

又一类三阶中立型分布时滞微分方程的振动定理

赵临龙¹, 俞元洪²

(1. 安康学院数学与应用数学研究所, 陕西 安康 725000)

(2. 中国科学院数学与系统科学研究院, 北京 100190)

摘 要: 本文研究三阶中立型分布时滞微分方程的振动问题. 利用 Riccati 变换技巧和积分平均方法, 获得了方程每一解振动或者收敛到零点的新准则, 最后, 给出了说明所得结果应用的例子.

关键词: 三阶; 中立型时滞微分方程; 分布时滞; Riccati 变换; 积分平均; 振动

MR(2010) 主题分类号: 34K11; 34C10

中图分类号: O175.12

文献标识码: A

文章编号: 0255-7797(2014)05-0959-09

1 引言

考虑三阶中立型分布时滞微分方程

$$(r(t)(c(t)[x(t) + \int_a^b p(t, \xi)x[\tau(t, \xi)]d\xi)')')' + \int_a^b q(t, \xi)f(x[g(t, \xi)])d\xi = 0, t \geq t_0. \quad (1.1)$$

本文中总假设下列条件成立

$$(H_1) \quad r(t), c(t) \in C([t_0, \infty), (0, \infty)), \int_{t_0}^{\infty} \frac{dt}{r(t)} = \int_{t_0}^{\infty} \frac{dt}{c(t)} = \infty.$$

$$(H_2) \quad p(t, \xi), q(t, \xi) \in C([t_0, \infty) \times [a, b], (0, \infty)), \int_a^b p(t, \xi)d\xi \leq p < 1.$$

$$(H_3) \quad \tau(t, \xi), g(t, \xi) \in C([t_0, \infty) \times [a, b], (0, \infty)), \tau(t, \xi) \leq t, g(t, \xi) \leq t, \xi \in [a, b],$$

$$\liminf_{t \rightarrow \infty} \liminf_{\xi \in [a, b]} \tau(t, \xi) = \liminf_{t \rightarrow \infty} \liminf_{\xi \in [a, b]} g(t, \xi) = \infty,$$

$g(t, \xi)$ 关于 t 和 ξ 均为增函数.

$$(H_4) \quad f(u) \in C(R, R), \frac{f(u)}{u} \geq \delta > 0, u \neq 0.$$

我们仅限于考虑方程 (1.1) 的非平凡解, 即存在某一半直线 $[t_x, \infty]$ 使得对任意 $T \geq t_x$, 满足不等式 $\sup\{|x(t)| : t > T > 0\}$ 的解 $x(t)$. 方程 (1.1) 的解称为振动, 如果它有任意大的零点, 否则, 成为非振动.

当今, 时滞微分方程解的振动性, 为人们讨论的热点问题, 有关三阶泛函微分方程解的振动性的研究, 有文献 [1–15], 尤其 1978 年, Schot^[15] 在《美国物理杂志》上, 发表了题为《急动度 – 加速度的时间变率的论文》, 介绍了位移对时间的三阶导数 – 急动度的历史背景, 并

*收稿日期: 2012-05-14

接收日期: 2013-07-05

基金项目: 国家自然科学基金资助项目 (61152003); 陕西省特色专业建设项目 (2011–59); 安康学院重点学科建设项目 (ZDXKZX012).

作者简介: 赵临龙 (1960–), 男, 陕西西安, 教授, 主要研究方向: 微分方程.

且考虑了它在凸轮和星形轮等间歇运动机械设计等方面的应用. 急动度作为加速度随时间的变化率是力学中的基本概念, 具有重要理论意义. 因此, 近年来, 三阶泛函微分方程解的振动性和渐进性研究日益受到重视, 并且取得不少重要成果. 例如最新结果可以参看文 [1–12]. 但是, 其中多数结果是三阶时滞微分方程的, 而关于三阶中立型的振动结果很少. 最近文 [10] 研究三阶时滞微分方程

$$(b(t)(a(t)x'(t))')' + q(t)f(x(t-\sigma)) = 0. \quad (1.2)$$

文中证明了方程 (1.2) 每一解振动或者收敛到零的若干充分条件. 显然, 当方程 (1.1) 中 $p(t, \xi) \equiv 0, q(t, \xi)$ 与 ξ 无关, $g(t, \xi) = t - \sigma, b - a = 1$ 时, 即为方程 (1.2). 我们也注意到文 [13] 研究了与方程 (1.1) 相应的下列二阶方程的特例

$$(r(t)[x(t) + c(t)x(t-\tau)]')' + \int_a^b p(t, \xi)x[g(t, \xi)]d\xi = 0, \quad (1.3)$$

给出了方程 (1.3) 解的振动准则. 本文目的是建立三阶中立型方程 (1.1) 每一解振动或者收敛到零的充分条件. 我们将文 [13] 关于二阶方程 (1.3) 的结果推广到三阶方程. 我们也给出例子说明本文定理的应用.

2 主要结果

引理 1 设 $x(t)$ 是 (1.1) 式最终正解, 定义函数

$$z(t) = x(t) + \int_a^b p(t, \xi)x[\tau(t, \xi)]d\xi, \quad (2.1)$$

则 $z(t)$ 只能有下列两种可能

- (I) $z(t) > 0, z'(t) > 0, (c(t)z'(t))' > 0,$
- (II) $z(t) > 0, z'(t) < 0, (c(t)z'(t))' > 0.$

记作 $z(t) \in \text{I}$ 或者 $z(t) \in \text{II}$.

证 设 $x(t)$ 是 (1.1) 式最终正解, 故存在 $t_1 \geq t_0$, 当 $t > t_1$ 时, 使得 $x[\tau(t, \xi)] > 0, x[g(t, \xi)] > 0, \xi \in [a, b], t > t_1$. 由 (2.1) 式知方程 (1.1) 为

$$(r(t)(c(t)z'(t))')' + \int_a^b q(t, \xi)f(x[g(t, \xi)])d\xi = 0,$$

由 $q(t, \xi) \geq 0, x[g(t, \xi)] > 0$ 及 (H₄), 得到 $z(t) > 0, (r(t)(c(t)z'(t))')' \leq 0, t \geq t_1$. 因 $((r(t)(c(t)z'(t))')' < 0$, 故 $r(t)(c(t)z'(t))'$ 单调减小且最终定号, 则 $(c(t)z'(t))'$ 最终定号. 我们断言

$$(c(t)z'(t))' > 0, t \geq t_2 \geq t_1. \quad (2.2)$$

否则, 若 $(c(t)z'(t))' \leq 0$, 则存在 $t_3 \geq t_2$, 当 $t > t_3$ 时, 使得 $r(t)(c(t)z'(t))' \leq r(t_3)(c(t_3)z'(t_3))' \leq 0, t \geq t_3$. 用 $r(t)$ 除上式, 并从 t_3 到 t 对其积分产生

$$c(t)z'(t) - c(t_3)z'(t_3) \leq r(t_3)(c(t_3)z'(t_3))' \int_{t_3}^t \frac{ds}{r(s)}.$$

在上式中, 令 $t \rightarrow \infty$, 利用 (H_1) , 我们有 $c(t)z'(t) \rightarrow -\infty$. 因此存在 $t_4 \geq t_3$, 当 $t > t_4$ 时, 使得

$$c(t)z'(t) \leq c(t_4)z'(t_4) < 0, t \geq t_4.$$

用 $c(t)$ 除上式, 再从 t_4 到 t 积分, 利用假设 (H_1) , 我们得到 $z(t) \rightarrow -\infty, t \rightarrow \infty$. 因此与 $z(t) > 0$ 矛盾. 因此, (2.2) 式成立. 引理 1 证毕.

引理 2 设 $x(t)$ 是 (1.1) 式的最终正解, $z(t) \in I$, 则存在 $T \geq t_0$ 使得

$$z'[g_2(t)] \geq \frac{R[g_2(t)]r(t)}{c[g_2(t)]}(c(t)z'(t))', t \geq T,$$

其中

$$R(t) = \int_T^t \frac{1}{r(s)} ds, g_2(t) = g(t, a). \quad (2.3)$$

证 设 $z(t) \in I$, 由引理 1, 有

$$z(t) > 0, c(t)z'(t) > 0, r(t)(c(t)z'(t))' > 0, (r(t)(c(t)z'(t)))' \leq 0, t \geq T.$$

因此

$$c(t)z'(t) = c(T)z'(T) + \int_T^t \frac{r(s)(c(s)z'(s))'}{r(s)} ds \geq r(t)(c(t)z'(t))'R(t), t \geq T.$$

由 $(r(t)(c(t)z'(t)))' \leq 0$, 我们得到 $z'[g_2(t)] \geq \frac{R[g_2(t)]r(t)}{c[g_2(t)]}(c(t)z'(t))', t \geq T$. 引理 2 证毕.

引理 3 设 $x(t)$ 是 (1.1) 式的最终正解, $z(t) \in II$. 若

$$\int_{t_0}^{\infty} \frac{1}{c(v)} \int_v^{\infty} \frac{1}{r(u)} \int_u^{\infty} \int_a^b q(s, \xi) d\xi ds dudv = \infty, \quad (2.4)$$

则 $\lim_{t \rightarrow \infty} x(t) = \lim_{t \rightarrow \infty} z(t) = 0$.

证 设 $z(t) \in II$, 则 $z(t) > 0, z'(t) < 0$, 故有 $\lim_{t \rightarrow \infty} z(t) = l \geq 0$. 我们断言 $l = 0$. 事实上, 若 $l > 0$, 则对任意 $\varepsilon > 0$, 最终有 $l < z(t) < l + \varepsilon$, 取 $\varepsilon < \frac{l(1-p)}{p}$, 利用 (H_2) 和 (H_3) , 有

$$\begin{aligned} x(t) &= z(t) - \int_a^b p(t, \xi) x[\tau(t, \xi)] d\xi \geq z(t) - \int_a^b p(t, \xi) z[\tau(t, \xi)] d\xi \\ &> l - z[\tau(t, a)] \int_a^b p(t, \xi) d\xi > l - pz[\tau(t, a)] > l - p(l + \varepsilon) = k(l + \varepsilon) > kz(t) \end{aligned}$$

最终成立, 其中 $k = \frac{l-p(l+\varepsilon)}{l+\varepsilon} > 0$.

利用 (H_4) 和 (1.1) 式, 产生

$$\begin{aligned} (r(t)(c(t)z'(t)))' &\leq -k\delta \int_a^b q(t, \xi) z[g(t, \xi)] d\xi \\ &\leq -k\delta z[g(t, b)] \int_a^b q(t, \xi) d\xi = -k\delta q(t) z[g_1(t)], t \geq T, \end{aligned}$$

其中利用

$$z'(t) < 0, q(t) = \int_a^b q(t, \xi) d\xi, g_1(t) = g(t, b). \quad (2.5)$$

从 t 到 ∞ 对 (2.5) 式积分产生

$$r(t)(c(t)z'(t))' \geq \int_t^\infty k\delta q(s)z[g_1(s)]ds \geq k\delta l \int_t^\infty q(s)ds.$$

用 $r(t)$ 除上式, 从 t 到 ∞ 积分, 有

$$-c(t)z'(t) \geq k\delta l \int_t^\infty \frac{1}{r(u)} \int_u^\infty q(s)dsdu, t \geq T.$$

在上式中双边除 $c(t)$, 从 T 到 ∞ 积分, 得到

$$z(T) \geq k\delta l \int_T^\infty \frac{1}{c(v)} \int_v^\infty \frac{1}{r(u)} \int_u^\infty q(s)dsdudv, t \geq T.$$

此与条件 (2.4) 式矛盾, 故 $l = 0$, 因 $0 < x(t) \leq z(t)$, 则 $\lim_{t \rightarrow \infty} x(t) = 0$. 引理 3 证毕.

现在, 我们利用 Philos 型积分平均条件^[14] 给出方程 (1.1) 新的振动结果. 为此, 引进函数类 X .

令 $D_0 = \{(t, s) : t > s \geq t_0\}$, $D = \{(t, s) : t \geq s \geq t_0\}$. 函数 $H \in C(D, R)$ 称为属于 X , 如果

- (i) $H(t, t) = 0, t \geq t_0, H(t, s) > 0, (t, s) \in D_0$;
- (ii) H 在 D_0 上关于第二变量有连续非正偏导数, 且 $-\frac{\partial H(t, s)}{\partial s} = h(t, s)\sqrt{H(t, s)}, (t, s) \in D_0$.

定理 1 设 $(H_1) - (H_4)$ 和 (2.4) 式成立且存在 $\rho(t) \in C'([t_0, \infty], R^+)$ 和 $H \in X$, 使得

$$\limsup_{t \rightarrow \infty} \frac{1}{H(t, t_0)} \int_{t_0}^t H(t, s) [\delta(1-p)\rho(s)q(s) - \frac{\rho(s)c[g_2(s)]}{4R[g_2(s)][g_2'(s)]} Q^2(t, s)] ds = \infty, \quad (2.6)$$

其中 $g_2(t), q(t)$ 由 (2.3) 和 (2.5) 式定义,

$$Q(t, s) = \frac{h(t, s)}{\sqrt{H(t, s)}} - \frac{\rho'(s)}{\rho(s)}, \quad (2.7)$$

则方程 (1.1) 的每一解 $x(t)$ 振动或者收敛到零.

证 设 $x(t)$ 是方程 (1.1) 的非振动解, 不失一般, 设 $x(t)$ 最终为正, 则有 $x(t) > 0, t \geq t_1, x[\tau(t, \xi)] > 0, x[g(t, \xi)] > 0, (t, \xi) \in [t_1, \infty) \times [a, b]$. 当 $x(t)$ 最终为负时, 可以类似地处理. 令 $z(t)$ 由 (2.1) 式定义, 则利用引理 1 知 $z(t) \in I$ 或者 $z(t) \in II$.

首先, 设 $z(t) \in I$, 即 $z'(t) > 0, t \geq t_1$. 由 (H_3) 知, $\exists t_2 \geq t_1$ 使得 $\tau(t, \xi) > t_1, (t, \xi) \in [t_2, \infty) \times [a, b]$, 则当 $t > t_2$ 时, $z(\tau(t, \xi)) < z(t)$. 故有

$$x(t) = z(t) - \int_a^b P(t, \xi)x[\tau(t, \xi)]d\xi \geq z(t) - \int_a^b P(t, \xi)z[\tau(t, \xi)]d\xi \geq (1-p)z(t), t \geq t_2.$$

故由上式和 (H₄), (H₃) 和方程 (1.1) 产生

$$(r(t)(c(t)z'(t))')' + \delta(1-p)q(t)z[g_2(t)] \leq 0, t \geq t_2, \quad (2.8)$$

其中 $g_2(t)$ 和 $q(t)$ 分别由 (2.3) 和 (2.5) 式定义, 令

$$W(t) = \rho(t) \frac{r(t)(c(t)z'(t))'}{z[g_2(t)]}, t \geq t_2, \quad (2.9)$$

则由 (2.8) 式和引理 2, 有

$$W'(t) \leq -\delta(1-p)\rho(t)q(t) + \frac{\rho'(t)}{\rho(t)}W(t) - \frac{R[g_2(t)]g_2'(t)}{\rho(t)c[g_2(t)]}W^2(t). \quad (2.10)$$

作 Riccati 变换 $A_1(s) = \frac{\rho'(s)}{\rho(s)}, A_2(s) = \frac{R[g_2(s)]g_2'(s)}{\rho(s)c[g_2(s)]}$. 则从 (2.10) 式得到

$$\begin{aligned} & \int_{t_2}^t H(t, s)\delta(1-p)\rho(s)q(s)ds \\ & \leq \int_{t_2}^t H(t, s)[-W'(s) + A_1(s)W(s) - A_2(s)W^2(s)]ds \\ & = -H(t, s)W(s) \Big|_{t_2}^t + \int_{t_2}^t \left\{ \frac{\partial H(t, s)}{\partial s} W(s) + H(t, s)[A_1(s)W(s) - A_2(s)W^2(s)] \right\} ds \\ & = H(t, t_2)W(t_2) - \int_{t_2}^t [\sqrt{H(t, s)}(h(t, s) - \sqrt{H(t, s)}A_1(s))W(s) + H(t, s)A_2(s)W^2(s)]ds \\ & = H(t, t_2)W(t_2) - \int_{t_2}^t [\sqrt{H(t, s)A_2(s)}W(s) + \frac{1}{2} \frac{Q_1(t, s)}{\sqrt{A_2(s)}}]^2 ds + \int_{t_2}^t \frac{Q_1^2(t, s)}{4A_2(s)} ds, \end{aligned} \quad (2.11)$$

其中

$$Q_1(t, s) = h(t, s) - \sqrt{H(t, s)}A_1(s). \quad (2.12)$$

因此 $\frac{1}{H(t, t_2)} \int_{t_2}^t [H(t, s)\delta(1-p)\rho(s)q(s) - \frac{Q_1^2(t, s)}{4A_2(s)}]ds \leq W(t_2)$.
此即

$$\frac{1}{H(t, t_2)} \int_{t_2}^t [H(t, s)\delta(1-p)\rho(s)q(s) - \frac{\rho(s)c[g_2(s)]}{4R[g_2(t)]g_2'(t)}Q^2(t, s)]ds \leq W(t_2). \quad (2.13)$$

上式与条件 (2.6) 矛盾. 其次, 若 $z(t) \in \Pi$, 注意到条件 (2.4) 成立, 故由引理 3 知 $x(t)$ 收敛到零. 定理 1 证毕.

推论 1 设定理 1 的条件 (2.6) 用下列条件代替

$$\limsup_{t \rightarrow \infty} \frac{1}{H(t, t_0)} \int_{t_0}^t H(t, s)\rho(s)q(s)ds = \infty, \quad (2.6)_1$$

$$\limsup_{t \rightarrow \infty} \frac{1}{H(t, t_0)} \int_{t_0}^t \frac{\rho(s)c[g_2(s)]}{R[g_2(s)]g_2'(s)}Q^2(t, s)ds < \infty. \quad (2.6)_2$$

其它条件不变, 则定理 1 的结论不变.

当定理 1 中的条件 (2.6) 不易验证时, 我们有下面的定理. 我们将使用定理 1 的符号和证明.

定理 2 设除 (2.6) 以外定理 1 的假设均成立, 又设

$$0 < \inf_{s \geq t_0} [\liminf_{t \rightarrow \infty} \frac{H(t, s)}{H(t, t_0)}] \leq \infty \quad (2.14)$$

且

$$\limsup_{t \rightarrow \infty} \frac{1}{H(t, t_0)} \int_{t_0}^t \frac{Q^2(t, s)}{H(t, t_0)} ds < \infty. \quad (2.15)$$

令 $\phi(t) \in C([t_0, \infty), R)$ 使得

$$\limsup_{t \rightarrow \infty} \frac{1}{H(t, t_0)} \int_{t_0}^t \phi_+^2(s) A_2(s) ds < \infty, \quad (2.16)$$

其中 $\phi_+(t) = \max\{\phi(t), 0\}$, 且

$$\limsup_{t \rightarrow \infty} \frac{1}{H(t, t_0)} \int_{t_0}^t (\delta(1-p)H(t, s)\rho(s)q(s) - \frac{Q_1^2(t, s)}{4A_2(s)}) ds \geq \sup_{t \geq t_0} \phi(t), \quad (2.17)$$

则方程 (1.1) 的每一个解振动或者收敛到零.

证 设 $x(t)$ 是 (1.1) 的最终正解, $z(t)$ 由 (2.1) 式定义, 首先, 设 $z(t) \in I$, 则在定理 1 的证明中, 有 (2.11) 式成立, 即

$$\begin{aligned} & \int_{t_2}^t H(t, s)\delta(1-p)\rho(s)q(s)ds \\ & \leq H(t, t_2)W(t_2) - \int_{t_2}^t [\sqrt{H(t, s)A_2(s)}W(s) + \frac{1}{2} \frac{Q_1(t, s)}{\sqrt{A_2(s)}}]^2 ds + \int_{t_2}^t \frac{Q_1^2(t, s)}{4A_2(s)} ds. \end{aligned}$$

因此

$$\begin{aligned} & \limsup_{t \rightarrow \infty} \frac{1}{H(t, t_2)} \int_{t_2}^t [\delta(1-p)H(t, s)\rho(s)q(s) - \frac{Q_1^2(t, s)}{4A_2(s)}] ds \\ & \leq W(t_2) - \liminf_{t \rightarrow \infty} \frac{1}{H(t, t_2)} \int_{t_2}^t [\sqrt{H(t, s)A_2(s)}W(s) + \frac{1}{2} \frac{Q_1(t, s)}{\sqrt{A_2(s)}}]^2 ds. \end{aligned}$$

利用 (2.17) 式, 上式产生

$$W(t_2) \geq \phi(t_2) + \liminf_{t \rightarrow \infty} \frac{1}{H(t, t_2)} \int_{t_2}^t [\sqrt{H(t, s)A_2(s)}W(s) + \frac{1}{2} \frac{Q_1(t, s)}{\sqrt{A_2(s)}}]^2 ds.$$

故有

$$0 \leq \liminf_{t \rightarrow \infty} \frac{1}{H(t, t_2)} \int_{t_2}^t [\sqrt{H(t, s)A_2(s)}W(s) + \frac{1}{2} \frac{Q_1(t, s)}{\sqrt{A_2(s)}}]^2 ds < \infty. \quad (2.18)$$

定义函数

$$\begin{aligned}\alpha(t) &= \frac{1}{H(t, t_1)} \int_{t_1}^t H(t, s) A_2(s) W^2(s) ds, \\ \beta(t) &= \frac{1}{H(t, t_1)} \int_{t_1}^t \sqrt{H(t, s)} Q_1(t, s) W(s) ds,\end{aligned}$$

则由 (2.18) 式知

$$\liminf_{t \rightarrow \infty} [\alpha(t) + \beta(t)] < \infty.$$

我们断言

$$\int_{t_1}^{\infty} A_2(t, s) W^2(s) ds < \infty. \quad (2.19)$$

否则, 如果相反, 则有

$$\int_{t_1}^{\infty} A_2(t, s) W^2(s) ds = \infty. \quad (2.20)$$

利用条件 (2.14), 存在 $\eta > 0$, 使得

$$\inf_{s \geq t_0} [\liminf_{t \rightarrow \infty} \frac{H(t, s)}{H(t, t_0)}] > \eta. \quad (2.21)$$

令 μ 是任意正数, 则由 (2.20) 式知存在 $t_2 \geq t_1$, 使得 $\int_{t_1}^t A_2(t, s) W^2(s) ds > \frac{\mu}{\eta}, t \geq t_2$. 因此对 $t \geq t_2$, 有

$$\begin{aligned}\alpha(t) &= \frac{1}{H(t, t_1)} \int_{t_1}^t H(t, s) \frac{d}{ds} \left[\int_{t_1}^s A_2(u) W^2(u) du \right] ds \\ &= \frac{1}{H(t, t_1)} \int_{t_1}^t -\frac{\partial H(t, s)}{\partial s} \left[\int_{t_1}^s A_2(u) W^2(u) du \right] ds \\ &\geq \frac{1}{H(t, t_1)} \int_{t_2}^t -\frac{\partial H(t, s)}{\partial s} \left[\int_{t_1}^s A_2(u) W^2(u) du \right] ds \\ &\geq \frac{\mu}{\eta} \frac{1}{H(t, t_1)} \int_{t_2}^t -\frac{\partial H(t, s)}{\partial s} ds = \frac{\mu}{\eta} \frac{H(t, t_2)}{H(t, t_1)}.\end{aligned} \quad (2.22)$$

此时, 由于函数类 X 的函数 H 在 D_0 上, 关于第二个变量有连续非正偏导数, 故函数 H 关于第二个变量是减函数. 利用 (2.21) 式, 存在 $t_3 \geq t_2$, 使得

$$\frac{H(t, t_2)}{H(t, t_1)} \geq \frac{H(t, t_2)}{H(t, t_0)} \geq \mu, t \geq t \geq t_3. \quad (2.23)$$

联合 (2.22), (2.23) 式, 我们得到 $\alpha(t) \geq \mu, t \geq t_3$. 因 μ 是任意的, 有

$$\lim_{t \rightarrow \infty} \alpha(t) = \infty. \quad (2.24)$$

这一情况的证明的剩余部分是类似于文 [11] 和 [13] 中的定理 2. 因此, 我们省略.

其次, 设 $z(t) \in \Pi$, 注意到条件 (2.4) 成立, 则由引理 3 知 $x(t)$ 收敛到零. 定理 2 证毕.

定理 3 设定理 2 的全部条件成立, 除了将条件 (2.15) 改为

$$\limsup_{t \rightarrow \infty} \frac{1}{H(t, t_0)} \int_{t_0}^t H(t, s) p(s) q(s) ds < \infty, \quad (2.25)$$

则方程 (1.1) 的每一个振动或者收敛到零.

证 定理 3 的证明类似于定理 2 的证明. 因此, 我们省略.

下面的例子说明我们结果的应用.

例 考虑三阶中立型分布时滞微分方程

$$\left(\frac{1}{(t+1)^\alpha} \left[x(t) + \int_{-1}^0 \left(\frac{1}{2} + \frac{1}{3} e^{-2t} + \xi \right) x(t + \frac{\xi}{2}) d\xi \right]' \right)'' + \int_{-1}^0 e^{t+\xi} [2 + \sin x(t + \xi)] x(t + \xi) d\xi = 0, t > 1. \quad (2.26)$$

此时

$$\begin{aligned} r(t) &= 1, c(t) = \frac{1}{(t+1)^\alpha}, p(t, \xi) = \frac{1}{2} + \frac{1}{3} e^{-2t} + \xi, \\ \int_{-1}^0 p(t, \xi) d\xi &\leq \frac{1}{3} < 1, q(t, \xi) = e^{t+2\xi} \geq 0, q(t) = \int_{-1}^0 q(t, \xi) d\xi = \frac{1}{2} \left(1 - \frac{1}{e^2} \right) e^t, \\ \tau(t, \xi) &= t + \frac{\xi}{2} \leq t, g(t, \xi) = t + \xi \leq t, \xi \in [-1, 0], f(u) = [2 + \sin u] u \geq u, \delta = 1, \end{aligned}$$

则对于任意 $t \geq 1$, 有

$$\int_1^\infty \frac{1}{r(t)} ds = \int_1^\infty \frac{1}{c(t)} ds = \infty, R(t) = \int_1^t \frac{1}{r(t)} ds = t - 1, \int_1^\infty q(s) ds = \infty.$$

因此, $(H_1)-(H_4)$ 和 (2.4) 式成立. 为应用推论 1, 剩下只需验证条件 $(2.6)_1$ 和 $(2.6)_2$ 满足即可. 我们取 $H(t, s) = (t-s)^2, \rho(t) = 1, t \geq s \geq 1$, 有

$$\begin{aligned} \limsup_{t \rightarrow \infty} \frac{1}{H(t, t_0)} \int_{t_0}^t H(t, s) \rho(s) q(s) ds &\geq \limsup_{t \rightarrow \infty} \frac{1}{t^2} \int_1^t (t-s)^2 \frac{1}{2} \left(1 - \frac{1}{e^2} \right) e^s ds = \infty, \\ \limsup_{t \rightarrow \infty} \frac{1}{H(t, t_0)} \int_{t_0}^t \frac{\rho(s) c[g_2(s)]}{R[g_2(s)] g_2'(s)} Q^2(t, s) ds &\geq \limsup_{t \rightarrow \infty} \frac{1}{t^2} \int_1^t \frac{4}{(s-2)s^\alpha} ds < \infty. \end{aligned}$$

故 $(2.6)_1$ 和 $(2.6)_2$ 满足, 由推论 1 知方程 (2.26) 的每一解振动或者收敛到零.

注 1 文 [10] 中的定理 1-3 是本文相应结果中, 当 $p(t, \xi) \equiv 0, q(t, \xi) \equiv q(t), g(t, \xi) = t - \sigma, [a, b] = [-1, 0]$ 时的特例.

注 2 本文的定理 1-3 是三阶中立型方程 (1.1) 的 Philos 型振动定理, 它们将文 [13] 关于二阶三阶中立型方程的振动结果推广到相应的三阶方程.

注 3 参考文献中的振动结果均不能适用本文例子.

参 考 文 献

- [1] Agarwal R P, Grace S R, O' Regan D. Oscillation theory for difference and functional differential equations [M]. Dordrecht: Kluwer, 2000.

- [2] Agarwal R P, Grace S R, O' Regan D. Oscillation theory for second order dynamic equations [M]. London: Taylor & Francis, 2003.
- [3] Aktas M F, Tiryaki A, Zafer A. Oscillation criteria for third order nonlinear functional differential equations [J]. Appl. Math, Letters, 2010, 23: 756–762.
- [4] Dzurina J, Kotorova R. Properties of the third order trinomial differential equations with delay argument[J]. Nonlinear Analysis, 2009, 71: 1995–2002.
- [5] Dzurina J, Kotorova R. Comparison theorems for the third order trinomial differential equations with delay argument[J]. Czech. Math. J., 2009, 59: 353–370.
- [6] Grace S R, Agarwal R P, Pavan R et al. On the oscillation of certain third order nonlinear functional differential equations [J]. Appl. Math., Comput., 2008, 202: 102–112.
- [7] Grace S R, Agarwal R P, Aktas M F. On the oscillation of third order functional differential equations [J]. Indian J. Pure Appl. Math., 2008, 39: 491–507.
- [8] Parhi N, Parhi S. Asymptotic behavior of solutions of third order delay differential equations [J]. Indian J. Pure Appl. Math., 2002, 33: 1609–1620.
- [9] Pablo Figureoa, Manuel Pinto. Riccati equations and nonoscillatory solutions of third order differential equations [J]. Dynamic Systems and Appl., 2008, 17: 459–476.
- [10] Saker S H. Oscillation criteria for third order nonlinear delay differential equations [J]. Math. Slovaca, 2006, 56: 433–450.
- [11] Tiryaki A, Yaman S. Asymptotic behavior of a class of nonlinear functional differential equations of third order [J]. Appl. Math, Letters, 2001, 14: 327–332.
- [12] Tiryaki A, Aktas M F. Oscillation criteria of a certain class of third order nonlinear delay differential equations [J]. J. Math. Anal. Appl., 2007, 325: 54–68.
- [13] Wang P G. Oscillation criteria for second order neutral equations with distributed arguments[J]. Comput. Math. Appl., 2004, 47: 1935–1946.
- [14] Philos CH G. Oscillation theorems for linear differential equations of second order[J]. Arch. Math., 1989, 53: 482–492.
- [15] Schot S H Jerk. The time rate of change of acceleration[J]. Amer. J. Phys., 1978, 46: 1090–1094.

OSCILLATION THEOREMS FOR ANOTHER THIRD ORDER NEUTRAL DIFFERENTIAL EQUATIONS WITH DISTRIBUTED DELAYS

ZHAO Lin-long ¹, YU Yuan-hong ²

(1. Institute of Mathematics and Applied Mathematics, Ankang University, Ankang 725000, China)

(2. Academy of Mathematics & System Sciences, Chinese Academy of Sciences, Beijing 100190, China)

Abstract: In this paper, we study the vibration problem of third order neutral differential equations with distributed delays. By using Riccati transform technique and integral averaging method, we obtain a criterion for equations with all solutions oscillating or converging to zero. An example is given to illustrate the application of the example.

Keywords: third order; neutral differential equations; distributed delay; Riccati transformation; integral averaging; oscillation

2010 MR Subject Classification: 34K11; 34C10