

===== ОБЫКНОВЕННЫЕ ДИФФЕРЕНЦИАЛЬНЫЕ УРАВНЕНИЯ =====

УДК 517.929

РЕЛАКСАЦИОННЫЕ АВТОКОЛЕБАНИЯ
В НЕЙРОННЫХ СИСТЕМАХ. II

© 2011 г. С. Д. Глызин, А. Ю. Колесов, Н. Х. Розов

Рассматривается сингулярно возмущенная система нелинейных дифференциальных уравнений с запаздыванием, моделирующая диффузионное взаимодействие двух нейронов. Исследуются вопросы существования и устойчивости релаксационных периодических движений этой системы.

1. Постановка задачи. Изучаемая ниже система, которая согласно [1], моделирует слабое электрическое взаимодействие двух нейронов, имеет вид

$$\begin{aligned} \dot{u}_1 &= \lambda[-1 + \alpha f(u_1(t-1)) - \beta g(u_1)]u_1 + d(u_2 - u_1), \\ \dot{u}_2 &= \lambda[-1 + \alpha f(u_2(t-1)) - \beta g(u_2)]u_2 + d(u_1 - u_2). \end{aligned} \quad (1)$$

Здесь $u_j(t) > 0$, $j = 1, 2$, – мембранные потенциалы нейронов, параметр $\lambda > 0$ предполагается большим, $d = \text{const} > 0$, а параметры $\alpha, \beta > 0$, имеющие порядок единицы, удовлетворяют условиям

$$\alpha > 1 + \beta, \quad \alpha < 2(1 + \beta). \quad (2)$$

Необходимо отметить, что существенным в неравенствах (2) является лишь первое ограничение, а второе носит технический характер. Причины его введения и возможный способ отказа от него прояснятся в ходе дальнейшего изложения.

Далее, будем считать, что функции $f(u)$ и $g(u)$ принадлежат классу $C^2(\mathbb{R}_+)$, $\mathbb{R}_+ = \{u \in \mathbb{R} : u \geq 0\}$ и обладают следующими свойствами:

$$f(0) = g(0) = 1, \quad 0 < \beta g(u) + 1 < \alpha \quad \forall u \in \mathbb{R}_+; \quad (3)$$

$$f(u), g(u), uf'(u), ug'(u), u^2 f''(u), u^2 g''(u) = O(1/u) \quad \text{при } u \rightarrow +\infty.$$

При сформулированных ограничениях система (1) допускает так называемый однородный цикл $(u_1, u_2) : u_1 = u_2 = u_*(t, \lambda)$, где функция $u_*(t, \lambda)$ удовлетворяет уравнению

$$\dot{u} = \lambda[-1 + \alpha f(u(t-1)) - \beta g(u)]u \quad (4)$$

и имеет период $T_*(\lambda)$, для которого справедливо предельное равенство

$$\lim_{\lambda \rightarrow \infty} T_*(\lambda) = T_0, \quad T_0 = \alpha + 1 + (\beta + 1)/(\alpha - \beta - 1). \quad (5)$$

Напомним, что существование и единственность у уравнения (4) требуемого цикла установлены нами в первой части данной статьи (см. [2]).

В дальнейшем будет показано, что, во-первых, однородный цикл системы (1) экспоненциально орбитально устойчив при любом фиксированном $d > 0$ и при всех $\lambda \gg 1$; во-вторых, при подходящем выборе параметров α, β, d наряду с устойчивым однородным циклом рассматриваемая система имеет по крайней мере два устойчивых неоднородных периодических режима, переходящие друг в друга при перестановке координат $u_1 \rightarrow u_2, u_2 \rightarrow u_1$.

2. Основные теоремы. Для удобства последующего анализа положим в системе (1) $u_j = \exp(x_j/\varepsilon)$, $j = 1, 2$, $\varepsilon = 1/\lambda \ll 1$, а затем перейдем к новым переменным $x = x_1$, $y = (x_2 - x_1)/\varepsilon$. В результате интересующая нас система примет вид

$$\dot{x} = \varepsilon d(\exp y - 1) + F(x, x(t-1), \varepsilon), \quad \dot{y} = -2d \operatorname{sh} y + G(x, x(t-1), y, y(t-1), \varepsilon), \quad (6)$$

где

$$\begin{aligned} F(x, u, \varepsilon) &= -1 + \alpha f\left(\exp\left(\frac{u}{\varepsilon}\right)\right) - \beta g\left(\exp\left(\frac{x}{\varepsilon}\right)\right), \\ G(x, u, y, v, \varepsilon) &= \\ &= \frac{\alpha}{\varepsilon} \left[f\left(\exp\left(\frac{u}{\varepsilon} + v\right)\right) - f\left(\exp\left(\frac{u}{\varepsilon}\right)\right) \right] + \frac{\beta}{\varepsilon} \left[g\left(\exp\left(\frac{x}{\varepsilon}\right)\right) - g\left(\exp\left(\frac{x}{\varepsilon} + y\right)\right) \right]. \end{aligned} \quad (7)$$

Зафиксируем постоянную σ_0 , подчиненную неравенствам

$$0 < \sigma_0 < \min\left(\frac{2(\beta + 1) - \alpha}{\alpha - \beta - 1}, 1\right) \quad (8)$$

(такой выбор возможен в силу оценок (2)), и рассмотрим банахово пространство \mathcal{F} непрерывных при $-1 - \sigma_0 \leq t \leq -\sigma_0$ начальных вектор-функций $\varphi(t) = (\varphi_1(t), \varphi_2(t))^T$ (здесь и далее операция $(\cdot, \cdot)^T$ означает транспонирование) с нормой

$$\|\varphi\|_{\mathcal{F}} = \max_{j=1,2} \left(\max_{-1-\sigma_0 \leq t \leq -\sigma_0} |\varphi_j(t)| \right). \quad (9)$$

Всюду ниже нас будут интересовать решения системы (6) с начальными условиями из множества

$$S = \{(\varphi_1(t), \varphi_2(t))^T : \varphi_1(t) \in S_1, \varphi_2(t) \in S_2\} \subset \mathcal{F}. \quad (10)$$

Здесь $S_1 = S_1(\sigma_0, q_1, q_2)$ – совокупность функций из $C[-1 - \sigma_0, -\sigma_0]$, удовлетворяющих требованиям

$$-q_1 \leq \varphi_1(t) \leq -q_2, \quad \varphi_1(-\sigma_0) = -\sigma_0(\alpha - \beta - 1), \quad (11)$$

где $q_1 > (1 + \sigma_0)(\alpha - \beta - 1)$, $q_2 \in (0, \sigma_0(\alpha - \beta - 1))$ – некоторые фиксированные универсальные (не зависящие от φ_1) постоянные. В качестве множества S_2 возьмем произвольное замкнутое и ограниченное подмножество пространства $C[-1 - \sigma_0, -\sigma_0]$.

Формулировка строгих результатов о периодических решениях системы (6) требует некоторых подготовительных построений. В связи с этим обозначим через $(x_\varphi(t, \varepsilon), y_\varphi(t, \varepsilon))^T$, $t \geq -\sigma_0$, решение упомянутой системы, отвечающее произвольному начальному условию $\varphi(t)$ из множества S . Далее, введем в рассмотрение второй положительный корень $t = T_\varphi$ уравнения $x_\varphi(t - \sigma_0, \varepsilon) = -\sigma_0(\alpha - \beta - 1)$ (в случае, когда он существует) и на множестве (10) определим оператор $\Pi_\varepsilon : S \rightarrow \mathcal{F}$ равенством

$$\Pi_\varepsilon(\varphi) = (x_\varphi(t + T_\varphi, \varepsilon), y_\varphi(t + T_\varphi, \varepsilon))^T, \quad -1 - \sigma_0 \leq t \leq -\sigma_0. \quad (12)$$

Помимо равенства (12) нам потребуется еще оператор $\Pi_0 : S \rightarrow \mathcal{F}$, который зададим формулой

$$\Pi_0(\varphi) = (x_0(t), y_0(t + T_0, z))^T|_{z=\varphi_2(-\sigma_0)}, \quad -1 - \sigma_0 \leq t \leq -\sigma_0. \quad (13)$$

Здесь T_0 – величина из равенства (5), а T_0 -периодическая функция $x_0(t)$ задается равенствами

$$x_0(t) = \begin{cases} (\alpha - 1)t & \text{при } 0 \leq t \leq 1, \\ \alpha - t & \text{при } 1 \leq t \leq \alpha, \\ -(1 + \beta)(t - \alpha) & \text{при } \alpha \leq t \leq \alpha + 1, \\ (\alpha - \beta - 1)(t - \alpha - 1) - 1 - \beta & \text{при } \alpha + 1 \leq t \leq T_0, \end{cases} \quad x_0(t + T_0) \equiv x_0(t). \quad (14)$$

Компонента $y_0(t, z)$, $z \in \mathbb{R}$, при $-\sigma_0 \leq t \leq T_0 - \sigma_0$ является решением задачи Коши

$$\dot{y} = -2d \operatorname{sh} y, \quad y|_{t=-\sigma_0} = z, \quad (15)$$

$$y(+0) = \frac{\alpha - 1}{\alpha - \beta - 1} y(-0), \quad y(1+0) = y(1-0) - \frac{\alpha}{\alpha - 1} y(+0),$$

$$y(\alpha+0) = (1 + \beta)y(\alpha-0), \quad y(\alpha+1+0) = y(\alpha+1-0) - \frac{\alpha}{1 + \beta} y(\alpha+0).$$
(16)

Подчеркнем, что задача (15), (16) представляет собой так называемую систему с импульсным воздействием. Это означает, что в моменты времени $t = 0$, $t = 1$, $t = \alpha$ и $t = \alpha + 1$ ее решение $y_0(t, z)$ претерпевает конечные скачки, вычисляющиеся по правилам (16). Однако в силу второго неравенства (2) и условий (8) на параметр σ_0 функция $y_0(t + T_0, z)$ оказывается непрерывной на нужном отрезке $-1 - \sigma_0 \leq t \leq -\sigma_0$. Тем самым требуемое включение $\Pi_0(\varphi) \in \mathcal{F}$ заведомо выполняется при любых $\varphi \in S$.

Завершая описание подготовительной части, рассмотрим производные Фреше $\partial_\varphi \Pi_\varepsilon(\varphi)$, $\partial_\varphi \Pi_0(\varphi)$ операторов (12), (13) по переменной φ . Проводя соответствующие вычисления, убеждаемся в том, что в данном случае эти производные представляют собой линейные операторы, действующие в пространстве

$$\mathcal{F}_0 = \{g_0(t) = (g_{1,0}(t), g_{2,0}(t))^T \in \mathcal{F} : g_{1,0}(-\sigma_0) = 0\}$$
(17)

с нормой (9), а результаты их применения к произвольному элементу $g_0(t) \in \mathcal{F}_0$ задаются соответственно равенствами

$$\begin{aligned} \partial_\varphi \Pi_\varepsilon(\varphi)g_0 &= \\ &= (g_1(t + T_\varphi, \varepsilon), g_2(t + T_\varphi, \varepsilon))^T - \frac{g_1(T_\varphi - \sigma_0, \varepsilon)}{\dot{x}_\varphi(T_\varphi - \sigma_0, \varepsilon)} (\dot{x}_\varphi(t + T_\varphi, \varepsilon), \dot{y}_\varphi(t + T_\varphi, \varepsilon))^T, \\ &\quad -1 - \sigma_0 \leq t \leq -\sigma_0, \end{aligned}$$
(18)

$$\partial_\varphi \Pi_0(\varphi)g_0 = \left(0, \frac{\partial y_0}{\partial z}(t + T_0, z)|_{z=\varphi_2(-\sigma_0)}\right)^T g_{2,0}(-\sigma_0), \quad -1 - \sigma_0 \leq t \leq -\sigma_0.$$
(19)

Здесь $g(t, \varepsilon) = (g_1(t, \varepsilon), g_2(t, \varepsilon))^T$, $-\sigma_0 \leq t \leq T_\varphi - \sigma_0$, — решение линейной системы

$$\dot{g} = A(t, \varepsilon)g + B(t, \varepsilon)g(t-1), \quad A(t, \varepsilon) = (a_{ij})_{i,j=1,2}, \quad B(t, \varepsilon) = (b_{ij})_{i,j=1,2}$$
(20)

с начальной функцией $g_0(t)$ из пространства (17) и коэффициентами

$$\begin{aligned} a_{11} &= \frac{\partial F}{\partial x}, \quad a_{12} = \varepsilon d \exp(y_\varphi(t, \varepsilon)), \quad a_{21} = \frac{\partial G}{\partial x}, \quad a_{22} = \frac{\partial G}{\partial y} - 2d \operatorname{ch}(y_\varphi(t, \varepsilon)), \\ b_{11} &= \frac{\partial F}{\partial u}, \quad b_{12} = 0, \quad b_{21} = \frac{\partial G}{\partial u}, \quad b_{22} = \frac{\partial G}{\partial v}, \end{aligned}$$
(21)

где все производные вычислены при $x = x_\varphi(t, \varepsilon)$, $u = x_\varphi(t-1, \varepsilon)$, $y = y_\varphi(t, \varepsilon)$, $v = y_\varphi(t-1, \varepsilon)$.

Сформулируем утверждение о связи между операторами (12) и (13).

Теорема 1 (о C^1 -сходимости). Пусть множество S выбрано описанным выше образом. Тогда найдется такое достаточно малое $\varepsilon_0 = \varepsilon_0(S) > 0$, что при всех $0 < \varepsilon \leq \varepsilon_0$ оператор Π_ε определен на S и удовлетворяет предельным равенствам

$$\lim_{\varepsilon \rightarrow 0} \sup_{\varphi \in S} \|\Pi_\varepsilon(\varphi) - \Pi_0(\varphi)\|_{\mathcal{F}} = 0, \quad \lim_{\varepsilon \rightarrow 0} \sup_{\varphi \in S} \|\partial_\varphi \Pi_\varepsilon(\varphi) - \partial_\varphi \Pi_0(\varphi)\|_{\mathcal{F}_0 \rightarrow \mathcal{F}_0} = 0.$$
(22)

Доказательство данной теоремы приведем в пп. 3, 4. Здесь же остановимся на одном важном следствии из C^1 -сходимости, касающемся существования и устойчивости периодических решений системы (6).

Заметим, что в силу (15), (16) оператор (13) является надстройкой над соответствующим одномерным отображением

$$z \rightarrow \Phi(z) \stackrel{\text{def}}{=} y_0(t, z)|_{t=T_0-\sigma_0},$$
(23)

где $z = \varphi_2(-\sigma_0)$. Действительно, любой неподвижной точке $z = z_*$ этого отображения соответствует неподвижная точка $\varphi_*(t) = (\varphi_1^*(t), \varphi_2^*(t))^T$: $\varphi_1^*(t) = x_0(t)$, $\varphi_2^*(t) = y_0(t + T_0, z_*)$, $-1 - \sigma_0 \leq t \leq -\sigma_0$, оператора Π_0 (при условии, конечно, что точка $\varphi_*(t)$ принадлежит введенному выше множеству (10)). Последнее же требование не является ограничением, поскольку в силу выбора постоянных q_1, q_2 из (11) включение $x_0(t) \in S_1$ выполняется автоматически, а справедливости включения $\varphi_2^*(t) \in S_2$ можно добиться за счет подходящего выбора множества S_2 .

Верно и обратное утверждение: если $\varphi_*(t) = (\varphi_1^*(t), \varphi_2^*(t))^T \in S$ – неподвижная точка оператора Π_0 , то с необходимостью $\varphi_1^*(t) = x_0(t)$, а величина $z_* = \varphi_2^*(-\sigma_0)$ такова, что $\Phi(z_*) = z_*$. Кроме того, в силу (19) спектр линейного оператора $\partial_\varphi \Pi_0(\varphi_*)$ состоит из двух точек: собственного значения $\mu = 0$ бесконечной кратности и собственного значения $\mu = \Phi'(z_*)$ (в общем случае простого).

Суммируя изложенные факты, приходим к выводу, что справедлив следующий результат.

Теорема 2 (о соответствии). *Каждой неподвижной точке $z = z_*$, $|\Phi'(z_*)| \neq 1$, отображения (23) соответствует релаксационный цикл системы (6), существующий при всех достаточно малых $\varepsilon > 0$ и являющийся экспоненциально орбитально устойчивым (неустойчивым) в случае $|\Phi'(z_*)| < 1$ (> 1).*

Доказательство. Пусть $\varphi_*(t) \in S$ – неподвижная точка оператора (13), отвечающая неподвижной точке $z = z_*$ отображения (23). Рассмотрим, далее, уравнение

$$\Pi_\varepsilon(\varphi) - \varphi = 0, \quad (\varphi, \varepsilon) \in \mathcal{F} \times \mathbb{R}, \quad (24)$$

и заметим, что в силу предельных равенств (22) и отмеченных выше спектральных свойств оператора $\partial_\varphi \Pi_0(\varphi_*)$ к данному уравнению в точке $(\varphi, \varepsilon) = (\varphi_*(t), 0)$ пространства $\mathcal{F} \times \mathbb{R}$ применима теорема о неявном отображении по переменной φ . Таким образом, из уравнения (24) однозначно определяется неподвижная точка $\varphi = \varphi_\varepsilon^*(t) \in S$, $\lim_{\varepsilon \rightarrow 0} \|\varphi_\varepsilon^*(t) - \varphi_*(t)\|_{\mathcal{F}} = 0$, оператора (12), а отвечающее ей решение $(x_\varphi(t, \varepsilon), y_\varphi(t, \varepsilon))^T|_{\varphi=\varphi_\varepsilon^*}$ системы (6) будет, очевидно, периодическим с периодом $T_* = T_\varphi|_{\varphi=\varphi_\varepsilon^*}$.

Перейдем теперь к вопросу об устойчивости найденного периодического решения. Из проведенных выше построений следует, что все его мультипликаторы (за исключением простого единичного) являются собственными значениями оператора $\partial_\varphi \Pi_\varepsilon(\varphi_\varepsilon^*)$. Последний же в силу вытекающего из (22) равенства $\lim_{\varepsilon \rightarrow 0} \|\partial_\varphi \Pi_\varepsilon(\varphi_\varepsilon^*) - \partial_\varphi \Pi_0(\varphi_*)\|_{\mathcal{F}_0 \rightarrow \mathcal{F}_0} = 0$ имеет одно собственное значение, асимптотически близкое к $\Phi'(z_*)$, а остальной его спектр лежит в круге $\{\mu \in \mathbb{C} : |\mu| \leq r_0\}$ асимптотически малого по ε радиуса $r_0 = r_0(\varepsilon)$. Таким образом, свойства устойчивости рассматриваемого цикла совпадают с аналогичными свойствами неподвижной точки $z = z_*$ отображения (23). Теорема 2 доказана.

Установленная теорема сводит интересующий нас вопрос о периодических движениях системы (6) к поиску неподвижных точек одномерного отображения (23). Вопрос же о количестве и устойчивости последних будет изучен в третьей части настоящей статьи.

3. Обоснование C -сходимости. Доказательство равенств (22) основывается на построении равномерной по $\varphi \in S$ асимптотики введенного выше решения $(x_\varphi(t, \varepsilon), y_\varphi(t, \varepsilon))^T$ системы (6). Как будет показано ниже, при всех $-\sigma_0 \leq t \leq T_0 - \varepsilon^\delta$, где $\delta = \text{const} \in (0, 1)$, справедливо равномерное по φ, t асимптотическое представление

$$(x_\varphi(t, \varepsilon), y_\varphi(t, \varepsilon))^T = (x(t, z, \varepsilon), y(t, z, \varepsilon))^T|_{z=\varphi_2(-\sigma_0)} + O(\exp(-q/\varepsilon^{1-\delta})). \quad (25)$$

Здесь $q = \text{const} > 0$, а через $(x(t, z, \varepsilon), y(t, z, \varepsilon))^T$ обозначено решение системы (6) со специальным начальным условием $\varphi(t) \equiv (-\sigma_0(\alpha - \beta - 1), z)^T$, $z = \text{const} \in \mathbb{R}$.

Для обоснования равенства (25) прежде всего необходимо исследовать асимптотику функций $x(t, z, \varepsilon)$, $y(t, z, \varepsilon)$ при условии, что параметр z изменяется на некотором компактном подмножестве числовой оси. Соответствующий анализ начнем с отрезка $-\sigma_0 \leq t \leq -\varepsilon^\delta$, считая выполненными на нем априорные оценки

$$x(t, z, \varepsilon) \leq -M_1 \varepsilon^\delta, \quad |y(t, z, \varepsilon)| \leq M_2 \quad (26)$$

(здесь и далее в аналогичных (25) асимптотических представлениях и в неравенствах вида (26) через q , M_1 , M_2 и т.д. обозначены различные универсальные, т.е. не зависящие от t , φ , z , ε , положительные постоянные, точные значения которых несущественны).

Объединяя свойства (26) с равенствами $x(t-1, z, \varepsilon) \equiv -\sigma_0(\alpha - \beta - 1)$, $y(t-1, z, \varepsilon) \equiv z$ (справедливость которых вытекает из оценки $\sigma_0 < 1$) и используя явные формулы (7) для функций F и G , приходим к выводу, что на рассматриваемом отрезке в силу условий (3) равномерно по t , z справедливы асимптотические представления

$$\begin{aligned} F(x, x(t-1), \varepsilon) &= \alpha - \beta - 1 + O(\exp(-q/\varepsilon^{1-\delta})), \\ G(x, x(t-1), y, y(t-1), \varepsilon) &= O(\exp(-q/\varepsilon^{1-\delta})). \end{aligned} \quad (27)$$

Отсюда и из (6) очевидным образом выводим, что равномерно по t , z имеют место соотношения

$$(x(t, z, \varepsilon), y(t, z, \varepsilon))^T = (\tilde{x}(t, z, \varepsilon), \tilde{y}(t, z, \varepsilon))^T + O(\exp(-q/\varepsilon^{1-\delta})), \quad (28)$$

в которых

$$\tilde{x} = (\alpha - \beta - 1)t + \varepsilon d \int_{-\sigma_0}^t [\exp(y_0(s, z)) - 1] ds, \quad \tilde{y} = y_0(t, z), \quad (29)$$

а $y_0(t, z)$ – решение задачи Коши (15), (16).

Напомним, далее, что формула (28) носит пока условный характер, поскольку она получена при априорных предположениях (26). Но, как нетрудно увидеть, при подходящем выборе постоянных M_1 , M_2 требуемые оценки (26) для правых частей равенств (28), (29) действительно выполняются. А это значит, что асимптотическое представление (28) обретает законную силу.

На следующем этапе убедимся в том, что равенство (28) сохраняется при дифференцировании по z . Обозначим $g_1(t, z, \varepsilon) = \partial x(t, z, \varepsilon)/\partial z$, $g_2(t, z, \varepsilon) = \partial y(t, z, \varepsilon)/\partial z$ и заметим, что компоненты g_1 , g_2 удовлетворяют линейной системе (20), коэффициенты которой вычисляются по аналогичным (21) формулам при $x = x(t, z, \varepsilon)$, $u = x(t-1, z, \varepsilon)$, $y = y(t, z, \varepsilon)$, $v = y(t-1, z, \varepsilon)$, а начальные функции, заданные на отрезке $-1 - \sigma_0 \leq t \leq -\sigma_0$, имеют вид $g_1 \equiv 0$, $g_2 \equiv 1$. Далее, проводя те же рассуждения, что и при выводе равенств (27), убеждаемся в справедливости для коэффициентов этой системы равномерных по t , z асимптотических представлений

$$\begin{aligned} a_{11}, a_{21}, b_{11}, b_{21}, b_{22} &= O(\exp(-q/\varepsilon^{1-\delta})), \quad a_{12} = \varepsilon d \exp(y(t, z, \varepsilon)), \\ a_{22} &= -2d \operatorname{ch}(y(t, z, \varepsilon)) + O(\exp(-q/\varepsilon^{1-\delta})). \end{aligned} \quad (30)$$

Отсюда несложно вывести асимптотическое равенство

$$\left(\frac{\partial x}{\partial z}, \frac{\partial y}{\partial z} \right)^T = \left(\frac{\partial \tilde{x}}{\partial z}(t, z, \varepsilon), \frac{\partial \tilde{y}}{\partial z}(t, z, \varepsilon) \right)^T + O\left(\exp\left(-\frac{q}{\varepsilon^{1-\delta}} \right) \right), \quad (31)$$

которое, как и соотношения (30), выполняется равномерно по t , z .

Перейдем к рассмотрению отрезка $-\varepsilon^\delta \leq t \leq \varepsilon^\delta$. Поскольку при указанных t по-прежнему имеем $x(t-1, z, \varepsilon) \equiv -\sigma_0(\alpha - \beta - 1) < 0$, $y(t-1, z, \varepsilon) \equiv z$, то, согласно свойствам (3) функций $f(u)$, $g(u)$, в данном случае равномерно по t , z справедливы асимптотические формулы

$$f(\exp(x(t-1, z, \varepsilon)/\varepsilon)) = 1 + O(\exp(-q/\varepsilon)), \quad (32)$$

$$f(\exp(x(t-1, z, \varepsilon)/\varepsilon + y(t-1, z, \varepsilon))) = 1 + O(\exp(-q/\varepsilon)).$$

Далее, учитывая соотношения (32), отбросим в правых частях системы (6) добавки порядка $\exp(-q/\varepsilon)$. В результате после замен $x = \varepsilon v_{1,1}(\tau)$, $x/\varepsilon + y = v_{1,2}(\tau)$, $\tau = t/\varepsilon$ она примет вид

$$\begin{aligned} \frac{dv_{1,1}}{d\tau} &= \varepsilon d(\exp(v_{1,2} - v_{1,1}) - 1) + \alpha - 1 - \beta g(\exp v_{1,1}), \\ \frac{dv_{1,2}}{d\tau} &= \varepsilon d(\exp(v_{1,1} - v_{1,2}) - 1) + \alpha - 1 - \beta g(\exp v_{1,2}). \end{aligned} \quad (33)$$

Получившуюся систему (33) будем рассматривать на асимптотически большом отрезке $\tau \in J(\varepsilon) = [-\varepsilon^{\delta-1}, \varepsilon^{\delta-1}]$ с начальными условиями

$$v_{1,1}|_{\tau=-\varepsilon^{\delta-1}} = \bar{v}_{1,1}(z, \varepsilon), \quad v_{1,2}|_{\tau=-\varepsilon^{\delta-1}} = \bar{v}_{1,2}(z, \varepsilon), \quad (34)$$

где $\bar{v}_{1,1} = \tilde{x}(-\varepsilon^\delta, z, \varepsilon)/\varepsilon$, $\bar{v}_{1,2} = \tilde{x}(-\varepsilon^\delta, z, \varepsilon)/\varepsilon + \tilde{y}(-\varepsilon^\delta, z, \varepsilon)$, а \tilde{x} , \tilde{y} – функции (29). Решение же задачи Коши (33), (34) обозначим через $(v_{1,1}(\tau, z, \varepsilon), v_{1,2}(\tau, z, \varepsilon))^T$.

Для отыскания главных членов асимптотики функций $v_{1,j}(\tau, z, \varepsilon)$, $j = 1, 2$, положим в (33) $\varepsilon = 0$. В итоге приходим к системе

$$\frac{dv_{1,1}}{d\tau} = \alpha - 1 - \beta g(\exp v_{1,1}), \quad \frac{dv_{1,2}}{d\tau} = \alpha - 1 - \beta g(\exp v_{1,2}).$$

Далее, нетрудно заметить, что эта система допускает решение $(v_{1,1}^0(\tau, z), v_{1,2}^0(\tau, z))^T$ с компонентами

$$v_{1,1}^0 = V^{-1}(u)|_{u=(\alpha-\beta-1)\tau+\kappa_{1,1}}, \quad v_{1,2}^0 = V^{-1}(u)|_{u=(\alpha-\beta-1)\tau+\kappa_{1,2}}, \quad (35)$$

где $V^{-1}(u)$ – функция, обратная к

$$V(u) = u - \int_{-\infty}^u \frac{\beta(1 - g(\exp s))}{\alpha - 1 - \beta g(\exp s)} ds, \quad u \in \mathbb{R}, \quad (36)$$

а функции $\kappa_{1,j} = \kappa_{1,j}(z)$, $j = 1, 2$, имеют вид

$$\kappa_{1,1} = d \int_{-\sigma_0}^0 [\exp(y_0(s, z)) - 1] ds, \quad \kappa_{1,2} = \kappa_{1,1} + y_0(-0, z) \quad (37)$$

(сходимость несобственного интеграла в (36) и существование обратной функции $V^{-1}(u)$ при любых $u \in \mathbb{R}$ вытекают из свойств (3) и, в частности, условия $\alpha > 1 + \beta g(u) \quad \forall u \in \mathbb{R}_+$). Как оказывается, именно это решение и является искомым. Точнее говоря, справедлива

Лемма 1. *Равномерно по $\tau \in J(\varepsilon)$ и по параметру z имеют место асимптотические равенства*

$$v_{1,j}(\tau, z, \varepsilon) = v_{1,j}^0(\tau, z) + O(\varepsilon^\delta), \quad \frac{\partial v_{1,j}}{\partial z}(\tau, z, \varepsilon) = \frac{\partial v_{1,j}^0}{\partial z}(\tau, z) + O(\varepsilon^\delta), \quad j = 1, 2. \quad (38)$$

Доказательство. Остановимся сначала на некоторых свойствах функций $v_{1,j}^0(\tau, z)$, $\bar{v}_{1,j}(z, \varepsilon)$, $j = 1, 2$, необходимых для обоснования соотношений (38). Отметим в первую очередь, что при $\tau \rightarrow \pm\infty$ выполняются равномерные по z асимптотические представления

$$v_{1,j}^0(\tau, z) = (\alpha - \beta - 1)\tau + \kappa_{1,j} + O(\exp(\alpha - \beta - 1)\tau), \quad \tau \rightarrow -\infty; \quad (39)$$

$$v_{1,j}^0(\tau, z) = (\alpha - 1)\tau + \frac{\alpha - 1}{\alpha - \beta - 1} \kappa_{1,j} + c_0 + O(\exp(-(\alpha - 1)\tau)), \quad \tau \rightarrow +\infty,$$

где $j = 1, 2$, а постоянная c_0 имеет вид

$$c_0 = \frac{(\alpha - 1)\beta}{\alpha - \beta - 1} \int_0^1 \frac{1 - g(u)}{u(\alpha - 1 - \beta g(u))} du - \beta \int_1^{+\infty} \frac{g(u)}{u(\alpha - 1 - \beta g(u))} du. \quad (40)$$

Доказательство равенств (39), (40) опустим, отсылая к соответствующему месту в [2]. Добавим только, что формулы (39) сохраняются при дифференцировании по z .

Указанные асимптотические свойства функций $v_{1,j}^0(\tau, z)$, $j = 1, 2$, при $\tau \rightarrow -\infty$ и формулы (29), (37) приводят к выводу, что

$$\bar{v}_{1,j}(z, \varepsilon) - v_{1,j}^0(\tau, z)|_{\tau=-\varepsilon^{\delta-1}} = O(\varepsilon^\delta), \quad \frac{\partial \bar{v}_{1,j}}{\partial z}(z, \varepsilon) - \frac{\partial v_{1,j}^0}{\partial z}(\tau, z) \Big|_{\tau=-\varepsilon^{\delta-1}} = O(\varepsilon^\delta), \quad j = 1, 2. \quad (41)$$

Таким образом, нужные соотношения (38) заведомо выполняются при $\tau = -\varepsilon^{\delta-1}$.

Последующий анализ основан на методе дифференциальных неравенств. А именно при априорном предположении

$$|v_{1,1} - v_{1,2}| \leq M, \quad \tau \in J(\varepsilon), \quad (42)$$

из (33) имеем

$$\alpha - M_1\varepsilon - 1 - \beta g(\exp v_{1,j}) \leq \frac{dv_{1,j}}{d\tau} \leq \alpha + M_2\varepsilon - 1 - \beta g(\exp v_{1,j}), \quad j = 1, 2. \quad (43)$$

Далее, учитывая первую группу равенств (41) и увеличивая, если это необходимо, постоянные $M_1, M_2 > 0$ из (43), добиваемся выполнения оценок

$$v_{j,\min}(\tau, z, \varepsilon)|_{\tau=-\varepsilon^{\delta-1}} \leq \bar{v}_{1,j}(z, \varepsilon) \leq v_{j,\max}(\tau, z, \varepsilon)|_{\tau=-\varepsilon^{\delta-1}}, \quad j = 1, 2, \quad (44)$$

где

$$\begin{aligned} v_{j,\min} &= V_{\min}^{-1}(u)|_{u=(\alpha-M_1\varepsilon-\beta-1)\tau-2M_1\varepsilon^\delta+\kappa_{1,j}(z)}, \quad j = 1, 2; \\ v_{j,\max} &= V_{\max}^{-1}(u)|_{u=(\alpha+M_2\varepsilon-\beta-1)\tau+2M_2\varepsilon^\delta+\kappa_{1,j}(z)}, \quad j = 1, 2, \end{aligned} \quad (45)$$

а функции V_{\min} , V_{\max} получаются из (36) при замене α на $\alpha - M_1\varepsilon$ и $\alpha + M_2\varepsilon$ соответственно. И наконец, объединяя неравенства (43), (44), приходим к выводу, что

$$v_{j,\min}(\tau, z, \varepsilon) \leq v_{1,j}(\tau, z, \varepsilon) \leq v_{j,\max}(\tau, z, \varepsilon), \quad j = 1, 2, \quad (46)$$

при всех $\tau \in J(\varepsilon)$.

Напомним, однако, что неравенства (46) получены нами при априорном условии (42). Но поскольку в силу (45) при $\forall \tau \in J(\varepsilon)$ имеем

$$|v_{1,\min}(\tau, z, \varepsilon) - v_{2,\max}(\tau, z, \varepsilon)| + |v_{2,\min}(\tau, z, \varepsilon) - v_{1,\max}(\tau, z, \varepsilon)| \leq M, \quad (47)$$

$$|v_{j,\min}(\tau, z, \varepsilon) - v_{1,j}^0(\tau, z)| + |v_{j,\max}(\tau, z, \varepsilon) - v_{1,j}^0(\tau, z)| \leq M\varepsilon^\delta, \quad j = 1, 2,$$

то эти неравенства обретают законную силу. Остается добавить, что из неравенств (46), (47) первая группа асимптотических формул (38) вытекает очевидным образом.

Перейдем теперь к обоснованию асимптотических представлений (38) для $h_j = \partial v_{1,j}/\partial z$, $j = 1, 2$. Дифференцируя правые части системы (33) и начальные условия (34) по z , для h_1 , h_2 получаем некоторую линейную неоднородную систему, из которой в свою очередь при априорных предположениях

$$|h_j| \leq M, \quad j = 1, 2, \quad \tau \in J(\varepsilon) \quad (48)$$

выводим аналогичные (43) дифференциальные неравенства

$$-M_1\varepsilon + a_j(\tau, z, \varepsilon)h_j \leq \frac{dh_j}{d\tau} \leq M_2\varepsilon + a_j(\tau, z, \varepsilon)h_j, \quad j = 1, 2. \quad (49)$$

Здесь, как обычно, $M_1, M_2 > 0$ – некоторые универсальные постоянные, а функции $a_j(\tau, z, \varepsilon)$ имеют вид

$$a_j(\tau, z, \varepsilon) = -\beta g'(\exp v) \exp v|_{v=v_{1,j}(\tau, z, \varepsilon)}, \quad j = 1, 2, \quad (50)$$

и в силу свойств (3) и уже установленных равенств (38) для $v_{1,j}(\tau, z, \varepsilon)$ допускают оценки

$$|a_j(\tau, z, \varepsilon)| \leq M \exp(-|v_{1,j}^0(\tau, z)|), \quad j = 1, 2, \quad \tau \in J(\varepsilon). \quad (51)$$

Из неравенств (49) очевидным образом имеем

$$h_{j,\min}(\tau, z, \varepsilon) \leq h_j(\tau, z, \varepsilon) \leq h_{j,\max}(\tau, z, \varepsilon), \quad j = 1, 2, \quad (52)$$

где

$$\begin{aligned} h_{j,\min} &= \frac{\partial \bar{v}_{1,j}}{\partial z}(z, \varepsilon) \exp \left\{ \int_{-\varepsilon^\delta-1}^{\tau} a_j(s, z, \varepsilon) ds \right\} - M_1 \varepsilon \int_{-\varepsilon^\delta-1}^{\tau} \exp \left\{ \int_s^{\tau} a_j(\sigma, z, \varepsilon) d\sigma \right\} ds, \\ h_{j,\max} &= \frac{\partial \bar{v}_{1,j}}{\partial z}(z, \varepsilon) \exp \left\{ \int_{-\varepsilon^\delta-1}^{\tau} a_j(s, z, \varepsilon) ds \right\} + M_2 \varepsilon \int_{-\varepsilon^\delta-1}^{\tau} \exp \left\{ \int_s^{\tau} a_j(\sigma, z, \varepsilon) d\sigma \right\} ds. \end{aligned} \quad (53)$$

Отсюда и из оценок $|h_{j,\min}|, |h_{j,\max}| \leq M$, $j = 1, 2$ (справедливых в силу (50), (51), (53)), вытекает законность априорных предположений (48).

На заключительном этапе доказательства леммы убедимся в том, что функции (53) равномерно по τ, z отличаются от

$$\frac{\partial v_{1,j}^0}{\partial z}(\tau, z) = \kappa'_{1,j}(z) \exp \left\{ \int_{-\infty}^{\tau} a_j(s, z, 0) ds \right\}, \quad j = 1, 2,$$

на величины порядка ε^δ . Снова обращаясь к свойствам (3) функции $g(u)$, последовательно выводим неравенства

$$|g'(u) + ug''(u)| \leq M/(1+u^2) \quad \forall u \in \mathbb{R}_+, \quad (54)$$

$$|u_1 g'(u_1) - u_2 g'(u_2)| \leq \frac{M}{1 + \min(u_1^2, u_2^2)} |u_1 - u_2| \quad \forall u_1, u_2 \in \mathbb{R}_+.$$

Применяя затем второе неравенство (54) к формулам (50), приходим к выводу, что

$$|a_j(\tau, z, \varepsilon) - a_j(\tau, z, 0)| \leq M \varepsilon^\delta \exp(-|v_{1,j}^0(\tau, z)|), \quad \tau \in J(\varepsilon), \quad j = 1, 2. \quad (55)$$

И наконец, объединяя соотношения (41), (51), (53), (55), получаем требуемые асимптотические равенства

$$h_{j,\min}, h_{j,\max} = \frac{\partial v_{1,j}^0}{\partial z}(\tau, z) + O(\varepsilon^\delta), \quad \tau \in J(\varepsilon), \quad j = 1, 2,$$

которые в совокупности с оценками (52) приводят к нужным асимптотическим представлениям для $h_j(\tau, z, \varepsilon)$, $j = 1, 2$. Лемма 1 доказана.

Заканчивая рассмотрение отрезка времени $-\varepsilon^\delta \leq t \leq \varepsilon^\delta$, учтем в правых частях системы (33) и в начальных условиях (34) отброшенные ранее остатки порядка $\exp(-q/\varepsilon^{1-\delta})$. В результате после применения к получившейся задаче Коши описанного выше метода дифференциальных неравенств приходим к равномерным по $t \in [-\varepsilon^\delta, \varepsilon^\delta]$ и z асимптотическим представлениям

$$\begin{aligned} (x(t, z, \varepsilon), y(t, z, \varepsilon))^T &= (\varepsilon v_{1,1}(\tau, z, \varepsilon), v_{1,2}(\tau, z, \varepsilon) - v_{1,1}(\tau, z, \varepsilon))^T|_{\tau=t/\varepsilon} + O(\exp(-q/\varepsilon^{1-\delta})), \\ \left(\frac{\partial x}{\partial z}, \frac{\partial y}{\partial z} \right)^T &= \left(\varepsilon \frac{\partial v_{1,1}}{\partial z}, \frac{\partial v_{1,2}}{\partial z} - \frac{\partial v_{1,1}}{\partial z} \right)^T \Big|_{\tau=t/\varepsilon} + O\left(\exp\left(-\frac{q}{\varepsilon^{1-\delta}} \right) \right). \end{aligned} \quad (56)$$

Из формул (56), в частности, следует, что на изученном выше асимптотически малом промежутке изменения t компонента $y(t, z, \varepsilon)$ меняется существенно. А именно из (16), (35)–(40) и (56) вытекает, что при $\varepsilon \rightarrow 0$ имеют место асимптотические равенства

$$\begin{aligned} y(t, z, \varepsilon)|_{t=-\varepsilon^\delta} &= y_0(-0, z) + O(\varepsilon^\delta), \\ y(t, z, \varepsilon)|_{t=\varepsilon^\delta} &= \frac{\alpha - 1}{\alpha - \beta - 1} y_0(-0, z) + O(\varepsilon^\delta) = y_0(+0, z) + O(\varepsilon^\delta). \end{aligned} \quad (57)$$

Тем самым, придерживаясь принятой в теории релаксационных колебаний терминологии, данный отрезок будем называть участком быстрых движений.

При рассмотрении следующего промежутка времени $\varepsilon^\delta \leq t \leq 1 - \varepsilon^\delta$ считаем выполненными условия

$$x(t - 1, z, \varepsilon) \leq -M_1 \varepsilon^\delta, \quad |y(t - 1, z, \varepsilon)| \leq M_2, \quad x(t, z, \varepsilon) \geq M_3 \varepsilon^\delta, \quad |y(t, z, \varepsilon)| \leq M_4, \quad (58)$$

первые два из которых – следствия уже установленных формул (28), (56), а два другие пока априорны. Учитывая далее оценки (58) в формулах (7), получаем аналогичные (27) соотношения

$$\begin{aligned} F(x, x(t - 1), \varepsilon) &= \alpha - 1 + O(\exp(-q/\varepsilon^{1-\delta})), \\ G(x, x(t - 1), y, y(t - 1), \varepsilon) &= O(\exp(-q/\varepsilon^{1-\delta})). \end{aligned} \quad (59)$$

Отсюда, повторяя практически дословно рассуждения, предшествующие появлению формул (28), (31), выводим аналогичные асимптотические представления (справедливые равномерно по $\varepsilon^\delta \leq t \leq 1 - \varepsilon^\delta$ и z)

$$\begin{aligned} (x(t, z, \varepsilon), y(t, z, \varepsilon))^T &= (\tilde{x}(t, z, \varepsilon), \tilde{y}(t, z, \varepsilon))^T + O(\exp(-q/\varepsilon^{1-\delta})), \\ \left(\frac{\partial x}{\partial z}, \frac{\partial y}{\partial z} \right)^T &= \left(\frac{\partial \tilde{x}}{\partial z}, \frac{\partial \tilde{y}}{\partial z} \right)^T + O\left(\exp\left(-\frac{q}{\varepsilon^{1-\delta}}\right)\right), \end{aligned} \quad (60)$$

где \tilde{x} , \tilde{y} – компоненты решения задачи Коши

$$\dot{x} = \varepsilon d(\exp y - 1) + \alpha - 1, \quad \dot{y} = -2d \operatorname{sh} y, \quad (61)$$

$$x|_{t=\varepsilon^\delta} = \varepsilon v_{1,1}(\tau, z, \varepsilon)|_{\tau=\varepsilon^\delta-1}, \quad y|_{t=\varepsilon^\delta} = (v_{1,2}(\tau, z, \varepsilon) - v_{1,1}(\tau, z, \varepsilon))|_{\tau=\varepsilon^\delta-1}.$$

Отдельно остановимся на асимптотических свойствах фигурирующих в (60) функций \tilde{x} , \tilde{y} . Учитывая в (61) асимптотические формулы (38), (57) и характер поведения функций (35) при $\tau \rightarrow +\infty$ (см. (39), (40)), после несложных преобразований приходим к выводу, что равномерно по $t \in [\varepsilon^\delta, 1 - \varepsilon^\delta]$ и z имеют место асимптотические соотношения

$$\tilde{x} = (\alpha - 1)t + \varepsilon d \int_0^t [\exp(y_0(s, z)) - 1] ds + \varepsilon c_0(z) + O(\varepsilon^{1+\delta}), \quad \tilde{y} = y_0(t, z) + O(\varepsilon^\delta), \quad (62)$$

$$\frac{\partial \tilde{x}}{\partial z} = \frac{\partial}{\partial z} \left(\varepsilon d \int_0^t [\exp(y_0(s, z)) - 1] ds + \varepsilon c_0(z) \right) + O(\varepsilon^{1+\delta}), \quad \frac{\partial \tilde{y}}{\partial z} = \frac{\partial y_0}{\partial z}(t, z) + O(\varepsilon^\delta),$$

где

$$c_0(z) = \frac{\alpha - 1}{\alpha - \beta - 1} d \int_{-\sigma_0}^0 [\exp(y_0(s, z)) - 1] ds + c_0, \quad (63)$$

c_0 – постоянная (40), а $y_0(t, z)$ – решение задачи (15), (16).

Для придания изложенным построениям законной силы следует вспомнить о том, что третье и четвертое неравенства из (58) пока условны. Но, как показывает непосредственная проверка, правые части из (62) удовлетворяют этим неравенствам при соответствующем выборе постоянных M_3, M_4 .

Обратимся, далее, к очередному отрезку времени $1 - \varepsilon^\delta \leq t \leq 1 + \varepsilon^\delta$ и будем считать, что при указанных t выполняются априорные оценки

$$x(t, z, \varepsilon) \geq M_1, \quad |y(t, z, \varepsilon)| \leq M_2. \quad (64)$$

Из этих неравенств в силу свойств (3) очевидным образом имеем

$$g(\exp(x/\varepsilon)) = O(\exp(-q/\varepsilon)), \quad g(\exp(x/\varepsilon + y)) = O(\exp(-q/\varepsilon)). \quad (65)$$

Функции $x(t-1)$ и $y(t-1)$ теперь, согласно (56), задаются равенствами

$$\begin{aligned} x(t-1) &= \varepsilon v_{1,1}(\tau, z, \varepsilon)|_{\tau=(t-1)/\varepsilon} + O(\exp(-q/\varepsilon^{1-\delta})), \\ y(t-1) &= (v_{1,2}(\tau, z, \varepsilon) - v_{1,1}(\tau, z, \varepsilon))|_{\tau=(t-1)/\varepsilon} + O(\exp(-q/\varepsilon^{1-\delta})). \end{aligned} \quad (66)$$

На следующем этапе подставим соотношения (65), (66) в систему (6), отбросим в ее правых частях слагаемые порядка $\exp(-q/\varepsilon^{1-\delta})$ и выполним замены $x = \alpha - 1 + \varepsilon v_{2,1}$, $y = v_{2,2} - v_{2,1}$, $\tau = (t-1)/\varepsilon$. В результате придем к системе

$$\frac{dv_{2,1}}{d\tau} = \varepsilon d(\exp(v_{2,2} - v_{2,1}) - 1) - 1 + \alpha f(\exp v_{1,1}(\tau, z, \varepsilon)), \quad (67)$$

$$\frac{dv_{2,2}}{d\tau} = \varepsilon d(\exp(v_{2,1} - v_{2,2}) - 1) - 1 + \alpha f(\exp v_{1,2}(\tau, z, \varepsilon)),$$

которую, как и аналогичную систему (33), будем рассматривать на отрезке $\tau \in J(\varepsilon)$, где $J(\varepsilon) = [-\varepsilon^{\delta-1}, \varepsilon^{\delta-1}]$, с начальными условиями

$$v_{2,1}|_{\tau=-\varepsilon^{\delta-1}} = \bar{v}_{2,1}(z, \varepsilon), \quad v_{2,2}|_{\tau=-\varepsilon^{\delta-1}} = \bar{v}_{2,2}(z, \varepsilon). \quad (68)$$

Здесь $\bar{v}_{2,1} = (\tilde{x}(1 - \varepsilon^\delta, z, \varepsilon) - \alpha + 1)/\varepsilon$, $\bar{v}_{2,2} = \bar{v}_{2,1} + \tilde{y}(1 - \varepsilon^\delta, z, \varepsilon)$, а \tilde{x}, \tilde{y} — функции из (62).

При исследовании задачи (67), (68) существенную роль играют аналогичные (35) специальные функции

$$v_{2,j}^0(\tau, z) = (\alpha - 1)\tau + \kappa_{2,j}(z) + \alpha \int_{-\infty}^{\tau} [f(\exp v_{1,j}^0(s, z)) - 1] ds, \quad j = 1, 2, \quad (69)$$

где

$$\kappa_{2,1}(z) = d \int_0^1 [\exp(y_0(s, z)) - 1] ds + c_0(z), \quad \kappa_{2,2}(z) = \kappa_{2,1}(z) + y_0(1 - 0, z), \quad (70)$$

$c_0(z)$ — функция (63), а через $y_0(t, z)$ по-прежнему обозначено решение задачи (15), (16).

Используя аналогичные построения, изложенные в [2], нетрудно показать, что для функций (69) при $\tau \rightarrow \pm\infty$ имеют место равномерные по z (и допускающие дифференцирование по z) асимптотические равенства

$$\begin{aligned} v_{2,j}^0(\tau, z) &= (\alpha - 1)\tau + \kappa_{2,j} + O(\exp(\alpha - \beta - 1)\tau), \quad \tau \rightarrow -\infty; \\ v_{2,j}^0(\tau, z) &= -\tau + \kappa_{2,j} - \frac{\alpha}{\alpha - \beta - 1} \kappa_{1,j} + c_1 + O(\exp(-(\alpha - 1)\tau)), \quad \tau \rightarrow +\infty, \quad j = 1, 2, \end{aligned} \quad (71)$$

где

$$c_1 = \int_0^1 \frac{\alpha(f(u) - 1)}{u(\alpha - 1 - \beta g(u))} du - \frac{\alpha\beta}{\alpha - \beta - 1} \int_0^1 \frac{1 - g(u)}{u(\alpha - 1 - \beta g(u))} du + \int_1^{+\infty} \frac{\alpha f(u)}{u(\alpha - 1 - \beta g(u))} du. \quad (72)$$

Перечисленные свойства функций (69) позволяют установить следующее утверждение.

Лемма 2. Для решения $(v_{2,1}(\tau, z, \varepsilon), v_{2,2}(\tau, z, \varepsilon))^T$ задачи Коши (67), (68) равномерно по $\tau \in J(\varepsilon)$ и по параметру z справедливы асимптотические формулы

$$v_{2,j}(\tau, z, \varepsilon) = v_{2,j}^0(\tau, z) + O(\varepsilon^\delta), \quad \frac{\partial v_{2,j}}{\partial z}(\tau, z, \varepsilon) = \frac{\partial v_{2,j}^0}{\partial z}(\tau, z) + O(\varepsilon^\delta), \quad j = 1, 2. \quad (73)$$

На доказательстве сформулированного утверждения не останавливаемся, поскольку оно основано на методе дифференциальных неравенств и с несущественными изменениями повторяет все этапы обоснования леммы 1.

Возвращаясь к системе (67) и учитывая в ее правых частях и в начальных условиях (68) отброшенные слагаемые порядка $\exp(-q/\varepsilon^{1-\delta})$, приходим к выводу, что для интересующих нас функций $x(t, z, \varepsilon)$, $y(t, z, \varepsilon)$ равномерно по $t \in [1 - \varepsilon^\delta, 1 + \varepsilon^\delta]$ и z выполняются аналогичные (56) асимптотические равенства

$$\begin{aligned} & (x(t, z, \varepsilon), y(t, z, \varepsilon))^T = \\ & = (\alpha - 1 + \varepsilon v_{2,1}(\tau, z, \varepsilon), v_{2,2}(\tau, z, \varepsilon) - v_{2,1}(\tau, z, \varepsilon))^T|_{\tau=(t-1)/\varepsilon} + O(\exp(-q/\varepsilon^{1-\delta})), \quad (74) \\ & \left(\frac{\partial x}{\partial z}, \frac{\partial y}{\partial z} \right)^T = \left(\varepsilon \frac{\partial v_{2,1}}{\partial z}, \frac{\partial v_{2,2}}{\partial z} - \frac{\partial v_{2,1}}{\partial z} \right)^T \Big|_{\tau=(t-1)/\varepsilon} + O\left(\exp\left(-\frac{q}{\varepsilon^{1-\delta}}\right)\right). \end{aligned}$$

Завершая рассмотрение промежутка $1 - \varepsilon^\delta \leq t \leq 1 + \varepsilon^\delta$, отметим два момента. Во-первых, используя свойства (71), (72) функций (69) и равенства (73), убеждаемся в том, что правые части из (74) действительно удовлетворяют оценкам (64) при подходящем выборе постоянных $M_1, M_2 > 0$ и, следовательно, формулы (74) обретают законную силу. Во-вторых, из (16), (70)–(74) заключаем, что

$$\begin{aligned} & y(t, z, \varepsilon)|_{t=1-\varepsilon^\delta} = y_0(1 - 0, z) + O(\varepsilon^\delta), \\ & y(t, z, \varepsilon)|_{t=1+\varepsilon^\delta} = y_0(1 - 0, z) - \frac{\alpha}{\alpha - \beta - 1} y_0(-0, z) + O(\varepsilon^\delta) = \\ & = y_0(1 - 0, z) - \frac{\alpha}{\alpha - 1} y_0(+0, z) + O(\varepsilon^\delta), \end{aligned} \quad (75)$$

а значит, отрезок $1 - \varepsilon^\delta \leq t \leq 1 + \varepsilon^\delta$ представляет собой очередной участок быстрых движений.

Последующие пять шагов асимптотического анализа функций $x(t, z, \varepsilon)$, $y(t, z, \varepsilon)$, связанные с рассмотрением отрезков времени $1 + \varepsilon^\delta \leq t \leq \alpha - \varepsilon^\delta$, $\alpha - \varepsilon^\delta \leq t \leq \alpha + \varepsilon^\delta$, $\alpha + \varepsilon^\delta \leq t \leq \alpha + 1 - \varepsilon^\delta$, $\alpha + 1 - \varepsilon^\delta \leq t \leq \alpha + 1 + \varepsilon^\delta$ и $\alpha + 1 + \varepsilon^\delta \leq t \leq T_0 - \varepsilon^\delta$, вполне аналогичны четырем предыдущим. Поэтому здесь приведем лишь сводку итоговых результатов.

При $1 + \varepsilon^\delta \leq t \leq \alpha - \varepsilon^\delta$ имеют место асимптотические равенства (60), в которых теперь $(\tilde{x}, \tilde{y})^T$ – решение задачи Коши

$$\dot{x} = \varepsilon d(\exp y - 1) - 1, \quad \dot{y} = -2d \operatorname{sh} y,$$

$$x|_{t=1+\varepsilon^\delta} = \alpha - 1 + \varepsilon v_{2,1}(\tau, z, \varepsilon)|_{\tau=\varepsilon^\delta-1}, \quad y|_{t=1+\varepsilon^\delta} = (v_{2,2}(\tau, z, \varepsilon) - v_{2,1}(\tau, z, \varepsilon))|_{\tau=\varepsilon^\delta-1}.$$

Для самих же функций $\tilde{x}(t, z, \varepsilon)$, $\tilde{y}(t, z, \varepsilon)$ справедливы аналогичные (62), (63) формулы

$$\tilde{x} = \alpha - t + \varepsilon d \int_0^t [\exp(y_0(s, z)) - 1] ds + \varepsilon c_1(z) + O(\varepsilon^{1+\delta}), \quad \tilde{y} = y_0(t, z) + O(\varepsilon^\delta), \quad (76)$$

$$\frac{\partial \tilde{x}}{\partial z} = \frac{\partial}{\partial z} \left(\varepsilon d \int_0^t [\exp(y_0(s, z)) - 1] ds + \varepsilon c_1(z) \right) + O(\varepsilon^{1+\delta}), \quad \frac{\partial \tilde{y}}{\partial z} = \frac{\partial y_0}{\partial z}(t, z) + O(\varepsilon^\delta),$$

где

$$c_1(z) = c_0(z) - \frac{\alpha}{\alpha - \beta - 1} d \int_{-\sigma_0}^0 [\exp(y_0(s, z)) - 1] ds + c_1, \quad (77)$$

а c_1 – постоянная (72).

При $\alpha - \varepsilon^\delta \leq t \leq \alpha + \varepsilon^\delta$ интересующее нас решение задается аналогичными (56) равенствами

$$\begin{aligned} & (x(t, z, \varepsilon), y(t, z, \varepsilon))^T = \\ & = (\varepsilon w_{1,1}(\tau, z, \varepsilon), w_{1,2}(\tau, z, \varepsilon) - w_{1,1}(\tau, z, \varepsilon))^T|_{\tau=(t-\alpha)/\varepsilon} + O(\exp(-q/\varepsilon^{1-\delta})), \\ & \left(\frac{\partial x}{\partial z}, \frac{\partial y}{\partial z} \right)^T = \left(\varepsilon \frac{\partial w_{1,1}}{\partial z}, \frac{\partial w_{1,2}}{\partial z} - \frac{\partial w_{1,1}}{\partial z} \right)^T \Big|_{\tau=(t-\alpha)/\varepsilon} + O\left(\exp\left(-\frac{q}{\varepsilon^{1-\delta}}\right)\right). \end{aligned} \quad (78)$$

Здесь $(w_{1,1}(\tau, z, \varepsilon), w_{1,2}(\tau, z, \varepsilon))^T$ – решение задачи Коши

$$\begin{aligned} \frac{dw_{1,1}}{d\tau} &= \varepsilon d(\exp(w_{1,2} - w_{1,1}) - 1) - 1 - \beta g(\exp w_{1,1}), \quad w_{1,1}|_{\tau=-\varepsilon^{\delta-1}} = \bar{w}_{1,1}(z, \varepsilon), \\ \frac{dw_{1,2}}{d\tau} &= \varepsilon d(\exp(w_{1,1} - w_{1,2}) - 1) - 1 - \beta g(\exp w_{1,2}), \quad w_{1,2}|_{\tau=-\varepsilon^{\delta-1}} = \bar{w}_{1,2}(z, \varepsilon), \end{aligned}$$

где $\bar{w}_{1,1} = \tilde{x}(\alpha - \varepsilon^\delta, z, \varepsilon)/\varepsilon$, $\bar{w}_{1,2} = \bar{w}_{1,1} + \tilde{y}(\alpha - \varepsilon^\delta, z, \varepsilon)$, а \tilde{x} , \tilde{y} – функции (76). Далее, для компонент $w_{1,1}(\tau, z, \varepsilon)$, $w_{1,2}(\tau, z, \varepsilon)$ в свою очередь имеют место равномерные по $\tau \in J(\varepsilon) = [-\varepsilon^{\delta-1}, \varepsilon^{\delta-1}]$ и z асимптотические представления

$$w_{1,j}(\tau, z, \varepsilon) = w_{1,j}^0(\tau, z) + O(\varepsilon^\delta), \quad \frac{\partial w_{1,j}}{\partial z}(\tau, z, \varepsilon) = \frac{\partial w_{1,j}^0}{\partial z}(\tau, z) + O(\varepsilon^\delta), \quad j = 1, 2, \quad (79)$$

где

$$w_{1,1}^0(\tau, z) = W^{-1}(u)|_{u=-\tau+\theta_{1,1}}, \quad w_{1,2}^0(\tau, z) = W^{-1}(u)|_{u=-\tau+\theta_{1,2}}, \quad (80)$$

$$\theta_{1,1}(z) = d \int_0^\alpha [\exp(y_0(s, z)) - 1] ds + c_1(z), \quad \theta_{1,2}(z) = \theta_{1,1}(z) + y_0(\alpha - 0, z), \quad (81)$$

а $W^{-1}(u)$ – функция, обратная к

$$W(u) = u + \int_u^{+\infty} \frac{\beta g(\exp s)}{1 + \beta g(\exp s)} ds. \quad (82)$$

Отметим еще вытекающие из соотношений (80)–(82) равномерные по z асимптотические равенства

$$\begin{aligned} w_{1,j}(\tau, z) &= -\tau + \theta_{1,j}(z) + O(\exp \tau), \quad \frac{\partial w_{1,j}}{\partial z} = \theta'_{1,j}(z) + O(\exp \tau), \quad \tau \rightarrow -\infty; \\ w_{1,j}(\tau, z) &= -(\beta + 1)\tau + (\beta + 1)\theta_{1,j}(z) + c_2 + O(\exp(-(\beta + 1)\tau)), \\ \frac{\partial w_{1,j}}{\partial z} &= (\beta + 1)\theta'_{1,j}(z) + O(\exp(-(\beta + 1)\tau)), \quad \tau \rightarrow +\infty, \quad j = 1, 2, \end{aligned} \quad (83)$$

где

$$c_2 = \beta \int_0^1 \frac{1 - g(u)}{u(1 + \beta g(u))} du - \beta(1 + \beta) \int_1^{+\infty} \frac{g(u)}{u(1 + \beta g(u))} du, \quad (84)$$

а также аналогичные (57), (75) соотношения

$$\begin{aligned} y(t, z, \varepsilon)|_{t=\alpha-\varepsilon\delta} &= y_0(\alpha - 0, z) + O(\varepsilon^\delta), \\ y(t, z, \varepsilon)|_{t=\alpha+\varepsilon\delta} &= (\beta + 1)y_0(\alpha - 0, z) + O(\varepsilon^\delta) = y_0(\alpha + 0, z) + O(\varepsilon^\delta). \end{aligned} \quad (85)$$

При $\alpha + \varepsilon^\delta \leq t \leq \alpha + 1 - \varepsilon^\delta$ снова справедливы асимптотические равенства (60), в которых $(\tilde{x}, \tilde{y})^T$ – решение задачи Коши

$$\dot{x} = \varepsilon d(\exp y - 1) - \beta - 1, \quad \dot{y} = -2d \operatorname{sh} y, \quad (86)$$

$$x|_{t=\alpha+\varepsilon\delta} = \varepsilon w_{1,1}(\tau, z, \varepsilon)|_{\tau=\varepsilon\delta-1}, \quad y|_{t=\alpha+\varepsilon\delta} = (w_{1,2}(\tau, z, \varepsilon) - w_{1,1}(\tau, z, \varepsilon))|_{\tau=\varepsilon\delta-1}.$$

Используя предшествующую информацию о функциях $w_{1,j}(\tau, z, \varepsilon)$, $j = 1, 2$ (см. (79)–(84)), нетрудно убедиться в том, что для решения $(\tilde{x}, \tilde{y})^T$ задачи (86) имеют место равномерные по t, z асимптотические формулы

$$\tilde{x} = -(\beta + 1)(t - \alpha) + \varepsilon d \int_\alpha^t [\exp(y_0(s, z)) - 1] ds + \varepsilon c_2(z) + O(\varepsilon^{1+\delta}), \quad \tilde{y} = y_0(t, z) + O(\varepsilon^\delta), \quad (87)$$

$$\frac{\partial \tilde{x}}{\partial z} = \frac{\partial}{\partial z} \left(\varepsilon d \int_\alpha^t [\exp(y_0(s, z)) - 1] ds + \varepsilon c_2(z) \right) + O(\varepsilon^{1+\delta}), \quad \frac{\partial \tilde{y}}{\partial z} = \frac{\partial y_0}{\partial z}(t, z) + O(\varepsilon^\delta),$$

где $c_2(z) = (\beta + 1)\theta_{1,1}(z) + c_2$.

На очередном участке быстрых движений $\alpha + 1 - \varepsilon^\delta \leq t \leq \alpha + 1 + \varepsilon^\delta$ интересующее нас решение допускает аналогичные (74) асимптотические представления

$$\begin{aligned} &(x(t, z, \varepsilon), y(t, z, \varepsilon))^T = \\ &= (-\beta - 1 + \varepsilon w_{2,1}(\tau, z, \varepsilon), w_{2,2}(\tau, z, \varepsilon) - w_{2,1}(\tau, z, \varepsilon))^T|_{\tau=(t-\alpha-1)/\varepsilon} + O(\exp(-q/\varepsilon^{1-\delta})), \\ &\left(\frac{\partial x}{\partial z}, \frac{\partial y}{\partial z} \right)^T = \left(\varepsilon \frac{\partial w_{2,1}}{\partial z}, \frac{\partial w_{2,2}}{\partial z} - \frac{\partial w_{2,1}}{\partial z} \right)^T \Big|_{\tau=(t-\alpha-1)/\varepsilon} + O\left(\exp\left(-\frac{q}{\varepsilon^{1-\delta}} \right) \right). \end{aligned} \quad (88)$$

Здесь $(w_{2,1}(\tau, z, \varepsilon), w_{2,2}(\tau, z, \varepsilon))^T$, $\tau \in J(\varepsilon) = [-\varepsilon^{\delta-1}, \varepsilon^{\delta-1}]$ – решение задачи Коши

$$\frac{dw_{2,1}}{d\tau} = \varepsilon d(\exp(w_{2,2} - w_{2,1}) - 1) - \beta - 1 + \alpha f(\exp w_{1,1}(\tau, z, \varepsilon)), \quad w_{2,1}|_{\tau=-\varepsilon^{\delta-1}} = \overline{w}_{2,1}(z, \varepsilon),$$

$$\frac{dw_{2,2}}{d\tau} = \varepsilon d(\exp(w_{2,1} - w_{2,2}) - 1) - \beta - 1 + \alpha f(\exp w_{1,2}(\tau, z, \varepsilon)), \quad w_{2,2}|_{\tau=-\varepsilon^{\delta-1}} = \overline{w}_{2,2}(z, \varepsilon),$$

где $\bar{w}_{2,1} = (\tilde{x}(\alpha + 1 - \varepsilon^\delta, z, \varepsilon) + \beta + 1)/\varepsilon$, $\bar{w}_{2,2} = \bar{w}_{2,1} + \tilde{y}(\alpha + 1 - \varepsilon^\delta, z, \varepsilon)$, а \tilde{x} , \tilde{y} – функции (87). Для компонент же $w_{2,j}(\tau, z, \varepsilon)$, $j = 1, 2$, в свою очередь справедливы равномерные по $\tau \in J(\varepsilon)$ и z асимптотические представления

$$w_{2,j}(\tau, z, \varepsilon) = w_{2,j}^0(\tau, z) + O(\varepsilon^\delta), \quad \frac{\partial w_{2,j}}{\partial z}(\tau, z, \varepsilon) = \frac{\partial w_{2,j}^0}{\partial z}(\tau, z) + O(\varepsilon^\delta), \quad j = 1, 2. \quad (89)$$

Остановимся на некоторых свойствах фигурирующих в (89) функций $w_{2,j}^0$, $j = 1, 2$. Отметим, во-первых, что они задаются аналогичными (69), (70) соотношениями

$$w_{2,j}^0(\tau, z) = -(\beta + 1)\tau + \theta_{2,j}(z) + \alpha \int_{-\infty}^{\tau} f(\exp w_{1,j}^0(s, z)) ds, \quad j = 1, 2, \quad (90)$$

где

$$\theta_{2,1}(z) = d \int_{\alpha}^{\alpha+1} [\exp(y_0(s, z)) - 1] ds + c_2(z), \quad \theta_{2,2}(z) = \theta_{2,1}(z) + y_0(\alpha + 1 - 0, z); \quad (91)$$

во-вторых, при $\tau \rightarrow \pm\infty$ для них справедливы асимптотические представления (равномерные по z и допускающие дифференцирование по z)

$$\begin{aligned} w_{2,j}^0(\tau, z) &= -(\beta + 1)\tau + \theta_{2,j}(z) + O(\exp \tau), \quad \tau \rightarrow -\infty; \\ w_{2,j}^0(\tau, z) &= (\alpha - \beta - 1)\tau + \theta_{2,j}(z) - \alpha \theta_{1,j}(z) + c_3 + O(\exp(-(\beta + 1)\tau)), \\ &\quad \tau \rightarrow +\infty, \quad j = 1, 2, \end{aligned} \quad (92)$$

где

$$c_3 = \int_0^1 \frac{\alpha(f(u) - 1)}{u(1 + \beta g(u))} du + \alpha \int_1^{+\infty} \frac{f(u) + \beta g(u)}{u(1 + \beta g(u))} du. \quad (93)$$

И наконец, объединяя соотношения (88)–(93), приходим к аналогичным (57), (75), (85) формулам

$$\begin{aligned} y(t, z, \varepsilon)|_{t=\alpha+1-\varepsilon^\delta} &= y_0(\alpha + 1 - 0, z) + O(\varepsilon^\delta), \\ y(t, z, \varepsilon)|_{t=\alpha+1+\varepsilon^\delta} &= y_0(\alpha + 1 - 0, z) - \alpha y_0(\alpha - 0, z) + O(\varepsilon^\delta) = \\ &= y_0(\alpha + 1 - 0, z) - \frac{\alpha}{\beta + 1} y_0(\alpha + 0, z) + O(\varepsilon^\delta). \end{aligned} \quad (94)$$

На последнем из участков, а именно при $\alpha + 1 + \varepsilon^\delta \leq t \leq T_0 - \varepsilon^\delta$ для функций $x(t, z, \varepsilon)$, $y(t, z, \varepsilon)$ в очередной раз справедливы равенства (60), в которых $(\tilde{x}, \tilde{y})^T$ – решение задачи Коши

$$\dot{x} = \varepsilon d(\exp y - 1) + \alpha - \beta - 1, \quad \dot{y} = -2d \operatorname{sh} y,$$

$$x|_{t=\alpha+1+\varepsilon^\delta} = -\beta - 1 + \varepsilon w_{2,1}(\tau, z, \varepsilon)|_{\tau=\varepsilon^{\delta-1}}, \quad y|_{t=\alpha+1+\varepsilon^\delta} = (w_{2,2}(\tau, z, \varepsilon) - w_{2,1}(\tau, z, \varepsilon))|_{\tau=\varepsilon^{\delta-1}}.$$

Функции \tilde{x} , \tilde{y} в данном случае допускают равномерные по t , z асимптотические представления

$$\begin{aligned} \tilde{x} &= (\alpha - \beta - 1)(t - \alpha - 1) - \beta - 1 + \varepsilon d \int_{\alpha+1}^t [\exp(y_0(s, z)) - 1] ds + \varepsilon c_3(z) + O(\varepsilon^{1+\delta}), \\ \tilde{y} &= y_0(t, z) + O(\varepsilon^\delta), \quad \frac{\partial \tilde{x}}{\partial z} = \frac{\partial}{\partial z} \left(\varepsilon d \int_{\alpha+1}^t [\exp(y_0(s, z)) - 1] ds + \varepsilon c_3(z) \right) + O(\varepsilon^{1+\delta}), \\ &\quad \frac{\partial \tilde{y}}{\partial z} = \frac{\partial y_0}{\partial z}(t, z) + O(\varepsilon^\delta), \end{aligned} \quad (95)$$

где $c_3(z) = \theta_{2,1}(z) - \alpha \theta_{1,1}(z) + c_3$.

Подведем некоторый итог. В первую очередь обратим внимание, что все изложенные выше построения остаются в силе при замене специального начального условия $\varphi(t) = (\varphi_1(t), \varphi_2(t))$, $\varphi_1(t) \equiv -\sigma_0(\alpha - \beta - 1)$, $\varphi_2(t) \equiv z$, $z = \text{const} \in \mathbb{R}$, на произвольную начальную функцию $\varphi(t) \in S$. Действительно, нетрудно заметить, что при этом сохраняются все соотношения вида (27), (32), (59) и т.д. Тем самым для $(x_\varphi(t, \varepsilon), y_\varphi(t, \varepsilon))^T$ остаются в силе базовые формулы

$$(x_\varphi(t, \varepsilon), y_\varphi(t, \varepsilon))^T = (\tilde{x}(t, z, \varepsilon), \tilde{y}(t, z, \varepsilon))^T + O(\exp(-q/\varepsilon^{1-\delta}))$$

в случае, когда $(\tilde{x}, \tilde{y})^T$ задается равенствами из (29), (62), (76), (87), (95), и аналогичные формулы на участках быстрых движений (см. (56), (74), (78), (88)). А отсюда требуемое асимптотическое представление (25) вытекает очевидным образом.

Суммируя полученную информацию (см. (25), (28), (29), (56), (57), (59)–(63), (74)–(95)), приходим к выводу, что равномерно по $\varphi \in S$ выполняются асимптотические равенства

$$\max_{-\sigma_0 \leq t \leq T_0 - \varepsilon^\delta} |x_\varphi(t, \varepsilon) - x_0(t)| = O(\varepsilon), \quad (96)$$

$$\max_{t \in \Sigma(\varepsilon)} |y_\varphi(t, \varepsilon) - y_0(t, z)|_{z=\varphi_2(-\sigma_0)} = O(\varepsilon^\delta), \quad (97)$$

где $x_0(t)$ – функция (14), $y_0(t, z)$ – решение задачи Коши (15), (16), а множество $\Sigma(\varepsilon)$ представляет собой отрезок времени $[-\sigma_0, T_0 - \varepsilon^\delta]$ с выброшенными интервалами быстрых движений $(-\varepsilon^\delta, \varepsilon^\delta)$, $(1 - \varepsilon^\delta, 1 + \varepsilon^\delta)$, $(\alpha - \varepsilon^\delta, \alpha + \varepsilon^\delta)$, $(\alpha + 1 - \varepsilon^\delta, \alpha + 1 + \varepsilon^\delta)$. Далее, из равенства (96) заключаем, что для отыскания второго положительного корня $t = T_\varphi$ уравнения $x_\varphi(t - \sigma_0, \varepsilon) = -\sigma_0(\alpha - \beta - 1)$ следует воспользоваться асимптотическими представлениями (60), (95). Из этих формул и из очевидного свойства $\dot{x}_\varphi(t, \varepsilon) = \alpha - \beta - 1 + O(\varepsilon)$, $t \in [\alpha + 1 + \varepsilon^\delta, T_0 - \varepsilon^\delta]$, вытекает, что требуемый корень находится однозначно и допускает равномерную по $\varphi \in S$ асимптотику

$$T_\varphi = T_0 + O(\varepsilon). \quad (98)$$

И наконец, объединяя формулы (96)–(98), убеждаемся в справедливости первого предельного равенства из (22).

4. Доказательство C^1 -сходимости. Обоснование второго предельного соотношения (22) помимо уже установленных асимптотических свойств решения $(x_\varphi(t, \varepsilon), y_\varphi(t, \varepsilon))^T$ требует знания асимптотики при $-\sigma_0 \leq t \leq T_0 - \varepsilon^\delta$ решения $g(t, \varepsilon) = (g_1(t, \varepsilon), g_2(t, \varepsilon))^T$ линейной системы (20) с произвольной начальной функцией $g_0(t) = (g_{1,0}(t), g_{2,0}(t))^T$ из пространства \mathcal{F}_0 . Как будет показано ниже, на отрезке $-\sigma_0 \leq t \leq T_0 - \varepsilon^\delta$ имеет место оценка

$$\max_t \|g(t, \varepsilon) - \tilde{g}(t, \varepsilon)\| \leq M \exp(-q/\varepsilon^{1-\delta}) \|g_0\|_{\mathcal{F}}, \quad (99)$$

где

$$\tilde{g}(t, \varepsilon) = \left(\frac{\partial x}{\partial z}(t, z, \varepsilon), \frac{\partial y}{\partial z}(t, z, \varepsilon) \right)^T \Big|_{z=\varphi_2(-\sigma_0)} g_{2,0}(-\sigma_0), \quad (100)$$

$M, q > 0$ – некоторые универсальные (не зависящие от ε , φ , g_0) постоянные, а символом $\|\cdot\|$ здесь и далее в зависимости от контекста обозначается кубическая векторная норма в \mathbb{R}^2 или индуцированная ей матричная норма.

Для доказательства неравенства (99) выполним в (20) замену $g = \tilde{g} + h$. Далее, обратим внимание, что вектор-функция $\tilde{g}(t, \varepsilon)$ удовлетворяет аналогичной (20) системе с матрицами $\tilde{A}(t, \varepsilon)$, $\tilde{B}(t, \varepsilon)$, вычисленными на решении $(x(t, z, \varepsilon), y(t, z, \varepsilon))^T|_{z=\varphi_2(-\sigma_0)}$. Кроме того, из асимптотического представления (25) вытекает, что

$$A(t, \varepsilon) = \tilde{A}(t, \varepsilon) + \Delta_1(t, \varepsilon), \quad B(t, \varepsilon) = \tilde{B}(t, \varepsilon) + \Delta_2(t, \varepsilon), \quad (101)$$

$$\max_{-\sigma_0 \leq t \leq T_0 - \varepsilon^\delta} \|\Delta_j(t, \varepsilon)\| \leq M \exp(-q/\varepsilon^{1-\delta}), \quad j = 1, 2.$$

Поэтому для нахождения h получаем линейную систему

$$\dot{h} = A(t, \varepsilon)h + B(t, \varepsilon)h(t-1) + F(t, \varepsilon) \quad (102)$$

с неоднородностью $F(t, \varepsilon) = \Delta_1(t, \varepsilon)\tilde{g}(t, \varepsilon) + \Delta_2(t, \varepsilon)\tilde{g}(t-1, \varepsilon)$ и начальной функцией

$$h_0(t) = g_0(t) - (0, 1)^T g_{2,0}(-\sigma_0). \quad (103)$$

Исследование системы (102) начнем с отрезка $-\sigma_0 \leq t \leq 1 - \sigma_0$. Как обычно, перейдем от нее к соответствующему интегральному уравнению, которое с учетом вытекающего из (103) равенства $h_0(-\sigma_0) = 0$ примет вид

$$h(t, \varepsilon) = \int_{-\sigma_0}^t K(t, s, \varepsilon)B(s, \varepsilon)h_0(s-1)ds + \int_{-\sigma_0}^t K(t, s, \varepsilon)F(s, \varepsilon)ds,$$

где $K(t, \tau, \varepsilon)$ – матрица Коши системы $\dot{h} = A(t, \varepsilon)h$. Отсюда для функции $\gamma(t, \varepsilon) = \|h(t, \varepsilon)\|$ получаем оценку

$$\gamma(t, \varepsilon) \leq \gamma_0(\varepsilon) \max_{-\sigma_0 \leq \tau \leq t \leq 1-\sigma_0} \|K(t, \tau, \varepsilon)\|, \quad (104)$$

где

$$\gamma_0(\varepsilon) = \int_{-\sigma_0}^{1-\sigma_0} \|B(s, \varepsilon)\| \|h_0(s-1)\| ds + \int_{-\sigma_0}^{1-\sigma_0} \|F(s, \varepsilon)\| ds. \quad (105)$$

Дальнейший анализ основан на следующих фактах, вытекающих из проведенных в предыдущем пункте асимптотических построений. Во-первых, в силу оценок из (101) и известных асимптотических свойств функции $\tilde{g}(t, \varepsilon)$ выполняется неравенство

$$\max_{-\sigma_0 \leq t \leq T_0 - \varepsilon^\delta} \|F(t, \varepsilon)\| \leq M \exp(-q/\varepsilon^{1-\delta}) \|g_0\|_{\mathcal{F}}; \quad (106)$$

во-вторых, для матриц $K(t, \tau, \varepsilon)$, $B(t, \varepsilon)$ справедливы оценки

$$\begin{aligned} \max_{-\sigma_0 \leq \tau \leq t \leq T_0 - \varepsilon^\delta} \|K(t, \tau, \varepsilon)\| &\leq \frac{M_1}{\varepsilon}, \quad \int_{-\sigma_0}^{T_0 - \varepsilon^\delta} \|B(t, \varepsilon)\| dt \leq \frac{M_2}{\varepsilon}, \\ \max_{-\sigma_0 \leq t \leq 1-\sigma_0} \|B(t, \varepsilon)\| &\leq M_3 \exp(-q/\varepsilon). \end{aligned} \quad (107)$$

Обратим внимание, что из (107) в некоторых пояснениях нуждается только первое неравенство (второе и третье – очевидные следствия проведенного нами асимптотического анализа). Для обоснования же первой из упомянутых оценок введем в рассмотрение матрицу Коши $\tilde{K}(t, \tau, \varepsilon)$ системы

$$\dot{h} = \tilde{A}(t, \varepsilon)h, \quad \tilde{A}(t, \varepsilon) = C^{-1}A(t, \varepsilon)C, \quad C = \begin{pmatrix} \varepsilon & 0 \\ -1 & 1 \end{pmatrix}. \quad (108)$$

Заметим, далее, что в силу равенств (21) и полученных нами асимптотических формул для решений системы (6) матрица $\tilde{A}(t, \varepsilon)$ из (108) удовлетворяет оценке вида

$$\int_{-\sigma_0}^{T_0 - \varepsilon^\delta} \|\tilde{A}(t, \varepsilon)\| dt \leq M. \quad (109)$$

Далее, учитывая неравенство (109), заключаем, что для $\tilde{K}(t, \tau, \varepsilon)$ имеет место оценка

$$\|\tilde{K}(t, \tau, \varepsilon)\| \leq M.$$

Отсюда и из очевидного соотношения $K(t, \tau, \varepsilon) = C\tilde{K}(t, \tau, \varepsilon)C^{-1}$ получаем нужное неравенство для $K(t, \tau, \varepsilon)$.

Объединяя соотношения (104)–(107), приходим к выводу, что требуемое неравенство (99) выполняется на отрезке $-\sigma_0 \leq t \leq 1 - \sigma_0$. Для распространения же его на оставшийся промежуток $1 - \sigma_0 \leq t \leq T_0 - \varepsilon^\delta$ воспользуемся методом шагов. А именно разобьем указанный промежуток на отрезки $[1 - \sigma_0 + k, 2 - \sigma_0 + k]$, $k = 0, 1, \dots, k_0$, и $[2 - \sigma_0 + k_0, T_0 - \varepsilon^\delta]$, где $k_0 = \lfloor T_0 - 2 + \sigma_0 - \varepsilon^\delta \rfloor$, $\lfloor \cdot \rfloor$ – целая часть. Заметим, далее, что из аналогичного (104) неравенства

$$\gamma(t, \varepsilon) \leq \gamma_{k+1}(\varepsilon) \max_{1-\sigma_0+k \leq \tau \leq t \leq 2-\sigma_0+k} \|K(t, \tau, \varepsilon)\|, \quad 1 - \sigma_0 + k \leq t \leq 2 - \sigma_0 + k,$$

где

$$\gamma_{k+1}(\varepsilon) = \gamma(1 - \sigma_0 + k, \varepsilon) + \int_{1-\sigma_0+k}^{2-\sigma_0+k} \|B(s, \varepsilon)\| \gamma(s - 1, \varepsilon) ds + \int_{1-\sigma_0+k}^{2-\sigma_0+k} \|F(s, \varepsilon)\| ds,$$

и уже установленной оценки (99) на $(k-1)$ -м отрезке вытекает нужная оценка на k -м отрезке изменения t .

Полученная информация позволяет уже достаточно просто завершить доказательство теоремы 1. Действительно, при $T_\varphi - 1 - \sigma_0 \leq t \leq T_\varphi - \sigma_0$ в силу неравенства $T_\varphi - 1 - \sigma_0 > \alpha + 1 + \varepsilon^\delta$ (вытекающего из условий (2) и (8)) для $x(t, z, \varepsilon)$, $y(t, z, \varepsilon)$ справедливы асимптотические представления (60), в которых функции \tilde{x} , \tilde{y} задаются формулами (95). Отсюда и из оценки (99) очевидным образом имеем

$$\begin{aligned} \max_{-1-\sigma_0 \leq t \leq -\sigma_0} |g_1(t + T_\varphi, \varepsilon)| &\leq M_1 \varepsilon \|g_0\|_{\mathcal{F}}, \\ \max_{-1-\sigma_0 \leq t \leq -\sigma_0} \left| g_2(t + T_\varphi, \varepsilon) - g_{2,0}(-\sigma_0) \frac{\partial y_0}{\partial z}(t + T_0, z) \right|_{z=\varphi_2(-\sigma_0)} &\leq M_2 \varepsilon^\delta \|g_0\|_{\mathcal{F}}, \end{aligned} \quad (110)$$

где постоянные $M_1, M_2 > 0$ не зависят от ε , φ , g_0 . И наконец, применяя оценки (110) непосредственно к оператору $\partial_\varphi \Pi_\varepsilon(\varphi)$ (см. (18)), убеждаемся в справедливости второго предельного равенства из (22). Теорема 1 полностью доказана.

В заключение обсудим вопрос о справедливости аналогов теорем 1, 2 при отказе от второго условия из (2). Для формулировки соответствующего результата, считая выполненными требования

$$\sigma_0 < (\beta + 1)/(\alpha - \beta - 1), \quad q_1 > - \min_{-1-\sigma_0 \leq t \leq -\sigma_0} x_0(t), \quad 0 < q_2 < - \max_{-1-\sigma_0 \leq t \leq -\sigma_0} x_0(t),$$

на множестве S зададим оператор

$$\tilde{\Pi}_\varepsilon(\varphi) = (x(t + T_z, z, \varepsilon), y(t + T_z, z, \varepsilon))|_{z=\varphi_2(-\sigma_0)}, \quad -1 - \sigma_0 \leq t \leq -\sigma_0, \quad (111)$$

где T_z – второй положительный корень уравнения $x(t - \sigma_0, z, \varepsilon) = -\sigma_0(\alpha - \beta - 1)$.

Оператор (111), несмотря на его зависимость от ε , является некоторым аналогом предельного оператора (13). Проведенный выше асимптотический анализ и, в частности, соотношения (25), (99) позволяют заключить, что

$$\lim_{\varepsilon \rightarrow 0} \sup_{\varphi \in S} \|\Pi_\varepsilon(\varphi) - \tilde{\Pi}_\varepsilon(\varphi)\|_{\mathcal{F}} = 0, \quad \lim_{\varepsilon \rightarrow 0} \sup_{\varphi \in S} \|\partial_\varphi \Pi_\varepsilon(\varphi) - \partial_\varphi \tilde{\Pi}_\varepsilon(\varphi)\|_{\mathcal{F}_0 \rightarrow \mathcal{F}_0} = 0. \quad (112)$$

Подчеркнем, что равенства (112) выполняются вне зависимости от знака величины $2(1 + \beta) - \alpha$. Однако при $2(1 + \beta) - \alpha > 0$ оператор $\tilde{\Pi}_\varepsilon(\varphi)$ в свою очередь сходится при $\varepsilon \rightarrow 0$ к $\Pi_0(\varphi)$ (в C^1 -метрике), и мы можем перейти к более простым соотношениям (22).

В случае $2(1+\beta)-\alpha \leq 0$ такой переход уже невозможен, поскольку становится разрывной на отрезке $-1-\sigma_0 \leq t \leq -\sigma_0$ компонента $y_0(t+T_0, z)|_{z=\varphi_2(-\sigma_0)}$ оператора $\Pi_0(\varphi)$. Но тем не менее аналог теоремы 2 здесь остается в силе. Причина этого в том, что “предельный” оператор $\tilde{\Pi}_\varepsilon(\varphi)$ является надстройкой над соответствующим одномерным отображением

$$z \rightarrow y(t, z, \varepsilon)|_{t=T_z-\sigma_0}, \quad z = \varphi_2(-\sigma_0).$$

Последнее же при $\varepsilon \rightarrow 0$ стремится (в C^1 -метрике на любом конечном отрезке изменения z) к введенному выше отображению (23).

СПИСОК ЛИТЕРАТУРЫ

1. *Кащенко С.А., Майоров В.В.* Модели волновой памяти. М., 2009.
2. *Глызин С.Д., Колесов А.Ю., Розов Н.Х.* Релаксационные автоколебания в нейронных системах. I // Дифференц. уравнения. 2011. Т. 47. № 7. С. 919–932.

Ярославский государственный университет
им. П.Г. Демидова,
Московский государственный университет
им. М.В. Ломоносова

Поступила в редакцию
07.12.2010 г.