



## ФАЗОВЫЕ ПОТОКИ ОДНОГО СЕМЕЙСТВА КУБИЧЕСКИХ СИСТЕМ В КРУГЕ ПУАНКАРЕ. I <sup>1</sup>

А. Ф. Андреев, И. А. Андреева <sup>2</sup>

Как показал еще А. Пуанкаре, нормальная автономная система дифференциальных уравнений на плоскости  $\mathbb{R}^2$  с полиномиальными правыми частями в принципе допускает полное качественное исследование на расширенной плоскости  $\bar{\mathbb{R}}^2$ . С тех пор такие исследования были проведены для линейных, квадратичных и кубических однородных систем, для ряда семейств неоднородных квадратичных систем, для некоторых систем с линейными и кубическими членами в правых частях. В настоящей работе мы делаем попытку подвергнуть такому исследованию одно семейство кубических  $A_2$ -систем (т. е. кубических систем без постоянных и линейных членов в правых частях уравнений).

Мы будем рассматривать систему

$$\frac{dx}{dt} = p_0x^3 + p_1x^2y + p_2xy^2 + p_3y^3 \equiv X(x, y), \quad (0.1)$$

$$\frac{dy}{dt} = ax^2 + bxy + cy^2 \equiv Y(x, y),$$

где  $a, b, c, p_0, \dots, p_3 (\in \mathbb{R})$  — параметры,  $X, Y$  — взаимно простые формы от  $x$  и  $y$  (в частности,  $|a| + |p_0| \neq 0, |c| + |p_3| \neq 0$ ).

<sup>1</sup> Работа выполнена при частичной финансовой поддержке Совета по грантам Президента Российской Федерации по поддержке ведущих научных школ (грант НШ-4609.2006.1, НИИММ им. акад. В.И.Смирнова СПбГУ.)

<sup>2</sup> © А. Ф. Андреев, И. А. Андреева, 2007

Соглашение 0.1. Будем считать, что в системе (0.1) первый ненулевой из коэффициентов  $c, b, a$  и первый ненулевой из коэффициентов  $p_3, p_2, p_1, p_0$  положительны. Это не ограничивает общности, ибо всегда может быть достигнуто заменами в (0.1) вида  $x \rightarrow -x, y \rightarrow -y, t \rightarrow -t$ .

Мы ставим своей задачей выявить все возможные топологические типы фазовых потоков системы (0.1) на расширенной плоскости  $\overline{\mathbb{R}}_{x,y}^2$  (или, что равносильно [3, § 13], в круге Пуанкаре  $\overline{\Omega}$ , а именно: выяснить топологические типы всех возможных предельных множеств траекторий системы (0.1) в круге  $\overline{\Omega}$  и указать все возможные разбиения этого круга на элементарные инвариантные ячейки [3, § 16], каждая из которых имеет один источник и один сток.

Цель данной части I этого исследования — выяснить все возможные топологические типы конечной особой точки  $O(0, 0)$  системы (0.1) и указать их коэффициентные критерии.

### § 1. Исследование особой точки $O(0, 0)$ системы (0.1)

В процессе исследования точки  $O$  мы постоянно будем опираться на книги [1, 2]. В частности, будем употреблять введенные в них термины и обозначения. Наиболее употребительны из них следующие.

*O-кривая системы:* ее полутраектория  $L_p^{+(-)}$ :  $\varphi = \varphi(t, p) \rightarrow O$  при  $t \rightarrow +\infty$  ( $-\infty$ ),  $\varphi(0, p) = p \neq O$ .

*ГО-кривая системы:* ее  $O$ -кривая, которая, будучи дополнена точкой  $O$ , касается в ней некоторой  $O$ -полупрямой; последняя определяет в таком случае исключительное (тангенциальное) направление системы в точке  $O$ .

*$O_{+(-)}$ -кривая:*  $O$ -кривая, примыкающая к точке  $O$  из полуплоскости  $x > 0$  ( $x < 0$ );  *$O^{+(-)}$ -кривая:*  $O$ -кривая, примыкающая к точке  $O$  по направлению  $x = 0, y \geq 0$  ( $y \leq 0$ ).

*Пучок  $O$ -кривых типа  $N$  (узловой):* семейство  $O$ -кривых  $L_p^s$ :  $\varphi = \varphi(t, p)$ ,  $p \in \Gamma$ , где  $\Gamma$  — простая открытая дуга,  $\Gamma \cap L_p^s = \{p\}$ ,  $s (\in \{+, -\})$  — фиксировано; *пучок  $O$ -кривых типа  $S$  (седловой):* пучок состоящий из одной  $ГО$ -кривой  $L_p^+$  или  $L_p^-$ .

$N_{+(-)}, S_{+(-)}$  ( $N^{+(-)}, S^{+(-)}$ ) — пучки  $O$ -кривых типов  $N, S$ , состоящие из  $O_{+(-)}$  ( $O^{+(-)}$ )-кривых.

Введем еще обозначения  $P(u) := X(1, u)$ ,  $Q(u) := Y(1, u)$ .

Для выявления  $ГО$ -кривых системы (0.1) применим метод исключительных направлений. Согласно [2, с. 50; 3, с. 364; 4, с. 107] уравнение возможных

исключительных направлений системы (0.1) в точке  $O$  имеет вид

$$F(\varphi) \equiv Y(\cos \varphi, \sin \varphi) \cos \varphi = 0. \quad (1.1)$$

Из условий на (0.1) следует, что  $F(\varphi) \not\equiv 0$ . Поэтому [2, с. 49; 3, с. 365] каждая  $O$ -кривая системы (0.1) является либо  $TO$ -кривой, либо  $O$ -спиралью. При этом наличие у системы хотя бы одной  $TO$ -кривой гарантирует отсутствие у нее  $O$ -спиралей, и наоборот. Умножая уравнение (1.1) почленно на  $r^3$ , получим уравнение возможных исключительных прямых системы (0.1) для точки  $O$

$$x(ax^2 + bxy + cy^2) = 0. \quad (1.2)$$

Поскольку, в чем мы скоро убедимся, система (0.1) всегда имеет  $TO$ -кривые и их совокупность всегда может быть разбита на конечное число ( $\geq 2$ ) непересекающихся пучков типов  $N$  и  $S$ , топологический тип ее особой точки  $O$  мы будем описывать в терминах этих пучков с помощью ее  $A$ -схемы.

**Определение 1.1.**  $A$ -схемой изолированной особой точки  $O$  плоской вещественной автономной системы дифференциальных уравнений (множество всех  $TO$ -кривых которой не пусто и может быть разбито на конечное число непересекающихся пучков типов  $N, S$ ) будем называть слово  $A_O$  из букв  $N, S$ , фиксирующее круговой порядок следования пучков типов  $N, S$   $O$ -кривых системы при обходе точки  $O$  в (+)-направлении, начиная с некоторого из них.

Наше исследование точки  $O$  распадается на пять случаев, каждые два из которых различаются числом или кратностями прямых (1.2). В любом из них мы действуем по следующей программе.

1) Для каждой из прямых (1.2) выясняем вопросы: а) существуют ли у системы (0.1)  $O$ -кривые, примыкающие к  $O$  вдоль нее, и если да, то б) какова структура множества  $O$ -кривых, примыкающих к  $O$  вдоль каждой из ее  $O$ -полупрямых (т. е. каково число образуемых ими пучков типов  $N, S$  и каков порядок следования этих пучков при полуобходе точки  $O$  в (+)-направлении).

2) На основании полученных в пункте 1) результатов составляем  $A$ -схему  $A_O$  точки  $O$ .

3) По  $A$ -схеме точки  $O$  составляем ее  $B$ -схему: слово  $B_O$  из букв  $E, H, P$ , фиксирующее круговой порядок следования  $O$ -секторов Бендиксона типов  $E$  (эллиптический),  $H$  (гиперболический),  $P$  (параболический) при обходе точки  $O$  в (+)-направлении, начиная с некоторого из них. Мы используем для этого следующее правило. Если  $A_O = W_1 \dots W_n$  (здесь  $\forall k \in \{1, \dots, n\}$

$W_k = N \vee S$ ),  $B$  — круг с центром  $O$  и границей  $C$ ,  $L_k (\in W_k)$ ,  $k = \overline{1, n}$ , —  $O$ -кривые системы (0.1) (представители пучков  $W_k$ ), каждая из которых имеет общую точку с  $C$  и притом только одну, то кривые  $L_k$  (и точка  $O$ ) разбивают круг  $B$  на  $n$  секторов  $\Sigma_1, \dots, \Sigma_n$ , причем  $\forall k \in \{1, \dots, n\}$  сектор  $\Sigma_k$  (имеющий боковыми границами кривые  $L_k$  и  $L_{k+1}$ ,  $L_{n+1} = L_1$ ) является [1, § 1.1.2; 2, § I.2]  $O$ -сектором Бендиксона типа  $E$ ,  $H$  или  $P$ , смотря по тому являются ли пучки  $W_k, W_{k+1}$  соответственно пучками типа  $N$ , пучками типа  $S$  или пучками альтернативных типов. В-схема  $V_0$  описывает топологический тип точки  $O$  в терминах секторов Бендиксона  $E, H, P$ .

**Случай 1.**  $c > 0$ ,  $d = b^2 - 4ac > 0$ . В этом случае уравнение (1.2) определяет простые прямые  $x = 0$ ,  $y = q_1x$  и  $y = q_2x$ ,  $q_1 < q_2$ ,  $P(q_i) \neq 0$ ,  $i = 1, 2$ .

1) Исследование прямой  $x = 0$ . Рассматривая систему (0.1) в областях  $|y| > 0$ , произведем в ней замену переменных

$$x = vy, \quad Y(v, 1) y dt = d\tau. \quad (1.3)$$

Получим систему

$$\frac{dy}{d\tau} = y, \quad \frac{dv}{d\tau} = V(v) y - v, \quad (1.4)$$

где  $V(v) = \frac{X(v, 1)}{Y(v, 1)}$  — аналитическая в точке  $v = 0$  функция,  $V_0 =: V(0) = \frac{X(0, 1)}{c} = \frac{p_3}{c} \geq 0$ . Система (1.4) определена на всей плоскости  $y, v$  и имеет на ней особую точку  $O(0, 0)$ . Выясним вопросы о существовании у нее  $O_{\pm}$ -кривых вида  $v = v(y)$  и о структуре множеств таких  $O$ -кривых.

$O(0, 0)$  — особая точка системы (1.4) с собственными значениями  $\lambda_{1,2} = \pm 1$ , т.е. простое седло. Ее сепаратрисные многообразия суть  $y = 0$  и  $v = \frac{1}{2}V_0y(1 + o_y(1))$ .  $o_y(1) \rightarrow 0$  при  $y \rightarrow 0$ . Следовательно, система (1.4) имеет ровно две  $O$ -кривые вида  $v = v(y)$ : одну  $O_+$ -кривую и одну  $O_-$ -кривую. Из этого в силу (1.3) следует, что для системы (0.1) при  $c > 0$  к точке  $O$  вдоль прямой  $x = 0$  примыкают ровно две  $O$ -кривые:  $x = \frac{1}{2}V_0y^2(1 + o_y(1))$ ,  $y \neq 0$ . Они образуют пучок  $S^+$  и пучок  $S^-$ .

2) Исследование прямых  $y = q_i x$ ,  $i = 1, 2$ . Пусть  $q$  — любое из чисел  $q_1, q_2$ . Рассматривая систему (0.1) в областях  $|x| > 0$ , произведем в ней замену переменных

$$y = (q + z)x, \quad P(q + z) x dt = d\tau. \quad (1.5)$$

Получим систему

$$\frac{dx}{d\tau} = x^2, \quad \frac{dz}{d\tau} = -qx + \mu z + Z(x, z), \quad (1.6)$$

где  $\mu = \frac{(-1)^i c(q_2 - q_1)}{P(q)}$ ,  $i$  — номер  $q$  как корня  $Q(u)$ , а  $Z(x, z)$  — аналитическая в точке  $(0, 0)$  функция, исчезающая в ней вместе с частными производными первого порядка. Система (1.6) определена на всей плоскости  $x, z$  и имеет особую точку  $O(0, 0)$ . Выясним вопросы о существовании у нее  $O_{\pm}$ -кривых вида  $z = z(x)$  и о структуре множеств этих  $O$ -кривых.

$O(0, 0)$  — особая точка системы (1.6) с собственными значениями  $\lambda_1 = 0$ ,  $\lambda_2 = \mu \neq 0$ . Замена переменных

$$z = \frac{q}{\mu}x + z_1, \quad \mu d\tau = dt_1 \tag{1.7}$$

преобразует ее в систему

$$\frac{dx}{dt_1} = \frac{x^2}{\mu}, \quad \frac{dz_1}{dt_1} = z_1 + Z_1(x, z_1), \tag{1.8}$$

где функция  $Z_1(x, z_1)$  обладает теми же свойствами, что и функция  $Z(x, z)$  в (1.6). На основании [1, § 6.1] или [2, § V.1] заключаем, что для системы (1.8)  $O(0, 0)$  — седло-узел, для которого  $\mu x < 0$  — седловая область,  $\mu x > 0$  — узловая область,  $x = 0$  — разделяющее их сепаратрисное многообразие. Из этого в силу замен (1.7) и (1.5) следует, что для системы (0.1) к особой точке  $O$  вдоль прямой  $y = qx$  примыкают лишь  $O_{\pm}$ -кривые, образующие пучок  $N_+$ , и пучок  $S_-$ , если  $\mu > 0$ , пучок  $S_+$  и пучок  $N_-$ , если  $\mu < 0$ .

Таким образом, справедлива следующая теорема.

**Теорема 1.1.** В случае 1  $A$ -схема  $A_0$  и  $B$ -схема  $B_0$  особой точки  $O(0, 0)$  системы (0.1) в зависимости от знаков величин  $P(q_i) = X(1, q_i)$ ,  $i = 1, 2$ ,  $q_{1,2} = \frac{-b \mp \sqrt{d}}{2c}$ , имеют вид, указанный в таблице 1.

Таблица 1.  $A_0$  и  $B_0$  в случае 1.

$P(q_1)$	$P(q_2)$	$A_0$	$B_0$
+	+	$S^-SNS^+NS = S^-SNS$	$HPPPPH = HPH = PH^2$
+	-	$S^-SSS^+NN$	$HHHPEP = H^3PEP$
-	+	$S^-NNS^+SS$	$PEPHHH = PEPH^3$
-	-	$S^-NSS^+SN = NSS^+S$	$PPHHPP = PH^2P = PH^2$

В таблице 1 первоначальный перечень пучков  $O$ -кривых в слове  $A_0$  начинается всегда с пучка  $S^-$ , а перечень  $O$ -секторов в слове  $B_0$  — с сектора,

первой боковой границей которого является  $O$ -кривая  $S^-$ . Упрощение этих слов достигается за счет использования равенств:  $NSN = N$ ,  $PP = P$  (что означает объединение двух  $N$ -пучков или двух  $P$ -секторов и разделяющей их  $O$ -кривой в один  $N$ -пучок или  $P$ -сектор), а также за счет круговой перестановки букв и использования условной записи типа  $HH = H^2$ .

**Случай 2.**  $c > 0$ ,  $d = 0$ . В этом случае уравнение (1.2) определяет прямые:  $x = 0$  (простая) и  $y = qx$  (двукратная). Для прямой  $x = 0$  справедливы результаты случая 1.

Изучим прямую  $y = qx$ . Для этого, считая  $|x| > 0$ , произведем в (0.1) замену переменных

$$y = (q + z)x, \quad P(q + z)x dt = d\tau. \quad (1.9)$$

Получим систему (она определена и при  $x = 0$  и имеет особую точку  $O(0, 0)$ )

$$\frac{dx}{d\tau} = x^2, \quad \frac{dz}{d\tau} = -(q + z)x + \frac{cz^2}{P(q + z)}. \quad (1.10)$$

Для нее мы должны выяснить те же вопросы, что и для системы (1.6). Но для системы (1.10)  $O(0, 0)$  — особая точка с собственными значениями  $\lambda_1 = \lambda_2 = 0$ . Изучим ее.

1)  $q \neq 0$ . В этом подслучае система (1.10) имеет нильпотентное линейное приближение. Замена времени  $(z + q) d\tau = -dt_1$  и замена переменной  $x$

$$x = \psi(z) + x_1, \quad \psi(z) \equiv \frac{cz^2}{(q + z)P(q + z)}, \quad (1.11)$$

преобразуют ее в систему канонического для систем с нильпотентной особой точкой  $(0, 0)$  вида [1, 2]:

$$\frac{dz}{dt_1} = x_1, \quad \frac{dx_1}{dt_1} = X_1(z, x_1),$$

$$X_1(z, x_1) = -\frac{(\psi(z) + x_1)^2}{(q + z)} - \psi'(z)x_1, \quad (1.12)$$

для которой мы должны изучить особую точку  $O(0, 0)$ . Но общий случай такой системы изучен в [1, § 6.2] и в [2, § V.2]. Применим разработанный там алгоритм к системе (1.12).

В обозначениях из [1, 2]

$$X_1(z, x) \equiv f_1(z) + g_1(z)x_1 + h_1(z)x_1^2,$$

где  $f_1, g_1, h_1$  — аналитические в точке  $z = 0$  функции:

$$f_1(z) = a_1 z^\alpha + \dots \equiv -\frac{c^2 z^4}{P^2(q)q^3} + \dots, \quad g_1(z) = b_1 z^\beta + \dots \equiv -\frac{2cz}{P(q)q} + \dots,$$

$$h_1(z) = c_1 z^\gamma + \dots \equiv -\frac{1}{q} + \dots,$$

т. е.  $\alpha = 4, \beta = 1, a_1 = -\frac{c^2}{P^2(q)q^3}, b_1 = -\frac{2c}{P(q)q}$ .

Следовательно, для системы (1.12) имеет место случай  $\alpha > 2\beta + 1$ , а потому [1, 2] она имеет лишь следующие  $O$ -кривые:

$$x_1 = \frac{b_1}{\beta + 1} z^{\beta+1} + \dots \equiv -\frac{c}{P(q)q} z^2 + \dots \equiv -\psi(z), \quad z \neq 0, \text{ и}$$

$$x_1 = \frac{a_1}{b_1} z^{\alpha-\beta} + \dots \equiv -\frac{c}{2P(q)q^2} z^3 + \dots,$$

одну — в области  $qz < 0$  и пучок  $N$  в области  $qz > 0$ . Из этого в силу (1.11) следует, что для системы (1.10) при  $q \neq 0$  в областях  $|x| > 0$  существуют лишь следующие  $O$ -кривые вида  $z = z(x)$

$$z = \pm \sqrt{\frac{P(q)qx}{c} + \dots} \quad (1.13)$$

Они лежат в полуплоскости  $P(q)qx > 0$  и образуют в полуплоскости  $qz > 0$  пучок типа  $N$ , а в полуплоскости  $qz < 0$  — пучок типа  $S$ .

Подставляя (1.13) в первое из равенств (1.9), получим аналитическое представление всех  $O$ -кривых системы (0.1), примыкающих к точке  $O$  вдоль прямой  $y = qx$ :

$$y = \left( q \pm \sqrt{\frac{P(q)qx}{c} + \dots} \right) x \quad (1.14)$$

Если  $P(q)q > 0$  ( $< 0$ ), то  $O$ -кривые (1.14) суть  $O_+$ -кривые ( $O_-$ -кривые); при  $q > 0$  они образуют пучки  $S_+, N_+$  ( $S_-, N_-$ ), а при  $q < 0$  — пучки  $N_+, S_+$  ( $N_-, S_-$ ). В любом случае последовательность пучков соответствует положительному обходу точки  $O$ .

2)  $q = 0$ . В этом подслучае система (1.10) (в которой  $P(0) = p_0 \neq 0$ ) имеет в точке  $O(0, 0)$  невырожденное квадратичное приближение и легко исследуется методом нормальных секторов Фроммера [2, гл. II, III; 4, гл. II]. Ее исключительные прямые для точки  $O$  суть  $x = 0, z = 0$  и  $z = \frac{2p_0 x}{c}$ . Все

они простые, причем направления  $x = 0, |z| > 0$ , и  $z = 0, |x| > 0$ , могут быть заключены в нормальные сектора 2-го типа (являются седловыми), а направления  $z = \frac{2p_0x}{c}, |x| > 0$ , — в нормальные сектора 1-го типа (являются узловыми). Из этого в силу (1.9) следует, что для системы (0.1) к особой точке  $O$  вдоль прямой  $y = 0$  примыкают лишь следующие  $O$ -кривые:  $y = 0, |x| > 0$  и  $y = \frac{2p_0}{c}x^2, |x| > 0$ ; первые образуют пучки  $S_+$  и  $S_-$ , вторые — пучки  $N_+$  и  $N_-$ .

Таким образом справедлива следующая теорема.

**Теорема 1.2.** В случае 2  $A$ -схема  $A_O$  и  $B$ -схема  $B_O$  особой точки  $O$  системы (0.1) в зависимости от знаков величин  $q = -\frac{b}{2c}$  и  $P(q) = X(1, q)$  имеют вид, указанный в таблице 2.

Таблица 2. Схемы  $A_O$  и  $B_O$  в случае 2.

$q$	$P(q)$	$A_O$	$B_O$
+	+	$S^-SNS^+$	$HPPH = HPH = PH^2$
-	-	$S^-NSS^+$	$PPHH = PHH = PH^2$
+	-	$S^-S^+SN$	$HHPH = HHP = PH^2$
-	+	$S^-S^+NS$	$HPPH = HPH = PH^2$
0	+	$S^-SNS^+NS = S^-SNS$	$HPPPH = HPH = PH^2$
0	-	$S^-NSS^+SN = NSS^+S$	$PPHHPP = PHHP = PH^2$

**Случай 3.**  $c > 0, d < 0$ . В этом случае уравнение (1.2) определяет одну прямую:  $x = 0$  (простую). Для нее сохраняет силу все, сказанное в случае 1. Следовательно, справедлива следующая теорема.

**Теорема 1.3.** В случае 3  $A$ -схема и  $B$ -схема особой точки  $O$  имеют вид:  $A_O = S^-S^+, B_O = HH$ .

**Случай 4.**  $c = 0, b > 0, p_3 > 0$ . В этом случае уравнение (1.2) определяет прямые:  $x = 0$  (двукратная) и  $y = qx$  (простая),  $q = -\frac{a}{b}, P(q) = X(1, q) \neq 0$ .

1) Исследование прямой  $x = 0$ . Рассматривая систему (0.1) в областях  $|y| > 0$ , произведем в ней последовательно замены переменных

$$x = vy \quad \text{и} \quad X(v, 1) y dt = d\tau. \tag{1.15}$$



Получим систему

$$\frac{dy}{d\tau} = V(v)vy, \quad \frac{dv}{d\tau} = y - V(v)v^2, \quad (1.16)$$

где  $V(v) = \frac{b+av}{X(v,1)}$  — аналитическая в точке  $(0,0)$  функция,  $V_0 := V(0) = \frac{b}{p_3} > 0$ . Система (1.16) определена на всей плоскости  $y, v$  и имеет на ней нильпотентную особую точку  $O(0,0)$ . Нас интересуют ее  $O$ -кривые вида  $v = v(y)$ .

Следуя [1, 2], произведем в (1.16) замену

$$y = \psi(v) + y_1, \quad \psi(v) = V(v)v^2 \equiv V_0v^2 + \dots \quad (1.17)$$

Получим систему

$$\frac{dv}{d\tau} = y_1, \quad \frac{dy_1}{d\tau} = Y_1(v, y_1), \quad (1.18)$$

где

$$Y_1(v, y_1) = f_1(v) + g_1(v)y_1,$$

$$f_1(v) = a_1v^\alpha + \dots \equiv V_0^2v^3 + \dots, \quad g_1(v) = b_1v^\beta + \dots \equiv -V_0v + \dots,$$

т.е.  $\alpha = 3, \beta = 1, a_1 = V_0^2, b_1 = -V_0, \alpha = 2\beta + 1, a_1 > 0$ . Такой набор параметров  $\alpha, \beta, a_1, b_1$  свидетельствует [1, 2] о том, что для системы (1.18) особая точка  $O(0,0)$  — седло с сепаратрисными многообразиями  $y_1 = -V_0v^2 + \dots \equiv -\psi(v)$  и  $y_1 = \frac{1}{2}V_0v^2 + \dots$ . Из этого в силу (1.17) следует, что для системы (1.16) особая точка  $O(0,0)$  — седло с сепаратрисными многообразиями  $y = 0$  и  $y = \frac{3}{2}V_0v^2 + \dots$ , а потому эта система имеет лишь две  $O$ -кривые вида  $v = v(y) : v = \pm \sqrt{\frac{2p_3}{3b}y + \dots}, y > 0$ . Из этого в силу (1.15) следует, что в случае 4 для системы (0.1) к точке  $O$  по направлению  $x = 0$  примыкают две  $O$ -кривые:  $x = \pm y \sqrt{\frac{2p_3}{3b}y + \dots}, y > 0$ . Они образуют пучки  $S_+^+$  и  $S_-^+$ .

2) Исследование прямой  $y = qx$ . Произведем в системе (0.1) замену (1.5). Получим систему вида (1.6) с  $\mu = \frac{b}{P(q)}$ .

Используя результаты, полученные для системы (1.6), заключаем, что в случае 4  $O_\pm$ -кривые системы (0.1), примыкающие к точке  $O$  вдоль прямой  $y = qx$ , образуют пучок  $N_+$  и пучок  $S_-$ , если  $P(q) > 0$ , пучок  $S_+$  и пучок  $N_-$ , если  $P(q) < 0$ .

Таким образом, справедлива следующая теорема.

**Теорема 1.4.** В случае 4 А-схема и В-схема особой точки  $O$  системы (0.1) имеют вид:

$$P(q) > 0 \Rightarrow A_O = N_+ S_+^+ S_-^+ S_-, \quad B_O = PHHP = PH^2,$$

$$P(q) < 0 \Rightarrow A_O = S_+ S_+^+ S_-^+ N_-, \quad B_O = HHPP = H^2P.$$

**Случай 5.**  $c = b = 0$ ,  $a > 0$ ,  $p_3 > 0$ . В этом случае уравнение (1.2) определяет одну (трехкратную) прямую:  $x = 0$ . Для ее изучения сделаем в (0.1) замену (1.15). Получим систему

$$\frac{dy}{d\tau} = V(v)v^2y, \quad \frac{dv}{d\tau} = y - V(v)v^3, \quad (1.19)$$

где  $V(v) = \frac{a}{X(v,1)}$ ,  $V_0 := V(0) = \frac{a}{p_3} > 0$ . Для нее  $O(0,0)$  — нильпотентная особая точка. Нас интересуют ее  $O$ -кривые вида  $v = v(y)$ .

Произведем в (1.19) замену

$$y = \psi(v) + y_1, \quad \psi(v) = V(v)v^3 \equiv V_0v^3 + \dots \quad (1.20)$$

Получим  $(v, y_1)$ -систему вида (1.18), для которой  $f_1(v) = V_0^2v^5 + \dots$ ,  $g_1(v) = -2V_0v^2 + \dots$ , т.е.  $\alpha = 5$ ,  $\beta = 2$ ,  $a_1 = V_0^2$ ,  $b_1 = -2V_0$ ,  $\alpha = 2\beta + 1$ ,  $a_1 > 0$ . Для нее  $[1, 2]$  особая точка  $O(0,0)$  — седло с сепаратрисными многообразиями  $y_1 = -\psi(v)$  и  $y_1 = \frac{1}{3}V_0v^3 + \dots \Rightarrow$  (в силу (1.20)) и для системы (1.19) особая точка  $O(0,0)$  — седло с сепаратрисными многообразиями  $y = 0$  и  $y = \frac{4}{3}V_0v^3 + \dots$ , где  $V_0 = \frac{a}{p_3}$ ,  $\Rightarrow$  система (1.19) имеет лишь две  $O$ -кривые вида  $v = v(y)$  :

$v = \sqrt[3]{\frac{3p_3}{4a}y + \dots}$ ,  $y \neq 0$ . Из этого в силу (1.15) следует: для системы (0.1) к особой точке  $O$  вдоль прямой  $x = 0$  примыкают ровно две  $O$ -кривые:  $x = \sqrt[3]{\frac{3p_3}{4a}y^4 + \dots}$ ,  $y \neq 0$ . Они образуют пучки  $S_+^+$  и  $S_-^+$ .

**Теорема 1.5.** В случае 5 А-схема и В-схема точки  $O$  системы (0.1) имеют вид:  $A_O = S_+^- S_+^+$ ,  $B_O = HH$ .

### Литература

1. Андреев А. Ф. Особые точки дифференциальных уравнений. Минск: Вышэйшая школа, 1979. 136 с.
2. Андреев А. Ф. Введение в локальную качественную теорию дифференциальных уравнений. СПб.: Изд. С.-Петербург. ун-та, 2003. 160 с.
3. Андронов А. А. и др. Качественная теория динамических систем второго порядка. М.: Наука, 1966. 568 с.
4. Немыцкий В. В., Степанов В. В. Качественная теория дифференциальных уравнений. М.-Л.: ГИТТЛ, 1949. 550 с.