

ОБ ОДНОМ КЛАССЕ НЕЛИНЕЙНЫХ КРАЕВЫХ ЗАДАЧ ДЛЯ СИСТЕМ ОБЫКНОВЕННЫХ ДИФФЕРЕНЦИАЛЬНЫХ УРАВНЕНИЙ

М. В. Быстрецкий, А. Н. Наимов

Вологодский государственный педагогический университет

Вологодский государственный технический университет

Поступила в редакцию 31.03.2011 г.

Аннотация. Доказаны достаточные условия априорной оценке и разрешимости для нового класса нелинейных краевых задач для систем обыкновенных дифференциальных уравнений второго порядка на конечном отрезке.

Ключевые слова: априорная оценка, разрешимость, гомотопия.

Abstract. We prove sufficient conditions for a priori estimates and solvability of a new class of nonlinear boundary value problems for ordinary differential equations of second order on a finite interval.

Keywords: a priori estimate, the solvability, homotopy.

ВВЕДЕНИЕ

Настоящая статья написана к юбилею нашего учителя, профессора Эргашбая Мухамадиева. Научная школа, руководимая профессором Э. Мухамадиевым, являясь частью научной школы профессора М. А. Красносельского, действует более сорока лет и приносит свои плоды. Основу деятельности школы составляет еженедельный научный семинар. В нем обсуждаются различные проблемы современной математики и ее приложения. Семинар способствовал формированию зрелых математиков, а также научному продвижению многих математиков, независимо от круга их научных интересов. В результате были подготовлены и успешно защищены множество докторских и кандидатских диссертаций по различной тематике. Общение с профессором Э. Мухамадиевым и обсуждение с ним научных проблем многими математиками воспринимается как залог успеха в математике.

Исследование, проведенное в настоящей работе, есть продолжение и развитие одной из ветвей научных изысканий нашего учителя.

Статья посвящена исследованию априорной оценки и разрешимости для нового класса нелинейных краевых задач для систем обыкновенных дифференциальных уравнений второго порядка. Схема исследования рассматриваемого класса задач берет свое начало из основопо-

лагающих работ [1–4]. В них рассматривается система нелинейных обыкновенных дифференциальных уравнений вида

$$x' = P(t, x) + f(t, x), \quad t \in (-\infty, +\infty), \quad x \in R^n \quad (1)$$

с главной положительно однородной нелинейностью $P(t, x)$, где $P(t, \lambda x) \equiv \lambda^m P(t, x)$, $m > 1$, и с краевыми условиями периодичности или ограниченности по t . К данному классу краевых задач применяется схема исследования, состоящая из двух этапов. На первом этапе исследуется, при каких условиях на $P(t, x)$ имеет место априорная оценка решений краевой задачи по норме пространства $C([0, 1]; R^n)$ при любом возмущении $f(t, x)$, где $f(t, x) = o(|x|^m)$, $|x| \rightarrow \infty$ равномерно по t . На втором этапе в условиях существования априорной оценки исследуется разрешимость краевой задачи, применяя методы вычисления вращения векторных полей.

При исследовании априорной оценки сочетаются две основные идеи. Первая идея состоит в том, что по исходной системе дифференциальных уравнений $y' = g(t, y)$ всевозможными сдвигами $y' = g(t + \tau_k, y)$ вдоль последовательностей τ_k , стремящихся к бесконечности, выводятся предельные в каком-то смысле уравнения, и в терминах свойств предельных уравнений исследуются свойства исходной системы. Данная идея ранее применялась в работах ряда авторов, например, в работах [5], [6].

Вторая идея состоит в том, что автономная система $x' = Q(x)$, $x \in R^n$ с положительно

однородной правой частью $Q(x)$, $Q(\lambda x) \equiv \lambda^m Q(x)$, $\lambda > 0$, инвариантна относительно семейства преобразований

$$y(t) = r^{-1}x(t_0 + r^{1-m}t) \quad (2)$$

зависящих от параметров t_0 и $r > 0$. Поэтому, к системе (1) применяя семейство преобразований (2) и сохраняя вид главного члена P , можно выяснить, при каких условиях на P имеет место априорная оценка. Сочетание этих двух идей при исследовании линейных краевых задач было известно. Его обобщение применительно к краевым задачам для систем нелинейных уравнений вида (1) было предложено в работах [1], [2].

На этапе исследования разрешимости краевых задач для систем вида (1), в отличие от работ [7], [8], основной упор делается на вычисление вращения бесконечномерных вполне непрерывных векторных полей, порожденных краевыми задачами. Техника вычисления вращения основывается на общих свойствах вращения и идеи гомотопии (деформации) исходного поля к более простому полю. В конечном итоге выводятся формулы для вычисления вращения через свойства главного члена P системы (1). И если вращение окажется не равным нулю, то согласно принципу ненулевого вращения краевая задача разрешима (см., например, [8]). Таким образом, «вращая главный нелинейный член P », можно находить условия разрешимости краевых задач для систем вида (1) при любом возмущении f .

Схема исследования краевых задач, разработанная для систем вида (1), в последующем была обобщена в работах Байзаева С. ([9]) применительно к определенному классу систем нелинейных дифференциальных уравнений в частных производных эллиптического типа.

Техника вычисления вращения вполне непрерывных векторных полей, порожденных краевыми задачами для систем вида (1), была доведена до совершенства в работе [4], где в случае $n = 2$ выведена оригинальная формула вычисления вращения. Вслед за этим постепенно созрело понимание того, что разрешимость рассматриваемых краевых задач в первую очередь связана не вращением, а связными компонентами множества \mathbf{P}_m главных членов P , для которых имеет место априорная оценка. А именно, свойство разрешимости краевой задачи при любом возмущении сохраняется в каждой связной компоненте множества \mathbf{P}_m

([10]). А вращение, хотя оно инвариантно в каждой связной компоненте множества \mathbf{P}_m , не всегда характеризует связные компоненты. Появилась задача гомотопической классификации — задача описания связных компонент множества \mathbf{P}_m . Задача гомотопической классификации в случае, когда P не зависит от t , решена в терминах гомотопической топологии в работах [10], [11].

В последующем была предложена следующая схема исследования краевых задач для систем нелинейных обыкновенных дифференциальных уравнений:

- 1) выделение класса главных нелинейных членов и класса возмущений, допускающих априорную оценку решений краевой задачи;
- 2) доказательство инвариантности свойства разрешимости краевой задачи в каждой связной компоненте выделенного класса главных нелинейных членов;
- 3) описание связных компонент выделенного класса главных нелинейных членов — задача гомотопической классификации;
- 4) определение разрешимых гомотопических классов и нахождение необходимых и достаточных условий разрешимости краевой задачи.

Предложенная схема была полностью реализована при исследовании третьей двухточечной краевой задачи

$$x'' = P(x, x') + f(t, x, x'), \quad 0 < t < 1, \quad x \in R, \quad (3)$$

$$x'(0) = k_0 x(0) + h_0(x), \quad x'(1) = k_1 x(1) + h_1(x), \quad (4)$$

где $P(\lambda x, \lambda y) \equiv \lambda^m P(x, y)$, $m > 1$, k_0, k_1 — числа,

$$f(t, x, y) = o(|x|^m + |y|^m), \quad |x| + |y| \rightarrow \infty \\ \text{равномерно по } t,$$

$$|h_0(x)| + |h_1(x)| = o(\|x\|_1), \\ \|x\|_1 = \max\{|x(t)| + |x'(t)| : 0 \leq t \leq 1\} \rightarrow \infty.$$

Результаты исследования опубликованы в работе [12].

Методика вывода априорной оценки, основанная на двух выше упомянутых идеях, и разработанная для систем вида (1), в случае задачи (3), (4) непосредственно неприменима. Здесь, в отличие от систем вида (1), необходимо исследовать качественное поведение решений $y_j(t)$, $\|y_j\|_{C^1} = 1$, $j = 1, 2, \dots$ краевых задач

$$\varepsilon_j y_j'(t) = P(x_0(t), y_j(t)) + o(1), \quad 0 < t < 1,$$

$$y_j(0) = k_0 x_0(0) + o(1), \quad y_j(1) = k_1 x_0(1) + o(1),$$

$$j = 1, 2, \dots,$$

где $\varepsilon_j \rightarrow 0$, $j \rightarrow \infty$, функция $x_0(t)$ фиксирована. Определенную ясность можно внести, если соответствующим образом согласовать множество нулей функции $P(x, y)$ и значения k_0, k_1 . Аналогичная ситуация возникает при многомерном обобщении краевой задачи (3), (4). А именно, если рассматривать краевую задачу

$$x'' = P(t, x, x') + f(t, x, x'), \quad 0 < t < 1, \quad x \in R^n, \quad (5)$$

$$x'(0) = A_0(x(0)) + h_0(x), \quad x'(1) = A_1(x(1)) + h_1(x), \quad (6)$$

где отображения $A_0, A_1 : R^n \mapsto R^n$ - непрерывные и положительно однородные первого порядка. В работах [13], [14] приведены условия существования априорной оценки решений краевой задачи (5), (6) по норме пространства $C^1([0, 1]; R^n)$. В случае, когда $P(t, x, y) = Q(y)$, т.е. множество нулей отображения $P(t, x, y)$ состоит из тривиальной гиперповерхности $y = 0$, получены формулы вычисления вращения вполне непрерывного векторного поля, порожденного краевой задачей. Этим самым были сформулированы и доказаны новые достаточные условия разрешимости краевой задачи (5), (6) при любых возмущениях f, h_0, h_1 .

Таким образом, установлено, что априорная оценка и разрешимость краевой задачи (5), (6) зависит от структуры множество нулей главного члена $P(t, x, y)$ системы (5) и его согласованности с отображениями A_0, A_1 .

В настоящей работе рассматривается класс задач вида (5), (6), где множество нулей главного члена $P(t, x, y)$ состоит из одной нетривиальной гиперповерхности $y = C(t, x)$. Для данного класса задач приводятся новые условия существования априорной оценки и разрешимости. Часть приводимых результатов опубликована в работе [15].

1. ПОСТАНОВКА ЗАДАЧИ

Рассмотрим класс нелинейных краевых задач следующего вида

$$x'' = Q(t, x' - C(t, x)) + f(t, x, x'), \quad (7)$$

$$0 < t < 1, \quad x \in R^n,$$

$$x'(0) = A_0(x(0), x(1)) + h_0(x), \quad (8)$$

$$x'(1) = A_1(x(0), x(1)) + h_1(x),$$

где $Q : [0, 1] \times R^n \mapsto R^n$, $f : [0, 1] \times R^{2n} \mapsto R^n$, $A_0, A_1 : R^{2n} \mapsto R^n$, $h_0, h_1 : C^1([0, 1]; R^n) \mapsto R^n$ — непрерывные отображения, $n > 1$, $C^1([0, 1]; R^n)$ — пространство непрерывно дифференцируе-

мых на отрезке $[0, 1]$ вектор-функций $z(t)$ с нормой $\|z\|_1 = \max\{|z(t)| + |z'(t)| : 0 \leq t \leq 1\}$. Отображения Q, C, A_0, A_1 считаем главными нелинейными членами. Предполагаем, что $Q(t, y)$ по y положительно однородно порядка $m > 1$, т.е. $Q(t, \lambda y) \equiv \lambda^m Q(t, y)$ при любом $\lambda > 0$. А отображения C, A_0, A_1 считаем положительно однородными первого порядка: $C(t, \lambda x) \equiv \lambda C(t, x)$, $A_0(\lambda x, \lambda y) \equiv \lambda A_0(x, y)$, $A_1(\lambda x, \lambda y) \equiv \lambda A_1(x, y)$. Тройку (f, h_0, h_1) отображений f, h_0, h_1 называем возмущением и предполагаем, что f, h_0, h_1 удовлетворяют следующим условиям:

$$(|x| + |y|)^{-m} \max_{0 \leq t \leq 1} |f(t, x, y)| \rightarrow 0, \quad |x| + |y| \rightarrow \infty,$$

$$\|z\|_1^{-1} (|h_0(z)| + |h_1(z)|) \rightarrow 0, \quad \|z\|_1 \rightarrow \infty.$$

Множество таких троек (f, h_0, h_1) обозначим через \mathfrak{R}_m .

Класс задач (7), (8) исследуется с целью выяснить, при каких условиях на Q, C, A_0, A_1 и при любом возмущении $(f, h_0, h_1) \in \mathfrak{R}_m$ имеет место априорная оценка. Априорной оценкой подразумевается ограниченность множества решений краевой задачи (7), (8) по норме пространства $C^1([0, 1]; R^n)$. Далее, в условиях априорной оценки исследуется разрешимость краевой задачи. Краевую задачу (7), (8) для заданных Q, C, A_0, A_1 называем разрешимой, если при любом возмущении $(f, h_0, h_1) \in \mathfrak{R}_m$ существует хотя бы одно решение задачи.

2. АПРИОРНАЯ ОЦЕНКА

Введем в рассмотрение следующие системы обыкновенных дифференциальных уравнений

$$u' = Q(t_0, u), \quad u \in R^n, \quad t_0 \text{ — фиксировано,} \quad (9)$$

$$z' = C(t, z), \quad 0 < t < 1, \quad z \in R^n. \quad (10)$$

Предположим, что выполнены следующие условия:

1) при любом $t_0 \in [0, 1]$ автономная система (9) не имеет ненулевых ограниченных решений;

2) для любого ненулевого решения $z(t)$ системы (10)

$$\text{либо } A_0(z(0), z(1)) - C(0, z(0)) \notin L_+(Q(0, \cdot)),$$

$$\text{либо } A_1(z(0), z(1)) - C(1, z(1)) \notin L_-(Q(1, \cdot)),$$

где $L_+(Q(0, \cdot))$ — множество точек всех траекторий автономной системы $u' = Q(0, u)$, ограниченных при $t > 0$, а $L_-(Q(1, \cdot))$ — множество точек всех траекторий автономной системы $u' = Q(1, u)$, ограниченных при $t < 0$.

Теорема 1. Пусть выполнены условия 1) и 2). Тогда при любом возмущении (f, h_0, h_1) множество решений краевой задачи (7), (8) либо пусто, либо ограничено по норме пространства $C^1([0,1]; R^n)$.

Доказательство теоремы 1 приведено в работе [15].

Обозначим через \mathbf{P}_m множество четверок (Q, C, A_0, A_1) отображений Q, C, A_0, A_1 , удовлетворяющих условиям 1), 2). Две четверки $(Q, C, A_0, A_1), (\tilde{Q}, \tilde{C}, \tilde{A}_0, \tilde{A}_1)$ из \mathbf{P}_m назовем гомотопными и обозначим $(Q, C, A_0, A_1) \sim (\tilde{Q}, \tilde{C}, \tilde{A}_0, \tilde{A}_1)$, если их можно соединять непрерывной линией, целиком лежащей в \mathbf{P}_m . В работе [15], по аналогии с работой [12], доказана следующая теорема о гомотопической инвариантности свойства разрешимости.

Теорема 2. Если краевая задача (7), (8) разрешима для четверки $(Q, C, A_0, A_1) \in \mathbf{P}_m$, то она разрешима и для любой четверки $(\tilde{Q}, \tilde{C}, \tilde{A}_0, \tilde{A}_1) \in \mathbf{P}_m$, гомотопной (Q, C, A_0, A_1) .

Таким образом, исследование разрешимости краевой задачи (7), (8) сводится к задаче гомотопии четверки (Q, C, A_0, A_1) к более простой $(\tilde{Q}, \tilde{C}, \tilde{A}_0, \tilde{A}_1)$, для которой можно выяснить, разрешима или неразрешима краевая задача. А разрешимость краевой задачи для $(\tilde{Q}, \tilde{C}, \tilde{A}_0, \tilde{A}_1)$ можно исследовать, вычисляя вращение бесконечномерного вполне непрерывного векторного поля, порожденного краевой задачей, на сферах больших радиусов пространства $C^1([0,1]; R^n)$.

3. РАЗРЕШИМОСТЬ

Приведем достаточные условия на Q, C, A_0, A_1 , при выполнении которых имеет место включение $(Q, C, A_0, A_1) \in \mathbf{P}_m$ и возможно построение гомотопии $(Q, C, A_0, A_1) \sim (\tilde{Q}, \tilde{C}, \tilde{A}_0, \tilde{A}_1)$, из которой следует разрешимость краевой задачи (7), (8).

Предположим, что выполнено одно из следующих двух условий:

I. Отображения Q, C, A_0, A_1 представимы в виде

$$Q(t, y) = |y|^{m-1} Jy, \quad C(t, y) = Dy, \quad (11)$$

$$A_0(x, y) = A_{00}x + A_{01}y, \quad A_1(x, y) = A_{10}x + A_{11}y, \quad (12)$$

где $m > 1, J, D, A_{00}, A_{01}, A_{10}, A_{11}$ — квадратные матрицы (постоянные) порядка n , матрица J не имеет мнимых собственных значений, невырождена матрица

$$E = \Pi_-(A_{00} + A_{01}e^D - D) + \Pi_+(A_{10} + A_{11}e^D - De^D), \quad (13)$$

здесь Π_-, Π_+ — матрицы операторов проектирования в подпространства $L_-(Q), L_+(Q)$.

II. Отображения Q, C, A_0, A_1 представимы в виде

$$Q(t, y) = Q_0(y), \quad C(t, y) = Dy,$$

$$A_0(x, y) = A_{00}x + A_{01}y, \quad A_1(x, y) = A_{10}x + A_{11}y,$$

где $Q_0(\lambda y) \equiv \lambda^m Q_0(y), m > 1$, автономная система $u' = Q_0(u)$ не имеет ненулевых ограниченных решений, вращение $\gamma(Q_0)$ конечномерного поля $Q_0 : S^{n-1} \rightarrow S^{n-1}$ на единичной сфере S^{n-1} отлично от нуля, $D, A_{00}, A_{01}, A_{10}, A_{11}$ — квадратные матрицы порядка n , матрица $F = A_{00} + A_{01}e^D - D$ невырождена, и имеет место равенство

$$A_{00} + A_{01}e^D - D = A_{10} + A_{11}e^D - De^D.$$

Если выполнено условие I, то имеем:

$$(Q, C, A_0, A_1), (\tilde{Q}, \tilde{C}, \tilde{A}_0, \tilde{A}_1) \in \mathbf{P}_m, \\ (Q, C, A_0, A_1) \sim (\tilde{Q}, \tilde{C}, \tilde{A}_0, \tilde{A}_1),$$

где $\tilde{Q}(t, y) = |y|^{m-1} Jy, \tilde{C}(t, y) = 0, \tilde{A}_0(x, y) = Ex, \tilde{A}_1(x, y) = Ex$. Действительно, для отображений Q, C, A_0, A_1 , представимых в виде (11), (12), включение $(Q, C, A_0, A_1) \in \mathbf{P}_m$ равносильно условию $\det E \neq 0$, где матрица E определяется формулой (13). Для $(Q, C, A_0, A_1), (\tilde{Q}, \tilde{C}, \tilde{A}_0, \tilde{A}_1)$ имеем $\tilde{E} = E$, откуда следует $(Q, C, A_0, A_1), (\tilde{Q}, \tilde{C}, \tilde{A}_0, \tilde{A}_1) \in \mathbf{P}_m$. Для доказательства гомотопности (Q, C, A_0, A_1) и $(\tilde{Q}, \tilde{C}, \tilde{A}_0, \tilde{A}_1)$ построим следующее семейство четверок $(Q(\cdot, \cdot, \lambda), C(\cdot, \cdot, \lambda), A_0(\cdot, \cdot, \lambda), A_1(\cdot, \cdot, \lambda)), 0 \leq \lambda \leq 1$, где

$$Q(t, y, \lambda) = |y|^{m-1} Jy, \quad C(t, y, \lambda) = (1 - \lambda)Dy,$$

$$A_0(x, y, \lambda) = A_{00}(\lambda)x + A_{01}(\lambda)y,$$

$$A_1(x, y, \lambda) = A_{10}(\lambda)x + A_{11}(\lambda)y,$$

$$A_{01}(\lambda) = (1 - \lambda)A_{01}, \quad A_{11}(\lambda) = (1 - \lambda)A_{11},$$

$$A_{00}(\lambda) + A_{01}(\lambda)e^{(1-\lambda)D} - (1 - \lambda)D =$$

$$= A_{00} + A_{01}e^D - D,$$

$$A_{10}(\lambda) + A_{11}(\lambda)e^{(1-\lambda)D} - (1 - \lambda)De^{(1-\lambda)D} =$$

$$= A_{10} + A_{11}e^D - De^D.$$

При каждом $\lambda \in [0, 1]$ имеем $E(\lambda) = E$, где

$$E(\lambda) = \Pi_-(A_{00}(\lambda) + A_{01}(\lambda)e^{(1-\lambda)D} - (1 - \lambda)D) + \Pi_+(A_{10}(\lambda) + A_{11}(\lambda)e^{(1-\lambda)D} - (1 - \lambda)De^{(1-\lambda)D}).$$

Следовательно, $(Q(\cdot, \cdot, \lambda), C(\cdot, \cdot, \lambda), A_0(\cdot, \cdot, \lambda), A_1(\cdot, \cdot, \lambda)) \in \mathbf{P}_m, \lambda \in [0, 1]$. Далее, четверка $(Q(\cdot, \cdot, 1), C(\cdot, \cdot, 1), A_0(\cdot, \cdot, 1), A_1(\cdot, \cdot, 1))$ линейно гомотопируется к четверке $(\tilde{Q}, \tilde{C}, \tilde{A}_0, \tilde{A}_1)$.

Аналогичным образом, в случае выполнения

условия II имеем

$$(Q, C, A_0, A_1), (\tilde{Q}, \tilde{C}, \tilde{A}_0, \tilde{A}_1) \in \mathbf{P}_m, \\ (Q, C, A_0, A_1) \sim (\tilde{Q}, \tilde{C}, \tilde{A}_0, \tilde{A}_1),$$

где $\tilde{Q}(t, y) = Q_0(y)$, $\tilde{C}(t, y) = 0$, $\tilde{A}_0(x, y) = Fx$, $\tilde{A}_1(x, y) = Fx$. Гомотопию можно построить следующими формулами:

$$Q(t, y, \lambda) = Q_0(y), \quad C(t, y, \lambda) = (1 - \lambda)Dy, \\ A_0(x, y, \lambda) = A_{00}(\lambda)x + A_{01}(\lambda)y, \\ A_1(x, y, \lambda) = A_{10}(\lambda)x + A_{11}(\lambda)y, \\ A_{01}(\lambda) = (1 - \lambda)A_{01}, \quad A_{11}(\lambda) = (1 - \lambda)A_{11}, \\ A_{00}(\lambda) + A_{01}(\lambda)e^{(1-\lambda)D} - (1 - \lambda)D = F, \\ A_{10}(\lambda) + A_{11}(\lambda)e^{(1-\lambda)D} - (1 - \lambda)De^{(1-\lambda)D} = F.$$

Из результатов работы [14] вытекает, что в условиях I и II для четверки $(\tilde{Q}, \tilde{C}, \tilde{A}_0, \tilde{A}_1) \in \mathbf{P}_m$ вращение вполне непрерывного векторного поля, порожденного краевой задачей, на сферах больших радиусов пространства $C^1([0, 1]; \mathbb{R}^n)$ равно $\gamma(\tilde{Q})\gamma(\tilde{A}_0)$. Следовательно, так как $\gamma(\tilde{Q})\gamma(\tilde{A}_0) \neq 0$, краевая задача (7), (8) разрешима. Таким образом, доказана следующая теорема.

Теорема 3. Пусть выполнено одно из условий I и II. Тогда краевая задача (7), (8) разрешима.

ЛИТЕРАТУРА

1. Мухамадиев Э. К теории периодических решений систем обыкновенных дифференциальных уравнений // Докл. АН СССР. — 1970. — Т. 194, № 3. — С. 510—513.
2. Мухамадиев Э. К теории ограниченных решений обыкновенных дифференциальных уравнений // Э. Мухамадиев // Дифферен. уравнения. — 1974. — Т. 10, № 4. — С. 635—646.
3. Мухамадиев Э. О периодических и ограниченных решениях систем двух нелинейных дифференциальных уравнений // Э. Мухамадиев // Докл. АН Тадж. ССР. — 1976. — Т. 19, № 3. — С. 3—6.
4. Мухамадиев Э. Об одной формуле для вычисления вращения векторных полей // Э. Мухамадиев // Докл. АН Тадж. ССР. — 1977. — Т. 20, № 5. — С. 11—14.

5. Миллионщиков В. М. Рекуррентные и почти периодические предельные траектории неавтономных систем дифференциальных уравнений // В. М. Миллионщиков // Докл. АН СССР. — 1965. — Т. 161, № 1. — С. 43—44.

6. Массера Ж. Л. Линейные дифференциальные уравнения и функциональные пространства // Ж. Л. Массера, Ж. Шеффер. — М.: Мир, 1969. — 712 с.

7. Красносельский М. А. Оператор сдвига по траекториям дифференциальных уравнений // М. А. Красносельский. — М.: Наука, 1966. — 331 с.

8. Красносельский М. А. Геометрические методы нелинейного анализа // М. А. Красносельский, П. П. Забрейко. — М.: Наука, 1975. — 512 с.

9. Байзаев С. Принцип максимума и теоремы существования ограниченных решений нелинейных эллиптических систем // С. Байзаев // Докл. АН Тадж. ССР. — 1982. — Т. 25, № 9. — С. 3—7.

10. Мухамадиев Э. Ограниченные решения и гомотопические инварианты систем нелинейных дифференциальных уравнений // Э. Мухамадиев // Докл. РАН. — 1996. — Т. 351, № 5. — С. 596—598.

11. Мухамадиев Э. Гомотопический тип пространства однородных динамических систем // Э. Мухамадиев // Нелинейный анализ и смежные вопросы. Труды Института математики НАН Беларуси, Минск, 1999. — Т. 2. — С. 119—127.

12. Мухамадиев Э. К теории двухточечных краевых задач для ОДУ второго порядка // Э. Мухамадиев, А. Н. Наимов // Дифферен. уравнения. — 1999. — Т. 35, № 10. — С. 1372—1381.

13. Наимов А. Н. К теории двухточечных краевых задач для систем нелинейных обыкновенных дифференциальных уравнений // А. Н. Наимов // Докл. АН Респ. Тадж. — 1998. — Т. 41, № 9. — С. 30—34.

14. Наимов А. Н. О вычислении вращения одного вполне непрерывного векторного поля // А. Н. Наимов // Докл. АН Респ. Тадж. — 1998. — Т. 41, № 10. — С. 56—61.

15. Наимов А. Н. Об априорной оценке и разрешимости третьей двухточечной краевой задачи // А. Н. Наимов, М. В. Быстрецкий // Дифферен. уравнения. — 2010. — Т. 46, № 2. — С. 280—284.

Быстрецкий Михаил Васильевич — аспирант, Вологодский государственный педагогический университет

Тел.: 8-921-714-73-96
E-mail: pmbmv@bk.ru

Наимов Алижон Набиджанович — д. ф.-м. н., профессор, Вологодский государственный технический университет

Тел.: 8-921-120-22-73
E-mail: nan67@rambler.ru

Bystretsky Mikhail Vasilievich — post-graduate student, Vologda State Pedagogical University

Tel.: 8-921-714-73-96
E-mail: pmbmv@bk.ru

Naimov Alizhon Nabidzhanovich — professor, Vologda State Technical University

Tel.: 8-921-120-22-73
E-mail: nan67@rambler.ru