

常微分方程

第六章 稳定性理论简介

上海财经大学应用数学系

March 24, 2010

6.1 稳定性概念

例1

讨论微分方程 $x' = 1, t \in [0, +\infty)$ 的特解如何随初值的变化而变动。

例2

考虑微分方程

$$\frac{dx}{dt} = ax$$

其满足初始条件 $x(0) = x_0$ 的解 $x(t) = x_0 e^{at}$ 关于初值的连续性。

6.1 稳定性概念

解的稳定性

设 $x = \psi(t)$ 是系统

$$\frac{dy}{dx} = f(t, x) \quad (1)$$

在 $[0, +\infty)$ 上有定义的一个特解, 对任给的 $\varepsilon > 0$, 存在 $\delta(\varepsilon) > 0$, 使得

(1) 对于满足 $\|x_0 - \psi(0)\| < \delta(\varepsilon)$ 的初值 $x(0) = x_0$, 对应的解 $\phi(t; 0, x_0)$ 在 $[0, +\infty)$ 上存在;

(2) 对一切 $t \in [0, +\infty)$ 有

$$\|\phi(t; 0, x_0) - \psi(t)\| < \varepsilon$$

则称特解 $\psi(t)$ 在 Lyapunov 意义下稳定。

6.1 稳定性概念

解的稳定性

若(1)的解 $x = \psi(t)$ 是稳定的, 且存在 $\delta > 0$,
当 $\|x_0 - \psi(0)\| < \delta$ 时, 有

$$\lim_{t \rightarrow +\infty} \|\phi(t; 0, x_0) - \psi(t)\| = 0$$

则称 $\psi(t)$ 是Lyapunov意义下渐近稳定的; 如果 $\delta > 0$ 可以任意取,
则称 $\psi(t)$ 是全局渐近稳定的。

稳定性的线性近似判定

线性常系数齐次方程组零解的稳定性

一阶常系数齐次线性微分方程组

$$\frac{dx}{dt} = Ax \quad (2)$$

的零解具有以下性质:

- (1) 若 A 的特征值实部全为负, 则 $x' = Ax$ 的零解全局渐近稳定;
- (2) 若 A 的特征值实部出现正数, 则 $x' = Ax$ 的零解不稳定。

线性常系数齐次方程组零解的稳定性

例3

考察系统

$$\begin{cases} \frac{dx}{dt} = y \\ \frac{dy}{dt} = -x \end{cases}$$

的零解的稳定性。

例4

考察系统

$$\begin{cases} \frac{dx}{dt} = 0 \\ \frac{dy}{dt} = x \end{cases}$$

的零解的稳定性。

线性常系数齐次方程组零解的稳定性

例5

考察系统

$$\begin{cases} \frac{dx}{dt} = -x \\ \frac{dy}{dt} = -y \end{cases}$$

的零解的稳定性。

稳定性的线性近似判定

非线性方程组的线性近似和稳定性

定理6.1 如果方程组(1)的线性近似系统 $x' = Ax$, A 的特征根皆有负实部, 又 $N(t, x)$ 在 $\|x\| \leq H$, $t \geq 0$ 上连续, 对 x Lipschitz连续, 且

$$N(t, 0) = 0, \quad \lim_{\|x\| \rightarrow 0} \frac{1}{\|x\|} \|N(t, x)\| = 0$$

则方程组

$$\frac{dx}{dt} = Ax + N(t, x) \tag{3}$$

的零解渐近稳定。

非线性方程组的线性近似和稳定性

例6

考察 $\begin{cases} x_1' = -x_2 - x_1(x_1^2 + x_2^2 - 1) \\ x_2' = x_1 - x_2(x_1^2 + x_2^2 - 1) \end{cases}$ 的零解与其线性近似系统的零解的稳定性是否一致？

例7

考察 $\begin{cases} x_1' = -x_2 - x_1(x_1^2 + x_2^2) \\ x_2' = x_1 - x_2(x_1^2 + x_2^2) \end{cases}$ 的零解与其线性近似系统的零解的稳定性是否一致？

6.2 Lyapunov函数判别法

常正(负)函数与定正(负)函数

设 $V(x)$ 是闭区域 $\|x\| \leq H$ 上的连续函数, $x \in R^n$, $V(0) = 0$,
 $V(x) \geq 0$ (≤ 0), 则称 $V(x)$ 为常正(负)函数;

若 $V(0) = 0, x \neq 0$ 时, $V(x) > 0$ (< 0), 则称 $V(x)$ 为定正(负)函数。

6.2 Lyapunov函数判别法

自治系统稳定性的Lyapunov判别法

定理6.2 如果 $f(0) = 0$, 而且 $f(x)$ 在 $\|x\| \leq H$ 上连续, $V(x)$ 是 $\|x\| \leq H$ 上的定正(负)函数, 且 $V(x)$ 在 $\|x\| \leq H$ 上连续可微, $\langle \nabla V, f \rangle = v(x)$, 则 $v(x)$ 常负(正)时, $x' = f(x)$ 的零解稳定, $v(x)$ 定负(正)时, $x' = f(x)$ 的零解渐近稳定。

其中 $\nabla V = \left(\frac{\partial V}{\partial x_1}, \frac{\partial V}{\partial x_2}, \dots, \frac{\partial V}{\partial x_n} \right)$ 是 $V(x)$ 的梯度, $\langle \cdot, \cdot \rangle$ 表示向量内积。

6.2 Lyapunov函数判别法

例1

考虑微分方程组

$$\begin{cases} \frac{dx}{dt} = xy - y \\ \frac{dy}{dt} = 2x - 2x^2 \end{cases}$$

例2

考虑微分方程组

$$\begin{cases} \frac{dx}{dt} = -x + xy^2 \\ \frac{dy}{dt} = -2x^2y - y^3 \end{cases}$$

6.2 Lyapunov函数判别法

例3

研究零解的稳定性:

$$\begin{cases} \frac{dx}{dt} = y - xy^2 \\ \frac{dy}{dt} = -x^3 \end{cases}$$

6.2 Lyapunov函数判别法

自治系统不稳定性的李雅普诺夫判别法

定理6.3 如果在原点邻域 Ω 内存在连续可微函数 $V(x)$, $V(0) = 0$, 在原点任何邻域内 $V(x)$ 总可取到正值(负值), 且沿 $x' = f(x)$ 的解 $\frac{dV}{dt} = \langle \nabla V, f \rangle$ 定正(定负), 则 $x' = f(x)$ 的零解不稳定, 其中 $f(x)$ 在 Ω 内连续且 $f(0) = 0$ 。

6.2 Lyapunov函数判别法

例4

讨论方程

$$\begin{cases} \frac{dx}{dt} = y + x^3 \\ \frac{dy}{dt} = -2(x^3 - y^5) \end{cases}$$

的零解的稳定性。

例5

考虑方程组

$$\begin{cases} \frac{dx}{dt} = x^3 - 2y^3 \\ \frac{dy}{dt} = xy^2 + x^2y + \frac{1}{2}y^3 \end{cases}$$

的零解的稳定性。

6.2 Lyapunov函数判别法

例6

考虑平面微分方程组

$$\begin{cases} \frac{dx}{dt} = -y + ax^3 \\ \frac{dy}{dt} = x + ay^3 \end{cases}$$

的零解的稳定性。

6.3 应用实例

例1

考虑无阻尼线性振动方程

$$x'' + \omega^2 x = 0 \quad (4)$$

的平衡位置的稳定性。

例2

考虑有阻力的数学摆的振动，其微分方程为

$$\frac{d^2\phi}{dt^2} + \frac{\mu}{m} \frac{d\phi}{dt} + \frac{g}{l} \sin \phi = 0 \quad (5)$$

这里长度 l ，质量 m 和重力加速度 g 均大于0，并设阻力系数 $\mu > 0$ 。令 $x = \phi$, $y = \frac{d\phi}{dt}$ 。

6.3 应用实例

例3

讨论范德坡(Van der Pol)方程

$$\begin{cases} x' = y \\ y' = -x + \mu(1 - x^2), \quad (\mu > 0) \end{cases}$$

零解的稳定性。