

$$\dot{y} = c^2(x-x_0) - c(3(x-x_0)(2x-x_0) - 4y)y_0 + y_0^2 - 3(-3xy^2y_0 + 3x^3x_0(x_0+y_0) + 3x_0y^2(x_0+y_0) + 3d(x-x_0)(x-x_0+y_0) + x^2(-3x_0^3 - 3x_0^2y_0 - 4yy_0 + y_0^2)) \quad (1)$$

имеет центр в особой точке  $(x_0, y_0)$ , если выполняется неравенство

$$6(d+cx_0+x_0^3-y_0^2)(c^2-9x_0(2d+x_0^3)-9(d+x_0^3)y_0+6x_0y_0^2+3y_0^3-3cx_0(4x_0+3y_0)) > 0.$$

Система (1) имеет интеграл Дарбу  $H_1 = f_1^{-2}f_2^3$ , где  $f_1 = x^3 + cx + d - y^2$ ,  $f_2 = 3d + cx_0 - 3x_0^3 - 3x_0^2y_0 - 3x_0y_0^2 - 4yy_0 + y_0^2 + 2x(c + 3x_0^2 + 3x_0y_0)$ .

Алгебраическая кривая  $f_1(x, y) = 0$  является инвариантной кривой Ньютона канонической формы  $C$  для системы (1) [1].

**Теорема 2.** Интеграл Дарбу вида  $H_2 = f_3f_4^{-(a_8+2b_9)/b_9}$ , где  $f_3 = ax^3 + bx^2 + cx + d - ey - xy^2$ ,  $f_4 = a_8x_0y_0^2 - a_8(x_0(x_0(x_0a+b)+c)+d) + a_8y_0e + b_9(y_0e - x_0(y_0^2 - x_0^2a + c) - 2d) - b_9(3x_0^2a + 2x_0b - y_0^2 + c)x + b_9(2x_0y_0 + e)y$ , является интегралом для кубической системы

$$\begin{aligned} \dot{x} &= a_0 + a_1x + a_2y + a_3x^2 + a_4xy + a_5y^2 + a_6x^3 + a_7x^2y + a_8xy^2 + a_9y^3, \\ \dot{y} &= b_0 + b_1x + b_2y + b_3x^2 + b_4xy + b_5y^2 + b_6x^3 + b_7x^2y + b_8xy^2 + b_9y^3, \end{aligned} \quad (2)$$

для которой  $(x_0, y_0)$  — особая точка. Если при этом

$$\begin{aligned} &(a_8 + 2b_9)(x_0y_0^2 - x_0^3a - x_0^2b - x_0c - d + y_0e) \times \\ &\times (b_9(2y_0^2(x_0c + 2d - x_0^3a) - c^2x_0 - x_0y_0^4 + 3x_0a(e^2 + x_0(x_0^3a + 2x_0c + 4d)) - 2y_0^3e - \\ &- 2y_0(3x_0^2a + c)e + b(e^2 + 4x_0(x_0^3a + d) - 4x_0y_0e)) + a_8(x_0y_0^4 - 2b^2x_0^3 + 2y_0^2(x_0^3a + d) - \\ &- x_0(c^2 + 3a(x_0^4a - e^2 - 2x_0d)) - 2y_0ce + b(2x_0(-2x_0^3a - x_0c + d) + e(e - 2x_0y_0))) > 0, \\ &e + 2x_0y_0 \neq 0, \end{aligned}$$

то  $(x_0, y_0)$  является центром системы (2).

Алгебраическая кривая  $f_3(x, y) = 0$  является инвариантной кривой Ньютона канонической формы  $A$  для системы (2) [1].

#### Литература

1. Войцеховский М. И. Плоская действительная алгебраическая кривая // Мат. энциклопедия. Т. 4. М.: Советская энциклопедия, 1984. С. 310–312.

## О СВОЙСТВАХ РЕШЕНИЙ НЕЛИНЕЙНЫХ СИСТЕМ ДИФФЕРЕНЦИАЛЬНЫХ УРАВНЕНИЙ ТРЕТЬЕГО ПОРЯДКА С ЛИНИЕЙ РАВНОВЕСИЯ

В.В. Цегельник

Белорусский государственный университет информатики и радиоэлектроники, Минск, Беларусь  
tsegvv@bsuir.by

В работе [1] (с исправлениями в [2]) с помощью систематического компьютерного поиска получены системы дифференциальных уравнений

$$\dot{x} = y, \quad \dot{y} = -x + yz, \quad \dot{z} = -x - axy - bxz, \quad (1)$$

$$\dot{x} = y, \quad \dot{y} = -x + yz, \quad \dot{z} = -y - axy - bxz, \quad (2)$$

$$\dot{x} = y, \quad \dot{y} = -x + yz, \quad \dot{z} = x^2 - axy - bxz, \quad (3)$$

$$\dot{x} = y, \quad \dot{y} = -x + yz, \quad \dot{z} = -axy - bxz - yz, \quad (4)$$

$$\dot{x} = y, \quad \dot{y} = -ax + yz, \quad \dot{z} = -x^2 + y^2 - bxy, \quad (5)$$

$$\dot{x} = y, \quad \dot{y} = -x + yz, \quad \dot{z} = ay^2 - xy - bxz, \quad (6)$$

$$\dot{x} = z, \quad \dot{y} = x + yz, \quad \dot{z} = ax^2 - xy - byz, \quad (7)$$

$$\dot{x} = z, \quad \dot{y} = x - yz, \quad \dot{z} = -ax^2 + xy + bxz, \quad (8)$$

$$\dot{x} = z, \quad \dot{y} = -ay - xz, \quad \dot{z} = z - bz^2 + xy \quad (9)$$

с линиями равновесия. Каждая из систем (1)–(9) при определенных значениях параметров  $a, b$  обладает скрытым [3] хаотическим аттрактором. Например, система (9) при значениях  $a = 1.62$ ,  $b = 0.2$  имеет скрытый хаотический аттрактор.

Считая независимую переменную  $t$  комплексной, проведено исследование аналитических свойств решений систем (1)–(9) с помощью теста Пенлеве [4].

В частности доказаны

**Теорема 1.** Система (9) в случае  $a = 1.62$ ,  $b = 0.2$  не проходит тест Пенлеве.

**Теорема 2.** Система (9) в случае  $a = 0$  не обладает хаотическим поведением.

#### Литература

1. Jafari S., Sprott J. C. *Simple chaotic flows with a line equilibrium* // Chaos, solitons and fractals. 2013. Vol. 57. P. 79–84.
2. Jafari S., Sprott J. C. *Erratum to: Simple chaotic flows with a line equilibrium* // Chaos, solitons and fractals. 2015. Vol. 77. P. 341–342.
3. Леонов Г. А., Кузнецов Н. В. *Скрытые колебания в динамических системах: шестнадцатая проблема Гильберта. гипотезы Айзермана и Кальмана. Скрытые аттракторы в контурах Чуа* // Современ. математика. Фундам. направления. 2012. Т. 45. С. 105–121.
4. Грицук Е. В., Громак В. И. *К теории нелинейных систем дифференциальных уравнений со свойством Пенлеве* // Весці НАН Беларусі. Сер. физ.-мат. навук. 2010. № 3. С. 25–30.

## СИСТЕМА С ДВУМЯ ИСКЛЮЧИТЕЛЬНЫМИ НАПРАВЛЕНИЯМИ

Д.Н. Чергинец

Белгосуниверситет, механико-математический факультет, Минск, Беларусь  
cherginetsdn@gmail.com

Рассмотрим систему

$$\dot{x} = -x^2y - \sum_{k=5}^{\infty} h_k y^{k+4}, \quad \dot{y} = \sum_{k=2}^{\infty} a_k y^{k+4} + \sum_{k=0}^{\infty} b_k x y^{k+3} + \sum_{k=4}^{\infty} f_k x^{k+3} y + \sum_{k=9}^{\infty} d_k x^{k+4}, \quad (1)$$

где

$$16a_2^2 - 4h_5 < 0, \quad f_4^2 - 24d_9 < 0.$$

Начало координат системы (1) является монодромной особой точкой [1].

При помощи асимптотического представления функции последования особой точки  $O(0,0)$  системы (1) доказана следующая теорема.