

# 非退化中心问题的构造性方法<sup>①</sup>

桑 波

聊城大学 数学科学学院, 山东 聊城 252059

**摘要:** 在中心焦点判定问题中, 时间可逆性是一个非常有用的概念. 给出了时间可逆系统的一个性质, 利用此性质可以优化时间可逆条件推导的算法. 对一类解析微分系统, 给出了系统具有非退化中心的充要条件, 利用此结论构造了三次微分系统的一些非平凡中心条件.

**关键词:** 三次系统; 中心焦点问题; 时间可逆性; 特征集

**中图分类号:** O175.12

**文献标志码:** A

中心焦点问题是常微分方程定性理论中的经典课题, 该课题与希尔伯特第十六问题的第二部分紧密相关. Bautin 完整解决了二次系统的中心焦点判定问题, 对于三次及三次以上的系统, 还没有彻底的结论. 形式级数法和后继函数法是计算焦点量的两类经典方法<sup>[1-2]</sup>. 近 30 年来, 奇点量方法<sup>[3]</sup>、复算法<sup>[4]</sup>、标准形算法<sup>[5]</sup>、摄动算法<sup>[6]</sup>、李框架法<sup>[7]</sup>以及逆积分因子法<sup>[8]</sup>相继出现. 无论何种方法, 都会导致复杂的计算, 因此, 如何在已有方法的基础上进一步提升效率成为解决问题的关键.

一般来讲, 中心焦点问题的最终解决依赖于焦点量的计算, 但当计算量过大时, 有必要用间接方法推导中心条件. 文献[3]定义了基本李不变量, 给出了广义对称原理. 文献[9]以 Gröbner 基为工具, 寻找双线性变换, 将一类多项式系统化为时间可逆系统.

考虑线性部分为  $(y, -x)$  的实解析微分系统

$$\begin{cases} \frac{dx}{dt} = y + P(x, y) \\ \frac{dy}{dt} = -x + Q(x, y) \end{cases} \quad (1)$$

其中  $P(x, y) = \sum_{i=2}^{\infty} P_i(x, y)$ ,  $Q(x, y) = \sum_{i=2}^{\infty} Q_i(x, y)$ , 且  $P_i, Q_i$  都是  $i$  次齐次多项式.

**定义 1** 如果系统(1)的向量场

$$(y + P(x, y)) \frac{\partial}{\partial x} + (-x + Q(x, y)) \frac{\partial}{\partial y}$$

关于过原点的一条直线对称, 则称系统(1)关于该直线时间可逆.

由定义 1, 系统(1)关于直线  $ax + by = 0$  时间可逆的充要条件是存在非退化线性变换  $S: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$ , 使得  $S(x, y)$  为  $(x, y)$  关于直线  $ax + by = 0$  的对称点, 且

$$S(P(x, y), Q(x, y)) \equiv -(P(S(x, y)), Q(S(x, y))) \quad (2)$$

其中  $S(x, y) = (x - 2a \frac{ax + by}{a^2 + b^2}, y - 2b \frac{ax + by}{a^2 + b^2})$ .

① 收稿日期: 2012-05-07

基金项目: 国家自然科学基金数学天元基金资助项目(11226041).

作者简介: 桑波(1976-), 男, 山东肥城人, 博士, 副教授, 主要从事常微分方程定性理论和符号计算的研究.

文献[10]首次应用吴方法<sup>[11]</sup>构造 Kukles 系统的新的非平凡条件. 文献[9]对系统(1)提出了 3 种中心类型: 时间可逆系统、Darboux 可积系统和广义对称系统, 并猜想它们是非退化中心的所有类型. 对于系统(1), 文献[12]利用吴方法给出了时间可迭代数条件推导的算法, 不过该算法在处理高次多项式系统时, 效率会明显降低, 因此需要降低算法的复杂度. 文献[13]证明了系统(1)以原点为中心的充要条件是系统  $\phi$ -时间可逆, 其中  $\phi$  是对合变换(微分同胚且满足  $\phi \circ \phi = id$ ). 然而对给定的具有中心的系统(1), 很难找到相应的对合变换, 即使能找到, 其形式通常也是非初等的.

对于线性部分为  $(y, -x)$  的实解析微分系统

$$\begin{cases} \frac{dx}{dt} = y + \sum_{s=1}^{\infty} p_s(x, y) X_s(x, y) \equiv y + P(x, y) \\ \frac{dy}{dt} = -x + \sum_{s=1}^{\infty} p_s(x, y) Y_s(x, y) \equiv -x + Q(x, y) \end{cases} \quad (3)$$

其中  $P(x, y)$  和  $Q(x, y)$  的最低次项的次数至少是二次, 我们有下面的定理:

**定理 1** 如果向量场

$$(y + X_s(x, y)) \frac{\partial}{\partial x} + (-x + Y_s(x, y)) \frac{\partial}{\partial y} \quad s = 1, 2, \dots$$

都关于给定的直线  $ax + by = 0$  对称, 则系统(3)以原点为中心.

**证** 由已知条件及(2)式, 得

$$S(X_s(x, y), Y_s(x, y)) \equiv -(X_s(S(x, y)), Y_s(S(x, y)))$$

考虑到  $S$  为线性变换, 对任意  $s \in \mathbb{N}$ , 有

$$S(p_s(x, y) X_s(x, y), p_s(x, y) Y_s(x, y)) \equiv -(p_s(x, y) X_s(S(x, y)), p_s(x, y) Y_s(S(x, y)))$$

从而

$$S(P(x, y), Q(x, y)) \equiv -(P(S(x, y)), Q(S(x, y)))$$

即系统(3)关于直线  $ax + by = 0$  时间可逆. 由 Poincaré 对称原理, 系统(3)以原点为中心.

由定理 1 知, 关于同一条直线时间可逆的系统具有可加性, 这一特性可以优化文献[10]的时间可迭代数条件的推导算法.

为了批量地构造具有中心的多项式微分系统, 我们先引进一个定理:

**定理 2** 系统(1)以原点为中心的充要条件是存在近恒同解析变换

$$\phi: (x, y) \mapsto (x + \xi(x, y), y + \eta(x, y)) \quad (x, y) \in U$$

其中  $U$  是以原点为中心的某邻域, 使得系统(1)变为时间可逆系统

$$\begin{cases} \frac{dx}{dt} = y + P_1(x, y) \\ \frac{dy}{dt} = -x + Q_1(x, y) \end{cases} \quad (4)$$

**证** 必要性 假设系统(1)以原点为中心, 由 Birkhoff 标准形理论, 存在近恒同解析变换

$$\phi: (x, y) \mapsto (x + \xi(x, y), y + \eta(x, y)) \quad (x, y) \in U$$

其中  $U$  为原点的某邻域, 使得系统(1)变为标准形

$$\begin{cases} \frac{dx}{dt} = y - y\psi(x^2 + y^2) \\ \frac{dy}{dt} = -x + x\psi(x^2 + y^2) \end{cases} \quad (5)$$

而系统(5)关于  $x$  轴时间可逆.

**充分性** 由对称原理, 系统(4)以原点为中心. 而系统(1)和系统(4)在原点附近拓扑等价, 因此系统(1)以原点为中心.

对于给定的近恒同变换, 利用定理 2 可以构造中心条件. 我们称这类方法为中心条件推导的间接方法. 下面我们以三次系统为例, 构造若干非平凡中心条件. 值得注意的是, 并不是每个近恒同变换都可构造出非平凡的中心条件.

**命题 1** 系统

$$\begin{cases} \frac{dx}{dt} = y + (2 - b_{3,1} + 2b_{3,2})x^2 + 2xy + \frac{3}{2}y^2 + (2 - b_{3,1} + 2b_{3,2})x^3 + \\ \quad (3 - b_{3,1} + 2b_{3,2})x^2y + \frac{3}{2}xy^2 + \frac{1}{2}y^3 \\ \frac{dy}{dt} = -x + (2 + 2b_{3,2})xy - y^2 + b_{3,0}x^3 + b_{3,1}x^2y + b_{3,2}xy^2 - \frac{1}{2}y^3 \end{cases} \quad (6)$$

以原点为中心.

**证** 通过近恒同变换  $x \mapsto x + xy$ ,  $y \mapsto y - xy$ , 系统(6)变为关于  $y$  轴时间可逆的系统. 根据定理 2, 系统(6)以原点为中心.

**命题 2** 系统

$$\begin{cases} \frac{dx}{dt} = y + a_{2,0}x^2 + 6xy + a_{2,2}y^2 + 4a_{2,0}x^3 + 8yx^2 + 4a_{2,2}y^2x \\ \frac{dy}{dt} = -x - 4x^2 + b_{2,1}xy + 2y^2 + b_{3,0}x^3 + (2a_{2,0} + 2b_{2,1})x^2y + b_{3,2}xy^2 + 2a_{2,2}y^3 \end{cases} \quad (7)$$

以原点为中心.

**证** 通过近恒同变换  $x \mapsto \frac{x}{1 - 2x - y}$ ,  $y \mapsto \frac{y}{1 - 2x - y}$ , 系统(7)变为关于  $y$  轴时间可逆的系统. 根据定理 2, 系统(7)以原点为中心.

**命题 3** 系统

$$\begin{cases} \frac{dx}{dt} = y + a_{2,0}x^2 + a_{2,1}xy + (2 + b_{2,0})y^2 + (2 + 2a_{2,0} + b_{2,0} - b_{3,3})x^3 + \\ \quad (-3 + a_{3,2} + a_{2,1} - b_{2,0})x^2y + a_{3,2}xy^2 + (2 + a_{2,0} + b_{2,0} - b_{3,3})y^3 \\ \frac{dy}{dt} = -x + b_{2,0}x^2 + (-3 + a_{2,1})xy + (1 + a_{2,0})y^2 + (-1 - a_{2,0} + b_{3,3})x^3 + \\ \quad (1 + a_{2,0} + a_{2,1} - a_{3,2} + 2b_{2,0})x^2y + (-1 + a_{2,0} + 2a_{2,1} - a_{3,2} + b_{2,0})xy^2 + b_{3,3}y^3 \end{cases} \quad (8)$$

以原点为中心.

**证** 通过近恒同变换  $x \mapsto \frac{x}{1 - 2x + y}$ ,  $y \mapsto \frac{y}{1 - 2x + y}$ , 系统(8)变为关于直线  $x + y = 0$  时间可逆的系统. 根据定理 2, 系统(8)以原点为中心.

**命题 4** 系统

$$\begin{cases} \frac{dx}{dt} = y + (-b_{3,3} + 1 + b_{3,0})x^2 + (-3 + b_{2,1})xy + (-3 + b_{2,1} - b_{3,1} + b_{3,2})y^2 + \\ \quad (1 - b_{2,1} - 2b_{3,0} + b_{3,1} - b_{3,2} + b_{3,3})x^3 + (4 - 3b_{2,1} - b_{3,2} + b_{3,3} - b_{3,0})x^2y + \\ \quad (5 - 3b_{2,1} + b_{3,1} - 2b_{3,2} + b_{3,3} - b_{3,0})xy^2 + (2 - b_{3,0} + b_{3,1} - b_{3,2} - b_{2,1})y^3 \\ \frac{dy}{dt} = -x + (-1 + b_{2,1} - b_{3,1} + b_{3,2})x^2 + b_{2,1}xy + \\ \quad (b_{3,0} - b_{3,3})y^2 + b_{3,0}x^3 + b_{3,1}x^2y + b_{3,2}xy^2 + b_{3,3}y^3 \end{cases} \quad (9)$$

以原点为中心.

**证** 通过近恒同变换  $x \mapsto \frac{x - xy}{1 + x}$ ,  $y \mapsto y$ , 系统(9)变为关于直线  $x + y = 0$  时间可逆的系统. 根据定理 2, 系统(9)以原点为中心.

上述几类具有中心的三次系统是在计算机代数软件 Maple 的帮助下发现的. 在构造过程中需要求解复杂的多项式方程组, 我们使用了软件包 Wsolve. 在构造过程中, 我们得到更多的具有中心的三次系统. 对于四次及四次以上多项式系统, 利用近恒同变换也可构造出大量的以原点为中心的多项式系统. 我们构造的具有中心的系统都不是时间可逆系统或 Hamilton 系统, 因而是非平凡的. 这些系统的等时中心判定问题<sup>[14]</sup>是值得关注的.

**参考文献:**

- [1] 张芷芬, 丁同仁, 黄文灶, 等. 微分方程定性理论 [M]. 北京: 科学出版社, 1985.
- [2] WANG Dong-ming. Mechanical Manipulation for a Class of Differential Systems [J]. *Journal of Symbolic Computation*, 1991, 12(2): 233–254.
- [3] 刘一戎, 李继彬. 论复自治微分系统的奇点量 [J]. *中国科学: A 辑*, 1989, 32(3): 245–255.
- [4] 王 铎, 毛 锐. 计算 Lyapunov 量的复算法 [J]. *自然科学进展*, 1995, 5(6): 754–757.
- [5] WANG Duo. A Recursive Formula and Its Application To Computations of Normal Forms and Focal Values [C]//LIAO Shan-tao, YE Yan-qian. *Dynamical Systems*. Singapore: World Sci Publ, 1993; 238–247.
- [6] YU Pei. Computation of Normal Forms Via a Perturbation Technique [J]. *Journal of Sound and Vib*, 1998, 211(1): 19–38.
- [7] ALGABA A, FREIRE E, GAMERO E. Isochronicity via Normal Form [J]. *Qual Theory Dyn Syst*, 2000, 1(2): 133–156.
- [8] GARCÍA I A, GRAU M. A Survey on the Inverse Integrating Factor [J]. *Qual Theory Dyn Syst*, 2010, 9(1–2): 115–166.
- [9] LLOYD N G, PEARSON J M. Symmetry in Planar Dynamical Systems [J]. *Journal of Symbolic Computation*, 2002, 33(3): 357–366.
- [10] JIN Xiao-fan, WANG Dong-ming. On the Conditions of Kukles for the Existence of a Centre [J]. *Bulletin of London Mathematical Society*, 1990, 22(1): 1–4.
- [11] 吴文俊. 数学机械化 [M]. 北京: 科学出版社, 2003.
- [12] 桑 波, 朱思铭. 焦点量算法与中心条件推导 [J]. *数学物理学报*, 2008, 28(1): 164–173.
- [13] TEIXEIRA M A, YANG Jia-zhong. The Center-Focus Problem and Reversibility [J]. *Journal of Differential Equations*, 2001, 174(1): 237–251.
- [14] 桑 波, 刘文健, 朱思铭. 一类时间可逆四次系统的等时中心 [J]. *西南师范大学学报: 自然科学版*, 2011, 36(4): 59–63.

## On Constructive Methods in Nondegenerate Center Problems

SANG Bo

*School of Mathematical Sciences, Liaocheng University, Liaocheng Shandong 252059, China*

**Abstract:** Time-Reversibility is a very useful concept for the center-focus problem. In this paper, a property of time-reversible systems has been introduced, which can be used to optimize the algorithm for deducing time-reversibility conditions. For a class of analytic differential systems, necessary and sufficient conditions ensuring the origin to be centered have been obtained. By the result, several non-trivial center conditions have been found for cubic systems.

**Key words:** cubic systems; center-focus problem; time-reversibility; characteristic-sets

责任编辑 廖 坤