

$$\rho_C B = [CBV] = [BVC].$$

Теорема 2. Пусть $\langle B, [] \rangle$ – тернарная подгруппа, ρ и σ – конгруэнции тернарной группы $\langle A, [] \rangle$. Тогда

$$(\rho\sigma)B = [\rho(a) a \sigma(a) \bar{a} B] = [\rho(a) \bar{a} B \bar{a} \sigma(a)] = [B \bar{a} \rho(a) \bar{a} \sigma(a)],$$

$$(\rho\sigma)B = [\rho(\bar{a}) a \sigma(\bar{a}) a B] = [\rho(\bar{a}) a B a \sigma(\bar{a})] = [B a \rho(\bar{a}) a \sigma(\bar{a})]$$

для любого $a \in A$.

Следствие 4. Пусть ρ и σ – конгруэнции тернарной группы $\langle A, [] \rangle$, $a \in B$. Тогда

$$(\rho\sigma)B = [\rho(a) \bar{a} \sigma(a) B B] = [B B \rho(a) \bar{a} \sigma(a)],$$

$$(\rho\sigma)B = [\rho(\bar{a}) a \sigma(\bar{a}) B B] = [B B \rho(\bar{a}) a \sigma(\bar{a})].$$

Следствие 5. Если $\langle C, [] \rangle$ – полуинвариантная тернарная подгруппа тернарной группы $\langle A, [] \rangle$, то справедливы следующие утверждения:

1) $(\rho_C\sigma)B = [CC\sigma(a)\bar{a}B] = [CC\sigma(a)aB]$ для любого $a \in C$;

2) если $B \cap C \neq \emptyset$, то

$$(\rho_C\sigma)B = [CC\sigma(a)B B] = [CC\sigma(\bar{a})B B]$$

для любого $a \in B \cap C$.

Следствие 6. Если $\langle C, [] \rangle$ и $\langle D, [] \rangle$ – полуинвариантные тернарные подгруппы тернарной группы $\langle A, [] \rangle$, то справедливы следующие утверждения:

1) если $C \cap D \neq \emptyset$, то $(\rho_C\rho_D)B = [CCDD B]$;

2) если $B \cap C \cap D \neq \emptyset$, то $(\rho_C\rho_D)B = [CCDD B] = [CDD B B]$.

Число равенств в следствиях 5 и 6 можно увеличить, если воспользоваться полуинвариантностью $\langle C, [] \rangle$ и $\langle D, [] \rangle$ в $\langle A, [] \rangle$.

УДК 519.542

О ГРУППАХ С КОПРОСТЫМИ АВТОМОРФИЗМАМИ.

Гарист В.Э.

УО «Могилёвский государственный университет продовольствия»
Могилёв, Беларусь

Используются стандартные обозначения и терминология, принятые в теории конечных групп, которые можно найти, например, в [1].

Здесь всегда X – конечная группа, допускающая автоморфизм y простого порядка r , $(|X|, r) = 1$, $B = C_X(y)$ – стабилизатор автоморфизма y .

В работе [2] доказана следующая

Теорема. Пусть конечная группа X допускает копровой автоморфизм y простого порядка r . Если $B = C_X(y)$ есть силовская подгруппа нечётного порядка, то X – разрешимая группа.

Здесь продолжают исследования, начатые в [3]-[4] и изучается случай, когда стабилизатор автоморфизма y есть разрешимая подгруппа группы X .

Теорема. Пусть конечная группа X допускает копровой автоморфизм y простого порядка r . Если $|X : B|$ делит число $p^a q^b$, числа $p \neq q$ - простые нечётные и B - разрешимая подгруппа группы X , то и X - разрешимая группа.

УДК 517.925.52

К ТЕОРИИ ПЕРИОДИЧЕСКИХ РЕШЕНИЙ МАТРИЧНОГО УРАВНЕНИЯ ЛЯПУНОВА

Подольн С.В.

УО «Могилевский государственный университет продовольствия»
Могилев, Беларусь

На основе метода [1, гл.3] исследуется задача о периодических периода ω решениях дифференциального уравнения

$$\frac{dX}{dt} = \lambda A(t) X + \lambda X B(t) + F_0(t) + \lambda F_1(t), \quad \lambda \in R,$$

где $A(t)$, $B(t)$, $F_0(t)$, $F_1(t)$ - непрерывные ω - периодические $(n \times n)$ - матрицы.

Решение $X = X(t, \lambda)$ получено при $\lambda \neq 0$ в виде ряда

$$X(t, \lambda) = \frac{1}{\lambda} X_{-1}(t) + \sum_{k=0}^{\infty} \lambda^k X_k(t), \quad \text{где} \quad X_{-1} = -\Phi^{-1} \int_0^{\omega} F_0(\tau) d\tau,$$

$$X_0(t) = \Phi^{-1} \left\{ \int_0^{\omega} A(\tau) \left[\int_{\tau}^t (A(\sigma) X_{-1} + X_{-1} B(\sigma) + F_0(\sigma)) d\sigma \right] d\tau + \right.$$

$$\left. \int_0^{\omega} \left[\int_{\tau}^t (A(\sigma) X_{-1} + X_{-1} B(\sigma) + F_0(\sigma)) d\sigma \right] B(\tau) d\tau - \int_0^{\omega} F_1(\tau) d\tau \right\},$$

$$X_1(t) = \Phi^{-1} \left\{ \int_0^{\omega} A(\tau) \left[\int_{\tau}^t (A(\sigma) X_0(\sigma) + X_0(\sigma) B(\sigma) + F_1(\sigma)) d\sigma \right] d\tau + \right.$$

$$\left. + \int_0^{\omega} \left[\int_{\tau}^t (A(\sigma) X_0(\sigma) + X_0(\sigma) B(\sigma) + F_1(\sigma)) d\sigma \right] B(\tau) d\tau \right\},$$

$$X_{k+1}(t) = \Phi^{-1} \left\{ \int_0^{\omega} A(\tau) \left[\int_{\tau}^t (A(\sigma) X_k(\sigma) + X_k(\sigma) B(\sigma)) d\sigma \right] d\tau + \right.$$