Если условие нейтральности (2) выполняется при всех индексах $i = 1, \dots, k$, $k \leq n$, то скажем, что НТП является *обобщенно нейтральным по Харроду относительно факторов производства* $x_1, \dots, x_k$, а при $k = n$ – просто *обобщенно нейтральным по Харроду*.

Основной результат работы выражает следующее утверждение.

Теорема (аналитический вид ПФ, учитывающий обобщенно нейтральный по Харроду НТП). *Динамическая многофакторная ПФ (1) учитывает обобщенно нейтральный по Харроду относительно факторов производства $x_1, \dots, x_k$, $k \leq n$, НТП тогда и только тогда, когда многофакторную ПФ (1) можно представить в аналитической форме*

$$f(x, t) = \Phi \left(\sum_{j=1}^n \alpha_j x_j, \Psi(x_{k+1}, \dots, x_n, t) \right) \quad \forall (x, t) \in G \times T,$$

где Φ – неотрицательная линейно-однородная непрерывно дифференцируемая функция двух переменных, а Ψ есть некоторая непрерывно дифференцируемая функция.

Работа выполнена при поддержке Белорусского республиканского фонда фундаментальных исследований (НИР «Экономико-математическое моделирование научно-технического прогресса в контексте производственных функций для прогнозирования экономического роста Республики Беларусь», № ГР 20221093).

Библиографические ссылки

1. Harrod R. F. Towards a dynamic economics. London, 1948.
2. Проневич А. Ф., Хацкевич Г. А. Научно-технический прогресс и нейтральность по Хиксу, Харроду и Солоу: генезис, построение и обобщение // Белорус. экономич. журн. 2020. № 3. С. 87–105.

О СИЛЬНОЙ ИЗОХРОННОСТИ НЕГРУБОГО ФОКУСА

А. Е. Руденок, М. Н. Василевич

Белорусский государственный университет, Минск, Беларусь
roudenok@bsu.by, vasilmn@bsu.by

Построена нормализующая замена сильно изохронного негрубого фокуса. Найдены изохроны сильно изохронного негрубого фокуса системы с квадратичными нелинейностями. Строятся фазовые портреты полученных изохронных фокусов и их изохрон.

Изохронной [1] называется автономная система на плоскости, особая точка $O(0, 0)$ которой является центром или фокусом, и для которой существует гладкая кривая γ , исходящая из особой точки и трансверсальная к векторному полю системы, такая, что в некоторой достаточно малой окрестности $O(0, 0)$ любая точка, движущаяся по траектории системы (изображающая точка), совершает обороты от γ к γ за одно и то же время T .

Период T равен 2π для систем с линейной частью $(-y + \lambda x, x + \lambda y)$. Кривая γ названа t -кривой в [2] или изохронным сечением в [3]. Если обе полупрямые некоторой прямой, проходящей через начало координат, являются одновременно изохронными сечениями системы, то система называется сильно изохронной относительно этой прямой [1]. Система называется равномерно изохронной, если угловая скорость всех изображающих точек постоянна. Для систем с линейной частью $(-y + \lambda x, x + \lambda y)$ она равна 1.

В работах [3–5] негрубый фокус называется изохронным, если существует замена координат переводящая систему в систему с равномерной изохронностью. Существует, однако, разногласие в вопросе, каким считать это преобразование, аналитическим [4, 5] или формальным [3]. Если считать нормализующее преобразование аналитическим, то любые два изохронных сечения с одним и тем же угловым коэффициентом k в начале координат являются аналитическим продолжением друг друга. В этом случае это одна аналитическая кривая, проходящая через начало координат. Она в [6] называется изохроной.

В работе [7] с использованием полярных координат r, φ доказана

Теорема 1. *Для того чтобы особая точка $O(0, 0)$, будучи негрубым фокусом системы, была изохронной относительно луча $\varphi = \varphi_0$, необходимо и достаточно, чтобы существовало формальное преобразование*

$$\omega = \varphi + \sum_{i=1}^{\infty} r^i v_i(\varphi), \quad v_i(\varphi + 2\pi) = v_i(\varphi), \quad v_i(\varphi_0) = 0, \quad \forall i \in \mathbb{N}, \quad (1)$$

такое, что производная $d\omega/dt$ в силу системы равна единице.

На основании этой теоремы можно дать следующее

Определение. Негрубым изохронным относительно луча $\varphi = \varphi_0$ фокусом называется фокус, удовлетворяющий условиям теоремы 1.

Рассмотрим систему с квадратичными нелинейностями и негрубым фокусом в особой точке $O(0, 0)$, которую можно записать в виде

$$\dot{x} = -y + ax^2 + bxy + cy^2, \quad \dot{y} = x + kx^2 + txy + ny^2. \quad (2)$$

Замечание. Ниже мы исключим из рассмотрения случай равномерной изохронности системы (2):

$$\dot{x} = -y + bxy, \quad \dot{y} = x + by^2.$$

С использованием теоремы 1 доказана

Теорема 2. *Для того чтобы система (2) с фокусом в начале координат была сильно изохронной относительно оси Ox , необходимо и достаточно, чтобы с точностью до преобразований гомотетии и поворота она представлялась в одном из видов:*

$$1) \dot{x} = -y - \frac{4dx^2}{3} + 8sxy, \quad \dot{y} = x - 4cx^2 - \frac{16dxy}{3} + 16cy^2;$$

$$2) \dot{x} = -y + 8dy(- (1 + 2s^2)x + sy), \quad \dot{y} = x - 4d(-x^2 - 4sxy + (4 + s^2)y^2),$$

где c, d, s – параметры системы. Соответствующие замены (1), представленные в декартовых координатах:

$$1) u = x + 4(3cx - dy)^2, \quad v = y;$$

$$2) u = x + 4d(x + sy)^2, \quad v = y.$$

На рис. 1 и 2 представлены траектории систем 1), 2) и их изохроны.

Рис. 1. Траектории и изохроны системы 1)

Рис. 2. Траектории и изохроны системы 2).

Библиографические ссылки

1. Куклес И. С., Пискунов Н. С. Об изохронности колебаний для консервативных и неконсервативных систем // Докл. АН СССР. 1937. № 17. С. 467–470.
2. Руденок А. Е. Сильная изохронность центра. О периодах предельных циклов системы Лъенара // Дифференц. уравнения. 1975. Т. 11. № 5. С. 811–819.
3. Algaba A., Reyes M. Characterizing isochronous points and computing isochronous sections // J. of Math. Anal. and Appl. 2009. V. 355. P. 564–576.
4. Giné J. Isochronous foci for analytic differential systems // Int. J. Bifurcation Chaos. 2003. V. 13. № 6. P. 1617–1623.
5. Giné J., Grau M. Characterizing of isochronous foci for planar analytic differential systems // Proc. of the Royal Soc. of Edinburgh. Sect. A: Mathematics. 2005. V. 135. № 5. P. 985–998.
6. Руденок А.Е., Василевич М.Н. О сильной изохронности грубого фокуса // XIV Белорус. мат. конф., посвящ. 65-летию Ин-та математики НАН Беларуси. Мн., 2024. Ч 2. С. 70–71.
7. Руденок А.Е. Условия изохронности центра и фокуса в полярных координатах // Дифференц. уравнения. 2008. Т. 44. № 10. P. 1360–1372.

ПРИМЕНЕНИЕ СИСТЕМЫ WOLFRAM MATHEMATICA ДЛЯ РЕШЕНИЯ МАТРИЧНЫХ УРАВНЕНИЙ РИККАТИ СПЕЦИАЛЬНОГО ВИДА

Д. Н. Санцевич

Гродненский государственный университет имени Янки Купалы, Гродно, Беларусь
denis.santsevich@mail.ru

Описан алгоритм и программные инструменты системы компьютерной математики Wolfram Mathematica, пригодные для анализа и решения асимптотическими методами матричного уравнения Риккати специального вида.

Рассмотрим матричное уравнение Риккати вида

$$A_4 L(\mu, e^{-ph}) - A_3 - \mu L(\mu, e^{-ph})(A_1(e^{-ph}) - A_2(e^{-ph})L(\mu, e^{-ph})) = 0, \quad (1)$$