

PAPERS COMMUNICATED

32. Über den Konvergenzradius der Lösungen eines Differentialgleichungssystems.

Von Hidegorô NAKANO.

Mathematisches Institut, Kaiserliche Universität zu Tokyo.

(Comm. by T. YOSIE, M.I.A., April 12, 1932.)

Der Satz 1 in meiner früheren Arbeit¹⁾ kann nicht ohne weiteres auf das System der Differentialgleichungen erweitert werden. Aber man kann unter einigen Beschränkungen auf das System wie folgt erweitern.

Unter

$$f_i(x, y_1, y_2, \dots, y_n) \quad (i=1, 2, \dots, n)$$

verstehen wir die im Zylinderbereich $|x| < a$, $|y_i| < b_i$ ($i=1, 2, \dots, n$) regulären Funktionen der komplexen Veränderlichen x und y_1, y_2, \dots, y_n . Die den Anfangspunkt $(0, 0, \dots, 0)$ durchgehenden Lösungen von

$$\frac{dy_i}{dx} = f_i(x, y_1, y_2, \dots, y_n) \quad (i=1, 2, \dots, n)$$

bezeichnen wir mit

$$y_i = \varphi_i(x) \quad (i=1, 2, \dots, n),$$

und den kleinsten ihrer Konvergenzradien mit r .

Satz.

$$F_i(s, t_1, t_2, \dots, t_n) \quad (i=1, 2, \dots, n)$$

seien für $0 \leq s < a$, $0 \leq t_i < b_i$, ($i=1, 2, \dots, n$) positive und der Lipschitzschen Bedingung genügende und noch weiter nach t_i ($i=1, 2, \dots, n$) monoton wachsende Funktionen.

Wenn für $|x| < a$, $|y_i| < b_i$

$$|f_i(x, y_1, y_2, \dots, y_n)| \leq F_i(|x|, |y_1|, |y_2|, \dots, |y_n|) \quad (i=1, 2, \dots, n)$$

sind, so gilt es

$$r \geq \text{Min}[a, \Phi_1^{-1}(b_1), \Phi_2^{-1}(b_2), \dots, \Phi_n^{-1}(b_n)],$$

wobei $\Phi_i^{-1}(t)$ die inverse Funktion der den Anfangspunkt durchgehenden Lösung $t_i = \Phi_i(s)$ von dem Differentialgleichungssysteme

1) Proc. 8 (1932), 29.