

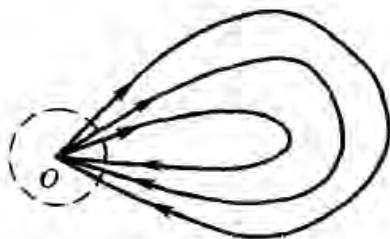
故原方程的通解为 $x = \frac{\sin t}{t} (C_1 + C_2 \cot t) = C_1 \frac{\sin t}{t} + C_2 \frac{\cos t}{t}$.

习 题 7.5

(A)

3. 若自治系统 $\dot{x} = f(x)$, $f: D \subseteq \mathbf{R}^2 \rightarrow \mathbf{R}^2$ 的一切解均满足 $\lim_{t \rightarrow +\infty} x(t) = 0$, 问 $x = 0$ 是否渐近稳定, 为什么?

解 不一定. 由于仅有 $\lim_{t \rightarrow +\infty} x(t) = 0$ 不能保证从点 O 足够小的邻域内出发的轨线, 始终保持在点 O 的充分小的邻域内. 如图所示的轨线, 当 $t \rightarrow \pm\infty$ 时都趋向于奇点 O , 但在点 O 的任意小邻域出发的轨线不可能永远保持在图中所示的点 O 的邻域内.



(第3题)

4. 讨论下列系统零解的稳定性.

$$(1) \begin{cases} \dot{x} = -y - xy^2, \\ \dot{y} = x - x^4 y; \end{cases}$$

$$(3) \begin{cases} \dot{x} = -y + x(x^2 + y^2), \\ \dot{y} = x + y(x^2 + y^2); \end{cases}$$

$$(4) \begin{cases} \dot{x} = y, \\ \dot{y} = -a^2 \sin x; \end{cases}$$

$$(5) \begin{cases} \dot{x} = y + ax^3, \\ \dot{y} = -x + ay^3. \end{cases}$$

解 其线性近似系统分别为 $\begin{cases} \dot{x} = y, \\ \dot{y} = -x \end{cases}$ 或 $\begin{cases} \dot{x} = -y, \\ \dot{y} = x. \end{cases}$ 都有零实部的特征值, 故不能用线性近似系统判定原非线性系统零解的稳定性. 故采用 Liapunov 函数法. 为此取正定函数 $V(x, y) = \frac{1}{2}(x^2 + y^2)$, 则

$$(1) \left. \frac{dV}{dt} \right|_{(1)} = -x^2 y^2 (1 + x^2) \leq 0 \text{ 定负, 故零解稳定.}$$

$$\text{又 } \left. \frac{dV}{dt} \right|_{(1)} = 0 \text{ 当且仅当 } x=0 \text{ 或 } y=0.$$

将 $x=0$ 代入(1)的第一方程可得 $y=0$; 将 $y=0$ 代入(1)的第二个方程得 $x=0$, 故 $\left. \frac{dV}{dt} \right|_{(1)} = 0$ 当且仅当 $x=0, y=0$, 于是零解渐近稳定.

(3) $\left. \frac{dV}{dt} \right|_{(3)} = (x^2 + y^2)^2$ 恒正, (3) 的零解不稳定.

(4) 有首次积分 $\frac{1}{2}y^2 - a^2 \cos x = C$, 于是取 $\bar{V}(x, y) = \frac{1}{2}y^2 + a^2(1 - \cos x)$
 $\bar{V}(0, 0) = 0, \bar{V}(x, y) > 0 (x^2 + y^2 \neq 0)$, 从而 $V(x, y)$ 定正. 又 $\left. \frac{d\bar{V}}{dt} \right|_{(4)} \equiv 0$, 由定理 5.4
 (1) 知 (4) 的零解稳定, 但由于此时 $\frac{1}{2}y^2 + a^2(1 - \cos x) = C$ 为系统 (4) 的轨线,
 故零解非渐近稳定.

(5) $\left. \frac{dV}{dt} \right|_{(5)} = a(x^4 + y^4)$.

于是, 当 $a < 0$ 时, $\left. \frac{dV}{dt} \right|_{(5)}$ 恒负, 从而零解渐近稳定;

当 $a = 0$ 时, $\left. \frac{dV}{dt} \right|_{(5)} \equiv 0$, 零解稳定, 但非渐近稳定 (因为 $a = 0$ 时 $x^2 + y^2 = C$
 为轨线);

当 $a > 0$ 时, $\left. \frac{dV}{dt} \right|_{(5)}$ 恒正, 零解不稳定.

5. 讨论下列系统零解的稳定性.

$$(1) \begin{cases} \dot{x} = -x - y + 2z, \\ \dot{y} = x + y, \\ \dot{z} = x + y; \end{cases} \quad (2) \begin{cases} \dot{x} = 2x + 8\sin y, \\ \dot{y} = 2 - e^x - 3y - \cos y; \end{cases}$$

$$(3) \begin{cases} \dot{x} = x - y + z + x^2yz, \\ \dot{y} = x - 2y + 2z + z^3, \\ \dot{z} = x + 2y + z + xy; \end{cases} \quad (4) \begin{cases} \dot{x} = -2x + y - z + x^2, \\ \dot{y} = x - y + xy, \\ \dot{z} = x + y - z + yz. \end{cases}$$

解 (1) 为线性系统, 其特征方程为

$$\begin{vmatrix} -1-\lambda & -1 & 2 \\ 1 & 1-\lambda & 0 \\ 1 & 1 & -\lambda \end{vmatrix} = -\lambda(\lambda + \sqrt{2})(\lambda - \sqrt{2}) = 0,$$

故其有正特征值, 零解不稳定.

(2) 原方程组可变为

$$\begin{cases} \dot{x} = 2x + 8\left(y - \frac{1}{3!}y^3 + \frac{1}{5!}y^5 - \cdots\right), \\ \dot{y} = 2 - \left(1 + x + \frac{1}{2!}x^2 + \cdots\right) - 3y - \left(1 - \frac{1}{2!}x^2 + \cdots\right). \end{cases}$$

故其线性近似系统为 $\begin{cases} \dot{x} = 2x + 8y, \\ \dot{y} = -x - 3y. \end{cases}$

特征方程为

$$\begin{vmatrix} \lambda - 2 & -8 \\ 1 & \lambda + 3 \end{vmatrix} = \lambda^2 + \lambda + 2 = 0,$$

特征值 $\lambda_{1,2} = \frac{1}{2}(-1 \pm \sqrt{-7})$ 均有负实部, 故原非线性方程的零解渐近稳定.

(3) 其线性近似系统的特征方程为

$$\begin{vmatrix} 1 - \lambda & -1 & 1 \\ 1 & -2 - \lambda & 2 \\ 1 & 2 & 1 - \lambda \end{vmatrix} = -(\lambda^3 - 7\lambda + 3) = f(\lambda) = 0,$$

而 $f(0) = -3, f(1) = 3$, 由介值定理有正特征值, 故原非线性方程的零解不稳定.

(4) 线性近似系统的特征方程为

$$\begin{vmatrix} -2 - \lambda & 1 & -1 \\ 1 & -1 - \lambda & 0 \\ 1 & 1 & -1 - \lambda \end{vmatrix} = -(\lambda^3 + 4\lambda^2 + 5\lambda + 3) = 0.$$

由于 $a_1 = 4 > 0$, $\begin{vmatrix} a_1 & 1 \\ a_3 & a_2 \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} 4 & 1 \\ 3 & 5 \end{vmatrix} = 17 > 0$,

$$\begin{vmatrix} a_1 & 1 & 0 \\ a_3 & a_2 & a_1 \\ 0 & 0 & a_3 \end{vmatrix} = a_3(a_1 a_2 - a_3) = 3 \times 17 > 0.$$

故其特征值均有负实部, 原非线性系统零解渐近稳定.

(B)

1. 设齐次线性微分方程组 $\dot{x}_0 = A(t)x, x \in \mathbb{R}^n, A(t)$ 在 $t \in \mathbb{R}$ 连续, 证明零解稳定的充要条件是它的一个基解矩阵有界.

证明 设 $X(t)$ 为齐次线性微分方程组的一个基解矩阵, 于是满足初值条件 $x(t_0) = x_0$ 的解

$$x(t, t_0, x_0) = X(t)X^{-1}(t_0)x_0.$$

充分性 设基解矩阵有界, 即 $\|X(t)X^{-1}(t_0)\| \leq M(t_0)$ ($M(t_0)$ 与 t_0 有关
的正数). 于是 $\forall \varepsilon > 0, t \geq t_0$ 取 $\delta(\varepsilon, t_0) = \frac{\varepsilon}{M(t_0)}$, 当 $\|x_0\| < \delta$ 时, 有

$$\|x(t, t_0, x_0)\| \leq \|X(t)X^{-1}(t_0)\| \|x_0\| < \varepsilon.$$

即零解稳定.

必要性 由零解的稳定可知对 $\varepsilon > 0, \exists \delta(\varepsilon, t_0) > 0$, 当 $\|x_0\| < \delta$ 时, 有
 $\|x(t, t_0, x_0)\| < \varepsilon$.

$$\text{取 } x_{01} = \frac{\delta}{2}(1, 0, \dots, 0)^T, x_{02} = \frac{\delta}{2}(0, 1, 0, \dots, 0)^T, \dots, x_{0n} = \frac{\delta}{2}(0, \dots, 0, 1)^T,$$

那么以 x_{01}, \dots, x_{0n} 为初值的 n 个解 $x(t, t_0, x_{01}), x(t, t_0, x_{02}), \dots, x(t, t_0, x_{0n})$ 是线性无关的. (由于这 n 个解的 Wronski 行列式在 t_0 处的值 $W(t_0) = \left(\frac{\delta}{2}\right)^n \neq 0$), 从而以这 n 个解为列的矩阵 $X(t) = (x(t, t_0, x_{01}), \dots, x(t, t_0, x_{0n}))$ 为原线性方程组的一个基解矩阵.

又由于 $\|x_{0k}\| = \frac{\delta}{2} < \delta$, 所以 $\|x(t, t_0, x_{0k})\| < \varepsilon$, 其中 $k = 1, 2, \dots, n$. 即 $X(t)$ 的每一列均有界, 从而矩阵 $X(t)$ 有界.

2. 讨论下列自治系统零解的稳定性.

$$(1) \begin{cases} \dot{x} = -x + 2x(x+y)^2, \\ \dot{y} = -y^3 + 2y^3(x+y)^2; \end{cases} \quad (2) \begin{cases} \ddot{x} + 2n\dot{x} + k^2x = 0 \\ (0 < n < k); \end{cases}$$

$$(4) \begin{cases} \dot{x} = e^{x+y} + z - 1, \\ \dot{y} = 2x + y - \sin z, \\ \dot{z} = -8x - 5y - 3z + xy^2. \end{cases}$$

解 (1) 取 Liapunov 函数 $V(x, y) = \frac{1}{2}x^2 + \frac{1}{2}y^2$, 则

$$\begin{aligned} \left. \frac{dV}{dt} \right|_{(1)} &= -x^2 - y^4 + 2(x+y)^2(x^2+y^4) \\ &= -2(x^2+y^4) \left[\frac{1}{2} - (x+y)^2 \right] \\ &\leq -4(x^2+y^4) \left[\frac{1}{4} - (x^2+y^2) \right]. \end{aligned}$$

故在 $x^2 + y^2 \leq \frac{1}{4}$ 的内部 $\left. \frac{dV}{dt} \right|_{(1)} < 0$ (恒负), 因而零解渐近稳定.

(2) 令 $y = \dot{x}$, 则原方程等价于齐次线性方程组

$$\begin{cases} \frac{dx}{dt} = y, \\ \frac{dy}{dt} = -k^2x - 2ny. \end{cases}$$

其特征方程为 $\lambda^2 + 2n\lambda + k^2 = 0$, 从而特征值为 $\lambda = -n \pm i\sqrt{k^2 - n^2}$ (由于 $0 < n < k$), 均有负实部, 故零解渐近稳定.

(3) 将 $\sin z, e^{z+y}$ 用 Taylor 公式展开, 可知原方程的线性近似系统

$$\text{为} \begin{cases} \dot{x} = x + y + z, \\ \dot{y} = 2x + y - z, \\ \dot{z} = -8x - 5y - 3z. \end{cases}$$

其特征方程为

$$\begin{vmatrix} 1-\lambda & 1 & 1 \\ 2 & 1-\lambda & -1 \\ -8 & -5 & -3-\lambda \end{vmatrix} = -(\lambda-2)(\lambda+2)(\lambda+1) = 0.$$

由于特征值 $\lambda = 2 > 0$, 故原非齐次方程的零解不稳定.

3. 设有常系数齐次线性微分方程组 $\dot{x} = Ax, x \in \mathbb{R}^2, A$ 为二阶常数矩阵, 记 $p = -\operatorname{tr} A, q = \det A$, 设 $p^2 + q^2 \neq 0$, 试证

- (1) 当 $p > 0$ 且 $q > 0$ 时, 零解渐近稳定;
- (2) 当 $p = 0$ 且 $q > 0$ 或 $p > 0$ 且 $q = 0$ 时, 零解稳定但非渐近稳定;
- (3) 其他情形下零解都不稳定.

证明 设 $A = \begin{bmatrix} a & b \\ c & d \end{bmatrix}$, 则 $p = -\operatorname{tr} A = -(a+d), q = ad - bc$. A 的特征方程

为 $\lambda^2 - (a+d)\lambda + ad - bc = 0$, 即 $\lambda^2 + p\lambda + q = 0$. 特征值 $\lambda_{1,2} = \frac{1}{2}[-p \pm \sqrt{\Delta}]$,

$\Delta = p^2 - 4q$.

(1) 当 $p > 0, q > 0$, 则 $\lambda_{1,2}$ 的实部均为负, 故零解渐近稳定.

(2) $p = 0, q > 0$, 则 $\lambda_{1,2} = \pm i\sqrt{q}$ 实部为零, 且均为单根, 故零解稳定而非渐近稳定.

如 $p > 0$ 且 $q = 0$, 特征值为 $\lambda_1 = 0, \lambda_2 = -p < 0$, 故零解稳定而非渐近稳定 (定理 5.1(2)).

(3) $q < 0$ 或 $p < 0, q \geq 0$ 时, 特征值 $\frac{1}{2}(-p + \sqrt{p^2 - 4q})$ 的实部为正, 故零解不稳定.

4. 设 Volterra 系统

$$\begin{cases} \dot{x}_1 = x_1(b_1 + a_{11}x_1 + a_{12}x_2), \\ \dot{x}_2 = x_2(b_2 + a_{21}x_1 + a_{22}x_2) \end{cases}$$

有正平衡位置 $M(x_1^*, x_2^*)$ (即 $x_1^* > 0, x_2^* > 0$). 证明点 M 渐近稳定的充要条件是

$$x_1^* a_{11} + x_2^* a_{22} < 0, a_{11}a_{22} - a_{12}a_{21} > 0.$$

证明 由于 (x_1^*, x_2^*) 是原微分方程组的正平衡位置, 则

$$\begin{cases} b_1 + a_{11}x_1^* + a_{12}x_2^* = 0, \\ b_2 + a_{21}x_1^* + a_{22}x_2^* = 0. \end{cases} \quad (E_1)$$

作变换 $y_i = x_i - x_i^* (i=1, 2)$, 并注意 (E_1) , 则原微分方程等价于

$$\begin{cases} \dot{y}_1 = (y_1 + x_1^*)(a_{11}y_1 + a_{12}y_2), \\ \dot{y}_2 = (y_2 + x_2^*)(a_{21}y_1 + a_{22}y_2). \end{cases}$$

其线性近似系统为

$$\begin{cases} \dot{y}_1 = a_{11}x_1^*y_1 + a_{12}x_1^*y_2, \\ \dot{y}_2 = a_{21}x_2^*y_1 + a_{22}x_2^*y_2. \end{cases}$$

故由上题结论知 M 渐近稳定的充要条件为

$$p = -(a_{11}x_1^* + a_{22}x_2^*) > 0, q = (a_{11}a_{22} - a_{12}a_{21})x_1^*x_2^* > 0,$$

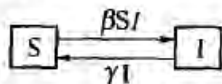
即
$$a_{11}x_1^* + a_{22}x_2^* < 0, a_{11}a_{22} - a_{12}a_{21} > 0.$$

5. 为了研究传染病的流行规律, 我们把人划分为两群: 易感者 S , 病人 I . 假设一个病人的传染率 (单位时间内传染的人数) 与该时刻易感者人数成正比, 比例常数为 $\beta > 0$; 病人的康复率与该时刻的病人成正比, 比例常数为 $\gamma > 0$; 康复者无免疫力, 可以立即被再次传染, 不考虑人口的出生、自然死亡和流动.

(1) 试建立此疾病传播的 $S-I-S$ 微分方程模型;

(2) 求此疾病的基本再生数, 并分别给出使此疾病逐渐消亡和发展成为地方病的条件.

解 此疾病的传播情况可用下述框图描述.



由此框图可得疾病传播的 $S-I-S$ 模型

$$\begin{cases} \frac{dS}{dt} = -\beta SI + \gamma I, \\ \frac{dI}{dt} = \beta SI - \gamma I. \end{cases} \quad (E_1)$$

显然 $(S, I) \in (G) = \{(S, I) \mid 0 < S \leq k, 0 \leq I \leq k, S + I = k\}$, 其中 k 为人口总数. 由于不考虑人口的出生和自然死亡, 因此 k 为常数.

(2) 由于 $S + I = k$, 所以原模型的两个方程中只有一个是独立的. 又由于我们主要关心的是疾病的消亡与否, 即 I 的变化规律, 因此只考虑方程

$$\dot{I} = [\beta(k - I) - \gamma]I = [(\beta k - \gamma) - \beta I]I. \quad (E_2)$$

$I_1 = 0$ 始终是其平衡位置, 又当 $k - \frac{\gamma}{\beta} > 0$, 即 $R_0 \triangleq \frac{\beta k}{\gamma} > 1$ 时出现正平衡位置

$$I_2 = k - \frac{\gamma}{\beta}.$$

(E_2) 关于 $I_1 = 0$ 的线性近似系统为 $\dot{I} = (\beta k - \gamma)I$, 则其特征值为 $\beta k - \gamma$. 故当 $R_0 < 1$ 时 $I_1 = 0$ 稳定; $R_0 > 1$ 时, I_1 不稳定.

(E_2) 关于 $I_2 = k - \frac{\gamma}{\beta}$ 的线性近似系统为 $\dot{I} = (\gamma - \beta k)I$, 其特征值为 $\gamma - \beta k = 1 - R_0$. 故 $R_0 \neq 1$ 时 $I_2 = k - \frac{\gamma}{\beta}$ 存在时, 其渐近稳定. 故此疾病的基本再生数为 $R_0 = \frac{\beta k}{\gamma}$. 且当 $R_0 \leq 1$ ($R_0 = 1$ 时, (E_2) 变为 $\dot{I} = -\beta I^2 \leq 0$. 故 $t \rightarrow +\infty$ 时, $I \rightarrow 0$) 时, 疾病消亡, 当 $R_0 > 1$ 时, 发展成地方病.

综合练习题

1. 猪的最佳出售时间问题 养猪场出售生猪有一个最佳出售时间. 因为将生猪在体重过小的时候出售, 显然利润不佳. 而猪养得愈大, 单位时间饲养费用就愈大, 到一定的时候体重的增加速度却会下降, 且单位体重的销售价格却不会随体重增加而增加. 因此, 饲养时间过短或过长, 都是不合算的. 只有选取一个最佳的出售时间, 才能获得最大的利润. 试建立这一问题的数学模型, 并对最佳出售时间作出理论探讨. (提示: 可假定生猪体重 $w(t)$ 符合 Logistic 模型 $\frac{dw}{dt} =$

$\alpha(1 - aw)$, 饲养费用 $y(t)$ 满足方程 $\frac{dy}{dt} = b + dw$.)

解 设 $w(t)$ 为一头猪出生 t 天后的体重 (单位: kg), $y(t)$ 为一头猪从出生到 t 天后所消耗的总饲养费用, c 为每公斤生猪的售价, $L(t)$ 为 t 时刻出售生猪