

где a_k, b_k, c_k, d_k - заданные числа, $L_1 = [\alpha + i\beta; -\alpha + i\beta]$,
 $L_2 = [-\alpha + i\beta; -\alpha - i\beta]$, $L_3 = [-\alpha - i\beta; \alpha - i\beta]$, $L_4 = [\alpha - i\beta; \alpha + i\beta]$.

С помощью новой неизвестной вектор-функции $\Psi(z) = (\Phi(-z), \Phi(z))$ исходная задача сводится к краевой задаче Римана с кусочно постоянной матрицей [1] и четырьмя особыми точками $\alpha + i\beta, -\alpha + i\beta, -\alpha - i\beta, \alpha - i\beta$:

$$\Psi^+ = A_k \Psi^-(t) + F_k(t), \quad t \in L_k, \quad k = \overline{1, 4},$$

где

$$A_1 = \frac{1}{\Delta_1} \begin{pmatrix} c_1 \bar{c}_3 - d_1 \bar{d}_3 & b_1 \bar{c}_3 - d_1 \bar{a}_3 \\ a_1 \bar{d}_3 - c_1 \bar{b}_3 & a_1 \bar{a}_3 - b_1 \bar{b}_3 \end{pmatrix} = \frac{1}{\Delta_1} \begin{pmatrix} a_{11} & a_{12} \\ a_{21} & a_{22} \end{pmatrix},$$

$$A_2 = \frac{1}{\Delta_2} \begin{pmatrix} c_2 \bar{c}_4 - d_2 \bar{d}_4 & b_2 \bar{c}_4 - d_2 \bar{a}_4 \\ a_2 \bar{d}_4 - c_2 \bar{b}_4 & a_2 \bar{a}_4 - b_2 \bar{b}_4 \end{pmatrix} = \frac{1}{\Delta_2} \begin{pmatrix} b_{11} & b_{12} \\ b_{21} & b_{22} \end{pmatrix},$$

$$A_3 = \frac{1}{\Delta_3} \begin{pmatrix} \bar{a}_{11} & -\bar{a}_{21} \\ -\bar{a}_{12} & \bar{a}_{22} \end{pmatrix}, \quad A_4 = \frac{1}{\Delta_4} \begin{pmatrix} \bar{b}_{11} & -\bar{b}_{21} \\ -\bar{b}_{12} & \bar{b}_{22} \end{pmatrix},$$

$$\Delta_1 = d_1 \bar{b}_3 - a_1 \bar{c}_3, \quad \Delta_2 = d_2 \bar{b}_4 - a_2 \bar{c}_4, \quad \Delta_3 = d_3 \bar{b}_1 - a_3 \bar{c}_1, \quad \Delta_4 = d_4 \bar{b}_2 - a_4 \bar{c}_2,$$

$$F_1(t) = \frac{1}{\Delta_1} \begin{pmatrix} -\bar{c}_3 f_1(t) + d_1 \bar{f}_3(-t) \\ \bar{b}_3 f_1(t) - a_1 \bar{f}_3(-t) \end{pmatrix}, \quad F_2(t) = \frac{1}{\Delta_2} \begin{pmatrix} -\bar{c}_4 f_2(t) + d_2 \bar{f}_4(-t) \\ \bar{b}_4 f_2(t) - a_2 \bar{f}_4(-t) \end{pmatrix},$$

$$F_3(t) = \frac{1}{\Delta_1} \begin{pmatrix} -\bar{c}_1 f_3(t) + d_3 \bar{f}_1(-t) \\ \bar{b}_1 f_3(t) - a_3 \bar{f}_1(-t) \end{pmatrix}, \quad F_4(t) = \frac{1}{\Delta_2} \begin{pmatrix} -\bar{c}_2 f_4(t) + d_4 \bar{f}_2(-t) \\ \bar{b}_2 f_4(t) - a_4 \bar{f}_2(-t) \end{pmatrix}.$$

Решение матричной задачи ищется в классе ограниченных функций. При построении решения используется схема, изложенная в работе [2]. Решение получено в виде рядов, коэффициенты которых выражаются через характеристические числа матриц $A_1 A_2^{-1}, A_2 A_3^{-1}, A_3 A_4^{-1}, A_4 A_1^{-1}, A_4 A_2^{-1}, A_1 A_3^{-1}$.

Найдены суммарный индекс, частные индексы и условия разрешимости задачи. Решение исходной задачи строится по формуле $\Phi(z) = \frac{1}{2} [\Psi_1(-z) + \overline{\Psi_2(z)}]$.

Литература

1. Жоровина Т. Н. Обобщенная задача Римана с постоянными коэффициентами на торе *Вестник Белор. ун-та*. Сер. 1 (1) (1985) 64-67.
2. Хвоцинская Л. А. Решение обобщенной задачи Римана на паре непересекающихся отрезков *Тр. Ин-та математики НАН Беларуси*. 12 (2004) 176-179.

О ПРИБЛИЖЕНИИ НЕАВТОНОМНЫХ СИСТЕМ ДИФФЕРЕНЦИАЛЬНЫХ УРАВНЕНИЙ С ОБОБЩЕННЫМИ КОЭФФИЦИЕНТАМИ

А. И. Жук (Минск, Беларусь)

Рассмотрим следующую задачу Коши на отрезке $T = [0, a] \subset R$:

$$\dot{x}^i(t) = \sum_{j=1}^q f^{ij}(t, x(t)) \dot{L}^j(t) \quad (1)$$

с начальным условием $x(0) = x_0$, где $f^{ij}, i = \overline{1, p}, j = \overline{1, q}$ - некоторые функции, $x(t) = [x^1(t), x^2(t), \dots, x^p(t)]$, а $L^i(t), i = \overline{1, q}$ - функции ограниченной вариации на отрезке T . Аналогичное уравнение в одномерном случае было рассмотрено в [1].

Задаче (1) поставим в соответствие следующую конечно-разностную задачу с осреднением

$$x_n^i(t+h_n) - x_n^i(t) = \sum_{j=1}^q f_n^{ij}(t, x_n(t)) [L_n^j(t+h_n) - L_n^j(t)] \quad (2)$$

с начальным условием $x_n(t)|_{[0, h_n]} = x_{n0}(t)$. Здесь $L_n(t) = (L * \rho_n)(t) = \int_0^{\frac{1}{n}} L(t+s)\rho_n(s) ds$,

где $\rho_n \in C^\infty(\mathbb{R})$, $\rho_n \geq 0$, $\text{supp} \rho_n \subseteq [0, 1]$, $\int_0^{\frac{1}{n}} \rho_n(s) ds = 1$, а $f_n = f * \tilde{\rho}_n$, с $\tilde{\rho}_n(x_0, x_1, \dots, x_p) = n^p \tilde{\rho}(nx_0, nx_1, \dots, nx_p)$, $\tilde{\rho}_n \in C^\infty(\mathbb{R}^p)$, $\tilde{\rho}_n \geq 0$, $\text{supp} \tilde{\rho}_n \subseteq [0, 1]$, $\int_{[0,1]} \tilde{\rho}_n(x_0, x_1, \dots, x_p) dx_0 \dots dx_p = 1$.

Теорема. Пусть f^{ij} $i = \overline{1, p}, j = \overline{1, q}$ удовлетворяют условию Липшица и ограничены. Тогда при $n \rightarrow \infty$, $h_n \rightarrow 0$ так, что $\frac{1}{n} = o(h_n)$, для всех $t \in T$ решение $x_n(t)$ задачи Коши (2) сходится к решению системы уравнений

$$x^i(t) = x_0^i + \sum_{j=1}^q \int_0^{t+} f^{ij}(s, x(s^-)) dL^j(s), \quad (3)$$

если для любого $t \in T$ выполняется $|x_{n0}(\tau_t) - x_0| \rightarrow 0$.

Литература

1. Ковальчук А. Н., Новохрост В. Г., Яблонский О. Л. Об аппроксимации дифференциальных уравнений с обобщенными коэффициентами конечно-разностными уравнениями с осреднением *Известия Вузов. Математика.* (3) (2005) 23-31.

ЛИНЕЙНЫЕ ОДНОРОДНЫЕ ДИФФЕРЕНЦИАЛЬНЫЕ УРАВНЕНИЯ ТИПА ЭЙЛЕРА

Н. В. Жуковская, А. А. Килбас (Минск, Беларусь)

Пусть $(D_{0+}^\alpha y)(x)$ и $(D_-^\alpha y)(x)$ лево- и правосторонние дробные производные Римана-Лиувилля порядка $\alpha > 0$, задаваемые при $x > 0$ соответственно формулами:

$$(D_{0+}^\alpha y)(x) = \left(\frac{d}{dx}\right)^n \frac{1}{\Gamma(n-\alpha)} \int_0^x \frac{y(t)dt}{(x-t)^{\alpha-n+1}}$$

и

$$(D_-^\alpha y)(x) = \left(-\frac{d}{dx}\right)^n \frac{1}{\Gamma(n-\alpha)} \int_x^\infty \frac{y(t)dt}{(t-x)^{\alpha-n+1}};$$

здесь $n = [\text{Re}(\alpha)] + 1$, см. [1, Глава 5.1].

Рассматриваются линейные однородные дифференциальные уравнения

$$x^{\alpha+2} (D_{0+}^{\alpha+2} y)(x) + \mu x^{\alpha+1} (D_{0+}^{\alpha+1} y)(x) + \lambda x^\alpha (D_{0+}^\alpha y)(x) = 0 \quad (1)$$

и

$$x^{\alpha+2} (D_-^{\alpha+2} y)(x) + \mu x^{\alpha+1} (D_-^{\alpha+1} y)(x) + \lambda x^\alpha (D_-^\alpha y)(x) = 0 \quad (2)$$

при $0 < \alpha \leq 1$ на положительной полуоси $\mathbb{R}_+ = (0; +\infty)$ с действительными параметрами $\mu, \lambda \in \mathbb{R}$. Если $\alpha = n \in \mathbb{N}_0$, то $(D_{0+}^n y)(x) = y^{(n)}(x)$, $(D_-^n y)(x) = (-1)^n y^{(n)}(x)$ и