕЙНЫМ ЧАСТНЫМ ИНТЕГРАЛОМ НА СФЕРЕ БЕНДИКСОНА

**Теорема [1]:** Для того чтобы автономная полиномиальная дифференциальная система второго порядка имела двукратный линейный частный интеграл  $w: (x, y) \rightarrow x \quad \forall (x, y) \in \mathbf{R}^2$ , достаточно, чтобы она некоторым невырожденным линейным преобразованием приводилась к виду

$$\frac{dx}{dt} = x^2, \quad \frac{dy}{dt} = \sum_{i+j=0}^2 b_{ij} x^i y^j. \quad (1)$$

Поставим задачу: исследовать поведение траекторий системы (1) при  $b_{02} = 0$ ,  $|b_{00}| + |b_{01}| \neq 0$ , далее системы (1'), на сфере Бендиксона.

Поведение траекторий на сфере Бендиксона будем описывать посредством атласа, состоящего из двух координатных карт  $KB_1$  и  $KB_2$ . Карта  $KB_1$  представляет собой круг, состоящий из точек фазовой плоскости  $Oxy$ , с центром в точке  $O(0, 0)$ , на котором лежат все изолированные состояния равновесия системы (1'), отличные от бесконечно удаленного. Карта  $KB_2$  – круг из точек плоскости  $O^* \xi \zeta$  с центром в начале координат, на котором лежит не более одного изолированного состояния равновесия  $O^*(0, 0)$  системы, полученной из (1') при преобразовании Бендиксона

$$x = \frac{4\xi}{\xi^2 + \zeta^2}, \quad y = \frac{4\zeta}{\xi^2 + \zeta^2} \quad \forall (\xi, \zeta) \in \mathbf{R}^2 \setminus \{(0, 0)\}.$$

Такой подход к описанию поведения траекторий дифференциальной системы на сфере Бендиксона предложен в [2].

При исследовании поведения траекторий системы (1') в окрестности бесконечно удаленной точки сферы Бендиксона [2] различаем два случая:  $|b_{20}| + |b_{11} - 1| \neq 0$ , когда система (1') имеет неособый тип при преобразовании Бендиксона, и  $b_{20} = 0$ ,  $b_{11} = 1$ , когда система (1') имеет особый тип при преобразовании Бендиксона [2].

В первом случае преобразованием Бендиксона систему (1') приводим к виду

$$\begin{aligned} \frac{d\xi}{d\rho} &= -4\xi^4 - 8b_{20}\xi^3\zeta + 4(1 - 2b_{11})\xi^2\zeta^2 + 2b_{20}\xi^4\zeta - 2b_{01}\xi^3\zeta^2 - \\ &\quad - 2b_{10}\xi^2\zeta^3 - 2b_{01}\xi\zeta^4 - \frac{b_{00}}{2}\xi^5\zeta - b_{00}\xi^3\zeta^3 - \frac{b_{00}}{2}\xi\zeta^5, \\ \frac{d\zeta}{d\rho} &= 4b_{20}\xi^4 + 4(b_{11} - 2)\xi^3\zeta - 4b_{20}\xi^2\zeta^2 - 4b_{11}\xi\zeta^3 + b_{10}\xi^5 + b_{01}\xi^4\zeta - \\ &\quad - b_{10}\xi\zeta^4 - b_{01}\zeta^5 + \frac{b_{00}}{4}\xi^6 + \frac{b_{00}}{4}\xi^4\zeta^2 - \frac{b_{00}}{4}\xi^2\zeta^4 - \frac{b_{00}}{4}\zeta^6, \end{aligned} \quad (2)$$

где  $(\xi^2 + \zeta^2)^2 d\rho = dt$ , а во втором случае – к виду

$$\frac{d\xi}{d\gamma} = -4\xi^2 - 2b_{10}\xi^2\zeta - 2b_{01}\xi\zeta^2 - \frac{b_{00}}{2}\xi^3\zeta - \frac{b_{00}}{2}\xi\zeta^3, \quad (3)$$

$$\frac{d\zeta}{d\gamma} = \xi\zeta + b_{10}\xi^3 + b_{01}\xi^2\zeta - b_{10}\xi\zeta^2 - b_{01}\zeta^3 + \frac{b_{00}}{4}\xi^4 - \frac{b_{00}}{4}\zeta^4,$$

где  $(\xi^2 + \zeta^2)d\gamma = dt$ , так как  $b_{11} \neq 2$ .

Для систем (2) и (3) двукратным линейным частным интегралом является

$$w_2 : (\xi, \zeta) \rightarrow \xi \quad \forall (\xi, \zeta) \in \mathbf{R}^2.$$

Бесконечно удалённое состояние равновесия системы (1') соответствует состоянию равновесия  $O^*(0,0)$  систем (2) и (3).

$b_{01}$	$b_{00}$	$b_{11}$	$A\left(0, -\frac{b_{00}}{b_{01}}\right)$	$O^*$	Атлас (рис.)
$\neq 0$	$\forall$	$\forall$	с-у	2п2э	1
$= 0$	$\neq 0$	$< -1$	—	6п4э2г	2
$= 0$	$\neq 0$	$\geq -1$	—	2п2э	3

В таблице указан вид изолированных состояний равновесия системы (1'). При этом использовались условные обозначения: « $\forall$ » – любое; «с-у» – седло-узел; «2п2э» – сложное состояние равновесия, состоящее из двух эллиптических и двух сопровождающих их параболических секторов Бендиксона; «6п4э2г» – сложное состояние равновесия, состоящее из четырех эллиптических, шести сопровождающих их параболических и двух гиперболических секторов Бендиксона.

Поведение траекторий системы (1') с учетом расположения и характера ее состояний равновесия определяется однозначно. При этом учитывается отсутствие предельных циклов. Последнее следует уже из того, что все состояния равновесия системы (1') расположены на прямой-траектории  $x = 0$ .

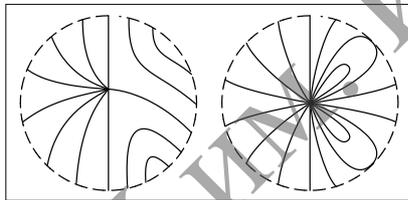


Рисунок 1

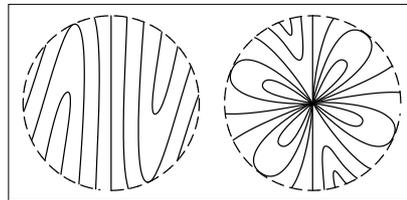


Рисунок 2

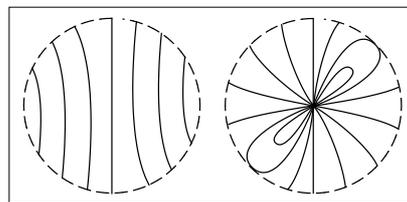


Рисунок 3

В таблице для каждого из случаев указаны номера рисунков, на которых построены атласы поведения траекторий системы (1') на сфере Бендиксона.

#### ЛИТЕРАТУРА

1. Бирук, С.М. Качественное исследование систем с двукратным линейным частным интегралом / С.М. Бирук // Материалы Юбилейной науч.-практ. конф., Гомель, 11 июня 2009 г.: в 4 ч. / редкол.: О.М. Демиденко [и др.]. – Гомель: ГГУ им. Ф. Скорины, 2009. – Ч. 4. – С. 199–201.
2. Горбузов, В.Н. Траектории дифференциальных систем на сфере Бендиксона / В.Н. Горбузов, И.В. Королько, В.Ю. Тыщенко // Доклады Нац. акад. наук Беларуси. – 2004. – Т. 48, № 4. – С. 15–19.