

具有缓变系数非线性周期系统周期解的存在唯一性

金 均

(上海师范大学数学系)

提 要

本文利用 Liapunov 函数的方法, 讨论了一类具有缓变系数的非线性非自治周期系统

$$\begin{aligned}\ddot{x} + a(t)\dot{x} + b(t)\dot{x} + g(t, x) &= f(t, x, \dot{x}, \ddot{x}) \\ \ddot{x} + a(t)\dot{x} + g(t, \dot{x}) - c(t)x &= f(t, x, \dot{x}, \ddot{x}) \\ \ddot{x} + g(t, \ddot{x}) + b(t)\dot{x} + c(t)x &= f(t, x, \dot{x}, \ddot{x})\end{aligned}$$

的周期解的存在唯一性, 得到了保证系统存在唯一稳定周期解的充分条件, 并对系统的缓变范围作了精确的估计.

I. 引 言

文[1]对一般的 n 维非线性周期系统

$$\frac{d\vec{x}}{dt} = A(t)\vec{x} + g(t, \vec{x})$$

进行了深刻的研究, 得到了存在稳定的周期解的充分条件, [2]对常系数非线性系统

$$\begin{aligned}\ddot{x} + a\ddot{x} + b\dot{x} + f(t, x) &= 0 \\ \ddot{x} + a\ddot{x} + f(t, \dot{x}) + cx &= 0 \\ \ddot{x} + f(t, \ddot{x}) + b\dot{x} + cx &= 0\end{aligned}$$

作了研究, 得到了存在周期解的充分条件. [3]研究了

$$\ddot{x} + c_1\ddot{x} + c_2\dot{x} + f(t, x) = e(t)$$

的周期解的存在性, 本文对常见的具有缓变系数的非线性非自治周期系统

$$\ddot{x} + a(t)\ddot{x} + b(t)\dot{x} + g(t, x) = f(t, x, \dot{x}, \ddot{x}) \quad (1)$$

$$\ddot{x} + a(t)\ddot{x} + g(t, \dot{x}) + c(t)x = f(t, x, \dot{x}, \ddot{x}) \quad (2)$$

$$\ddot{x} + g(t, \ddot{x}) + b(t)\dot{x} + c(t)x = f(t, x, \dot{x}, \ddot{x}) \quad (3)$$

利用 Liapunov 函数方法, 作出了简单实用的 V 函数, 建立了系统(1)–(3)存在唯一稳定周期解的充分条件, 并对缓变系数的范围作了精确的估计. 这里的 $a(t), b(t), c(t), g(t, \cdot)$, $f(t, x, \dot{x}, \ddot{x})$ 均为以 $\omega (>0)$ 为周期的周期函数, 且关于各自的变量是连续可微的. 为了方便的目的, 我们先引入下列引理. 考虑系统

$$\vec{x} = \vec{F}(t, \vec{x}), \quad (4)$$

* 1989年7月29日收到.

这里 $\vec{F}(t, \vec{x}) \in C^1(R \times R^n) \rightarrow R^n$, $\vec{F}(t + \omega, \vec{x}) = \vec{F}(t, \vec{x})$, $\omega > 0$.

引理 1^[4] 假设 $K_1(r)$, $K_2(r)$, $K_3(r)$ 是连续递增的正函数. 如果存在定义在乘积空间

$$\Delta: I(0 \leq t < \infty) \times E_{R_1}(\|\vec{x}\| \geq R_1, R_1 \geq 0)$$

上的定正 V 函数, 且满足

- 1) $V(t, \vec{x}) \leq K_1(\|\vec{x}\|)$,
- 2) $V(t, \vec{x}) \geq K_2(\|\vec{x}\|)$, $\lim_{r \rightarrow \infty} K_2(r) = \infty$,
- 3) $\dot{V}(t, \vec{x})|_{(4)} \leq -K_3(\|\vec{x}\|)$,

则系统 (4) 的解是一致最终有界的.

引理 2^[1] 如果系统 (4) 的解是最终有界的, 且界为 M , 则 (4) 存在以 ω 为周期的周期解, 且有 $\|\vec{x}(t)\| \leq M$, $\forall t \in [t_0, \infty)$, $t_0 \geq 0$.

引理 3^[5] 如果系统 (4) 是非常稳定的, 且有一个有界解, 则 (4) 存在唯一的以 ω 为周期的周期解, 且 (4) 的所有解当 $t \rightarrow +\infty$ 时都逼近于它.

2. 周期解的存在性

首先考虑系统 (1) 或它的等价方程组

$$\left\{ \begin{array}{l} \frac{dx}{dt} = y \\ \frac{dy}{dt} = z \\ \frac{dz}{dt} = -c(t)x - b(t)y - a(t)z + c(t)x - g(t, x) + f(t, x, y, z) \end{array} \right. \quad (1')$$

的周期解的存在性, 得到下面的定理:

定理 1 如果 (1') 满足下列条件

$$1) \quad A(t) = \begin{bmatrix} 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \\ -c(t) & -b(t) & -a(t) \end{bmatrix} \text{ 的广义特征方程}$$

$$\lambda^3 + a(t)\lambda^2 + b(t)\lambda + c(t) = 0 \quad (5)$$

均具有负实部的特征根, 且 $\operatorname{Re} \lambda_i(t) \leq -\delta < 0$ ($i=1, 2, 3$);

2) $a(t), b(t), c(t)$ 在 $[0, +\infty)$ 上有界, 并设公共上界为 B ;

$$3) \quad |\dot{a}(t)| \leq \varepsilon, \quad |\dot{b}(t)| \leq \varepsilon, \quad |\dot{c}(t)| \leq \varepsilon, \quad \varepsilon \leq \frac{6\delta^6}{9B^2 + 5B + 3/2};$$

$$4) \quad \lim_{\rho \rightarrow \infty} \frac{|f(t, x, y, z)|}{\rho} = 0, \quad \rho = \sqrt{x^2 + y^2 + z^2};$$

$$5) \quad \lim_{\rho \rightarrow \infty} \frac{|c(t)x - g(t, x)|}{\rho} = 0.$$

则系统 (1') 至少存在一个以 ω 为周期的周期解.

证明 考虑齐线性方程组

$$\begin{cases} \frac{dx}{dt} = y \\ \frac{dy}{dt} = z \\ \frac{dz}{dt} = -c(t)x - b(t)y - a(t)z, \end{cases} \quad (6)$$

因为它的广义特征方程(5)均具有负实部的特征根, 所以由 Routh-Hurwitz 条件知 $a(t) > 0$, $c(t) > 0$, $a(t)b(t) - c(t) > 0$. 根据根与系数的关系, 不难估计出 $a(t) \geq 3\delta$, $b(t) \geq 3\delta^2$, $c(t) \geq \delta^3$, $a(t)b(t) - c(t) \geq 8\delta^3$. 为了方便, 下面记 $a(t) = a$, $b(t) = b$, $c(t) = c$. 给定二型次

$$w(x, y, z) = -c(ab - c)(x^2 + y^2 + z^2),$$

根据巴尔巴辛公式, 作 Liapunov 函数

$$V(t, x, y, z) = V_{11}x^2 + 2V_{12}xy + 2V_{13}xz + V_{22}y^2 + 2V_{23}yz + V_{33}z^2 \quad (7)$$

$$\text{使 } \frac{\partial V}{\partial x} \frac{dx}{dt} + \frac{\partial V}{\partial y} \frac{dy}{dt} + \frac{\partial V}{\partial z} \frac{dz}{dt} = \frac{\partial V}{\partial x}y + \frac{\partial V}{\partial y}z + \frac{\partial V}{\partial z}(-c(t)x - b(t)y - a(t)z) =$$

$w(x, y, z)$, 经过计算得:

$$V_{11} = \frac{1}{2}(c^3 + ac^2 + ab^2 - bc + a^2c), \quad V_{12} = \frac{1}{2}(a^2b + c^2 + bc^2), \quad V_{13} = \frac{1}{2}(ab - c),$$

$$V_{22} = \frac{1}{2}(a^3 + a^2c + ac^2 + b^2c + bc + c), \quad V_{23} = \frac{1}{2}(a^2 + ac + c^2), \quad V_{33} = \frac{1}{2}(a + bc + c)$$

显然 V 函数(7)是定正的, 且它沿着(1')的轨线的全导数为

$$\begin{aligned} \frac{dV}{dt} \Big|_{(1')} &= \frac{\partial V}{\partial t} + \frac{\partial V}{\partial x} \frac{dx}{dt} + \frac{\partial V}{\partial y} \frac{dy}{dt} + \frac{\partial V}{\partial z} \frac{dz}{dt} \leq \left| \frac{\partial V}{\partial t} \right| - c(ab - c)(x^2 + y^2 + z^2) \\ &\quad + \left| \frac{\partial V}{\partial z} (c(t)x - g(t, x) + f(t, x, y, z)) \right| \end{aligned}$$

由条件2)、3), 经过计算估计得

$$\left| \frac{\partial V}{\partial t} \right| \leq (9B^2 + 5B + 3/2)\varepsilon(x^2 + y^2 + z^2) \leq 6\delta^6(x^2 + y^2 + z^2).$$

下面估计 $\left| \frac{\partial V}{\partial z} \right|$, $|c(t)x - g(t, x)|$, $|f(t, x, y, z)|$, 由条件4), 5), 对任意给定常数 $\eta_1 > 0$ ($\eta_1 < \frac{\delta^6}{2(5B^2 + 3B)}$), 必存在一个充分大的正数 R_1 , 使得当 $x^2 + y^2 + z^2 \geq R_1^2$ 时, 不等式

$$|f(t, x, y, z)|/\sqrt{x^2 + y^2 + z^2} < \eta_1, \quad |c(t)x - g(t, x)|/\sqrt{x^2 + y^2 + z^2} < \eta_1$$

同时成立. 此外,

$$\left| \frac{\partial V}{\partial z} \right| = |2V_{13}x + 2V_{23}y + 2V_{33}z| \leq (5B^2 + 3B)\sqrt{x^2 + y^2 + z^2},$$

$$\begin{aligned} \text{所以, } \left| \frac{\partial V}{\partial z} (c(t)x - g(t, x) + f(t, x, y, z)) \right| &\leq \left| \frac{\partial V}{\partial z} \right| (|c(t)x - g(t, x)| + |f(t, x, y, z)|) \\ &\leq 2\eta_1(5B^2 + 3B)(x^2 + y^2 + z^2) < \delta^6(x^2 + y^2 + z^2). \end{aligned}$$

在乘积空间

$$\Omega^c: \{(x, y, z) \mid x^2 + y^2 + z^2 \geq R_1^2\} \times I (0 \leq t < \infty)$$

中有

$$\left. \frac{dV}{dt} \right|_{(1')} < 6\delta^6(x^2 + y^2 + z^2) - 8\delta^6(x^2 + y^2 + z^2) + \delta^6(x^2 + y^2 + z^2) = -\delta^6(x^2 + y^2 + z^2)$$

因此 $\frac{dV}{dt} \Big|_{(1')}$ 在 Ω^c 中是定负的. 由引理 1 得知系统 $(1')$ 的解是最终一致有界的, 它的有界域为

$$\Omega: \{(x, y, z) | x^2 + y^2 + z^2 < R_1^2, R_1 = R_1(\eta_1) > 0\}.$$

再根据引理 2, 系统 $(1')$ 存在以 ω 为周期的周期解. 定理 1 得证.

对系统 (2) 或它的等价方程组

$$\begin{cases} \frac{dx}{dt} = y \\ \frac{dy}{dt} = z \\ \frac{dz}{dt} = -c(t)x - b(t)y - a(t)z + (b(t)y - g(t, y)) + f(t, x, y, z) \end{cases} \quad (2')$$

我们得到

定理 2 如果系统 $(2')$ 满足定理 1 的条件 1)—4), 且

$$\lim_{\rho \rightarrow \infty} \frac{|g(t, y) - b(t)y|}{\rho} = 0$$

则 $(2')$ 存在以 ω 为周期的周期解.

对系统 (3) 或它的等价方程组

$$\begin{cases} \frac{dx}{dt} = y \\ \frac{dy}{dt} = z \\ \frac{dz}{dt} = -c(t)x - b(t)y - a(t)z + (a(t)z - g(t, z)) + f(t, x, y, z) \end{cases} \quad (3')$$

有下面的

定理 3 如果 $(3')$ 满足定理 1 的条件 1)—4), 且

$$\lim_{\rho \rightarrow \infty} \frac{|g(t, z) - a(t)z|}{\rho} = 0$$

则系统 $(3')$ 存在以 ω 为周期的周期解.

定理 2、3 的证明, 完全类似于定理 1, 故略.

3. 周期解的唯一性与稳定性

下面我们证明系统 (1) — (3) 的周期解的唯一性与稳定性. 为此, 只要证明系统 (1) — (3) 是非常稳定的.

定理 4 如果系统 $(1')$ 满足定理 1 的条件, 且 $g'_x(t, x), f'_x(t, x, y, z), f'_y(t, x, y, z), f'_z(t, x, y, z)$ 是连续的, $|c(t) - g'_x(t, x)| < \eta_2$ ($\eta_2 \leq \frac{\delta^6}{4(5B^2 + 3B)}$), 则系统 $(1')$ 存在唯一的以 ω 为周期的周期解, 且是渐近稳定的.

证明 设 (x^*, y^*, z^*) 和 $(\bar{x}, \bar{y}, \bar{z})$ 为系统 $(1')$ 的任意二个解, 即它们满足

$$\left\{ \begin{array}{l} \frac{dx^*}{dt} = y^* \\ \frac{dy^*}{dt} = z^* \\ \frac{dz^*}{dt} = -c(t)x^* - b(t)y^* - a(t)z^* + (c(t)x^* - g(t, x^*)) + f(t, x^*, y^*, z^*) \end{array} \right. \quad (8)$$

$$\left\{ \begin{array}{l} \frac{d\bar{x}}{dt} = \bar{y} \\ \frac{d\bar{y}}{dt} = \bar{z} \\ \frac{d\bar{z}}{dt} = -c(t)\bar{x} - b(t)\bar{y} - a(t)\bar{z} + (c(t)\bar{x} - g(t, \bar{x})) + f(t, \bar{x}, \bar{y}, \bar{z}) \end{array} \right. \quad (9)$$

由(8)-(9), 再令 $u_1 = x^* - \bar{x}$, $u_2 = y^* - \bar{y}$, $u_3 = z^* - \bar{z}$, 得到

$$\left\{ \begin{array}{l} \frac{du_1}{dt} = u_2 \\ \frac{du_2}{dt} = u_3 \\ \frac{du_3}{dt} = -c(t)u_1 - b(t)u_2 - a(t)u_3 + c(t)u_1 - [g(t, x^*) - g(t, \bar{x})] + [f(t, x^*, y^*, z^*) - f(t, \bar{x}, \bar{y}, \bar{z})] \end{array} \right. \quad (10)$$

由 $g(t, x^*) - g(t, \bar{x}) = g'_x(t, \bar{x} + \theta(x^* - \bar{x}))(x^* - \bar{x}) = g'_x(t, h(t))(x^* - \bar{x})$, ($0 < \theta < 1$).

$$\begin{aligned} f(t, x^*, y^*, z^*) - f(t, \bar{x}, \bar{y}, \bar{z}) &= [f(t, x^*, y^*, z^*) - f(t, \bar{x}, y^*, z^*)] + [f(t, \bar{x}, y^*, z^*) \\ &\quad - f(t, \bar{x}, \bar{y}, z^*)] + [f(t, \bar{x}, \bar{y}, z^*) - f(t, \bar{x}, \bar{y}, \bar{z})] = f'_x(t, \bar{x} + \theta_1(x^* - \bar{x}), y^*, z^*)(x^* - \bar{x}) + f'_y(t, \bar{x}, \bar{y} + \theta_2(y^* - \bar{y}), z^*)(y^* - \bar{y}) + f'_z(t, \bar{x}, \bar{y}, \bar{z} + \theta_3(z^* - \bar{z}))(z^* - \bar{z}), \\ (0 < \theta_i < 1, i = 1, 2, 3), \text{ 记 } \bar{x} + \theta_1(x^* - \bar{x}) &= h_1(t), \bar{y} + \theta_2(y^* - \bar{y}) = h_2(t), \bar{z} + \theta_3(z^* - \bar{z}) = h_3(t), \text{ 则 (10) 可以改写成:} \end{aligned}$$

$$\left\{ \begin{array}{l} \frac{du_1}{dt} = u_2 \\ \frac{du_2}{dt} = u_3 \\ \frac{du_3}{dt} = -c(t)u_1 - b(t)u_2 - a(t)u_3 + (c(t) - g'_x(t, h(t)))u_1 + f'_x(t, h_1(t), y^*, z^*)u_1 \\ \quad + f'_y(t, \bar{x}, h_2(t), z^*)u_2 + f'_z(t, \bar{x}, \bar{y}, h_3(t))u_3 \end{array} \right. \quad (11)$$

显然, 证明(1')的解是非常稳定的等价于证明(11)的零解是全局渐近稳定的.为此估计(11)的右端非线性项, 由条件 $\lim_{\rho \rightarrow \infty} \frac{|f(t, x, y, z)|}{\rho} = 0$, 当 x 变化, y, z 固定, 则上式极限关系

还是成立的, 所以由

$$f(t, x, y^*, z^*) - f(t, 0, y^*, z^*) = f'_x(t, \theta_1 x, y^*, z^*)x$$

$$\text{得 } \lim_{x^2 \rightarrow \infty} \frac{f(t, x, y^*, z^*) - f(t, 0, y^*, z^*)}{x} = 0 = \lim_{x^2 \rightarrow \infty} f'_x(t, \theta_1 x, y^*, z^*)$$

同样可得:

$$\lim_{y^2 \rightarrow \infty} f'_y(t, x^*, \theta_2 y, z^*) = 0, \quad \lim_{z^2 \rightarrow \infty} f'_z(t, x^*, y^*, \theta_3 z) = 0$$

所以对任意给定的常数 $\eta_2 > 0$ ($\eta_2 \leq \frac{\delta^6}{4(5B^2 + 3B)}$), 总存在充分大的 $R_2 > 0$, 使得 $x^2 + y^2 + z^2 > R_2^2$ 时有 $|f'_x(t, x, y, z)| < \eta_2$, $|f'_y(t, x, y, z)| < \eta_2$, $|f'_z(t, x, y, z)| < \eta_2$.

我们仍取 (7) 作为 (11) 的 Liapunov 函数, 即

$$V(t, u_1, u_2, u_3) = V_{11}u_1^2 + 2V_{12}u_1u_2 + 2V_{13}u_1u_3 + V_{22}u_2^2 + 2V_{23}u_2u_3 + V_{33}u_3^2,$$

它的全导数

$$\begin{aligned} \frac{dV}{dt} \Big|_{(11)} &= \frac{\partial V}{\partial t} + \frac{\partial V}{\partial u_1} u_2 + \frac{\partial V}{\partial u_2} u_3 + \frac{\partial V}{\partial u_3} (-c(t)u_1 - b(t)u_2 - a(t)u_3) \\ &\quad + \frac{\partial V}{\partial u_3} [(c(t) - g'_x(t, h(t)))u_1 + f'_x(t, h_1(t), y^*, z^*)u_1 + f'_y(t, \bar{x}, h_2(t), \\ &\quad z^*)u_2 + f'_z(t, \bar{x}, \bar{y}, h_3(t))u_3] \leq \left| \frac{\partial V}{\partial t} \right| - c(ab - c)(u_1^2 + u_2^2 + u_3^2) \\ &\quad + 4\eta_2 \left| \frac{\partial V}{\partial u_3} \right| \sqrt{u_1^2 + u_2^2 + u_3^2} < -\delta^6(u_1^2 + u_2^2 + u_3^2). \end{aligned}$$

显然, 在乘积空间

$$\Omega^c: \{(x, y, z) | x^2 + y^2 + z^2 \geq R_2^2\} \times I(0 \leq t < \infty)$$

上 $\frac{dV}{dt} \Big|_{(11)}$, $\frac{dV}{dt} \Big|_{(1')}$ 均为定负, 因此系统 (11) 的零解是全局渐近稳定的, 所以 (1') 是非常稳定的, 由引理 3 得系统 (1') 存在唯一的以 ω 为周期的周期解, 且是渐近稳定的. 定理 4 证毕.

同样可以证明

定理 5 系统 (2') 如果满足定理 2 的条件及 $g'_y(t, y)$, $f'_x(t, x, y, z)$, $f'_y(t, x, y, z)$, $f'_z(t, x, y, z)$ 连续, 且 $|b(t) - g'_y(t, y)| < \eta_2$ ($\eta_2 \leq \frac{\delta^6}{4(5B^2 + 3B)}$), 则系统 (2') 存在唯一的以 ω 为周期的渐近稳定的周期解.

定理 6 系统 (3') 如果满足定理 3 的条件及 $g'_z(t, z)$, $f'_x(t, x, y, z)$, $f'_y(t, x, y, z)$, $f'_z(t, x, y, z)$ 连续, 且 $|a(t) - g'_z(t, z)| < \eta_2$ ($\eta_2 \leq \frac{\delta^6}{4(5B^2 + 3B)}$), 则系统 (3') 存在唯一的以 ω 为周期的渐近稳定的周期解.

参 考 文 献

- [1] Wang Lian, Wang Muqiu, On Periodic Solution of Higher Order Nonlinear Periodical System, Ann. of Diff. Eqs., 1987.
- [2] Wang Rongliang, Existence and Stability of Periodic Solution for a Class of Nonlinear and Nonautonomy System of three Order KEXUE TONGBAO, Vol. 32, No. 16, 1987.
- [3] Mehrl, B., Rev. Roumaine. Math. Pures Appl., 23(1978), 9: 1337—1373.
- [4] 秦元勋, 王慕秋, 王联, 运动稳定性理论与应用, 科学出版社, 1981.
- [5] Lasalle, J. and Lefschetz, S. Stability by Liapunov's Direct Method with Application, New York, Academic press, 1961, P. 66.

Existence and Uniqueness of Periodic Solutions of a Class of Nonlinear Periodic Systems with Slowly Changed Coefficients

Jin Jun

(Shanghai Teachers University)

Abstract

In this paper, we study the problem of periodic solutions of a class of nonlinear and nonautonomous periodic systems with slowly changed coefficients

$$\ddot{x} + a(t)\ddot{x} + b(t)\dot{x} + g(t, x) = f(t, x, \dot{x}, \ddot{x})$$

$$\ddot{x} + a(t)\ddot{x} + g(t, \dot{x}) + c(t)x = f(t, x, \dot{x}, \ddot{x})$$

$$\ddot{x} + g(t, \ddot{x}) + b(t)\dot{x} + c(t)x = f(t, x, \dot{x}, \ddot{x})$$

and obtain some sufficient conditions which guarantee existence, uniqueness and stability of the periodic solutions of these systems.