

文章编号:1001-5132(2008)03-0346-04

一类非线性差分方程解的稳定性及振动性

刘明华

(宁波大学 科学技术学院, 浙江 宁波 315211)

摘要: 研究非线性差分方程 $x_{n+1} = (x_n x_{n-1} + a) / (x_n + x_{n-1} + b)$, ($n \geq 0$; $a, b \in [0, \infty)$; $x_0, x_{-1} \in (0, \infty)$) 解的稳定性及振动性, 得到该差分方程存在唯一非负平衡解 \bar{x} , 且 \bar{x} 为全局渐近稳定的, 同时根据 a 和 b 是否为 0, 分别研究了解关于 \bar{x} 的振动性, 得到该差分方程任意解, 下述结论之一成立: (1) 当 $n > 0$ 时, x_n 单调减收敛于 \bar{x} ; (2) 当 $n > 0$ 时, $x_n \equiv \bar{x}$; (3) 解关于 \bar{x} 严格振动, 可能除第 1 个半环外, 每个负半环的长为 2, 且每个正半环的长为 1.

关键词: 平衡解; 稳定性; 振动性

中图分类号: O175

文献标识码: A

微分方程在几何学、力学、天文学电子技术、现代生物学、人工神经网络动力学科等领域中有着广泛的应用, 但生产实际和科学研究中遇到的微分方程往往很复杂, 在很多情况下都无法给出解析表达式, 因此其离散化后所得的差分方程往往更有应用价值. 随着电子计算机技术的迅速发展及应用, 使得信息科学、工程控制、生物数学等领域所研究和处理的许多重要问题, 都是由差分方程来描述的数学模型, 差分方程理论, 现已成为科学工作者从事科学研究的必不可少的工具.

目前, 微分差分方程的理论研究主要涉及稳定性理论、定性理论和分支理论等内容; 近年来研究内容不断细化, 涌现了不少新的分支, 如稳定性和有界性理论、振动性理论、渐近性理论、周期性和概周期性理论等.

文献[1]中, Ladas G 教授主要探讨了如下差分方程:

$$x_{n+1} = \frac{x_n + x_{n-1}x_{n-2}}{x_n x_{n-1} + x_{n-2}}, (n > 0, x_{-2}, x_{-1}, x_0 \in (0, +\infty)) \quad (1)$$

的全局渐近稳定性.

Nesemann Tim 在文献[2]中运用文献[3]的方法, 研究了差分方程:

$$x_{n+1} = \frac{x_{n-1} + x_n x_{n-2}}{x_n x_{n-1} + x_{n-2}}, (n > 0, x_{-2}, x_{-1}, x_0 \in (0, +\infty)) \quad (2)$$

的全局渐近稳定性.

文献[4]先是获得了方程(1)的全局渐近稳定性的一个普遍结果. 又在文献[5]中获得了方程:

$$x_{n+1} = \frac{x_n x_{n-1} + x_{n-2} + a}{x_{n-1} + x_n x_{n-2} + a}, (n > 0, x_{-2}, x_{-1}, x_0 \in (0, +\infty), a \geq 0) \quad (3)$$

的正平衡解全局渐近稳定性的一个充分条件.

受以上结果启发, 本文考虑有理差分方程:

$$x_{n+1} = \frac{x_n x_{n-1} + a}{x_n + x_{n-1} + b},$$

$$(n \geq 0, a, b \in [0, \infty), x_0, x_{-1} \in (0, \infty)) \quad (4)$$

解的稳定性及振动性.

1 基本性质及稳定性

引理 1 x_n, x_{n-1} 在方程(4)中具有对称性.

引理 2 差分方程(4)存在唯一非负平衡解 \bar{x} .

证明 由式(4)得特征方程为 $g(\lambda) = \lambda^2 + b\lambda - a = 0$, 由 $g(0) < 0$ 及对称轴 $-\frac{b}{2} > 0$ 得特征方程存在唯一非负实根 \bar{x} .

引理 3 设 $\{x_n\}_{n=-1}^{\infty}$ 为差分方程(4)的任意解, 则对任意整数 $n \geq 1$,

$$x_n - \bar{x} = \frac{(x_{n-1} - \bar{x})(x_{n-2} - \bar{x})}{x_{n-1} + x_{n-2} + b}.$$

证明 由 $x_n - \bar{x} = ((x_{n-1} - \bar{x})(x_{n-2} - \bar{x}) - (\bar{x}^2 + b\bar{x} - a))/(x_{n-1} + x_{n-2} + b)$ 及 \bar{x} 为特征方程的根, 得结论成立.

定理 1 差分方程(4)的平衡解 \bar{x} 为局部渐近稳定的.

证明 如果 $2\bar{x} + b \neq 0$, 将方程(4)在 \bar{x} 处线性化得:

$$p_i = f'_i(\bar{x}, \bar{x}) = \frac{\bar{x}^2 + b\bar{x} - a}{(2\bar{x} + b)^2} = 0, (i=1, 2).$$

如果 $2\bar{x} + b = 0$, 则 $a = b = \bar{x} = 0$. 此时, 补充定义 $f(0, 0) = 0$, 可得 $p_i = 0 (i=1, 2)$. 故总有方程(4)在平衡解 \bar{x} 处的线性化方程为: $y_{n+1} = 0y_n + 0y_{n-1}$. 由差分方程解稳定性判定定理得平衡解局部渐近稳定.

2 振动性及全局稳定性

2.1 $a = 0$ 且 $b = 0$

定理 2 设 $a = b = 0$, 则方程(1)的解, 可能除第 1 项 x_{-1} 外, 单调减收敛于 $\bar{x} = 0$, 且全局渐近稳定.

证明 不妨设 $0 < x_0 > x_{-1}$. 假设已经得到 $0 < x_{n+1} < x_n, n = 0, 1, 2, \dots, m$, 当 $n = m+1$ 时, 由 $0 <$

$x_{m+2} = (x_{m+1}x_m)/(x_{m+1} + x_m) < x_{m+1}$ 得方程(4)的解单调减, 且收敛于 0. 定理 2 成立.

当 $0 < x_{-1} < x_0$ 时, 由引理 1 及上述证明得 $0 < x_1 < x_0$, 故当 $n > -1$ 时, $0 < x_{n+1} < x_n$. 定理 2 也成立. 故方程(4)的解全局渐近稳定.

2.2 $a = 0$ 且 $b > 0$

定理 3 当 $a = 0$ 且 $b > 0$ 时, 方程(4)的解是全局渐近稳定的.

证明 由于

$$x_{n+1} = \frac{x_n x_{n-1}}{x_n + x_{n-1} + b} = \frac{x_n(x_n + x_{n-1} + b) - x_n^2 - bx_n}{x_n + x_{n-1} + b} = x_n - \frac{x_n^2 + bx_n}{x_n + x_{n-1} + b}.$$

因为 $x_n > \bar{x} = 0$, 则 $(x_n^2 + bx_n)/(x_n + x_{n-1} + b) > 0$, 所以 $x_{n+1} < x_n$. 从而式(4)的解当 $n \rightarrow \infty$ 时单调减收敛于 \bar{x} . 故差分方程(4)的解全局渐近稳定.

2.3 $a > 0$ 且 $b = 0$

作变量替换 $x_n = \sqrt{a}y_n$, 则式(4)化为方程:

$$y_{n+1} = \frac{y_n y_{n-1} + 1}{y_n + y_{n-1}}, (n \geq 0, y_0, y_{-1} \in (0, \infty)). \quad (5)$$

为了记号方便, 下文中关于此方程仍把 y 记成 x . 易见, 方程(5)的特征方程为 $x^2 = 1$, 即有唯一的正平衡点 $\bar{x} = 1$.

定理 4 当 $a > 0$ 且 $b = 0$ 时, 式(5)的解是全局渐近稳定的.

为了证明定理 4, 需要以下引理.

引理 4 设式(5)的解为 $\{x_n\}_{n=-1}^{\infty}$, 则该解最终为 1 当且仅当 $(x_{-1} - 1)(x_0 - 1) = 0$.

证明 当 $(x_{-1} - 1)(x_0 - 1) = 0$ 时, 则 $x_1 = 1, x_2 = 1$ 且 $x_n = 1, (n \geq 1)$, 即解最终为 1.

反设解最终为 1, 且 $(x_{-1} - 1)(x_0 - 1) = 0$ 不成立, 不妨设存在最小整数 $n \geq 1$, 使得 $x_n = 1$, 则由 $x_n = (x_{n-2}x_{n-1} + 1)/(x_{n-2} + x_{n-1}) = 1$, 得 $(x_{n-1} - 1)(x_{n-2} - 1) = 0$, 即 $x_{n-1} = 1$ 或 $x_{n-2} = 1$. 与 n 的取法矛盾. 引理 4 成立.

引理 5 设式(5)的解 $\{x_n\}_{n=-1}^{\infty}$ 最终不为 1, 那么下列结论成立:

- (1) $(x_{n+1} - x_n)(x_n - 1) < 0, n \geq 0.$
- (2) $(x_{n+1} - 1)(x_n - 1)(x_{n-1} - 1) > 0, n \geq 0.$

证明 由 $x_{n+1} - x_n = \frac{1 - x_n^2}{x_n + x_{n-1}}$, 得结论 1 成立.

由 $x_{n+1} - 1 = \frac{(x_n - 1)(x_{n-1} - 1)}{x_n + x_{n-1}}$, 得结论 2 成立.

引理 6 对式(5)的任意解 $\{x_n\}_{n=-1}^\infty$, 下述结论之一成立.

- (1) $\{x_n\}_{n=0}^\infty$ 单调减收敛于 \bar{x} .
- (2) $\{x_n\}_{n=-1}^\infty$ 的每个负半环, 可能除了第 1 个外, 恰好有 2 项, 且正半环恰好 1 项.

由引理 5 的结论 2 易得引理 6 成立. 现在证明定理 4.

证明 由定理 1 得, 只须证明式(5)的正平衡解 \bar{x} 是全局吸引的即可.

如果式(5)的解 $\{x_n\}_{n=0}^\infty$ 是非振动的, 那么由引理 6 得此解最终等于 1 或单调减收敛于平衡点 \bar{x} , 故 $\lim_{n \rightarrow \infty} x_n = \bar{x} = 1$ 成立.

如果式(5)的解 $\{x_n\}$ 关于平衡解 \bar{x} 是严格振动的, 则由引理 5(2)和引理 6(2)知此解的每个正半环有 1 项, 每个负半环, 可能除第 1 个外, 有 2 项. 设 $\{x_p\}$ 是第 1 个长为 1 的正半环, 则 $\{x_{p+1}, x_{p+2}\}$ 是负半环, $\{x_{p+3}\}$ 是正半环, $\{x_{p+4}, x_{p+5}\}$ 是负半环等等. 下列陈述成立:

- (a) $\{x_{p+3n}\}_{n=0}^\infty$ 单调减;
- (b) $\{x_{p+3n+1}, x_{p+3n+2}\}_{n=0}^\infty$ 单调增.

由于 $x_{p+3n+1} < 1$ 及引理 5(1)可得 $x_{p+3n+1} < x_{p+3n+2}$. 由 $x_{p+3n} > 1$ 得:

$$x_{p+3n} = \frac{x_{p+3n-1}x_{p+3n-2} + 1}{x_{p+3n-1} + x_{p+3n-2}} = \frac{x_{p+3n-2}x_{p+3n-3} + 2x_{p+3n-2} + x_{p+3n-3}}{x_{p+3n-2}^2 + 2x_{p+3n-2}x_{p+3n-3} + 1} < \frac{x_{p+3n-2}x_{p+3n-3} + 2x_{p+3n-2} + x_{p+3n-3}}{x_{p+3n-2}^2 + 2x_{p+3n-2}x_{p+3n-3} + 1} = x_{p+3(n-1)},$$

故结果(a)成立.

由 $x_{p+3n} - 1 < 1$ 及 $x_{p+3n+1} - x_{p+3n-1} = (1 - x_{p+3n-1}^2)/$

$(x_{p+3n} + x_{p+3n-1}) > 1$ 得 $x_{p+3n+1} > x_{p+3n-1}$, 故结果(b)成立.

设 $\lim_{n \rightarrow \infty} x_{p+3n} = N, \lim_{n \rightarrow \infty} x_{p+3n+1} = \lim_{n \rightarrow \infty} x_{p+3n+2} = M$ 且 $0 < M < 1 < N$. 对方程(5)对应 $n = p + 3k - 1$ 及 $n = p + 3k$ 的 2 项分别取极限 $k \rightarrow \infty$ 得 $N = (M^2 + 1)/2M$ 及 $M = (MN + 1)/(M + N)$. 求解得 $M = N = 1$, 即当 $a > 0$ 且 $b = 0$ 时, 方程(5)的解是全局渐近稳定的.

2.4 $a > 0$ 且 $b > 0$

方程(4)的正平衡点 $\bar{x} = (-b + \sqrt{b^2 + 4a})/2$.

定理 5 当 $a > 0$ 且 $b > 0$ 时, 方程(4)的解是全局渐近稳定的.

为了简化此定理的证明, 需要下列引理.

引理 7 如果方程(4)的解满足 $x_{n-1} < \bar{x}$ 且 $x_n > \bar{x}$, 则 $\bar{x} < x_{n-1} < x_n$.

证明 由于

$$x_{n+1} = \frac{x_n x_{n-1} + a}{x_n + x_{n-1} + b} = \frac{x_n(x_n + x_{n-1} + b) - x_n^2 - b x_n + a}{x_n + x_{n-1} + b} = x_n - \frac{x_n^2 + b x_n - a}{x_n + x_{n-1} + b},$$

又因 $x_n > \bar{x}$, 则 $\frac{x_n^2 + b x_n - a}{x_n + x_{n-1} + b} > 0$, 所以 $x_{n-1} < x_n$.

由引理 3 得 $x_{n+1} < \bar{x}$. 故引理 7 成立.

引理 8 如果方程(4)的解满足 $x_n > \bar{x}$ 且 $x_{n-1} < \bar{x}$, 则 $\bar{x} < x_{n+1}$.

由引理 3 得 $\bar{x} < x_{n+1}$.

引理 9 如果方程(4)的解满足 $x_{n-1} < \bar{x} < x_n$, 则 $x_{n-1} < x_{n+1} < \bar{x}$.

证明 由引理 3 得 $x_{n+1} - \bar{x} < 0$, 又因为

$$x_{n+1} - x_{n-1} = \frac{x_n x_{n-1} + a}{x_n + x_{n-1} + b} - x_{n-1} = \frac{-(x_{n-1}^2 + b x_{n-1} - a)}{x_n + x_{n-1} + b} > 0.$$

所以有 $x_{n+1} < x_{n-1}$. 引理 9 成立.

同理由引理 1 得 x_n, x_{n-1} 在差分方程(4)中具有对称性. 所以当 $x_n < \bar{x} < x_{n-1}$ 时, $x_n < x_{n+1} < \bar{x}$.

现在证明定理 5. 由定理 1 得只须证明方程(4)的任意解 $\{x_n\}_{n=-1}^\infty$ 是全局吸引的即可.

如果 $x_0 < \bar{x}$ 且 $x_{-1} < \bar{x}$ ，则由引理 7 得，可能除了 x_{-1} 外，解 $\{x_n\}$ 单调递减收敛到 \bar{x} 。

如果 $x_{-1} = \bar{x}$ 或 $x_0 = \bar{x}$ ，则由引理 3 得 $x_1 = \bar{x}$ 。如此类推得 $x_n = \bar{x} (n \geq 1)$ ，解收敛于 \bar{x} 。

如果 $x_0 < \bar{x}$ 且 $x_{-1} < \bar{x}$ 时，由引理 8 得 $\bar{x} < x_1$ 。由引理 9 得 $x_0 < x_2 < \bar{x} < x_1$ 。由引理 10 得 $x_0 < x_2 < x_3 < \bar{x} < x_1$ 。再次用引理 8 得 $x_2 < x_3 < \bar{x} < x_4 < x_1$ 。依次类推，可得解关于 \bar{x} 严格振动，每个正半环有 1 项，且每个负半环有 2 项。同时得到 $\{x_{3k-1}, x_{3k}\}_{k=1}^{\infty}$ 单调增且 $\{x_{3k+1}\}_{k=0}^{\infty}$ 单调减。设 $\lim_{k \rightarrow \infty} x_{3k+1} = N$ 且 $\lim_{k \rightarrow \infty} x_{3k-1} = \lim_{k \rightarrow \infty} x_{3k} = M$ ，对方程(4)对应 $n = 3k$ 及 $n = 3k+1$ 分别取极限得 $N = (M^2 + a)/(2M + b)$ 及 $M = (MN + a)/(M + N + b)$ 。求得 $M^2 + bM - a = 0$ 。又因为 $M > 0$ ，则 $M = \bar{x}$ 。同理 $N = \bar{x}$ 。从而 $\lim_{n \rightarrow \infty} x_n = \bar{x}$ 成立。

如果 $x_0 < \bar{x}$ 且 $x_{-1} > \bar{x}$ ，或 $x_{-1} < \bar{x}$ 且 $x_0 > \bar{x}$ 时与

上述证明类似，可得 $\lim_{n \rightarrow \infty} x_n = \bar{x}$ 成立。

参考文献：

- [1] Ladas G. Open problems and conjectures[J]. J Differ Equations Appl, 1998, 4(1):95-98.
- [2] Neseemann Tim. Positive solution difference equations: Some results and applications[J]. Nonlinear Analysis, 2001, 47:4 707-4 717.
- [3] Amleh A M, Kruse N, Ladas G. On a class of difference equations with strong negative feedback[J]. J Differ Equations Appl, 1999, 5(4):497-515.
- [4] Li Xianyi, Zhu Deming. Global asymptotic stability of a kind of nonlinear delay difference equation[J]. Appl Math JCU, 2002, 17(2):178-183.
- [5] Li Xianyi. Global asymptotic stability in a nonlinear recursive difference equation[J]. Journal of Biomathematics, 2003, 18(1):1-7.

Solution Stability and Oscillation for a Class of Nonlinear Difference Equations

LIU Ming-hua

(College of Science & Technology, Ningbo University, Ningbo 315211, China)

Abstract: In this paper, the stability and oscillation are studied for the given nonlinear difference equation $x_{n+1} = (x_n x_{n-1} + a)/(x_n + x_{n-1} + b)$, ($n \geq 0, a, b \in [0, \infty), x_0, x_{-1} \in (0, \infty)$). The only non-negative equilibrium solution \bar{x} is obtained for the difference equation, where \bar{x} is globally asymptotically stable. For the cases where a and b are 0 and non-zero, the oscillation of any solution \bar{x} of the difference equation is explored. In conclusion, one of the following statements is held true. (1) If $n > 0$, then x_n monotonously decreases and converges to \bar{x} . (2) If $n > 0$, then $x_n \equiv \bar{x}$. (3) The solution is oscillated by \bar{x} . Except the first one, the length of the negative semicircle is 2, and the length of the positive semicircle is 1.

Key words: equilibrium point; stability; oscillation

CLC number: O175

Document code: A

(责任编辑 史小丽)