



Розглянемо систему рівнянь вигляду

$$\left\{ \begin{array}{l} x(t) = A(t+N-1)A(t+N-2)\dots A(t)x(t) + \\ + A(t+N-1)\dots A(t+1)f_1(t, x(t), y(t)) + \\ + \dots + A(t+N-1)\times \\ \times f_1(t+N-2, x(t+N-2), y(t+N-2)) + \\ + f_1(t+N-1, x(t+N-1), y(t+N-1)), \\ y(t) = B(t+N-1)B(t+N-2)\dots B(t)y(t) + \\ + B(t+N-1)\dots B(t+1)f_2(t, x(t), y(t)) + \\ + \dots + B(t+N-1)\times \\ \times f_2(t+N-2, x(t+N-2), y(t+N-2)) + \\ + f_2(t+N-1, x(t+N-1), y(t+N-1)), \end{array} \right. \quad (5)$$

і покажемо, що для неї має місце така теорема.

**Теорема 1.** Нехай виконуються умови 1 і 2. Тоді система різницевих рівнянь (5) має єдиний неперервний  $N$ -періодичний розв'язок.

Доведення теореми проведемо за допомогою методу послідовних наближень, які визначимо такими співвідношеннями:

$$x_0(t) = 0, y_0(t) = 0,$$

$$\begin{aligned} x_m(t) &= A(t+N-1)A(t+N-2)\dots A(t)x_{m-1}(t) + \\ &+ A(t+N-1)\dots A(t+1)f_1(t, x_{m-1}(t), y_{m-1}(t)) + \\ &+ \dots + A(t+N-1)\times \\ &\times f_1(t+N-2, x_{m-1}(t+N-2), y_{m-1}(t+N-2)) + \\ &+ f_1(t+N-1, x_{m-1}(t+N-1), y_{m-1}(t+N-1)), \\ y_m(t) &= B^{-1}(t)B^{-1}(t+1)\dots B^{-1}(t+N-1)y_{m-1}(t) - \\ &- B^{-1}(t)f_2(t, x_{m-1}(t), y_{m-1}(t)) - \dots - \\ &- B^{-1}(t)\dots B^{-1}(t+N-2)\times \\ &\times f_2(t+N-2, x_{m-1}(t+N-2), y_{m-1}(t+N-2)) - \\ &- B^{-1}(t)\dots B^{-1}(t+N-1)\times \\ &\times f_2(t+N-1, x_{m-1}(t+N-1), y_{m-1}(t+N-1)). \end{aligned} \quad (6)$$

Беручи до уваги умови 1 і 2, за допомогою методу математичної індукції можна показати, що всі  $x_m(t)$ ,  $y_m(t)$ ,  $m \geq 0$ , є неперервними при  $t \in R$  та  $N$ -періодичними вектор-функціями.

Покажемо, що послідовності вектор-функцій  $x_m(t)$ ,  $y_m(t)$ ,  $m \geq 1$ , рівномірно збігаються до деяких неперервних вектор-функцій  $\bar{x}(t)$  та  $\bar{y}(t)$ . Для цього достатньо довести, що при  $t \in R$  і всіх  $m \geq 0$  виконуються оцінки

$$\begin{aligned} |x_m(t) - x_{m-1}(t)| &\leq \bar{M} \bar{\Delta}^{m-1}, \\ |y_m(t) - y_{m-1}(t)| &\leq \bar{M} \bar{\Delta}^{m-1}, \end{aligned} \quad (7)$$

де

$$\begin{aligned} \bar{M} &= \max\{((N-1)\theta_1 + 1), ((N-1)\theta_2 + \Delta_2)\} M, \\ M &= \max\{\max_t |f_1(t, 0, 0)|, \max_t |f_2(t, 0, 0)|\}, \\ \theta_1 &= \\ &= \max\{\max_t |A(t)|, \dots, \max_t |A(t)A(t+1)\dots A(t+N-2)|\}, \\ \theta_2 &= \\ &= \max\{\max_t |B^{-1}(t)|, \dots, \max_t |B^{-1}(t)\dots B^{-1}(t+N-2)|\}, \\ \Delta &< \bar{\Delta} < 1, \Delta = \max\{\Delta_1, \Delta_2\}. \end{aligned}$$

Справді, з умов 1, 2, при  $m = 1$  маємо

$$\begin{aligned} |x_1(t) - x_0(t)| &\leq |A(t+N-1)\dots A(t+1)| |f_1(t, 0, 0)| + \\ &+ \dots + |A(t+N-1)| |f_1(t+N-2, 0, 0)| + \\ &+ |f_1(t+N-1, 0, 0)| \leq ((N-1)\theta_1 + 1)M \leq \bar{M}, \\ |y_1(t) - y_0(t)| &\leq |B^{-1}(t)| |f_2(t, 0, 0)| + \dots + \\ &+ |B^{-1}(t)\dots B^{-1}(t+N-2)| |f_2(t+N-2, 0, 0)| + \\ &+ |B^{-1}(t)\dots B^{-1}(t+N-1)| |f_2(t+N-1, 0, 0)| \leq \\ &\leq ((N-1)\theta_2 + \Delta_2)M \leq \bar{M}, \end{aligned} \quad (8)$$

тобто оцінки (7) виконуються при  $m = 1$ . Припустимо, що оцінки (7) доведені вже для деякого  $m \geq 1$ . Тоді безпосередньо з умов 1 і 2 та (6) отримуємо

$$\begin{aligned} |x_{m+1}(t) - x_m(t)| &\leq \\ &\leq |A(t+N-1)A(t+N-2)\dots A(t)| |x_m(t) - x_{m-1}(t)| + \\ &+ |A(t+N-1)\dots A(t+1)| |f_1(t, x_m(t), y_m(t)) - \\ &- f_1(t, x_{m-1}(t), y_{m-1}(t))| + \dots + |A(t+N-1)| \times \\ &\times |f_1(t+N-2, x_m(t+N-2), y_m(t+N-2)) - \\ &- f_1(t+N-2, x_{m-1}(t+N-2), y_{m-1}(t+N-2))| + \\ &+ |f_1(t+N-1, x_m(t+N-1), y_m(t+N-1)) - \\ &- f_1(t+N-1, x_{m-1}(t+N-1), y_{m-1}(t+N-1))| \leq \\ &\leq \bar{M} \bar{\Delta}^{m-1} \Delta_1 + \bar{M} l_1 \theta_1 (\bar{\Delta}^{m-1} + \bar{\Delta}^{m-1}) + \dots + \\ &+ \bar{M} l_1 \theta_1 (\bar{\Delta}^{m-1} + \bar{\Delta}^{m-1}) + \bar{M} l_1 (\bar{\Delta}^{m-1} + \bar{\Delta}^{m-1}) \leq \\ &\leq \bar{M} \bar{\Delta}^{m-1} (\Delta_1 + 2 l_1 [(N-1)\theta_1 + 1]), \\ |y_{m+1}(t) - y_m(t)| &\leq \\ &\leq |B^{-1}(t)\dots B^{-1}(t+N-1)| |y_m(t) - y_{m-1}(t)| + \end{aligned}$$

$$\begin{aligned}
 & + |B^{-1}(t)| |f_2(t, x_m(t), y_m(t)) - f_2(t, x_{m-1}(t), y_{m-1}(t))| + \dots + \\
 & \quad + |B^{-1}(t) \dots B^{-1}(t + N - 2)| \times \\
 & \quad \times |f_2(t + N - 2, x_m(t + N - 2), y_m(t + N - 2)) - \\
 & \quad - f_2(t + N - 2, x_{m-1}(t + N - 2), y_{m-1}(t + N - 2))| + \\
 & \quad + |B^{-1}(t) \dots B^{-1}(t + N - 1)| \times \\
 & \quad \times |f_2(t + N - 1, x_m(t + N - 1), y_m(t + N - 1)) - \\
 & \quad - f_2(t + N - 1, x_{m-1}(t + N - 1), y_{m-1}(t + N - 1))| \leq \\
 & \leq \bar{M} \bar{\Delta}^{m-1} \Delta_2 + \bar{M} l_2 \theta_2 (\bar{\Delta}^{m-1} + \bar{\Delta}^{m-1}) + \dots + \\
 & + \bar{M} l_2 \theta_2 (\bar{\Delta}^{m-1} + \bar{\Delta}^{m-1}) + \bar{M} l_2 \Delta_2 (\bar{\Delta}^{m-1} + \bar{\Delta}^{m-1}) \leq \\
 & \leq \bar{M} \bar{\Delta}^{m-1} (\Delta_2 + 2 l_2 [\theta_2 (N - 1) + \Delta_2]),
 \end{aligned}$$

звідки при достатньо малих  $l_1, l_2$  випливає

$$\begin{aligned}
 |x_m(t) - x_{m-1}(t)| & \leq \bar{M} \bar{\Delta}^{m-1}, \\
 |y_m(t) - y_{m-1}(t)| & \leq \bar{M} \bar{\Delta}^{m-1},
 \end{aligned}$$

де

$$\begin{aligned}
 \bar{\Delta} & = \max\{\Delta_1 + 2 l_1 [(N - 1) \theta_1 + 1], \\
 & \Delta_2 + 2 l_2 [\theta_2 (N - 1) + \Delta_2]\}.
 \end{aligned}$$

Таким чином, оцінки (7) виконуються при всіх  $m \geq 1$ . Тоді безпосередньо із (7) випливає, що послідовності неперервних  $N$ -періодичних вектор-функцій  $x_m(t), y_m(t)$ ,  $m \geq 0$ , рівномірно збігаються до деяких неперервних,  $N$ -періодичних вектор-функцій  $\bar{x}(t) = \lim_{m \rightarrow +\infty} x_m(t)$ ,  $\bar{y}(t) = \lim_{m \rightarrow +\infty} y_m(t)$ , які є неперервними  $N$ -періодичними розв'язками систем рівнянь (5) (в цьому можна переконатись, якщо в (6) перейти до границі при  $m \rightarrow +\infty$ ).

Тепер покажемо, що розв'язок  $\bar{z}(t) = (\bar{x}(t), \bar{y}(t))$  є єдиним. Дійсно, припустимо, що існує ще один неперервний  $N$ -періодичний розв'язок  $\hat{z}(t) = (\hat{x}(t), \hat{y}(t))$  системи (5) такий, що

$$\begin{aligned}
 \bar{x}(t) & \neq \hat{x}(t), \\
 \bar{y}(t) & \neq \hat{y}(t).
 \end{aligned}$$

Тоді з огляду на умови 1 і 2 матимемо

$$\begin{aligned}
 & |\bar{x}(t) - \hat{x}(t)| \leq \\
 & \leq |A(t + N - 1)A(t + N - 2) \dots A(t)| |\bar{x}(t) - \hat{x}(t)| + \\
 & \quad + |A(t + N - 1)A(t + N - 2) \dots A(t + 1)| \times \\
 & \quad \times l_1 (|\bar{x}(t) - \hat{x}(t)| + |\bar{y}(t) - \hat{y}(t)|) + \dots + \\
 & + |A(t + N - 1)| l_1 (|\bar{x}(t + N - 2) - \hat{x}(t + N - 2)| + \\
 & \quad + |\bar{y}(t + N - 2) - \hat{y}(t + N - 2)|) +
 \end{aligned}$$

$$\begin{aligned}
 & + l_1 (|\bar{x}(t + N - 1) - \hat{x}(t + N - 1)| + \\
 & \quad + |\bar{y}(t + N - 1) - \hat{y}(t + N - 1)|) \leq \\
 & \leq \Delta_1 |\bar{x}(t) - \hat{x}(t)| + \theta_1 l_1 (|\bar{x}(t) - \hat{x}(t)| + |\bar{y}(t) - \hat{y}(t)|) + \\
 & \quad + \dots + \theta_1 l_1 (|\bar{x}(t + N - 2) - \hat{x}(t + N - 2)| + \\
 & \quad + |\bar{y}(t + N - 2) - \hat{y}(t + N - 2)|) + \\
 & \quad + l_1 (|\bar{x}(t + N - 1) - \hat{x}(t + N - 1)| + \\
 & \quad + |\bar{y}(t + N - 1) - \hat{y}(t + N - 1)|) \leq \\
 & \leq (\Delta_1 + 2 l_1 [(N - 1) \theta_1 + 1]) \|\bar{z}(t) - \hat{z}(t)\|, \\
 & \quad |\bar{y}(t) - \hat{y}(t)| \leq \\
 & \leq |B^{-1}(t)B^{-1}(t + 1) \dots B^{-1}(t + N - 1)| |\bar{y}(t) - \hat{y}(t)| + \\
 & \quad + |B^{-1}(t)| l_2 (|\bar{x}(t) - \hat{x}(t)| + |\bar{y}(t) - \hat{y}(t)|) + \dots + \\
 & \quad + |B^{-1}(t) \dots B^{-1}(t + N - 2)| \times \\
 & \quad \times l_2 (|\bar{x}(t + N - 2) - \hat{x}(t + N - 2)| + \\
 & \quad + |\bar{y}(t + N - 2) - \hat{y}(t + N - 2)|) + \\
 & \quad + |B^{-1}(t)B^{-1}(t + 1) \dots B^{-1}(t + N - 1)| \times \\
 & \quad \times l_2 (|\bar{x}(t + N - 1) - \hat{x}(t + N - 1)| + \\
 & \quad + |\bar{y}(t + N - 1) - \hat{y}(t + N - 1)|) \leq \\
 & \leq \Delta_2 |\bar{y}(t) - \hat{y}(t)| + \theta_2 l_2 (|\bar{x}(t) - \hat{x}(t)| + |\bar{y}(t) - \hat{y}(t)|) + \\
 & \quad + \dots + \theta_2 l_2 (|\bar{x}(t + N - 2) - \hat{x}(t + N - 2)| + \\
 & \quad + |\bar{y}(t + N - 2) - \hat{y}(t + N - 2)|) + \\
 & \quad + \Delta_2 l_2 (|\bar{x}(t + N - 1) - \hat{x}(t + N - 1)| + \\
 & \quad + |\bar{y}(t + N - 1) - \hat{y}(t + N - 1)|) \leq \\
 & \leq (\Delta_2 + 2 l_2 [\theta_2 (N - 1) + \Delta_2]) \|\bar{z}(t) - \hat{z}(t)\|,
 \end{aligned}$$

$$\text{де } \|\bar{z}(t) - \hat{z}(t)\| = \max_t \{\max\{|\bar{x}(t) - \hat{x}(t)|, \max\{|\bar{y}(t) - \hat{y}(t)|\}\}.$$

Звідси безпосередньо випливає співвідношення

$$\|\bar{z}(t) - \hat{z}(t)\| \leq \bar{\Delta} \|\bar{z}(t) - \hat{z}(t)\|,$$

яке може мати місце лише тоді, коли  $\bar{x}(t) = \hat{x}(t)$ ,  $\bar{y}(t) = \hat{y}(t)$ , що суперечить припущенню. Таким чином, система рівнянь (5) має при  $t \in \mathbb{R}$  єдиний неперервний  $N$ -періодичний розв'язок  $\bar{z}(t) = (\bar{x}(t), \bar{y}(t))$ . Теорему доведено.

**Теорема 2.** Нехай виконуються умови теореми 1. Тоді система рівнянь (1) має єдиний неперервний  $N$ -періодичний розв'язок.

Доведення. Оскільки всякий неперервний розв'язок  $(x(t), y(t))$  системи (1) задовольняє систему рівнянь (5), то для доведення теореми залишається показати, що система рів-

нянь (1) має принаймні один неперервний  $N$ -періодичний розв'язок. Для цього побудуємо його таким чином. Покладемо

$$x(t) = \bar{x}(t) = \bar{x}_0(\tau), \text{ при } \tau \in [0, 1),$$

$$y(t) = \bar{y}(t) = \bar{y}_0(\tau), \text{ при } \tau \in [0, 1),$$

тоді безпосередньо з (1) маємо

$$x(\tau + 1) = A(\tau)\bar{x}(\tau) + f_1(\tau, \bar{x}(\tau), \bar{y}(\tau)) = \bar{x}_1(\tau),$$

$$y(\tau + 1) = B(\tau)\bar{y}(\tau) + f_2(\tau, \bar{x}(\tau), \bar{y}(\tau)) = \bar{y}_1(\tau),$$

$$\begin{aligned} x(\tau + 2) &= A(\tau + 1)A(\tau)\bar{x}(\tau) + A(\tau + 1) \times \\ &\times f_1(\tau, \bar{x}(\tau), \bar{y}(\tau)) + f_1(\tau + 1, \bar{x}(\tau + 1), \bar{y}(\tau + 1)) = \\ &= \bar{x}_2(\tau), \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} y(\tau + 2) &= B(\tau + 1)B(\tau)\bar{y}(\tau) + B(\tau + 1) \times \\ &\times f_2(\tau, \bar{x}(\tau), \bar{y}(\tau)) + f_2(\tau + 1, \bar{x}(\tau + 1), \bar{y}(\tau + 1)) = \\ &= \bar{y}_2(\tau), \end{aligned}$$

..... (9)

$$\begin{aligned} x(\tau + N) &= A(\tau + N - 1)A(\tau + N - 2) \dots A(\tau)\bar{x}(\tau) + \\ &+ A(\tau + [t] - 1) \dots A(\tau + 1)f_1(\tau, \bar{x}(\tau), \bar{y}(\tau)) + \dots + \\ &+ A(\tau + [t] - 1)f_1(\tau + N - 2, \bar{x}(\tau + N - 2), \bar{y}(\tau + N - 2)) + \\ &+ f_1(\tau + N - 1, \bar{x}(\tau + N - 1), \bar{y}(\tau + N - 1)) = \\ &= \bar{x}(\tau) = \bar{x}_0(\tau), \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} y(\tau + N) &= B(\tau + N - 1)B(\tau + N - 2) \dots B(\tau)\bar{y}(\tau) + \\ &+ B(\tau + N - 1) \dots B(\tau + 1)f_2(\tau, \bar{x}(\tau), \bar{y}(\tau)) + \dots + \\ &+ B(\tau + N - 1)f_2(\tau + N - 2, \bar{x}(\tau + N - 2), \bar{y}(\tau + N - 2)) + \\ &+ f_2(\tau + N - 1, \bar{x}(\tau + N - 1), \bar{y}(\tau + N - 1)) = \\ &= \bar{y}(\tau) = \bar{y}_0(\tau). \end{aligned}$$

Оскільки для довільного  $t \in R^+$  маємо  $[t] = iN + j$ ,  $i = 0, 1, \dots$ ,  $j = 0, 1, \dots, N - 1$ , то, поклавши

$$\begin{aligned} x(t) &= x(\tau + iN + j) = \bar{x}_j(\tau), \\ y(t) &= y(\tau + iN + j) = \bar{y}_j(\tau), \end{aligned} \quad (10)$$

$$i = 0, 1, \dots, j = 0, 1, \dots, N - 1,$$

ми побудуємо кусково-неперервний  $N$ -періодичний розв'язок (за виключенням точок  $t = 1, 2, \dots$ , в яких він може мати розриви 1-го роду). Зауважимо, що розв'язок системи рівнянь (1), визначений формулою (10), буде неперервним при всіх  $t \in R$ , якщо виконуються такі умови:

$$\begin{aligned} \bar{x}^1 &= A(0)\bar{x}(0) + f_1(0, \bar{x}(0), \bar{y}(0)), \\ \bar{y}^1 &= B(0)\bar{y}(0) + f_2(0, \bar{x}(0), \bar{y}(0)), \end{aligned}$$

де  $\bar{x}^1 = \lim_{\tau \rightarrow 1-0} \bar{x}(\tau)$ ,  $\bar{y}^1 = \lim_{\tau \rightarrow 1-0} \bar{y}(\tau)$ .

Теорему доведено.

Виконаємо в системі рівнянь (1) взаємно однозначну заміну змінних  $x(t) = \tilde{x}(t) + \bar{x}(t)$ ,  $y(t) = \tilde{y}(t) + \bar{y}(t)$ , де  $(\bar{x}(t), \bar{y}(t))$  – неперервний  $N$ -періодичний розв'язок системи різницьових рівнянь (1). У результаті отримуємо систему рівнянь вигляду

$$\begin{cases} \tilde{x}(t + 1) = A(t)\tilde{x}(t) + \tilde{f}_1(t, \tilde{x}(t), \tilde{y}(t)), \\ \tilde{y}(t + 1) = B(t)\tilde{y}(t) + \tilde{f}_2(t, \tilde{x}(t), \tilde{y}(t)), \end{cases} \quad (11)$$

де

$$\begin{aligned} \tilde{f}_1(t, \tilde{x}(t), \tilde{y}(t)) &= f_1(t, \tilde{x}(t) + \bar{x}(t), \tilde{y}(t) + \bar{y}(t)) - \\ &- f_1(t, \bar{x}(t), \bar{y}(t)), \\ \tilde{f}_2(t, \tilde{x}(t), \tilde{y}(t)) &= f_2(t, \tilde{x}(t) + \bar{x}(t), \tilde{y}(t) + \bar{y}(t)) - \\ &- f_2(t, \bar{x}(t), \bar{y}(t)). \end{aligned}$$

Легко перевірити, що вектор-функції  $\tilde{f}_i(t, \tilde{x}(t), \tilde{y}(t))$ ,  $i = 1, 2$ , задовольняють умови 1, 2.

Зауважимо, якщо  $(x(t), y(t))$  – неперервний розв'язок системи (11), то він задовольняє таку систему різницьових рівнянь:

$$\begin{cases} \tilde{x}(t + N) = A^*(t)\tilde{x}(t) + F_1(t, \tilde{x}(t), \tilde{y}(t)), \\ \tilde{y}(t + N) = B^*(t)\tilde{y}(t) + F_2(t, \tilde{x}(t), \tilde{y}(t)), \end{cases} \quad (12)$$

де

$$\begin{aligned} A^*(t) &= A(t + N - 1)A(t + N - 2) \dots A(t), \\ B^*(t) &= B(t + N - 1)B(t + N - 2) \dots B(t), \\ F_1(t, \tilde{x}(t), \tilde{y}(t)) &= A(t + N - 1) \dots A(t + 1)\tilde{f}_1(t, \tilde{x}(t), \tilde{y}(t)) + \\ &+ A(t + N - 1) \dots A(t + 2)\tilde{f}_1(t + 1, \tilde{x}(t + 1), \tilde{y}(t + 1)) + \dots + \\ &+ A(t + N - 1)\tilde{f}_1(t + N - 2, \tilde{x}(t + N - 2), \tilde{y}(t + N - 2)) + \\ &+ \tilde{f}_1(t + N - 1, \tilde{x}(t + N - 1), \tilde{y}(t + N - 1)), \\ F_2(t, \tilde{x}(t), \tilde{y}(t)) &= B(t + N - 1) \dots B(t + 1)\tilde{f}_2(t, \tilde{x}(t), \tilde{y}(t)) + \\ &+ B(t + N - 1) \dots B(t + 2)\tilde{f}_2(t + 1, \tilde{x}(t + 1), \tilde{y}(t + 1)) + \dots + \\ &+ B(t + N - 1)\tilde{f}_2(t + N - 2, \tilde{x}(t + N - 2), \tilde{y}(t + N - 2)) + \\ &+ \tilde{f}_2(t + N - 1, \tilde{x}(t + N - 1), \tilde{y}(t + N - 1)). \end{aligned}$$

Неважко перевірити, що вектор-функції  $F_i(t, \tilde{x}(t), \tilde{y}(t))$ ,  $i = 1, 2$ , задовольняють умови 1, 2.

Для системи нелінійних різницьових рівнянь (12) має місце наступна теорема.

**Теорема 3.** Нехай виконуються умови 1 і 2. Тоді існує заміна змінних

$$\tilde{x}(t) = u(t), \tilde{y}(t) = v(t) + w(t, u(t)), \quad (13)$$

де вектор-функція  $w(t, u(t))$  – неперервна вектор-функція така, що  $w(t, 0) \equiv 0$ , яка приводить систему рівнянь (12) до вигляду

$$\begin{cases} u(t + N) = A^*(t)u(t) + \tilde{F}_1(t, u(t), v(t)), \\ v(t + N) = B^*(t)v(t) + \tilde{F}_2(t, u(t), v(t)), \end{cases} \quad (14)$$

де вектор-функції  $\tilde{F}_i(t, u(t), v(t))$ ,  $i = 1, 2$ , задовольняють умови 1, 2 та  $\tilde{F}_2(t, u(t), 0) \equiv 0$ .

Доведення. Після підстановки (13) у (12) отримуємо (14), де вектор-функції  $\tilde{F}_i(t, u(t), v(t))$ ,  $i = 1, 2$ , визначаються таким чином:

$$\begin{aligned} \tilde{F}_1(t, u(t), v(t)) &= F_1(t, u(t), v(t) + w(t, u(t))), \\ \tilde{F}_2(t, u(t), v(t)) &= B^*(t)w(t, u(t)) + \\ &+ F_2(t, u(t), v(t) + w(t, u(t))) - \\ &- w(t, A^*(t)u(t) + F_1(t, u(t), v(t) + w(t, u(t)))). \end{aligned}$$

Отже, для доведення теореми достатньо показати, що існує розв’язок  $w(t, u(t))$  системи рівнянь

$$\begin{aligned} w(t, A^*(t)u(t) + F_1(t, u(t), w(t, u(t)))) &= \\ = B^*(t)w(t, u(t)) + F_2(t, u(t), w(t, u(t))), \end{aligned} \quad (15)$$

що задовольняє умови теореми.

Розв’язок системи рівнянь (15) побудуємо за допомогою методу послідовних наближень, які визначимо так:

$$\begin{aligned} w_0(t, u(t)) &= 0, \\ w_m(t, u(t)) &= B^{*-1}(t)w_{m-1}(t, A^*(t)u(t) + \\ &+ F_1(t, u(t), w_{m-1}(t, u(t)))) - \\ &- B^{*-1}(t)F_2(t, u(t), w_{m-1}(t, u(t))), \end{aligned} \quad (16)$$

де  $B^{*-1}(t) = B^{-1}(t) \cdot \dots \cdot B^{-1}(t + N - 1)$ .

Використовуючи метод математичної індукції та беручи до уваги умови 1 і 2, легко можна довести, що всі  $w_m(t, u(t))$ ,  $m \geq 0$ , є неперервними при  $t \geq 0$  вектор-функціями.

Покажемо, що при всіх  $m \geq 1$  вектор-функції  $w_m(t, u(t))$  задовольняють умову

$$|w_m(t, u') - w_m(t, u'')| \leq l |u' - u''|, \quad (17)$$

де  $t \in R$ ,  $u', u'' \in R^p$ ,  $l$  – деяка додатна стала.

Дійсно, використовуючи (16) та умову 2, матимемо

$$\begin{aligned} &|w_1(t, u') - w_1(t, u'')| = \\ &= |B^{*-1}(t)F_2(t, u'(t), 0) - B^{*-1}(t)F_2(t, u''(t), 0)| \leq \\ &\leq |B^{*-1}(t)| l_2 |u' - u''| \leq l |u' - u''|, \end{aligned}$$

тобто умова (17) виконується для  $m = 1$ . Припустимо, що вона доведена вже для  $m-1$ . Тоді, використовуючи (16) та умову 2, маємо

$$\begin{aligned} &|w_m(t, u') - w_m(t, u'')| \leq \\ &\leq |B^{*-1}(t)| |w_{m-1}(t, A^*(t)u'(t) + F_1(t, u'(t), w_{m-1}(t, u'(t)))) - \\ &- w_{m-1}(t, A^*(t)u''(t) + F_1(t, u''(t), w_{m-1}(t, u''(t))))| + \\ &+ |B^{*-1}(t)| |F_2(t, u'(t), w_{m-1}(t, u'(t))) - \\ &- F_2(t, u''(t), w_{m-1}(t, u''(t)))| \leq \\ &\leq |B^{*-1}(t)| l |A^*(t)u'(t) + F_1(t, u'(t), w_{m-1}(t, u'(t))) - \\ &- A^*(t)u''(t) - F_1(t, u''(t), w_{m-1}(t, u''(t)))| + \\ &+ |B^{*-1}(t)| l_2 (|u'(t) - u''(t)| + l |u'(t) - u''(t)|) \leq \\ &\leq |B^{*-1}(t)| l (|A^*(t)| |u'(t) - u''(t)| + \\ &+ l_1 (|u'(t) - u''(t)| + l |u'(t) - u''(t)|)) + \\ &+ |B^{*-1}(t)| l_2 (1 + l) |u'(t) - u''(t)| \leq \\ &\leq |B^{*-1}(t)| l (|A^*(t)| + l_1(1 + l)) + \\ &+ |B^{*-1}(t)| l_2 (1 + l) |u'(t) - u''(t)| = \\ &= |B^{*-1}(t)| (l (|A^*(t)| + l_1(1 + l)) + l_2(1 + l)) |u'(t) - u''(t)| \leq \\ &\leq l \left( |B^{*-1}(t)| \left( \left( |A^*(t)| + \frac{l_1}{l}(1 + l) \right) + \frac{l_2}{l}(1 + l) \right) \right) |u' - u''| \leq \\ &\leq l |u' - u''|, \end{aligned}$$

і, отже, при достатньо малих  $l_1, l_2$  умова (17) виконується для всіх  $m \geq 1$ .

Тепер покажемо, що послідовності вектор-функцій  $w_m(t, u(t))$ ,  $m \geq 1$ , рівномірно збігаються до деякої неперервної вектор-функції  $w(t, u(t))$ . Для цього достатньо показати, що при  $t \in R$  і всіх  $m \geq 1$  виконуються оцінки

$$|w_m(t, u) - w_{m-1}(t, u)| \leq M \bar{\Delta}^{m-1} |u|, \quad (18)$$

де  $M$  – деяка додатна стала,  $M \geq |B^{*-1}(t)| l_2$ ,  $\bar{\Delta} = |B^{*-1}(t)| (|A^*(t)| + 2l_1 l + l_2) < 1$ .

Дійсно, згідно з (16) маємо

$$\begin{aligned} &|w_1(t, u(t)) - w_0(t, u(t))| = \\ &= |B^{*-1}(t)| |F_2(t, u(t), 0)| \leq |B^{*-1}(t)| l_2 |u(t)| \leq M |u(t)|, \end{aligned}$$

тобто оцінка (18) виконується при  $m = 1$ . Припустимо, що оцінки доведені вже для деякого

$m \geq 1$ . Тоді безпосередньо із умов теореми та (16) отримуємо

$$\begin{aligned} & |w_{m+1}(t, u) - w_m(t, u)| = \\ & = |B^{*-1}(t)w_m(t, A^*(t)u(t) + F_1(t, u(t), w_m(t, u(t)))) - \\ & \quad - B^{*-1}(t)F_2(t, u(t), w_m(t, u(t))) - \\ & \quad - B^{*-1}(t)w_{m-1}(t, A^*(t)u(t) + F_1(t, u(t), w_m(t, u(t)))) + \\ & \quad + B^{*-1}(t)w_{m-1}(t, A^*(t)u(t) + F_1(t, u(t), w_m(t, u(t)))) - \\ & \quad - B^{*-1}(t)w_{m-1}(t, A^*(t)u(t) + F_1(t, u(t), w_{m-1}(t, u(t)))) + \\ & \quad + B^{*-1}(t)F_2(t, u(t), w_{m-1}(t, u(t)))| \leq \\ & \leq |B^{*-1}(t)| |w_m(t, A^*(t)u(t) + F_1(t, u(t), w_m(t, u(t)))) - \\ & \quad - w_{m-1}(t, A^*(t)u(t) + F_1(t, u(t), w_m(t, u(t))))| + \\ & + |B^{*-1}(t)| |w_{m-1}(t, A^*(t)u(t) + F_1(t, u(t), w_m(t, u(t)))) - \\ & \quad - w_{m-1}(t, A^*(t)u(t) + F_1(t, u(t), w_{m-1}(t, u(t))))| + \\ & \quad + |B^{*-1}(t)| |F_2(t, u(t), w_m(t, u(t))) - \\ & \quad - F_2(t, u(t), w_{m-1}(t, u(t)))| \leq \\ & \leq |B^{*-1}(t)| M \bar{\Delta}^{m-1} |A^*(t)u(t) + F_1(t, u(t), w_m(t, u(t)))| + \\ & \quad + |B^{*-1}(t)| l |F_1(t, u(t), w_m(t, u(t))) - \\ & \quad - F_1(t, u(t), w_m(t, u(t)))| + \\ & \quad + |B^{*-1}(t)| l_2 |w_m(t, u(t)) - w_{m-1}(t, u(t))| \leq \\ & \leq |B^{*-1}(t)| M \bar{\Delta}^{m-1} |A^*(t)| |u(t)| + \\ & \quad + |B^{*-1}(t)| M \bar{\Delta}^{m-1} |F_1(t, u(t), w_m(t, u(t)))| + \\ & \quad + |B^{*-1}(t)| l l_1 |w_m(t, u(t)) - w_{m-1}(t, u(t))| + \\ & \quad + |B^{*-1}(t)| l_2 M \bar{\Delta}^{m-1} |u(t)| \leq \\ & \leq |B^{*-1}(t)| M \bar{\Delta}^{m-1} (|A^*(t)| + l_1 l + l l_1 + l_2) |u(t)|, \end{aligned}$$

де  $\bar{\Delta} = |B^{*-1}(t)| (|A^*(t)| + 2l_1 l + l_2) < 1$  при достатньо малих  $l_1, l_2$ .

Таким чином, оцінки (18) виконуються при всіх  $m \geq 1$ . Звідси безпосередньо випливає, що послідовність неперервних вектор-функцій  $w_m(t, u(t))$ ,  $m \geq 0$ , рівномірно збігаються до деякої неперервної вектор-функції  $w(t, u(t)) = \lim_{m \rightarrow \infty} w_m(t, u(t))$ , яка є розв'язком системи рівнянь (15). Теорему доведено.

Оскільки кожний розв'язок системи рівнянь (11) задовольняє систему рівнянь (12), дослідження якої зводиться до вивчення системи (14), і  $\tilde{F}_2(t, u(t), 0) \equiv 0$ , то, беручи до уваги умови 1 і 2, легко показати, що для побудови всіх неперервних розв'язків системи (14), що знаходяться в околі тривіального розв'язку, достатньо побудувати всі неперервні розв'язки системи рівнянь

$$u(t + N) = A(t)u(t) + \tilde{F}_1(t, u(t), 0) \quad (19)$$

в околі її тривіального розв'язку  $u(t) = 0$ .

## Висновок

У доведених вище теоремах встановлено достатні умови існування неперервних  $N$ -періодичних ( $N$  – ціле додатне число) розв'язків систем нелінійних різницевих рівнянь вигляду (1) та, застосовуючи метод інваріантних багатовидів, описано структуру множини неперервних розв'язків системи рівнянь в околі побудованого періодичного розв'язку. Актуальним для подальшого розвитку теорії різницевих рівнянь залишається дослідження властивостей неперервних розв'язків нелінійних різницевих рівнянь у загальному випадку.

1. *Пелюх Г.П.* О существовании периодических решений нелинейных разностных уравнений // Укр. мат. журн. – 2002. – **54**, № 12. – С. 1623–1633.
2. *Пелюх Г.П.* Исследование структуры множества непрерывных решений систем нелинейных разностных уравнений с непрерывным аргументом // УМЖ. – 2007. – **59**, № 1. – С. 99–108.
3. *Пелюх Г.П.* О представлении асимптотических решений нелинейных разностных уравнений // УМЖ. – 1990. – **42**, № 7. – С. 939–944.
4. *Шарковский А.Н., Майстренко Ю.Л., Романенко Е.Ю.* Разностные уравнения и их приложения. – К.: Наук. думка, 1986. – 280 с.
5. *Agarwal R.P., Romanenko E.Yu.* Stable Periodic Solutions of Difference Equations // Appl. Math. Lett. – 1998. – **11**, N 4. – P. 81–84.
6. *Martynyuk D.I., Perestyuk N.A., Khabarovskaya L.V.* Periodic Solutions of One Class Systems of Difference Equations // Mat. Phiz. – 1974. – **15**. – P. 98–104. (Russian).