

一类高维非自治系统的周期解*

吴晓非

李林

(郑州纺织工学院, 450007) (北京石油化工学院, 102600)

摘要 本文讨论了一类高维非自治系统的周期解的存在性问题, 推广了文[1]中的一个结果.

关键词 非自治系统, 周期解, 最终有界的.

分类号 AMS(1991) 34C25/CCL O175. 12

§ 1 引言和引理

目前关于高维系统空间周期解存在性的研究方法还不够多, 而其中许多内容还有待于进一步完善^[2,3]. 在这篇短文中, 我们提供了一种判定高维非自治系统存在周期解的方法.

在[1]中, 讨论了非线性向量微分方程

$$\dot{x} = f(t, x) \quad (1.1)$$

w -周期解的存在性, 其中 $f(t, x)$ 关于 $(t, x) \in R \times R^n$ 连续, 对 t 有周期 w , 且能保证(1.1)解的唯一性. 从文[1]我们引入

引理 对于方程

$$\dot{x} = A(t)x + \mu g(t, x), \quad (1.2)$$

其中 $A(t+w) \equiv A(t)$ 为 R 上的 $n \times n$ 连续矩阵函数, $g(t+w, x) \equiv g(t, x)$ 为 $R \times R^n$ 上的 n 维连续向量函数, $\mu \in [0, 1]$. 如果下列条件成立, 则(1.2)至少存在一个 w -周期解.

(i) 线性齐次方程组 $\dot{x} = A(t)x$ 没有非平凡 w -周期解;

(ii) (1.2)的解最终一致(关于 μ)有界.

由此引理可知, 解的最终有界性是周期解存在的重要条件, 以下讨论具有某种特性的(1.2)的解的最终有界性.

考虑

$$\dot{x} = \begin{pmatrix} \dot{x}_1 \\ \dot{x}_2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} A_1(t)x_1 + \mu g_1(t, x_1, x_2) \\ A_2(t)x_2 + \mu g_2(t, x_1, x_2) \end{pmatrix}, \quad (1.3)$$

其中 x_i, g_i 是 n_i 维向量, $A_i(t)$ 是 $n_i \times n_i$ 矩阵函数 ($i=1, 2, n_i \geq 1$).

以下我们用 $\|\cdot\|$ 表示范数, 不失一般性, 对向量而言其范数为其所有分量绝对值的和; 对矩阵而言其范数为其所有元素绝对值的和.

* 1993年6月14日收到.

§ 2 主要结果

定理 1 设

- (i) (1.3) 中 $A_i(t)$ 为常数矩阵, 且是稳定的, $g_i(t, x_1, x_2)$ 连续, 且关于 t 以 w 为周期 ($i=1, 2$);
- (ii) $\|g_1(t, x_1, x_2)\| \leq |G_1(t)| \cdot \|x_1\| + |\bar{G}_1(t)|$, 且 $\int_{-\infty}^{+\infty} |G_1(t)| dt < +\infty$, $|\bar{G}_1(t)| \leq M_1$ (正常数);
- (iii) 对任意的 $k > 0$, 当 $\|x_1\| \leq k$ 时有

$$\begin{aligned}\|g_2(t, x_1, x_2)\| &\leq |G_2(t)| \cdot \|x_2\| + |\bar{G}_2(t)|, \\ \text{且 } \int_{-\infty}^{+\infty} |G_2(t)| dt < +\infty, |\bar{G}_2(t)| &\leq M_2 \text{ (正常数).}\end{aligned}$$

则(1.3)至少存在一个 w -周期解.

证明 考虑(1.3)的满足初值条件 $x_1(t_0) = x_{10}, x_2(t_0) = x_{20}$ 的解 $\begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \end{pmatrix}$, 则

$$x_1(t) = X_1(t, t_0)x_{10} + \mu \int_{t_0}^t X_1(t, \tau)g_1(\tau, x_1(\tau), x_2(\tau))d\tau,$$

其中 $X_1(t, t_0)$ 为 $\dot{x}_1 = A_1 x_1$ 的标准基本解矩阵. 由于 A_1 为稳定的, 故存在 $a_1, k_1 > 0$, 使得

$$\|X_1(t, t_0)\| \leq a_1 \exp[-k_1(t - t_0)] \quad (t \geq t_0),$$

那么

$$\begin{aligned}\|x_1(t)\| &\leq a_1 \exp[-k_1(t - t_0)] \cdot \|x_{10}\| + \int_{t_0}^t a_1 \exp[-k_1(t - \tau)] \\ &\quad \cdot [|G_1(\tau)| \cdot \|x_1(\tau)\| + |\bar{G}_1(\tau)|] d\tau \quad (t \geq t_0).\end{aligned}$$

令上式右端为 $z(t)$, 则有

$$\begin{aligned}\frac{dz(t)}{dt} &= a_1 [|G_1(t)| \cdot \|x_1(t)\| + |\bar{G}_1(t)|] - k_1 z(t) \\ &\leq [a_1 |G_1(t)| - k_1] z(t) + a_1 |\bar{G}_1(t)|.\end{aligned}$$

从而

$$\begin{aligned}z(t) &\leq \exp \left[\int_{t_0}^t (a_1 |G_1(\tau)| - k_1) d\tau \right] \\ &\quad \cdot \left\{ \exp \left[- \int_{t_0}^t (a_1 |G_1(\eta)| - k_1) d\eta \right] \cdot a_1 |\bar{G}_1(\tau)| d\tau + a_1 \|x_{10}\| \right\} \quad (t \geq t_0),\end{aligned}$$

故

$$\begin{aligned}\|x_1(t)\| &\leq z(t) \leq a_1 \|x_{10}\| \exp \left[\int_{t_0}^t (a_1 |G_1(\tau)| - k_1) d\tau \right] \\ &\quad + \int_{t_0}^t \exp \left[\int_{\tau}^t (a_1 |G_1(\eta)| - k_1) d\eta \right] a_1 |\bar{G}_1(\tau)| d\tau.\end{aligned}\tag{2.1}$$

由于 $\int_{-\infty}^{+\infty} |G_1(t)| dt < +\infty$, 则有

$$\int_{\tau}^t a_1 |G_1(\eta)| d\eta < N \quad (\text{当 } t \text{ 充分大时}).\tag{2.2}$$

所以(2.1)右端中的第二项应小于等于 $\int_{t_0}^t e^N e^{-k_1(t-\tau)} a_1 M_1 d\tau = a_1 M_1 e^N \int_{t_0}^t e^{-k_1(t-\tau)} d\tau = \frac{a_1 M_1 e^N}{k_1} [1 - e^{-k_1(t-t_0)}]$

$-e^{-k_1(t-t_0)}]$. 由(2.2), 可设 $\exp\left[\int_{t_0}^t a_1 |G_1(\tau)| d\tau\right] \leq L$ (t 充分大时). 所以

$$\|x_1(t)\| \leq \frac{a_1 M_1 e^N}{k_1} + [a_1 \|x_{10}\| L - \frac{a_1 M_1 e^N}{k_1}] e^{-k_1(t-t_0)} \leq \frac{2a_1 M_1 e^N}{k_1} = \rho_1, \quad t \geq t_0 + T(\|x_{10}\|).$$

令 $t'_0 = t_0 + T(\|x_{10}\|)$, $x_2(t'_0) = x'_{20}$. 则

$$x_2(t) = X_2(t, t'_0) x'_{20} + \mu \int_{t'_0}^t X_2(t, \tau) g_2(\tau, x_1(\tau), x_2(\tau)) d\tau,$$

其中 $X_2(t, t'_0)$ 为 $\dot{x} = A_2 x_2$ 的标准基本解矩阵. 因为 $\|x_1\| \leq \rho_1$ 及条件(iii), 仿以上过程可得 $\|x_2(t)\| \leq \rho_2, t \geq t'_0 + T'(\|x_{10}\|, \|x_{20}\|)$. 这就证明了(1.3)的解是最终有界的.

又因为 A_1, A_2 是稳定的, 故易知(1.3)所对应的齐次系统无非平凡 w -周期解. 综上两点, 由引理知(1.3)至少存在一个 w -周期解.

易知定理1是[1]中P101的例子的推广. 如果定理1中的 $G_1(t) \equiv G_2(t) \equiv 0, |\bar{G}_1(t)|, |\bar{G}_2(t)|$ 为常数, $\mu = 1$, 则可得[1]中原结论. 另外, 仿定理1的证明过程易证

推论1 考虑方程

$$\dot{x} = Ax + g(t, x), \quad (2.3)$$

如果下列条件成立

- (i) A 为 $n \times n$ 稳定的常数矩阵. $g(t+w, x) \equiv g(t, x)$ 关于 $(t, x) \in R \times R^n$ 连续;
- (ii) $\|g(t, x)\| \leq |G(t)| \cdot \|x\| + |\bar{G}(t)|$, 且 $\int_{-\infty}^{+\infty} |G(t)| dt < +\infty, |\bar{G}(t)| \leq M$ (正常数),

则(2.3)至少存在一个 w -周期解.

定理2 在(1.3)中, 如果下列条件成立.

- (i) $A_i(t)$ 为 n_i 阶连续 w -周期函数方阵, $g_i(t, x_1, x_2)$ 连续, 且关于 t 以 w 为周期 ($i=1, 2$);
- (ii) 定理1之条件(ii), (iii) 成立;
- (iii) $\dot{x}_i = A_i(t)x_i$ 的零解渐近稳定 ($i=1, 2$),

则(1.3)至少存在一个 w -周期解.

证明 由于存在李雅普诺夫变换^[4]

$$x_i = F_i(t)y_i, \quad (2.4)$$

使得 $\dot{x}_i = A_i(t)x_i$, 变成 $\dot{y}_i = B_i y_i$, ($i=1, 2$), 其中 B_i 为 $n_i \times n_i$ 常数矩阵, $F_i(t)$ 为连续、非奇异 (对所有 t), 以 w 为周期的 $n_i \times n_i$ 矩阵函数 ($i=1, 2$).

由(iii)可知, B_i 为稳定矩阵 ($i=1, 2$). 对方程(1.3)进行变换(2.4)得

$$\begin{pmatrix} \dot{y}_1 \\ \dot{y}_2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} B_1 y_1 + F_1^{-1}(t) \mu g_1(t, F_1(t)y_1, F_2(t)y_2) \\ B_2 y_2 + F_2^{-1}(t) \mu g_2(t, F_1(t)y_1, F_2(t)y_2) \end{pmatrix}. \quad (2.5)$$

由(ii)有

$$\begin{aligned} \|F_1^{-1}(t)g_1(t, F_1(t)y_1, F_2(t)y_2)\| &\leq \|F_1^{-1}(t)\| [|G_1(t)| \cdot \|F_1(t)\| \cdot \|y_1\| + |\bar{G}_1(t)|] \\ &\leq \|F_1^{-1}\| \cdot [\|F_1\| \cdot |G_1(t)| \cdot \|y_1\| + |\bar{G}_1(t)|] = l_1 |G_1(t)| \cdot \|y_1\| + l_2 |\bar{G}_1(t)|, \end{aligned}$$

其中 $\|F_1\| = \max_{0 \leq t \leq w} \|F_1(t)\|$, $\|F_1^{-1}\| = \max_{0 \leq t \leq w} \|F_1^{-1}(t)\|$, $l_1 = \|F_1^{-1}\| \cdot \|F_1\|$, $l_2 =$

$$\| F_1^{-1} \|.$$

又对于任意 $k > 0$, 当 $\| y_1 \| \leq k$ 时, 有 $\| F_1(t)y_1 \| \leq \| F_1 \| k$. 则与上面同样可得

$$\| F_2^{-1}(t)g_2(t, F_1(t)y_1, F_2(t)y_2) \| \leq l_3 |G_2(t)| \cdot \| y_2 \| + l_4 |\bar{G}_2(t)|,$$

其中 l_3, l_4 为非负常数. 由定理 1 可知(2.5)至少存在一个 w -周期解, 代入(2.4)则得(1.3)的一个 w -周期解.

由推论 1, 仿定理 2 的证明可得

推论 2 考虑方程

$$\dot{x} = A(t)x + g(t, x), \quad (2.6)$$

如果下列条件成立

- (i) $A(t+w) \equiv A(t)$ 为 R 上 $n \times n$ 连续矩阵函数, $g(t+w, x) \equiv g(t, x)$ 关于 $(t, x) \in R \times R^n$ 连续;
- (ii) $\dot{x} = A(t)x$ 的零解渐近稳定;
- (iii) $\| g(t, x) \| \leq |G(t)| \cdot \| x \| + |\bar{G}(t)|$, 且 $\int_{-\infty}^{+\infty} |G(t)| dt < +\infty$, $|\bar{G}(t)| \leq M$ (正常数).

则(2.6)至少存在一个 w -周期解.

推论 3 考虑

$$\dot{x} = A(t)x + p(t), \quad (2.7)$$

其中 $A(t+w) \equiv A(t)$ 为 R 上 $n \times n$ 连续矩阵函数, $p(t+w) \equiv p(t)$ 为 R 上 n 维连续向量函数. 如果 $\dot{x} = A(t)x$ 的零解渐近稳定. 则(2.7)至少有一个 w -周期解.

参 考 文 献

- [1] R. Reissig, G. Sansone, R. Conti, *Nonlinear Differential Equations of Higher Order*, Noordhoff International publishing, 1974.
- [2] 张棣、赵晓强、高占海, 空间周期解的理论及其应用, 南京大学学报数学半年刊, 1987.
- [3] 李林、彭晓林、吴晓非等, 空间周期解报告文集, 西北大学数学系, 1987.
- [4] 秦元勋、王联等, 运动稳定性理论与应用, 科学出版社, 1981.

Periodic Solution for a Class of Higher Dimensional Non-autonomous System

Wu Xiaofei

(Zhengzhou Inst. of Light Industry, 450002)

Li Lin

(Beijing Institute of Petro-Chemical Technology)

Abstract

We study the problem of existence of the periodic solutions for a class of higher dimensional non-autonomous system and extend a previous result in [1].

Keywords periodic solution, system, stable.