

南京大学

常微分方程期末考试

天影

2022 年 1 月 29 日

评语: 这张试卷是耿建生老师出的, 整体上来说难度适中 (该送的分都送到位了), 主要考察计算和书本上公式和定理的最基本运用. 同学们做题或者看题的时候不难发现, 很多题目都是书本上的例题或作业进行略微改编. 所以, 大家知道复习的重点是什么了吗? [doge]

感谢陈韵雯同学的题目记录和纠错以及南京大学数学系 20 级的多位同学在题目解答方面的帮助.

一、(10 分) 求解微分方程组

$$\begin{cases} \frac{dx}{dt} = 2x + y + z, \\ \frac{dy}{dt} = -2x - z, \\ \frac{dz}{dt} = 2x + y + 2z. \end{cases}$$

分析: 这是一道常见的一阶常系数齐次线性微分方程组求解问题, 直接求出基解矩阵即可. 需注意此题矩阵 A 有 2 重特征根, 计算方式较为特殊.

解: 先将原方程转化为 $\frac{d\mathbf{x}}{dt} = A(t)\mathbf{x}$ 的形式, 则有

$$A = \begin{pmatrix} 2 & 1 & 1 \\ -2 & 0 & -1 \\ 2 & 1 & 2 \end{pmatrix},$$

使用 $|A - \lambda I_3| = 0$, 求出该矩阵特征值, 有

$$\lambda_1 = 2, \text{ 对应特征向量为 } (1, -2, 2)^T,$$

$$\lambda_2 = \lambda_3 = 1 \text{ 为 } 2 \text{ 重特征根},$$

对应解向量的计算公式为:

$$\begin{cases} (A - I_3)^2 v = \mathbf{0} \Rightarrow v_{10}, v_{20}, \\ v_{11} = (A - I_3)v_{10}, v_{21} = (A - I_3)v_{20}, \\ v_1 = v_{11}t + v_{10}, v_2 = v_{21}t + v_{20}. \end{cases}$$

求得 $v_1 = (0, 1, -1)^T$, $v_2 = (1, -t, t-1)^T$, 由此得出该方程通解为

$$\begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = C_1 \begin{pmatrix} e^{2t} \\ -2e^{2t} \\ 2e^{2t} \end{pmatrix} + C_2 \begin{pmatrix} 0 \\ e^t \\ -e^t \end{pmatrix} + C_3 \begin{pmatrix} e^t \\ -te^t \\ (t-1)e^t \end{pmatrix}.$$

二、(10 分) 已知 $\varphi(x) = \frac{1}{x} (x > 0)$ 是微分方程 $\frac{d^2 y}{dx^2} + \frac{1+x}{x} \frac{dy}{dx} + \frac{x-1}{x^2} y = 0$ 的一个解, 求微分方程

$$\frac{d^2 y}{dx^2} + \frac{1+x}{x} \frac{dy}{dx} + \frac{x-1}{x^2} y = 0$$

的通解.

分析: 这是一道二阶齐次线性微分方程, 题目已经明显提示了该方程的一个解, 只要是认真看过书上第六章的同学就能立刻想到通解公式:

$$y = \varphi(x) \left(C_1 + C_2 \int_{x_0}^x \frac{1}{\varphi^2(s)} e^{-\int_{s_0}^s p(t) dt} ds \right).$$

解: 根据题目, 有 $p(x) = \frac{1+x}{x}$, 由通解公式,

$$\begin{aligned} y &= \frac{1}{x} \left(C_1 + C_2 \int x^2 e^{-\int \frac{1+x}{x} dx} dx \right) \\ &= \frac{1}{x} \left(C_1 + C_2 \int x e^{-x} dx \right) \\ &= \frac{1}{x} (C_1 - C_2(x+1)e^{-x}) \\ &= \frac{1}{x} C_1 - C_2 \left(1 + \frac{1}{x} \right) e^{-x}. \end{aligned}$$

三、(10 分) 求解微分方程

$$x^3 \frac{d^3 y}{dx^3} - x^2 \frac{d^2 y}{dx^2} + 2x \frac{dy}{dx} - 2y = x^3 \quad (x > 0).$$

分析: 这是一道典型的三阶欧拉方程, 一般方法是通过 $x = e^t$ 换元将原方程转化为易求解的常系数线性微分方程, 此题难点在于换元的计算.

解: 作换元 $x = e^t$ 即 $t = \ln x$, 则

$$\begin{aligned} \frac{dy}{dx} &= \frac{dy}{dt} \cdot \frac{dt}{dx} = \frac{1}{x} \frac{dy}{dt}, \\ \frac{d^2 y}{dx^2} &= \frac{d}{dx} \left(\frac{1}{x} \frac{dy}{dt} \right) \\ &= -\frac{1}{x^2} \frac{dy}{dt} + \frac{1}{x^2} \frac{d^2 y}{dt^2} \\ &= \frac{1}{x^2} \left(\frac{d^2 y}{dt^2} - \frac{dy}{dt} \right), \\ \frac{d^3 y}{dx^3} &= \frac{d}{dx} \left[\frac{1}{x^2} \left(\frac{d^2 y}{dt^2} - \frac{dy}{dt} \right) \right] \\ &= -\frac{2}{x^3} \left(\frac{d^2 y}{dt^2} - \frac{dy}{dt} \right) + \frac{1}{x^3} \left(\frac{d^3 y}{dt^3} - \frac{d^2 y}{dt^2} \right) \\ &= \frac{1}{x^3} \left(\frac{d^3 y}{dt^3} - 3 \frac{d^2 y}{dt^2} + 2 \frac{dy}{dt} \right), \end{aligned}$$

则原方程转化为三阶常系数线性微分方程

$$\frac{d^3 y}{dt^3} - 4 \frac{d^2 y}{dt^2} + 5 \frac{dy}{dt} - 2y = e^{3t}.$$

先考虑对应齐次方程 $y''' - 4y'' + 5y' - 2y = 0$ 的解, 令 $\lambda^3 - 4\lambda^2 + 5\lambda - 2 = 0$, 解得 $\lambda_1 = \lambda_2 = 1$, $\lambda_3 = 2$, 则齐次方程通解为

$$y = C_1 e^t + C_2 t e^t + C_3 e^{2t}.$$

由于 $3 \neq 2$, $3 \neq 1$, 故设对应非齐次方程特解为 $y = a e^{3t}$, 代入方程, 解得 $a = \frac{1}{4}$, 故原方程通解为

$$\begin{aligned} y &= C_1 e^t + C_2 t e^t + C_3 e^{2t} + \frac{1}{4} e^{3t} \\ \Rightarrow y &= C_1 x + C_2 x \ln x + C_3 x^2 + \frac{1}{4} x^3. \end{aligned}$$

四、(10 分) 求解微分方程

$$\frac{d^2y}{dx^2} + 3\frac{dy}{dx} - 4y = e^{-4x} + xe^{-x}.$$

分析: 这是一道二阶常系数非齐次线性微分方程, 做法基本与上题换元后相同, 不再赘述. 此题非平凡之处在于非齐次项有两项, 但将这两项分开处理后合并会极大的简化计算.

解: 先求出对应齐次方程 $y'' + 3y' - 4y = 0$ 的通解 $y = C_1e^x + C_2e^{-4x}$, 然后将非齐次项分开, 分别求特解, 即

$$y'' + 3y' - 4y = e^{-4x} \quad \text{和} \quad y'' + 3y' - 4y = xe^{-x}.$$

由于 -4 是 $\lambda^2 + 3\lambda - 4 = 0$ 的一个根, 而 -1 不是, 故分别设上述两方程的特解为 $y = axe^{-4x}$

和 $y = (bx + c)e^{-x}$, 分别代入方程后, 解得 $a = -\frac{1}{5}$, $b = -\frac{1}{6}$, $c = -\frac{1}{36}$, 则所求方程的通解为

$$y = C_1e^x + C_2e^{-4x} - \frac{1}{5}xe^{-4x} - \frac{1}{6}\left(x + \frac{1}{6}\right)e^{-x}.$$

五、(10 分)

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

求平衡点, 并判断平衡点的稳定性.(渐近稳定, 稳定非渐近稳定, 不稳定)

分析: 此题主要考察动力系统平衡点稳定性的知识, 判断平衡点有两种方法: 一种是线性化方法, 较为简单; 另一种是李雅普诺夫第二方法, 需要构造李雅普诺夫函数, 操作较为复杂. 这两种方法都只是研究零解稳定性的方法, 对于非零解, 可以使用平移变换将其变为零解进行研究. 此题为课本上作业原题稍加改动 (向右移动了一个单位, 但做法完全相同).

解: 首先求平衡点, 根据平衡点定义, 有 $y = -x + \frac{1}{2}x^2 = 0$, 解得两个平衡点: $(2, 0)$ 和 $(0, 0)$. 先看 $(0, 0)$: 由于矩阵 $\begin{pmatrix} 0 & 1 \\ -1 & 0 \end{pmatrix}$ 的特征值实部均为 0 , 故线性化方法失效, 考虑使用李

雅普诺夫第二方法, 观察题目, 容易发现

$$\begin{aligned} \frac{dy}{dt} &= \frac{dy}{dx} \cdot \frac{dx}{dt} = y \frac{dy}{dx} = -x + \frac{1}{2}x^2 \\ \Rightarrow y dy &= \left(-x + \frac{1}{2}x^2\right) dx \\ \Rightarrow \frac{1}{2}x^2 + \frac{1}{2}y^2 - \frac{1}{6}x^3 &= C. \end{aligned}$$

由此得到首次积分, 构造李雅普诺夫函数 $V(x, y) = \frac{1}{2}x^2 + \frac{1}{2}y^2 - \frac{1}{6}x^3$, 则全导数 $\frac{dV}{dt} = 0$, 故该平衡点是稳定的. 但 $\exists \delta > 0$, 当 $0 < |x| < \delta$ 时, $\frac{1}{4}x^2 < \frac{1}{2}x^2 - \frac{1}{6}x^3 < x^2$, 即有

$$0 < \frac{1}{4}x^2 + \frac{1}{2}y^2 < V(x, y) < x^2 + \frac{1}{2}y^2,$$

注意到这里的 $V(x, y)$ 是原微分方程组的首次积分, 由首次积分的性质可知, 以任何 $(0, 0)$ 附近的点为初值的非零解都会被限制在两个椭圆中间, 即 $(0, 0)$ 稳定非渐近稳定.

对于 $(2, 0)$: 先通过平移变换 $\begin{cases} x = u + 2 \\ y = v \end{cases}$ 将平衡点变为零解, 此时原方程组变为

$$\begin{cases} \frac{du}{dt} = v, \\ \frac{dv}{dt} = u + \frac{1}{2}u^2, \end{cases}$$

则因为 $\begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 0 \end{pmatrix}$ 的特征值为 ± 1 有正根, 由线性化方法可知 $(2, 0)$ 不稳定.

六、(10 分) 求解微分方程组

$$\begin{cases} \frac{dx}{dt} = -y + x(x^2 + y^2 - 1), \\ \frac{dy}{dt} = x + y(x^2 + y^2 - 1). \end{cases}$$

分析: 此题为课本上例题, 有两种做法: 一种是使用极坐标换元; 第二种是通过求其首次积分求解, 此解答使用极坐标换元来做.

解: 令 $x = r \cos \theta$, $y = r \sin \theta$, 则原微分方程组化为

$$\cos \theta \frac{dr}{dt} - r \sin \theta \frac{d\theta}{dt} = -r \sin \theta + r \cos \theta (r^2 - 1), \quad (6.1)$$

$$\sin \theta \frac{dr}{dt} + r \cos \theta \frac{d\theta}{dt} = r \cos \theta + r \sin \theta (r^2 - 1), \quad (6.2)$$

令 $\cos \theta \times (6.1) + \sin \theta \times (6.2)$ 和 $\cos \theta \times (6.2) - \sin \theta \times (6.1)$, 有

$$\begin{aligned} \begin{cases} \frac{dr}{dt} = r(r^2 - 1) \\ \frac{d\theta}{dt} = 1 \end{cases} &\Rightarrow \begin{cases} r = \sqrt{\frac{1}{1 - C_1 e^{2t}}} \\ \theta = t + C_2 \end{cases} \\ &\Rightarrow \begin{cases} x = \frac{\cos(t + C_2)}{\sqrt{1 - C_1 e^{2t}}} \\ y = \frac{\sin(t + C_2)}{\sqrt{1 - C_1 e^{2t}}} \end{cases}. \end{aligned}$$

七、(10 分) 已知微分方程 $\frac{d^2y}{dx^2} + Q(x)y = 0$, $Q(x) \in C[0, +\infty)$, $Q(x) > 25$.

证明方程的任何非零解在 $(0, \frac{\pi}{5})$ 内必有一零点.

分析: 此题是课本上 Sturm 比较定理的一个简单推广, 区别在于将零点存在的区间从闭区间改为开区间, 课后作业题中有相关证明.

证明: 考虑微分方程

$$\frac{d^2y}{dx^2} + 25y = 0,$$

由 $\lambda^2 + 25 = 0$ 解得 $\lambda = \pm 5i$, 则微分方程通解为 $y = C_1 \cos 5x + C_2 \sin 5x$. 当 C_1, C_2 不都为 0 时, 此非零解相邻零点间距为 $\frac{\pi}{5}$, 选取适当 C_1, C_2 , 使 0 和 $\frac{\pi}{5}$ 为对应非零解的相邻零点, 而因为 $Q(x) > 25$, 所以由 Sturm 比较定理的推广可知, $\frac{d^2y}{dx^2} + Q(x)y = 0$ 的任何非零解在 $\frac{d^2y}{dx^2} + 25y = 0$ 的非零解的两个相邻零点间至少有一个零点, 即方程的任何非零解在 $(0, \frac{\pi}{5})$ 内必有一零点. \square

八、(15 分)

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

求平衡点, 并判断平衡点的稳定性.(渐近稳定, 稳定非渐近稳定, 不稳定)

分析: 同第五题.

解: 由平衡点的定义, 令 $x - xy = xy - y = 0$, 解得平衡点为 $(0, 0)$ 和 $(1, 1)$.

先看 $(0, 0)$: 由于矩阵 $\begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & -1 \end{pmatrix}$ 有正特征值 1, 故由线性化方法, $(0, 0)$ 不稳定.

再看 $(1, 1)$: 作平移变换 $\begin{cases} x = u + 1 \\ y = v + 1 \end{cases}$, 则原方程组化为

$$\begin{cases} \frac{du}{dt} = -v - uv, \\ \frac{dv}{dt} = u + uv. \end{cases}$$

可以发现此方程组的对应矩阵和第五题的零解对应矩阵互为转置, 故特征值实部均为 0, 线性化方法失效, 因此考虑使用李雅普诺夫第二方法, 将上下两式相除, 分离变量后积分, 得到

首次积分:

$$\begin{aligned}\frac{du}{dv} &= -\frac{v(u+1)}{u(v+1)} \\ \Rightarrow \int \frac{u}{u+1} du &= -\int \frac{v}{v+1} dv \\ \Rightarrow u+v-\ln(u+1)-\ln(v+1) &= C.\end{aligned}$$

因此, 构造李雅普诺夫函数 $V(u, v) = u + v - \ln(u+1) - \ln(v+1)$, 显然 $V(0, 0) = 0$, 且当 $(u, v) \neq (0, 0)$ 但趋近于 $(0, 0)$ 时, 由 Taylor 展开公式可得

$$\begin{aligned}V(u, v) &= u + v - \left(u - \frac{1}{2}u^2 - o(u^2)\right) - \left(v - \frac{1}{2}v^2 - o(v^2)\right) \\ &= \frac{1}{2}u^2 + \frac{1}{2}v^2 + o(u^2) + o(v^2) > 0, \quad ((u, v) \rightarrow (0, 0))\end{aligned}$$

故 $V(u, v)$ 是李雅普诺夫函数, 且其全导数 $\frac{dV}{dt} = 0$, 从而可以判断出平衡点至少是稳定的, 由于前面已经得到

$$V(u, v) = \frac{1}{2}u^2 + \frac{1}{2}v^2 + o(u^2) + o(v^2), \quad ((u, v) \rightarrow (0, 0))$$

故有

$$\frac{1}{4}u^2 + \frac{1}{4}v^2 < V(u, v) < u^2 + v^2, \quad ((u, v) \rightarrow (0, 0))$$

从而与第五题类似, 以非原点为初值的任意解都不可能趋于原点, 即 $(1, 1)$ 稳定但非渐近稳定.

九、(15 分) 求解微分方程组 ($x > 0, y > 0, z > 0$)

$$\begin{cases} \frac{dx}{dt} = x(y^2 - z^2), \\ \frac{dy}{dt} = y(z^2 - x^2), \\ \frac{dz}{dt} = z(x^2 - y^2). \end{cases}$$

分析: 此题为课本上原题改编, 可以通过凑三个首次积分的方法解决.

解: 将 x, y, z 分别乘题目中微分方程组的三个等式后相加, 得到第一个首次积分

$$x \frac{dx}{dt} + y \frac{dy}{dt} + z \frac{dz}{dt} = 0 \Rightarrow x^2 + y^2 + z^2 = C_1,$$

再将 yz, zx, xy 分别乘这三个等式后相加, 得到第二个首次积分

$$yz \frac{dx}{dt} + zx \frac{dy}{dt} + xy \frac{dz}{dt} = 0 \Rightarrow xyz = C_2,$$

第三个首次积分需要将前两次计算出的首次积分代入方程组, 首先有 $y = \frac{C_2}{zx}$, 则 $x^2 + z^2 + \frac{C_2^2}{z^2x^2} = C_1$, 从而解得

$$\begin{aligned}x^2 &= \frac{1}{2} \left(C_1 - z^2 \pm \sqrt{(z^2 - C_1)^2 - \frac{4C_2^2}{z^2}} \right), \\y^2 &= \frac{1}{2} \left(C_1 - z^2 \mp \sqrt{(z^2 - C_1)^2 - \frac{4C_2^2}{z^2}} \right).\end{aligned}$$

将这两个等式代入第三个式子消去 x, y , 即可得到

$$\frac{dz}{dt} = \pm z \sqrt{(z^2 - C_1)^2 - \frac{4C_2^2}{z^2}}.$$

这是一个变量可分离方程, 理论上可将其分离变量后积分, 但该方程实际无法计算, 在考试后有同学询问老师, 回答是只需要化出此式即可算满分.