

М 51

334/-

КИЕВСКИЙ ГОСУДАРСТВЕННЫЙ ПЕДАГОГИЧЕСКИЙ ИНСТИТУТ
имени А. М. Горького

Кафедра математики

Я. П. МЕНЬКО

К ТЕОРИИ АСИМПТОТИЧЕСКОГО
ПРЕДСТАВЛЕНИЯ ИНТЕГРАЛОВ СИСТЕМЫ
ЛИНЕЙНЫХ ДИФФЕРЕНЦИАЛЬНЫХ
УРАВНЕНИЙ С ОТКЛОНЯЮЩИМСЯ
АРГУМЕНТОМ, СОДЕРЖАЩИХ ПАРАМЕТР

334 (0472)

А в т о р е ф е р а т

диссертации, представленной на соискание ученой степени
кандидата физико-математических наук



Научный руководитель —
доктор физико-математических наук
профессор ФЕЩЕНКО С. Ф.

НБ НПУ
імені М.П. Драгоманова



100313475

К И Е В
1966

Киевский государственный педагогический институт им. А. М. Горького направляет автореферат диссертации тов. Я. П. Менько, представленной на соискание ученой степени кандидата физико-математических наук.

Просим ознакомиться с авторефератом и Ваши замечания прислать по адресу: Киев—30, бульвар Шевченко, 22/24 научная часть.

Официальные опоненты:

доктор физико-математических наук профессор

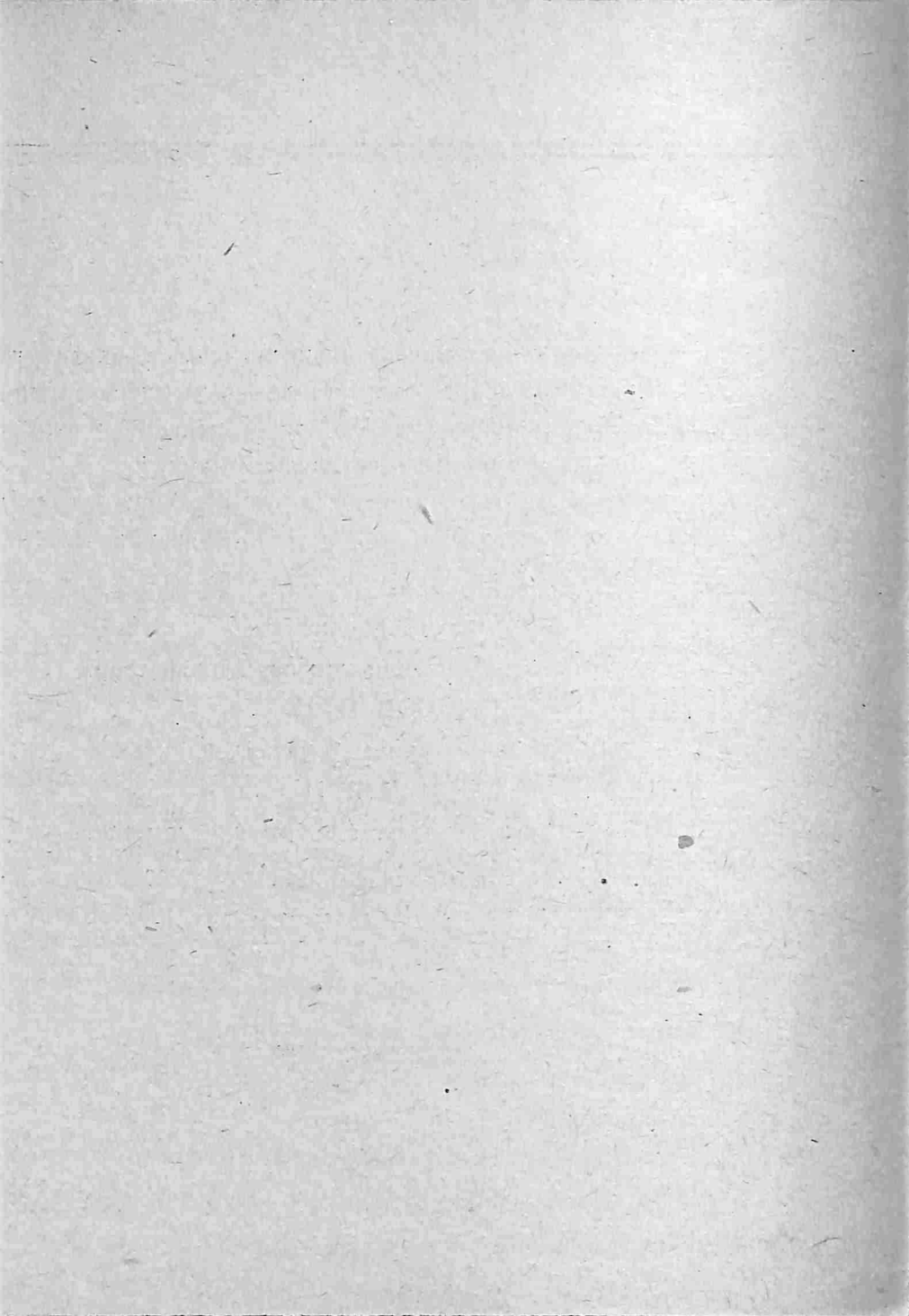
ВОЛОСОВ В. М.

кандидат физико-математических наук

ФОДЧУК В. И.

Защита состоится в Киевском педагогическом институте им. А. М. Горького 6 сентября 1966 года.

Автореферат разослан 10 июля 1966 года.



Реферируемая работа посвящена вопросам асимптотического представления решений системы линейных дифференциальных уравнений с медленно меняющимися коэффициентами¹ с отклоняющимся аргументом, который также медленно изменяется, и исследованию квазигармонической системы с отклоняющимся аргументом. Теория асимптотических представлений решений дифференциальных уравнений содержит несколько направлений. Среди наиболее важных из них следует отметить теорию асимптотического представления решений обыкновенных линейных дифференциальных уравнений с малым параметром и асимптотические методы нелинейной механики. Оба направления допускают различные обобщения применительно к задачам для линейных и квазилинейных дифференциальных уравнений с отклоняющимся аргументом, содержащих малый параметр.

Идея асимптотического представления решений обыкновенных дифференциальных уравнений, зародившись еще в работах Лиувилля и Штурма, получила дальнейшее развитие и обоснование в работах Пуанкаре, Горна, Шлезингера, Стеклова, Биркгоффа, Тамаркина, Крылова и Боголюбова, Тржцинского, Пугачева, Штокало, Тихонова, Митропольского, Фещенко, Волосова и др. Особенно важное как практическое, так и прикладное значение имеют работы советских математиков Н. М. Крылова, Н. Н. Боголюбова и их учеников.

Асимптотические методы нелинейной механики, созданные ими, базируются на строгом математическом обосновании, позволяют получать в виде разложений по сте-

¹) Функция называется медленно изменяющейся, если производная от нее по аргументу пропорциональна малому параметру.

пеням малого параметра решение дифференциальных уравнений для широкого класса задач, в том числе и для исследования дифференциальных уравнений с запаздывающим аргументом.

Одним из эффективных методов нахождения асимптотического представления решений систем линейных дифференциальных уравнений с медленно меняющимися коэффициентами является асимптотический метод Фещенко. Этот метод еще не нашел достаточного освещения в теории дифференциальных уравнений с отклоняющимся аргументом.

Важное значение для приложений имеют случаи, когда система дифференциальных уравнений с отклоняющимся аргументом неоднородная, а свободные члены имеют вид

$$\varepsilon \sum_{j=1}^N B_j(\tau, \varepsilon) e^{i\theta_j}, \quad (1)$$

где

$$\frac{d\theta_j}{dt} = k_j(\tau), \quad \begin{matrix} \tau = \varepsilon t \\ 0 \leq \tau \leq L \end{matrix} \quad (2)$$

ε — малый действительный параметр.

В этих случаях структура решений зависит от соотношения между функциями $ik_j(\tau)$ и корнями характеристического уравнения.

В математической литературе для обыкновенных дифференциальных уравнений изучены случаи, когда корни характеристического уравнения или всегда отличаются или всегда совпадают с $ik_j(\tau)$ во всем интервале $0 \leq \tau \leq L$.

Фещенко впервые рассмотрел случаи, когда один из корней характеристического уравнения может становиться равным одной из функций $ik_j(\tau)$ в некоторой точке τ_1 на интервале $0 \leq \tau \leq L$ [2] — [3].

Дальнейшие результаты в этом направлении (случай кратных корней) были получены Фещенко и Шкилем [4].

Как известно, при решении уравнений с отклоняющимся аргументом возникают большие трудности. В замкнутой форме они интегрируются в исключительно редких случаях. Пока, насколько известно автору, нет эффектив-

ных методов решения систем дифференциальных уравнений с переменными коэффициентами и переменным отклонением аргумента даже в линейном случае.

Нашей задачей является обобщить асимптотический метод Фещенко на системы линейных дифференциальных уравнений с переменными коэффициентами и переменным отклонением аргумента.

При помощи предложенного метода уже можно найти решения некоторых систем линейных дифференциальных уравнений, содержащих при членах с запаздыванием малый параметр.

В то время как другие известные методы оказываются малоэффективными или вовсе непригодными.

Работа состоит из четырех глав

В первой главе рассматривается неоднородное линейное дифференциальное уравнение второго порядка с медленно меняющимися коэффициентами с запаздывающим аргументом следующего вида

$$\frac{d^2 x(t)}{dt^2} + \varepsilon p(\tau, \varepsilon) \frac{dx(t)}{dt} + \varepsilon g(\tau, \varepsilon) \frac{dx(t - \Delta(\tau))}{dt} + \omega^2(\tau, \varepsilon) x(t) + \varepsilon b(\tau, \varepsilon) x(t - \gamma(\tau)) = \sum_{j=1}^N \bar{A}_j(\tau, \varepsilon) e^{i t \theta_j} \quad (3)$$

Предполагается, что функции $p(\tau, \varepsilon)$, $g(\tau, \varepsilon)$, $\omega(\tau, \varepsilon)$, $b(\tau, \varepsilon)$, $\bar{A}_j(\tau, \varepsilon)$ ($j=1, 2, \dots, N$) — неограниченно дифференцируемы по τ на интервале $0 \leq \tau \leq L$, имеют представление

$$p(\tau, \varepsilon) = \sum_{s=0}^{\infty} \varepsilon^s p_s(\tau), \quad g(\tau, \varepsilon) = \sum_{s=0}^{\infty} \varepsilon^s g_s(\tau)$$

$$\omega^2(\tau, \varepsilon) = \sum_{s=0}^{\infty} \varepsilon^s q_s(\tau), \quad \text{причем } q_0(\tau) = \omega_0^2(\tau) \text{ и} \quad (4)$$

$$\sqrt{q_0(\tau)} = \omega_0(\tau) > 0$$

$$b(\tau, \varepsilon) = \sum_{s=0}^{\infty} \varepsilon^s b_s(\tau)$$

$$\bar{A}_j(\tau, \varepsilon) = \sum_{s=0}^{\infty} \varepsilon^s \left[A_{js}(\tau) + iB_{js}(\tau) \right]$$

$$\frac{d\theta_j}{dt} = k_j(\tau) > 0$$

Функции $k_j(\tau)$ имеют также неограниченное число производных по τ в интервале $0 \leq \tau \leq L$.

Запаздывание $\Delta(\tau)$ и $\nu(\tau)$ имеют неограниченное число производных по τ в том же интервале и удовлетворяют условиям:

$$\begin{aligned} t - \Delta(\tau) &\geq 0 \\ t - \nu(\tau) &\geq 0 \end{aligned} \quad (t \geq 0) \quad (5)$$

Асимптотическое представление интеграла дифференциального уравнения с запаздыванием будет зависеть от значения функций $\sqrt{q_0(\tau)}$ и $k_j(\tau)$ ($j=1, 2, \dots, N$).

При рассмотрении данной задачи могут встретиться два случая:

1) Может случиться, что при некотором значении τ функция $\sqrt{q_0(\tau)}$ будет равна одной (или нескольким) функциям $k_j(\tau)$; допустим, что $\sqrt{q_0(\tau)} = k_1(\tau)$. Этот случай будем называть „резонансным“.

2) В другом случае, любая из функций $\sqrt{q_s(\tau)}$ при любом значении τ и всевозможных значениях индексов s и j не равняется функциям $k_j(\tau)$. Этот случай будем называть „нерезонансным“.

Для „резонансного“ случая имеет место следующая

ТЕОРЕМА 1

Если функции $p_s(\tau)$, $g_s(\tau)$, $q_s(\tau)$, $b_s(\tau)$, $k_j(\tau)$ и $\bar{A}_j(\tau, \varepsilon)$, а также запаздывания $\Delta(\tau)$ и $\nu(\tau)$ имеют неограниченное

число производных по τ на конечном интервале $0 \leq \tau \leq L$. кроме того, запаздывание $\Delta(\tau)$ и $\nu(\tau)$ удовлетворяют условиям (5), то формальное решение уравнения (3) в случае „резонанса“ можно представить выражением вида

$$x = \zeta e^{i\theta_1} + \sum_{j=2}^N \pi_j(\tau, \varepsilon) e^{i\theta_j}, \quad (6)$$

где ζ будем искать из формального дифференциального уравнения первого порядка

$$\frac{d\zeta}{dt} = [D(\tau, \varepsilon) + i(\Omega(\tau, \varepsilon) - k_1(\tau))]\zeta + Z(\tau, \varepsilon), \quad (7)$$

в котором

$$\begin{aligned} k_1(\tau) &= \frac{d\theta_1}{dt}, & D(\tau, \varepsilon) &= \sum_{s=1}^{\infty} \varepsilon^s D_s(\tau) \\ \Omega(\tau, \varepsilon) &= \sum_{s=0}^{\infty} \varepsilon^s \Omega_s(\tau) \\ Z(\tau, \varepsilon) &= \sum_{s=0}^{\infty} \varepsilon^s \left[X_s(\tau) + i Y_s(\tau) \right] \\ \text{и } \pi_j(\tau, \varepsilon) &= \sum_{s=0}^{\infty} \varepsilon^s \left[L_{js}(\tau) + i M_{js}(\tau) \right] \\ & \quad (j=2, 3, \dots, N) \end{aligned} \quad (8)$$

Для „нерезонансного“ случая имеет место следующая
ТЕОРЕМА 2

Если функции $p_s(\tau)$, $g_s(\tau)$, $q_s(\tau)$, $b_s(\tau)$, $k_j(\tau)$ и $\bar{A}_j(\tau, \varepsilon)$, а также запаздывание $\Delta(\tau)$ и $\nu(\tau)$ имеют неограниченное число производных по τ в интервале $0 \leq \tau \leq L$, кроме того, запаздывание $\Delta(\tau)$ и $\nu(\tau)$ удовлетворяют условию (5), то

формальное решение уравнения (3) в случае „нерезонанса“ можно представить выражением вида

$$x = \tilde{\zeta} + \sum_{j=1}^N \tilde{\pi}_j(\tau, \varepsilon) e^{i\theta_j}, \quad (9)$$

где $\tilde{\zeta}$ определяется формальным дифференциальным уравнением первого порядка

$$\frac{d\tilde{\zeta}}{dt} = \left[\tilde{D}(\tau, \varepsilon) + i\tilde{\Omega}(\tau, \varepsilon) \right] \tilde{\zeta}, \quad (10)$$

в котором

$$\tilde{D}(\tau, \varepsilon) = \sum_{s=1}^{\infty} \varepsilon^s \tilde{D}_s(\tau), \quad \tilde{\Omega}(\tau, \varepsilon) = \sum_{s=0}^{\infty} \varepsilon^s \tilde{\Omega}_s(\tau), \quad (11)$$

$$\tilde{\pi}_j(\tau, \varepsilon) = \sum_{s=0}^{\infty} \varepsilon^s \left[\tilde{L}_{js}(\tau) + i\tilde{M}_{js}(\tau) \right]$$

$$(j=1, 2, \dots, N)$$

В первой главе в качестве примеров приводятся частные случаи уравнения (3) и строится асимптотическое представление решений этих уравнений.

Вторая глава посвящена вопросу асимптотического представления интегралов системы линейных дифференциальных уравнений с запаздывающим аргументом следующего вида

$$\begin{aligned} & a(\tau, \varepsilon) \frac{d^2 x(t)}{dt^2} + \varepsilon p(\tau, \varepsilon) \frac{dx(t)}{dt} + \\ & + \varepsilon \sum_{r=1}^K q^{(r)}(\tau, \varepsilon) \frac{dx(t - \Delta_r(\tau))}{dt} + b(\tau, \varepsilon)x(t) + \end{aligned} \quad (12)$$

$$+\varepsilon \sum_{l=1}^M k^{(l)}(\tau, \varepsilon) x(t - \nu_l(\tau)) = \varepsilon \sum_{h=1}^N \bar{A}^h(\tau, \varepsilon) e^{i\theta_h},$$

$$\tau = \varepsilon t; \quad \frac{d\theta_h}{dt} = k_h(\tau) > 0,$$

где $a(\tau, \varepsilon)$, $p(\tau, \varepsilon)$, $q^{(r)}(\tau, \varepsilon)$ ($r = 1, 2, \dots, K$), $b(\tau, \varepsilon)$, $k^{(l)}(\tau, \varepsilon)$ ($l = 1, 2, \dots, M$) — квадратные матрицы n -го порядка, которые допускают разложение в ряд по степеням ε , причем $a_0(\tau)$, $b_0(\tau)$ — симметричные матрицы.

Комплексные вектор-функции $\bar{A}^h(\tau, \varepsilon)$ ($h = 1, 2, \dots, N$) также допускают разложение в ряд по степеням ε , $x(t)$ — n -мерный вектор.

Возможно матрицы $a(\tau, \varepsilon)$, $p(\tau, \varepsilon)$, $q^{(r)}(\tau, \varepsilon)$, $b(\tau, \varepsilon)$, $k^{(l)}(\tau, \varepsilon)$ и вектор-функции $\bar{A}^h(\tau, \varepsilon)$ могут быть представлены и конечными суммами.

Запаздывания $\Delta_r(\tau)$ и $\nu_l(\tau)$ — скалярные функции, имеют неограниченное число производных по τ в интервале $0 \leq \tau \leq L$ и удовлетворяют условиям

$$\begin{aligned} t - \Delta_r(\tau) &\geq 0 \\ t - \nu_l(\tau) &\geq 0 \end{aligned} \quad (t \geq 0) \quad (13)$$

$$(r = 1, 2, \dots, K)$$

$$(l = 1, 2, \dots, M)$$

При решении данной задачи рассматриваются два случая:

1) Случай „резонанса“, когда одна из функций $\sqrt{\lambda_r(\tau)}$, $\lambda_r(\tau)$ — корни уравнения

$$\text{Det} | b_0(\tau) - \lambda a_0(\tau) | = 0, \quad (14)$$

может становиться равной одной из функций

$k_h(\tau) = \frac{d\theta_h}{dt}$ при некотором значении аргумента t из интер-

вала $0 \leq t \leq \frac{L}{\varepsilon}$. Будем предполагать, что функция $\sqrt{\lambda_1(\tau)}$ при некотором значении t из $0 \leq t \leq \frac{L}{\varepsilon}$ может стать равной функции $k_1(\tau)$, а остальные функции $\sqrt{\lambda_r(\tau)}$ при $r=1, 2, \dots, n$ не могут стать равными функциям $k_h(\tau)$ при $h=2, 3, \dots, N$.

2) Случай „нерезонанса“, когда ни одна из функций $\sqrt{\lambda_r(\tau)}$ не может стать равной функциям $k_h(\tau)$ при любом значении аргумента t из интервала $0 \leq t \leq \frac{L}{\varepsilon}$ и всевозможных значениях индексов r, h .

Для „резонансного“ случая имеет место следующая ТЕОРЕМА 3

Если матрицы $a(\tau, \varepsilon)$, $p(\tau, \varepsilon)$, $q^{(r)}(\tau, \varepsilon)$, $b(\tau, \varepsilon)$, $k^{(i)}(\tau, \varepsilon)$, вектор-функции $\bar{A}^h(\tau, \varepsilon)$, скалярные функции $k_h(\tau)$ имеют неограниченное число производных по τ в интервале $0 \leq \tau \leq L$, запаздывание $\Delta_r(\tau)$ и $\gamma_r(\tau)$ имеют также неограниченное число производных по τ в этом же интервале и удовлетворяют условиям (13), то формальное асимптотическое частное решение системы (12) можно представить выражением вида

$$x = \left\{ \left[\mu_1(\tau) + \pi(\tau, \varepsilon) \right] \zeta + P(\tau, \varepsilon) \right\} e^{i\theta_1} + \sum_{h=2}^N H^h(\tau, \varepsilon) e^{i\theta_h}, \quad (15)$$

где ζ определяется формальным дифференциальным уравнением первого порядка

$$\frac{d\zeta}{dt} = \left[D(\tau, \varepsilon) + i(\Omega(\tau, \varepsilon) - k_1(\tau)) \right] \zeta + Z(\tau, \varepsilon), \quad (16)$$

скалярные функции $k_1(\tau)$, $D(\tau, \varepsilon)$, $\Omega(\tau, \varepsilon)$, $Z(\tau, \varepsilon)$ и вектор-функции $\pi(\tau, \varepsilon)$, $P(\tau, \varepsilon)$, $H^h(\tau, \varepsilon)$ соответственно имеют вид

$$k_1(\tau) = \frac{d\theta_1}{dt}, \quad D(\tau, \varepsilon) = \sum_{s=1}^{\infty} \varepsilon^s D_s(\tau)$$

$$\Omega(\tau, \varepsilon) = \sum_{s=0}^{\infty} \varepsilon^s \Omega_s(\tau) \quad (17)$$

$$Z(\tau, \varepsilon) = \sum_{s=1}^{\infty} \varepsilon^s Z_s(\tau)$$

и

$$\pi(\tau, \varepsilon) = \sum_{s=1}^{\infty} \varepsilon^s \pi_s(\tau)$$

$$P(\tau, \varepsilon) = \sum_{s=1}^{\infty} \varepsilon^s P_s(\tau)$$

(18)

$$H^h(\tau, \varepsilon) = \sum_{s=1}^{\infty} \varepsilon^s H_s^h(\tau)$$

для всех $h=2, 3, \dots, N$,

$\mu_1(\tau)$ — собственный вектор матрицы $b_0(\tau)$ по отношению к матрице $a_0(\tau)$, соответствующий собственному числу $\lambda_1(\tau)$.

Для „нерезонансного“ случая доказывается следующая

ТЕОРЕМА 4

Если выполняются все условия предыдущей теоремы, то формальное асимптотическое частное решение системы дифференциальных уравнений с запаздывающим аргументом (12) в „нерезонансном“ случае можно представить выражением вида

$$x = \mu_1(\tau) \tilde{\zeta} + \sum_{h=1}^N \tilde{H}^h(\tau, \varepsilon) e^{i\theta_h}, \quad (19)$$

где $\tilde{\zeta}$ определяется формальным дифференциальным уравнением первого порядка

$$\frac{d\tilde{\zeta}}{dt} = [\tilde{D}(\tau, \varepsilon) + i\tilde{\Omega}(\tau, \varepsilon)]\tilde{\zeta}, \quad (20)$$

скалярные функции $\tilde{D}(\tau, \varepsilon)$, $\tilde{\Omega}(\tau, \varepsilon)$ и вектор-функции $\tilde{H}^h(\tau, \varepsilon)$ соответственно имеют вид

$$\begin{aligned} \tilde{D}(\tau, \varepsilon) &= \sum_{s=1}^{\infty} \varepsilon^s \tilde{D}_s(\tau), & \tilde{\Omega}(\tau, \varepsilon) &= \sum_{s=0}^{\infty} \varepsilon^s \tilde{\Omega}_s(\tau), \\ \tilde{H}^h(\tau, \varepsilon) &= \sum_{s=1}^{\infty} \varepsilon^s \tilde{H}_s^h(\tau), & & \\ (h &= 1, 2, \dots, N) \end{aligned} \quad (21)$$

$\mu_1(\tau)$ — собственный вектор матрицы $b_0(\tau)$ по отношению к матрице $a_0(\tau)$, соответствующий собственному числу $\lambda_1(\tau)$.

Построение асимптотических рядов не вызывает принципиальных трудностей, однако ввиду быстрого усложнения формул практически можно найти только несколько первых членов рядов в разложениях (17), (18), (21).

Практическая применимость этого метода определяется не свойствами сходимости рядов (17), (18), (21) при $s \rightarrow \infty$, а их асимптотическими свойствами для данного фиксированного s и $\varepsilon \rightarrow 0$.

В третьей главе дается обоснование изложенного метода нахождения асимптотического представления интегралов системы линейных дифференциальных уравнений с запаздыванием. В этой главе находим оценку погрешности m -го приближения исследуемой системы с запаздыванием (12) лишь в случае „резонанса“. Оценка погрешности в „нерезонансном“ случае устанавливается аналогично.

В этой главе для системы дифференциальных уравнений с запаздыванием (12) устанавливается ряд вспомогательных лемм, формулировки которых здесь не приводим.

Для „резонансного“ случая доказана следующая
ТЕОРЕМА 5

Если выполнены условия теоремы 3 и при $t=0$ удовлетворяется соотношение

$$x^0 - x_m^0 = 0, \quad \dot{x}^0 - \dot{x}_m^0 = 0$$

где x^0 , \dot{x}^0 , x_m^0 , \dot{x}_m^0 — значения векторов x , \dot{x} , x_m , \dot{x}_m при $t=0$, причем x_m — решение, получаемое из разложений (17), (18), ограничившись в них лишь m частными суммами, то числу $L > 0$ можно сопоставить такие постоянные c_m и ε , что имеют место неравенства

$$|x - x_m| \leq c_m \varepsilon^m$$

$$|\dot{x} - \dot{x}_m| \leq c_m \varepsilon^m$$

В четвертой главе рассматривается система линейных дифференциальных уравнений с запаздывающим аргументом вида

$$\begin{aligned} \ddot{y}_s(t) + \sum_{k=1}^n a_{sk} y_k(t) = \varepsilon \sum_{k=1}^n \left[q_{sk}(\omega t) \dot{y}_k(t) + \right. \\ \left. + b_{sk}(\omega t) \dot{y}_k(t - \Delta(\omega t)) + p_{sk}(\omega t) y_k(t) + \right. \\ \left. + r_{sk}(\omega t) y_k(t - \Delta_1(\omega t)) \right], \quad (s = 1, 2, \dots, n) \end{aligned} \quad (23)$$

где a_{sk} — постоянные, $q_{sk}(\omega t)$, $b_{sk}(\omega t)$, $p_{sk}(\omega t)$, $r_{sk}(\omega t)$ — периодические непрерывные функции t с периодом

$\frac{2\pi}{\omega}$ или постоянные, ε —малый параметр. Запаздывания $\Delta(\omega t)$, $\Delta_1(\omega t)$ также являются периодическими непрерывными функциями t с тем же периодом или постоянные. Находится интервал изменения ω , в котором система (23) имеет неустойчивые решения.

Основные результаты диссертационной работы напечатаны в статьях [6]—[11].

Л И Т Е Р А Т У Р А

1. Боголюбов Н. Н., Митропольский Ю. А.—Асимптотические методы в теории нелинейных колебаний, Физматгиз, 1958.
2. Фещенко С. Ф.—Асимптотичне представлення інтегралів лінійного диференціального рівняння другого порядку з повільно зміненими коефіцієнтами, ДАН УРСР, 2 1947.
3. Фещенко С. Ф.—Про асимптотичне представлення інтегралів спеціальної системи диференціальних рівнянь, що мають параметр ДАН УРСР, 2, 1947.
4. Фещенко С. Ф. і Шкіль М. І.—Про асимптотичний розв'язок спеціальної системи звичайних диференціальних рівнянь, ДАН УРСР, 5, 1958.
5. Пугачев В. С. - Об асимптотических представлениях интегралов систем линейных дифференциальных уравнений, содержащих параметр, Матем. сб., новая серия, 10, 57: I, 1944.
6. Менько Я. П., Фещенко С. Ф.—О решении линейного неоднородного дифференциального уравнения второго порядка с медленно меняющимися коэффициентами с запаздывающим аргументом, Труды Первой республиканской математической конференции молодых исследователей, в I, Киев, 1965.
7. Менько Я. П., Фещенко С. Ф. - Про асимптотичний розв'язок системи лінійних диференціальних рівнянь з запізнюючим аргументом, Матеріали Другої наукової конференції молодих математиків України, 1965.
8. Фещенко С. Ф., Менько Я. П.—Асимптотичний розв'язок системи лінійних диференціальних рівнянь із запізнюючим аргументом, Тези доповідей звітно-наукової конференції кафедр Київського державного педінституту ім. О.М.Горького за 1964 р. (фізико-математичні науки), К., 1965.
9. Менько Я. П.—Про розв'язок деяких задач квазігармонічних систем із запізнюючим аргументом, там же.

10. Менько Я. П.—Метод определения интервалов неустойчивости квазигармонических систем с запаздывающим аргументом, УМЖ, 2, 1966.

11. Менько Я. П.—Об одном методе определения интервалов неустойчивости систем дифференциальных уравнений с отклоняющимся аргументом. Тезисы докладов Всесоюзной межвузовской конференции по теории и приложениям дифференциальных уравнений с отклоняющимся аргументом, Черновцы, 1965.

12. Tondl A., *Metoda k urcení intervaly nestability quasiharmonických systému, Aplikace matematiku, 4, 1959.*

