

文章编号: 1000_0887(2000) 10_1077_04

二阶中立型方程的强迫振动

王培光¹, 葛渭高²

(1 河北大学 数学系, 河北保定 071002; 2 北京理工大学 应用数学系, 北京 100081)

(林宗池推荐)

摘要: 讨论了一类具有偏差变元的二阶中立型方程, 给出了该类方程解振动的充分条件

关键词: 振动性; 中立型方程; 偏差变元

中图分类号: O175.1 文献标识码: A

引 言

关于中立型时滞微分方程解的振动性和渐近性的研究, 除了在理论上的重要性之外, 在应用方面也有着重要的意义. 例如, 二阶中立型微分方程可用于讨论系在弹性体上的质点振动问题, 作为欧拉方程, 也可出现在某些变分问题中(参见 Hale[1]). 中立型时滞微分方程解的振动性和渐近性的近期结果可参见 Grammatikopoulos, Ladas 和 Meimaridou[2], Grace 和 Lalli[3], Ruan[4], Li 和 Liu[5], Tanaka[6] 及其参考文献. 然而, 这些工作仅讨论了离散偏差变元情况, 关于连续偏差变元的工作很少(参见 Yu 和 Fu[7]), 特别是强迫振动的情况. 本文的目的是对于具有连续偏差变元的二阶线性方程

$$x(t) + x(t - \tau) + \int_a^b p(t, \eta) x[g(t, \eta)] d\eta = q(t) \quad (E)$$

建立一些振动定理

这里 $\tau > 0$, $0; p(t, \eta), g(t, \eta) \in C([t_0, +\infty) \times [a, b]; R); q(t) \in C([t_0, +\infty), R); g(t, \eta) \geq t$, $[a, b]; g(t, \eta)$ 关于 t 、非减, 并且有 $\lim_{t \rightarrow +\infty} g(t, a) = +\infty$; $(\cdot) \in ([a, b], R)$ 关于 η 非减, 方程(E)中的积分是 Stieltjes 积分

定义 1 函数 $x(t)$ 称为最终正(最终负), 如果存在 $t_1 > 0$ 使得 $x(t) > 0 (< 0)$ 对于 $t > t_1$ 成立

定义 2 方程(E)的解 $x(t)$ 称为振动, 如果 $x(t)$ 非最终为零, 且具有无界的零点集. 否则称 $x(t)$ 为非振动的

1 主要结果

定理 1 假设

收稿日期: 1999_05_05; 修订日期: 2000_02_22

基金项目: 国家自然科学基金资助项目(19871005); 河北省自然科学基金资助项目(100061)

作者简介: 王培光(1963), 男, 教授, 副系主任, 博士, 在国内外公开发表论文 50 余篇(E-mail: pgwang@mail.hbu.edu.cn).

$$(H_1) \quad 0 < p(t, a) < \infty;$$

$$(H_2) \quad \text{存在一振动函数 } h(t) \in C^2([t_0, +\infty); R), h(t) = q(t) \quad \text{若对任意的 } c > 0, \\ \int_{t_0}^b p(s, a) \left\{ c_1 + [g(s, a)] \right\}_+ d(\sigma) ds = +\infty, \quad (1)$$

$$\int_{t_0}^b p(s, a) \left\{ -c_1 + [g(s, a)] \right\}_+ d(\sigma) ds = -\infty, \quad (2)$$

则方程(E)的所有解振动

其中 $c_1 = (1 - \alpha)c$, $[A(t)]_+ = \max\{A(t), 0\}$, $\Delta h(t) = h(t) - h(t - \alpha)$

证明 假设存在方程(E)的非振动解 $x(t)$ 不失一般性, 我们可假定 $x(t) > 0$ ($x(t) < 0$ 的情况类似考虑) 由 $\lim_{t \rightarrow +\infty} g(t, a) = +\infty$ 知, 存在 $t_1 > t_0$ 使得 $x(t) > 0, x(t - \alpha) > 0, x[g(t, a)] > 0; t > t_1, [a, b]$ 令

$$y(t) = x(t) + x(t - \alpha), \quad (3)$$

则一定存在 $t_2 > t_1$ 使得 $y(t) > 0, t > t_2$ 事实上, 假设有 $y(t) \leq 0$, 则 $h(t) = x(t) + x(t - \alpha)$ 最终为正, 与假设 (H2) 矛盾 由方程(E)可得

$$y'(t) = - \int_a^b p(t, \sigma) x[g(t, \sigma)] d(\sigma) < 0 \quad (4)$$

由 $y(t) > 0, y'(t) < 0$ 可进一步证明, 存在 $t_3 > t_2$ 使得 $y(t) > 0, t > t_3$ 事实上, 假设存在 $t_4 > t_3$ 使得 $y(t_4) = 0$, 则由(4)可得 $y'(t) < y'(t_4) = 0, t > t_4$ 因为 $p(t, \sigma) > 0$, 因而存在 $t_5 > t_4$ 使得 $y(t_5) < 0$, 由此可知 $y'(t) < y'(t_5) < y'(t_4) = 0, t > t_5$ 注意到

$$y(t) - y(t_5) = \int_{t_5}^t y'(s) ds < \int_{t_5}^t y'(t_5) ds < 0, \quad t > t_5,$$

得 $\lim_{t \rightarrow +\infty} y(t) = -\infty$, 与 $y(t) > 0$ 矛盾

由(3)得

$$x(t) = y(t) - x(t - \alpha) + h(t) \\ = y(t) - [y(t - \alpha) + h(t - \alpha)] + h(t) \\ = (1 - \alpha)y(t) + \Delta h(t),$$

因而有

$$x(t) = \left\{ (1 - \alpha)y(t) + \Delta h(t) \right\}_+, \quad t > t_6, \quad (5)$$

再由(4), 得

$$y'(t) + \int_a^b p(t, \sigma) \left\{ (1 - \alpha)y[g(t, \sigma)] + [g(t, \sigma)] \right\}_+ d(\sigma) < 0 \quad (6)$$

由 $\lim_{t \rightarrow +\infty} g(t, a) = +\infty$, $g(t, a)$ 关于 t 非减知, 存在 $t_7 > t_6$ 使得 $g(t, a) > m > 0, t > t_7$ 再由 $y(t)$ 的非减性可知, $y[g(t, a)] \geq y(m)$, 因此

$$y'(t) + \int_a^b p(t, \sigma) \left\{ (1 - \alpha)y(m) + [g(t, \sigma)] \right\}_+ d(\sigma) < 0 \quad (7)$$

对上式由 T 到 t 积分, 得

$$y(t) - y(T) + \int_T^t \int_a^b p(s, \sigma) \left\{ (1 - \alpha)y(m) + [g(s, \sigma)] \right\}_+ d(\sigma) ds < 0 \quad (8)$$

令 $t \rightarrow +\infty$, 不等式(8)与(1)产生矛盾 证毕

定理2 设条件(H1), (H2)成立 若对任意的 $T > t_0$,

$$+ \int_a^b p(s, \eta) \left\{ (1-\alpha) r_1(s) + [g(s, \eta)] \right\}_+ d(\eta) ds = +, \quad (9)$$

$$+ \int_a^b p(s, \eta) \left\{ (1-\alpha) r_2(s) + [g(s, \eta)] \right\}_+ d(\eta) ds = -, \quad (10)$$

则方程(E)的所有解振动

其中

$$r_1(s) = - \inf_{s \in [T, t]} h[g(s, a)], \quad r_2(s) = - \sup_{s \in [T, t]} h[g(s, a)]$$

证明 假设存在非振动解 $x(t)$ 不失一般性, 假设 $x(t) > 0$ ($x(t) < 0$ 的情况类似讨论) 类似于定理 1 的证明知,

$$y(t) + \int_a^b p(t, \eta) \left\{ (1-\alpha) y[g(t, \eta)] + [g(t, \eta)] \right\}_+ d(\eta) = 0$$

由 $g(t, \eta)$ 关于 η 非减可知, 存在 t_1, t_0 使得

$$y[g(t, \eta)] \leq y[g(t, a)],$$

因此可得

$$y(t) + \int_a^b p(t, \eta) \left\{ (1-\alpha) y[g(t, a)] + [g(t, \eta)] \right\}_+ d(\eta) = 0 \quad (11)$$

下证 $y[g(t, a)] \geq r_1(s)$ 事实上, 假设不然, 则存在 $t_2 > t_1$ 使得 $y[g(t_2, a)] < r_1(s)$, 因而有 $T \in [t_1, t_2]$ 使得 $-h[g(T, a)] = r_1(s)$ 注意到 $y(t) > -h(t) \Rightarrow y(t) > 0$ 以及 $g(t, \eta)$ 关于 t 非减, 得

$$r_1(s) = -h[g(T, a)] < y[g(T, a)] \leq y[g(t_2, a)],$$

矛盾 因而由(11)可得

$$y(t) + \int_a^b p(t, \eta) \left\{ (1-\alpha) r_1(s) + [g(t, \eta)] \right\}_+ d(\eta) = 0 \quad (12)$$

余下证明同定理 1, 在此略去 证毕

定理 3 设条件(H₁)、(H₂)成立, 并且 $\lim_{t \rightarrow +\infty} \inf (t) = 0$ 若微分不等式

$$x(t) + (1-\alpha) \int_a^b p(t, \eta) x[g(t, \eta)] d(\eta) = 0 \quad (13)$$

没有最终正解;

$$x(t) + (1-\alpha) \int_a^b p(t, \eta) x[g(t, \eta)] d(\eta) = 0 \quad (14)$$

没有最终负解;

则方程(E)的所有解振动

注 1 不等式(13)、(14)没有最终正(负)解的充分条件已由文[8]给出

证明 假设存在非振动解 $x(t)$ 不妨设 $x(t) > 0$ ($x(t) < 0$ 类似考虑) 由定理 1 的证明, 存在 $t_1 > t_0$ 使得 $y(t) > 0, y(t) > 0, t > t_1$, 并且 $x(t) = (1-\alpha) y(t) + \int_a^b p(t, \eta) x[g(t, \eta)] d(\eta)$ 由 $\lim_{t \rightarrow +\infty} \inf (t) = 0$ 知, 存在 $t_2 > t_1$, 使得 $| \int_a^b p(t, \eta) x[g(t, \eta)] d(\eta) | < (1-\alpha) y(t_1), t > t_2$

$$\text{令 } w(t) = (1-\alpha)(y(t) - y(t_1)), \quad (15)$$

则 $w(t) > 0$, 并且 $w(t) \leq x(t), t > t_2$ 再由(4), 有

$$w(t) + (1-\alpha) \int_a^b p(t, \eta) w[g(t, \eta)] d(\eta) = 0,$$

即 $w(t)$ 是不等式(13)的最终正解, 与假设条件矛盾 证毕

下面给出一个具体例子

$$\text{例 } x(t) + \frac{1}{2}x(t-\tau) + \int_{-\tau/2}^{\tau/2} \frac{1}{2}x(t+\theta) d\theta = \frac{1}{2}\sin t, \quad (16)$$

其中 $\tau = 1$, $\rho = \frac{1}{2}$, $q(t) = \frac{1}{2}\sin t$, $g(t+\theta) = t+\theta$

若取 $h(t) = -\frac{1}{2}\sin t$ 容易验证定理 1 的条件满足, 因而方程(16) 的所有解振动. 事实上, $x(t) = \sin t$ 即为方程(16) 的一个振动解

注 2 因为方程(E) 中的积分为 Stieltjes 积分, 因而方程(E) 包含了下列形式的方程

$$x(t) + x(t-\tau) + \sum_{i=1}^n p_i(t)x[g_i(t)] = q(t)$$

注 3 本文结果可推广到含多个时滞

$$x(t) + \sum_{i=1}^m \alpha_i x(t-\tau_i) + \int_a^b p(t,\theta)x[g(t,\theta)]d\theta = q(t)$$

的情况

[参 考 文 献]

- [1] Hale J K. Theory of Functional Differential Equations [M]. New York: Springer-Verlag, 1977.
- [2] Grammatikopoulos M K, Ladas G, Meimaridou A. Oscillations of second order neutral delay differential equations[J]. Rad Mat, 1985, 1(2): 267-274.
- [3] Grace S R, Lalli B S. Oscillation of solutions of nonlinear neutral second order delay differential equations[J]. Rad Mat, 1987, 3(1): 77-84.
- [4] Ruan S. Oscillations of second order neutral differential equations[J]. Canad Math Bull, 1993, 36(4): 485-496.
- [5] Li H J, Liu W L. Oscillation criteria for second order neutral differential equations[J]. Canad J Math, 1996, 48(4): 871-886.
- [6] Tanaka K. Oscillation properties of solutions of second order neutral differential equations with deviating arguments[J]. Analysis, 1991, 19(1): 99-111.
- [7] Yu Y H, Fu X L. Oscillation of second order nonlinear neutral equation with continuous distributed deviating argument[J]. Rad Mat, 1991, 7(2): 167-176.
- [8] Zhang L Q, Fu X L. A class of second order functional differential inequalities[J]. Ann Differential Equations, 1996, 12(1): 129-136.

Forced Oscillation of Second Order Neutral Equations

WANG Pei-guang¹, GE Wei-gao

(1 Department of Mathematics, Hebei University, Baoding, Hebei 071002, P R China;

2 Department of Applied Mathematics, Beijing Institute of Technology, Beijing 100081, P R China)

Abstract: A class of second order neutral equations with deviating arguments are studied, and sufficient conditions are derived for every solution to be oscillatory.

Key words: oscillation; neutral equation; deviating arguments