

一类奇次系统极限环的存在唯一性研究

杨友社

(空军工程大学 理学院, 陕西 西安 710051)

摘要:利用 Sansone 定理和旋转向量场理论对平面奇次系统 $\dot{x} = -y(1 - ax)(1 - bx) + \delta x - lx^{2n+1}$ 、 $\dot{y} = x(1 - ax)(1 - bx)$ 进行了全面的分析,得到其极限环的存在性、唯一性及不存在性的完整结果。

关键词:奇次系统;极限环;存在性;唯一性

中图分类号: O175.12 **文献标识码:** A **文章编号:** 1009 - 3516(2005)06 - 0084 - 03

关于平面自治微分系统的定性研究,二次系统已有大量系统的结果,奇次系统的研究也有不少结果^[1-3],但在讨论极限环中,对 Sansone 定理^[4]的应用比较少见。本文主要运用 G. Sansone 定理和旋转向量场理论完整的解决了奇次系统

$$\begin{cases} \dot{x} = -y(1 - ax)(1 - bx) + \delta x - lx^{2n+1} = p(x, y) \\ \dot{y} = x(1 - ax)(1 - bx) = Q(x) \end{cases} \quad \text{其中 } n \in N \quad (1)$$

的极限环的存在唯一性问题。

定理 1 当 $\delta l \leq 0$ 时,系统(1)不存在极限环。

证明 设 $F(x, y) = \frac{1}{2}x^2 + \frac{1}{2}y^2$, 则 $\frac{dF}{dt}|_{(1)} = x^2(\delta - lx^{2n})$, 故当 $\delta = l = 0$ 时, $\frac{dF}{dt}|_{(1)} = 0$, 所以 $O(0, 0)$ 为中心; 当 $\delta^2 + l^2 \neq 0, \delta l \leq 0$ 时, $\frac{dF}{dt}|_{(1)}$ 为常号, 则系统(1)不存在极限环, 即定理 1 成立。

根据定理 1, 以下可假定式(1)中 $\delta > 0, l > 0$, 否则, 可通过变换 $x = -\bar{x}, y = -\bar{y}, t = -\tau$ 来实现。在 $\delta > 0, l > 0$ 且 $ab \neq 0$ 的假定下, 只需讨论以下两种情形: ① $a < 0 < b, |a| \leq b$; ② $b \geq a > 0$ 。其它情形均可通过变换 $x = -\bar{x}, y = -\bar{y}$ 化成上述情形。

引理 当 $a < 0 < b, |a| \leq b$ 且 $\delta < \frac{l}{b^{2n}}$ 时, 函数 $F(x) = \frac{-\delta x + lx^{2n+1}}{(1 - ax)(1 - bx)}$ 存在 δ_{-1}, δ_1 , 满足 $\frac{1}{a} < \delta_{-1} < 0 < \delta_1 < \frac{1}{b}$, 使得当 $\delta_{-1} < x < \delta_1$ 时, $F'(x) < 0$; 当 $\frac{1}{a} < x < \delta_{-1}$ 以及 $\delta_1 < x < \frac{1}{b}$ 时, $F'(x) > 0$ 。

证明

$$F'(x) = \frac{(2n - 1)abl x^{2n+2} - 2nl(a + b)x^{2n+1} + (2n + 1)lx^{2n} + \delta abx^2 - \delta}{(1 - ax)^2(1 - bx)^2} \equiv \frac{\varphi(x)}{(1 - ax)^2(1 - bx)^2}$$

$$\varphi'(x) = 2x[(2n - 1)(n + 1)abl x^{2n} - n(2n + 1)l(a + b)x^{2n-1} + n(2n + 1)lx^{2n-2} + \delta ab] \equiv 2x\varphi_1(x)$$

因 $\varphi_1(\frac{1}{b}) = ab(\delta - \frac{l}{b^{2n}}) > 0, \varphi_1(\frac{1}{a}) = ab(\delta - \frac{l}{a^{2n}}) > ab(\delta - \frac{l}{b^{2n}}) > 0$ 、又 $abl < 0$, 所以 $\frac{1}{a} < x < \frac{1}{b}$ 时, $\varphi_1(x) > 0$ 。由此知当 $\frac{1}{a} < x < 0$ 时, $\varphi'(x) < 0$; 当 $0 < x < \frac{1}{b}$ 时, $\varphi'(x) > 0$, 而 $\varphi(0) = -\delta < 0$, 且 $\varphi(\frac{1}{a}) = (\frac{b}{a} - 1)(\delta - \frac{l}{a^{2n}}) > 0, \varphi(\frac{1}{b}) = (\frac{a}{b} - 1)(\delta - \frac{l}{b^{2n}}) > 0$, 故存在 $\frac{1}{a} < \delta_{-1} < 0 < \delta_1 < \frac{1}{b}$, 使得当 $\delta_{-1} < x < \delta_1$ 时, $\varphi(x)$

< 0 ; 当 $\frac{1}{a} < x < \delta_{-1}$ 及 $\delta_{-1} < x < \frac{1}{b}$ 时, $\varphi(x) > 0$ 。所以, 引理成立。

定理2 当 $a < 0 < b, |a| \leq b$ 、且 $\delta < \frac{l}{b^{2n}}$ 时, 系统(1)存在唯一的极限环, 且此环是稳定的。

证明 因为 $x = \frac{1}{a} < 0, x = \frac{1}{b} > 0$ 均为式(1)的无切直线, 所以若有闭轨线存在, 必位于条形域 $\frac{1}{a} < x < \frac{1}{b}$ 内。

作变换 $dt = \frac{d\tau}{(1-ax)(1-bx)}$, 并将 $\frac{dx}{d\tau}, \frac{dy}{d\tau}$ 仍分别记作 \dot{x}, \dot{y} , 于是式(1)化为

$$\begin{cases} \dot{x} = -y - \frac{lx^{2n+1} - \delta x}{(1-ax)(1-bx)} \equiv -y - F(x) \\ \dot{y} = x \end{cases} \quad (2)$$

因为 $0 < \delta < \frac{l}{b^{2n}}, \delta < \frac{l}{b^{2n}}$, 所以 $0 < \delta < \frac{l}{a^{2n}}$, 则 $\frac{1}{a} < -\sqrt[2n]{\frac{\delta}{l}} < \sqrt[2n]{\frac{\delta}{l}} < \frac{1}{b}$, 故在条形域 $\frac{1}{a} < x < \frac{1}{b}$ 内有 $F(-\sqrt[2n]{\frac{\delta}{l}}) = F(\sqrt[2n]{\frac{\delta}{l}}) = 0$, 且 $F(\frac{1}{a} + 0) = -\infty, F(\frac{1}{b} - 0) = +\infty$ 。又由引理知, 存在 $\frac{1}{a} < \delta_{-1} < 0 < \delta_1 < \frac{1}{b}$, 当 $\delta_{-1} < x < \delta_1$ 时, $F'(x) < 0$; 当 $\frac{1}{a} < x < \delta_1$ 以及 $\delta_1 < x < \frac{1}{b}$ 时, $F'(x) > 0$ 。所以由 Sansone 定理^[4]知系统(1)存在唯一的极限环, 易见此环是稳定的。

定理3 当 $a < 0 < b, |a| \leq b$ 、且 $\delta < \frac{l}{b^{2n}}$ 时, 系统(1)不存在闭轨线。

证明 与定理2证明相同, 只需在条形域 $\frac{1}{a} < x < \frac{1}{b}$ 内讨论。因为 $\begin{vmatrix} P & Q \\ P_\delta & Q_\delta \end{vmatrix} = -x^2(1-ax)(1-bx) \leq 0$, 即系统(1)关于 δ 构成旋转向量场, 所以只需证明当 $\delta = \frac{l}{b^{2n}}$ 时, 系统(1)不存在闭轨线即可。事实上, 若系统(1)在某一个 $\delta^* > \frac{l}{b^{2n}}$ 时有闭轨线 Γ^* , 它必定正定向。由于 $\delta > 0$ 时奇点0不稳定, 而且当 $\delta = \frac{l}{b^{2n}}$ 时, 系统(1)的正向轨线将由 Γ^* 的外部穿向其内部。从而由环域定理可知, 在 Γ^* 的内部应存在系统(1)的极限环, 故矛盾。

当 $\delta = \frac{l}{b^{2n}}$ 时, 系统(1)变为

$$\begin{cases} \dot{x} = -y(1-ax)(1-bx) + lx(\frac{1}{b^{2n}} - x^{2n}) \\ \dot{y} = x((1-ax)(1-bx)) \end{cases} \quad (3)$$

设系统(3)有闭轨线 Γ , 则易知 Γ 必位于条形域 $\frac{1}{a} < x < \frac{1}{b}$ 内部, 且 Γ 与圆族 $x^2 + y^2 = R^2 (0 < R < \frac{1}{b})$ 中的某一些圆至少相交两次。

令 $F(x, y) = \frac{1}{2}x^2 + \frac{1}{2}y^2$, 则当 $|x| \leq \frac{1}{b}$ 时, 有 $\frac{dF}{dt}|_{(3)} = lx^2(\frac{1}{b^{2n}} - x^{2n}) \geq 0$, 矛盾, 故 $\delta = \frac{l}{b^{2n}}$ 时, 系统(1)不存在闭轨线。从而得到, 当 $\delta \geq \frac{l}{b^{2n}}$ 时, 系统(1)不存在闭轨线。

当 $b \geq a > 0$ 时, 在半平面 $x < \frac{1}{b}$ 内类似于定理2、3的推理。

定理4 当 $b \geq a > 0, \delta < \frac{l}{b^{2n}}$ 时, 系统(1)存在唯一的极限环, 且此环是稳定的。

定理5 当 $b \geq a > 0, \delta \geq \frac{l}{b^{2n}}$ 时, 系统(1)不存在闭轨线。

当 $ab = 0$, 但 $a^2 + b^2 \neq 0$ 时, 不妨设 $b = 0$, 则系统(1)成为

$$\begin{cases} \dot{x} = -y(1-ax)(1-bx) + \delta x - lx^{2n+1} \\ \dot{y} = x(1-ax) \end{cases} \quad (4)$$

当 $a=b=0$, 系统(1)成为

$$\begin{cases} \dot{x} = -y + \delta x - lx^{2n+1} \\ \dot{y} = x \end{cases} \quad (5)$$

仿前证明可得

定理6 当 $0 < \delta < \frac{l}{a^{2n}}$ 时, 系统(4)存在唯一的稳定极限环; 当 $\delta \geq \frac{l}{a^{2n}} > 0$ 时, 系统(4)不存在闭轨线。

定理7 系统(5)存在唯一的极限环, 且它是稳定的。

综合以上讨论, 对系统(1)就系数在各种可能情形下的结论归纳如下:

当 $\delta l \leq 0$ 时, 系统(1)不存在极限环; 当 $\delta l > 0, a^2 + b^2 \neq 0, |\delta l| < \frac{|l|}{\max\{a^{2n}, b^{2n}\}}$ 时, 系统(1)存在唯一的极限环; 当 $\delta l > 0, a^2 + b^2 \neq 0, |\delta l| \geq \frac{|l|}{\max\{a^{2n}, b^{2n}\}}$ 时, 系统(1)不存在闭轨线; 当 $\delta l > 0, a^2 + b^2 = 0$ 时, 系统(1)存在唯一的极限环。当极限环存在时, 此环当 $\delta l > 0$ 时是稳定的; 当 $\delta l < 0$ 时是不稳定的。

参考文献:

- [1] 李建全. 一类三次系统极限环的存在唯一性[J]. 系统科学与数学, 1999, 19(1): 16-18.
- [2] 杨友社. 一类平面微分系统极限环的存在唯一性[J]. 西北大学学报(自然科学版), 2000, 30(6): 81-86.
- [3] 李建全, 王国正. 一类平面微分系统极限环的不存在性[J]. 空军工程大学学报(自然科学版), 2001, 2(2): 78-81.
- [4] 叶彦谦. 极限环论[M]. 上海: 上海科学技术出版社, 1984.

(编辑: 门向生)

A Study of the Existence and Uniqueness of Limit Cycle for a Type of Odd Order Systems

YANG You - she

(The Science Institute, Air Force Engineering University, Xi'an, Shaanxi 710051, China)

Abstract: By means of Sansone's Theorem and Theory of rotation vector fields, differential systems $X = -\dot{y}(1-ax)(1-bx) + \delta x - lx^{2n+1}$, $\dot{y} = x(1-ax)(1-bx)$ are analyzed comprehensively, The existence, uniqueness and nonexistence are investigated, and the complete results are obtained.

Key words: odd order systems; limit cycle; existence; uniqueness

(本卷终)