

关于 Dulac 函数的结构问题*

吕启龙

(吉林工学院)

本文讨论极限环理论中的 Dulac 函数的结构问题, 首先分析关于不存在极限环的 Bendixson 定理的局限性以及 Dulac 定理的作用, 然后给出 Dulac 函数的一个常用的结构式, 最后用一些例子来说明这个结构式的用法, 和它在判定不存在极限环问题上的应用.

§1 Dulac 函数的概念

我们研究二阶动力系统

$$\frac{dx}{dt} = P(x, y), \quad \frac{dy}{dt} = Q(x, y) \quad (1)$$

不存在极限环的充分条件, 假设 $P(x, y)$, $Q(x, y)$ 是一次连续可微函数. I. Bendixson 提出一个用发散量判定不存在极限环的准则, 这就是我们所说的 Bendixson 定理: 如果在相平面的单连通域 G 内, 系统 (1) 的发散量

$$\operatorname{div}(P, Q) = \frac{\partial P}{\partial x} + \frac{\partial Q}{\partial y}$$

保持常号, 且不在 G 的任何子域内恒等于零, 则系统 (1) 不存在全部位于域 G 内的闭轨线和奇异闭轨线(可参看[2]定理 1.10).

对于一定的系统 (1) 和一定的区域 G , 发散量 $\operatorname{div}(P, Q)$ 往往不在 G 内保持常量, 这就使得 Bendixson 定理的应用受到限制. 究其原因, 不外以下两点: 一是由于函数 P, Q 固定, 没有调整的可能; 二是由于区域 G 固定, 没有灵活的余地. 因此, 在改进这个定理时, 首先应该给系统 (1) 的右端函数加进可调整的因素, 并适当选择这个因素, 以保证发散量的常号性; 其次应该将区域 G 划分成几个单连通子域, 使得发散量在各子域内保持常号, 且不存在与子域边界相交或相切的闭轨线. 这样就保证了系统 (1) 在域 G 内不存在闭轨线.

H. Dulac[3]改进了 Bendixson 定理, 而得我们所说的 Dulac 定理: 如果在相平面的单连通域 G' 内存在一次连续可微函数 $B(x, y)$, 使得

$$D(x, y) = \frac{\partial}{\partial x}(BP) + \frac{\partial}{\partial y}(BQ)$$

*1981 年11月9日收到.

在 G' 内保持常号, 且不在 G' 的任何子域内恒等于零, 则系统(1)不存在全部位于 G' 内的闭轨线和奇异闭轨线(可参看[2]定理1.11)。

现在用时间变换的观点, 来解释这个定理。在系统(1)中进行变换

$$dt = B(x, y) d\tau, \quad (2)$$

使得系统

$$\frac{dx}{d\tau} = B(x, y) P(x, y), \quad \frac{dy}{d\tau} = B(x, y) Q(x, y), \quad (3)$$

此系统发散量恰等于 $D(x, y)$ 。可见关于系统(1)的Dulac定理相当于关于系统(3)的Bendixson定理, 而Dulac方法的实质就是, 先对系统(1)进行变换(2), 再对变换后的系统(3)应用Bendixson定理, 然后根据系统(3)不存在闭轨线的事实, 来断定系统(1)不存在闭轨线。

与系统(1)相比, 系统(3)的右端有了可以调整的因素 $B(x, y)$, 而区域 G' 又是可以灵活地选取的, 所以发散量 $D(x, y)$ 的常号性比较容易实现。

我们将函数 $B(x, y)$ 称为Dulac函数。

§2 Dulac函数的结构

Dulac方法的关键, 在于选取适当的Dulac函数 $B(x, y)$, 使 $D(x, y)$ 在 G 的单连通子域 G' 内保持常号。但是, 迄今为止还没有见到关于Dulac函数的结构规律的论述。这里我们根据前面对Dulac函数的作用的分析, 和我们所见到的一些Dulac函数的例子, 归纳出它的一种常用的结构式:

$$B(x, y) = [\pm l_1(x, y)]^{k_1} \cdot [\pm l_2(x, y)]^{k_2} e^{q(x, y)}, \quad (4)$$

其中 $l_1(x, y)$ 、 $l_2(x, y)$ 都是 x, y 的一次函数, $q(x, y)$ 是 x, y 的多项式, 一般是二次的, 而 l_1, l_2, q 的系数以及 k_1, k_2 都是待定常数, 确定这些常数的原则是, 使 $D(x, y)$ 在指定的区域 G' 内保持常号。

需要指出, 这种结构式对二次系统特别有用, 而对于其他系统却未必是最好的。

还需要指出, $l_1(x, y) = 0$ 与 $l_2(x, y) = 0$ 应该是与系统(1)的闭轨线既不相交也不相切的直线(以后我们将这种直线简称为不切直线), 其原因如下: 由结构式(4)可知, 在直线 $l_1(x, y) = 0$ 和 $l_2(x, y) = 0$ 上, 或者有 $B(x, y) = 0$, 或者有 $B(x, y) = \infty$, 且此二直线最多能将区域 G 分成四个单连通子域。在其中每个子域内, $B(x, y)$ 是一次连续可微函数, 且不为零, 所以变换(2)是拓扑变换, 系统(1)与(3)轨线的拓扑结构相同, 从而此二系统或者同时有闭轨线, 或者同时没有闭轨线。如果 $D(x, y)$ 在各子域内都保持常号, 则系统(1)的任一闭轨线都不可能全部位于任一子域内, 而由于直线 $l_1(x, y) = 0$ 与 $l_2(x, y) = 0$ 都是不切直线, 又没有与子域边界相交或相切的闭轨线, 从而系统(1)在整个域 G 内没有闭轨线。当然, 如果只能保证 $D(x, y)$ 在某一个子域内常号, 那就只能断定系统(1)在此子域内没有闭轨线。

在构造Dulac函数时经常用到的不切直线, 一般有以下几种:

- (1) 系统(1)的积分直线。它显然是不切直线。
- (2) 系统(1)的分界线在鞍点的切线。下面就系统(1)是二次系统的情形, 证明这种

切线是不切直线。我们知道, 经过非奇异线性变换, 可将原点移到鞍点, 将分界线在鞍点两条切线变成两条坐标轴, 并将系统(1)化成

$$\frac{dx}{dt} = \lambda_1 x + a_1 x^2 + b_1 xy + c_1 y^2, \quad \frac{dy}{dt} = \lambda_2 y + a_2 x^2 + b_2 xy + c_2 y^2,$$

其中 λ_1, λ_2 是系统(1)的线性近似系统的两个实特征根(见[4], 49)。在 $c_1 \neq 0$ 时, 由于

$$\left. \frac{dx}{dt} \right|_{x=0} = c_1 y^2,$$

保持常号, 可知轨线在与直线 $x=0$ 相交时, 皆由其同一侧穿向另一侧, 所以 $x=0$ 是不切直线。在 $c_1=0$ 时, 由于

$$\frac{dx}{dt} = x(\lambda_1 + a_1 x + b_1 y),$$

可知 $x=0$ 是积分直线。同理可证, 直线 $y=0$ 也是不切直线。

总之, 分界线在鞍点的切线都是不切直线。

(3) 过系统(1)的结点且与特殊方向相切的直线。用与前面类似的方法可证, 这种直线也是不切直线。

(4) $P(x, y) = 0$ 的铅直渐近线和 $Q(x, y) = 0$ 的水平渐近线。这主要是指二次系统而言的。如果 $P(x, y) = 0$ 是双曲线且有铅直渐近线 $x=a$, 则由于它位于双曲线的二分支之间, 可知

$$\left. \frac{dx}{dt} \right|_{x=a} = P(a, y),$$

定号, 所以 $x=a$ 是不切直线。同理, 如果 $Q(x, y) = 0$ 是双曲线且有水平渐近线 $y=b$, 则 $y=b$ 也是不切直线。

注意, $P(x, y) = 0$ 与 $Q(x, y) = 0$ 的斜渐近线, 在一定的条件下也可以成为不切直线。

(5) 其他不切直线。例如使 $P(m, y)$ 保持常号的直线 $x=m$, 使 $Q(x, n)$ 保持常号的直线 $y=n$ 等, 都是不切直线。

§3 Dulac 函数举例

现在举出一些Dulac函数的例子, 来说明结构式(4)的用法, 以及它在判定不存在极限环问题上的应用。需要指出, 这里的大多数例子在理论上或实际应用中都有一定的意义。

例1 $\frac{dx}{dt} = xy, \quad \frac{dy}{dt} = 2 + y - x^2 - y^2.$

容易看出, $x=0$ 是积分直线。由于 $2 + y - x^2 - y^2 = (1+y)(2-y) - x^2$, 可知 $1+y=0$ 和 $2-y=0$ 都是不切直线。现在试取 Dulac 函数

$$B(x, y) = (\pm x)^{k_1} [\pm (1+y)]^{k_2},$$

这里 $(\pm x)^{k_1}$ 中正负号的取法如下: 在半平面 $x>0$ 内取正号, 在半平面 $x<0$ 内取负号。 $[\pm (1+y)]^{k_2}$ 中正负号的取法类似。后面也仿此规定。

这时

$$D(x, y) = \pm [2k_2 + 1 + (k_1 + k_2)y - k_2x^2 + (k_1 - k_2 - 1)y^2](\pm x)^{k_1}[\pm(1+y)]^{k_1-1}.$$

令 $k_1 + k_2 = 0$, $k_1 - k_2 - 1 = 0$, 得 $k_1 = \frac{1}{2}$, $k_2 = -\frac{1}{2}$, 并且

$$D(x, y) = \pm \frac{1}{2}(\pm x)^{\frac{5}{2}}[\pm(1+y)]^{-\frac{3}{2}}.$$

由此可见, 在相平面被 $x=0$, $1+y=0$ 分成的四个单连通域内, $D(x, y)$ 都保持定号, 故都不存在闭轨线, 从而在全相平面内不存在闭轨线.

在此例中还可把 Dulac 函数取得简单些, 例如取

$$B(x, y) = (\pm x)^k,$$

这时

$$D(x, y) = [1 + (k-1)y](\pm x)^k,$$

令 $k=1$, 即取 $B(x, y) = x$, 可得 $D(x, y) = x$. 由此也可断定在全相平面内不存在闭轨线.

例 2 $\frac{dx}{dt} = x(a_1x + b_1y + c_1), \quad \frac{dy}{dt} = y(a_2x + b_2y + c_2),$ 假设 $\Delta = a_1b_2 - a_2b_1 \neq 0$.

由于 $x=0$, $y=0$ 都是积分直线, 故取

$$B(x, y) = (\pm x)^{k_1}(\pm y)^{k_2},$$

这时

$$D(x, y) = \pm \{[(k_1+2)a_1 + (k_2+1)a_2]x + [(k_1+1)b_1 + (k_2+2)b_2]y + (k_1+1)c_1 + (k_2+1)c_2\}(\pm x)^{k_1}(\pm y)^{k_2}.$$

令 $\alpha = \frac{1}{\Delta}b_2(a_2 - a_1)$, $\beta = \frac{1}{\Delta}a_1(b_1 - b_2)$, $\sigma = a_1c_2(b_1 - b_2) + b_2c_1(a_2 - a_1)$, 并取 $k_1 = \alpha - 1$, $k_2 = \beta - 1$, 则得

$$D(x, y) = \pm \frac{\sigma}{\Delta}(\pm x)^{\alpha-1}(\pm y)^{\beta-1}.$$

由此可见, 当 $\sigma \neq 0$ 时 $D(x, y)$ 在各象限内都定号, 从而在全相平面内不存在闭轨线.

此例选自文[5], 234, 但该文取 $B(x, y) = x^{\alpha-1}y^{\beta-1}$, 这时只能断定在第一象限内不存在闭轨线.

例 3 $\frac{dx}{dt} = -y + \delta x + lx^2 + ny^2, \quad \frac{dy}{dt} = x.$

由于不易找到不切直线, 我们取

$$B(x, y) = e^{\alpha x + \beta y},$$

这时

$$D(x, y) = [\delta + (\alpha\delta + \beta + 2l)x + \alpha(-y + lx^2 + ny^2)]e^{\alpha x + \beta y}.$$

令 $\alpha = 0$, $\beta = -2l$, 可得

$$D(x, y) = \delta e^{-2ly},$$

可见当 $\delta \neq 0$ 时, 在全相平面内不存在闭轨线.

$$\text{例 4} \quad \frac{dx}{dt} = -y + lx^2 + mxy, \quad \frac{dy}{dt} = x.$$

由于 $-y + lx^2 + mxy = (mx - 1)y + lx^2$, 可见当 $l \neq 0$ 时 $mx - 1 = 0$ 是不切直线(其实它是双曲线 $-y + lx^2 + mxy = 0$ 的渐近线), 故取

$$B(x, y) = [\pm (mx - 1)]^k e^{\alpha x + \beta y}.$$

令 $k = -1$, $\alpha = 0$, $\beta = -2l$, 可得

$$D(x, y) = \mp mlx^2 [\pm (mx - 1)]^{-2} e^{-2ly},$$

可见当 $ml \neq 0$ 时在全相平面内不存在闭轨线(见[6]).

此例中也可取

$$B(x, y) = e^{\alpha x + \beta y + px^2 + qxy + ry^2},$$

并令 $\alpha = m$, $\beta = -2l$, $p = q = 0$, $r = -\frac{1}{2}m^2$, 则有

$$D(x, y) = mlx^2 e^{mx - 2ly - \frac{1}{2}m^2 y^2},$$

由此可以得出同样的结论(见[2], 291).

$$\text{例 5} \quad \frac{dx}{dt} = -y + lx^2 + mxy + ny^2, \quad \frac{dy}{dt} = x, \quad n \neq 0.$$

此系统有唯一鞍点 $(0, \frac{1}{n})$, 分界线在此点处的切线为

$$x - n\mu y + \mu = 0,$$

其中 μ 是方程 $n^2\mu^2 - m\mu - 1 = 0$ 的正根.

现在取

$$B(x, y) = [\pm (x - n\mu y + \mu)]^k e^{\alpha x + \beta y},$$

并令 $k = \mu m$, $\alpha = 0$, $\beta = \mu mn - 2l$, 则得

$$D(x, y) = \pm \mu m(l + n)x^2 [\pm (x - n\mu y + \mu)]^{\mu m - 1} e^{(\mu mn - 2l)y}.$$

由此可见, 当 $m(l + n) \neq 0$ 时在全相平面内不存在闭轨线(见[2], 291).

$$\text{例 6} \quad \frac{dx}{dt} = 1 - xy^2, \quad \frac{dy}{dt} = \alpha y(xy - 1), \quad \alpha > 0.$$

由于 $x = 0$ 是不切直线, $y = 0$ 是积分直线, $(1, 1)$ 是唯一奇点, 所以若有闭轨线, 则必全部位于第一象限. 我们取

$$B(x, y) = x^{-1} y^{-2} e^{-\alpha x - 2y}$$

这时

$$D(x, y) = -(1 - 2\alpha xy + \alpha x^2 y^2) x^{-2} y^{-2} e^{-\alpha x - 2y}.$$

当 $0 < \alpha \leq 1$ 时 $D(x, y)$ 常负, 从而在全相平面内不存在闭轨线.

本文初稿是在叶彦谦教授指导下写成的总结提纲, 曾在1979年南京常微二次系统讨论会上报告过, 其中第二部分是在与蔡燧林、廖可人、任永泰、曾昭著同志讨论后写成的. 叶彦谦教授还审阅了本文, 作者向他以及前面提到的四位同志表示感谢.

参 考 文 献

- [1] Bendixson, I., Sur les courbes definies par des equations differentielles, *Acta Math.*, 24, 1(1901).
- [2] 叶彦谦, 极限环论, 上海科技出版社, 1965.
- [3] Dulac, H., Recherche des cycles limites, *Comp. Rend.*, 204, 23(1937).
- [4] 秦元勋, 微分方程所定义的积分曲线, 上册, 科学出版社, 1959.
- [5] Андронов, А. А., Леонтовцл, Е. А., Гордон, И. И., Майер, А. Г., Качественная Теория Динамических систем второго порядка, «Наука», 1966.
- [6] 居乃旦, 一类非线性方程的极限环及积分曲线的全局结构, 数学学报, 15(1965), 3.

On the Problem of Structure of Dulac's Function

Lu Qi-long

(Jilin Institute of Technoloh)

Abstract

This paper deals with the problem of structure of Dulac's function $B(x, y)$ in the theory of limit cycles. We give the useful structural expression and illustrate it by some examples. This expression is as follows:

$$B(x, y) = [\pm l_1(x, y)]^{k_1} [\pm l_2(x, y)]^{k_2} e^{f(x, y)},$$

where $l_1(x, y)$, $l_2(x, y)$ are linear functions of x , y , and $f(x, y)$ is quadric function of x , y , but $l_1(x, y) = 0$, $l_2(x, y) = 0$ must be straight lines which nontangent with a closed trajectory.

The straight lines $l_1(x, y) = 0$ and $l_2(x, y) = 0$ usually are one of following lines:

- (1) an integral line of the system(1),
- (2) a tangent of a separatrix of the system(1) at a saddle point,
- (3) a straight line which pass on a node of the system(1) and tangential to special direction,
- (4) a vertical asymptote of the curve $P(x, y) = 0$ or a horizontal asymptote of the curve $Q(x, y) = 0$.