

非线性分数阶微分系统边值问题正解的存在性

史小艺, 陈春香, 黄玲君

(中国矿业大学理学院, 江苏 徐州 221116)

摘要: 研究了一类非线性分数阶微分系统边值问题正解的存在性, 通过利用上下解方法以及 schauder 不动点定理, 得到了该微分系统边值问题正解存在的充分条件。

关键词: 非线性; 分数阶微分系统; 边值问题; 上下解方法; 正解; 存在性

中图分类号: O175.8

文献标识码: A

引言

分数阶微分系统是整数阶微分系统的延伸, 在科学工程各个领域都有着广泛的应用。文献[1-2]运用 schauder 不动点定理得到了一类分数阶微分系统解的存在性, 我们知道 schauder 不动点定理不能保证得到的解是正解, 然而具有实际意义的解大多是正解, 文献[3]利用上下解方法得到了如下分数阶微分方程边值问题

$$\begin{cases} D_0^\alpha u(t) + f(t, u(t)) = 0, 0 < t < 1, 3 < \alpha \leq 4 \\ u(0) = u'(0) = u''(0) = u'''(1) = 0 \end{cases}$$

正解的存在性。

文献[4]同样利用上下解方法得到了如下微分系统边值问题

$$\begin{cases} -x'' = f(t, y), -y'' = g(t, x) \\ \alpha x(0) - \beta x'(0) = \delta x(1) + \gamma x'(1) = 0 \\ y(0) = a y(\xi_1), y(1) = b y(\xi_2) \end{cases}$$

正解的存在性。

受文献[4]启发, 考虑非线性分数阶微分系统

$$\begin{cases} -D_0^\alpha x(t) = f(t, y), 1 < \alpha, \beta \leq 2, t \in (0, 1) \\ -D_0^\beta y(t) = g(t, x) \\ x(0) = x(1) = y(0) = y(1) = 0 \end{cases} \quad (1)$$

正解的存在性, 其中

$$\begin{aligned} f &\in C([0, 1] \times [0, +\infty) \times [0, +\infty)) \\ g &\in C([0, 1] \times [0, +\infty) \times [0, +\infty)) \end{aligned}$$

1 预备知识和引理

定义 1 假设 $(x, y) \in C^2[0, 1] \times C^2[0, 1]$ 满足系统(1), 对 $\forall t \in (0, 1)$ 有 $x(t) > 0$ 和 $y(t) > 0$, 则 (x, y) 是系统(1)的一个正解。

定义 2^[5] 积分 $I_0^s f(x) = \frac{1}{\Gamma(s)} \int_0^x \frac{f(t)}{(x-t)^{1-s}} dt$ 是 Riemann - Liouville 型分数积分, 其中 $x > 0, s > 0, \Gamma(s)$ 是 Euler Gamma 函数。

定义 3^[5] 若 $0 < f(x) < +\infty$, 则 $D_0^s f(x) = \frac{1}{\Gamma(n-s)} \left(\frac{d}{dx}\right)^n \int_0^x \frac{f(t)}{(x-t)^{s-n+1}} dt$ 是 Riemann - Liouville 型分数导数, 其中 $n = [s] + 1, [s]$ 表示 s 的整数部分。

令 $E = C[0, 1]$ 是一个 Banach 空间, $\forall x \in E$ 且 $\|x\| = \max_{t \in [0, 1]} |x(t)|$ 。

令 $P = \{x \in C[0, 1] : x(t) \geq 0, t \in [0, 1]\}$, 显然 P 是 E 的一个正规锥。文章都是在 E 中讨论的。

引理 1^[5] 令 $\alpha > 0$, 微分方程 $D_0^\alpha u(t) = 0$ 有唯一解为: $u(t) = c_1 t^{\alpha-1} + c_2 t^{\alpha-2} + \dots + c_n t^{\alpha-n}$, 其中 $c_i \in R, i = 1, 2, \dots, n, n$ 是大于或等于 α 的最小整数。

引理 2^[5] 令 $\alpha > 0$, 则 $I_0^\alpha D_0^\alpha u(t) = u(t) + c_1 t^{\alpha-1} + c_2 t^{\alpha-2} + \dots + c_n t^{\alpha-n}$ 其中 $c_i \in R, i = 1, 2, \dots, n, n$ 是大于或等于 α 的最小整数。

引理 3^[5] 若 $y \in C[0, 1]$ 且 $y(t) \geq 0$, 则分数阶边

收稿日期:2011-07-22

基金项目:中央高校基本科研业务费专项基金(2010LKXS06)

作者简介:史小艺(1986-),女,江苏沛县人,硕士生,主要从事图论方面的研究,(E-mail)shixiaoyi1988@126.com

值问题

$$\begin{cases} D_0^\alpha u(t) + y(t) = 0, 0 < t < 1, 1 < \alpha \leq 2 \\ u(0) = u(1) = 0 \end{cases}$$

有唯一一个正解 $u(t) = \int_0^1 G_\alpha(t,s) y(s) ds$, 其中

$$G_\alpha(t,s) = \begin{cases} \frac{[t(1-s)]^{\alpha-1} - (t-s)^{\alpha-1}}{\Gamma(\alpha)}, 0 \leq s \leq t \leq 1 \\ \frac{[t(1-s)]^{\alpha-1}}{\Gamma(\alpha)}, 0 \leq t \leq s \leq 1 \end{cases}$$

显然对 $\forall t,s \in [0,1]$ 有 $G_\alpha(t,s) \geq 0$ 且 $G_\alpha(t,s) \leq G_\alpha(s,s)$ 。由引理3知 $(x,y) \in C^2[0,1] \times C^2[0,1]$ 是系统(1)的解当且仅当 (x,y) 是下面非线性积分系统的解

$$\begin{cases} x(t) = \int_0^1 G_\alpha(t,s) f(s,y(s)) ds \\ y(t) = \int_0^1 G_\beta(t,s) g(s,x(s)) ds \end{cases} \quad (2)$$

显然非线性系统(2)等价于下列非线性积分-微分方程

$$\begin{cases} D_0^\alpha x(t) = -f(t, \int_0^1 G_\beta(t,s) g(s,x(s)) ds) \\ x(0) = x(1) = 0 \end{cases} \quad (3)$$

即算子方程

$$x(t) = \int_0^1 G_\alpha(t,s) f(s, \int_0^1 G_\beta(s,\tau) g(\tau,x(\tau)) d\tau) ds$$

$t \in [0,1]$

定义一个非线性算子 $T:P \rightarrow P$

$$(Tx)(t) = \int_0^1 G_\alpha(t,s) f(s, \int_0^1 G_\beta(s,\tau) g(\tau,x(\tau))$$

$d\tau) ds, t \in [0,1]$

则系统(1)解的存在性等价于非线性算子 T 不动点的存在性。

假设 $\omega(t)$ 是 T 的一个不动点,则系统(1)的解为

$$\begin{cases} x(t) = \omega(t) \\ y(t) = \int_0^1 G(t,s) g(s,\omega(s)) ds, t \in [0,1] \end{cases}$$

引理4 若 $u(t)$ 是系统(2)的一个正解,则 $m\rho(t) \leq u(t) \leq M\rho(t)$, 其中 $\rho(t) = \frac{1}{\Gamma(\alpha)} \left(\frac{t^{\alpha-1} - t^\alpha}{\alpha} \right)$, m, M 是常数。

证明 因为 $u(t) \in C^2[0,1]$, 所以 $\exists M' > 0$ 使得对 $t \in [0,1]$ 有 $|u(t)| \leq M'$ 。令

$$m = \min_{(t,u) \in [0,1] \times [0,M']} f(t, \int_0^1 G_\beta(t,s) g(s,\rho(s)) ds)$$

$$M = \max_{(t,u) \in [0,1] \times [0,M']} f(t, \int_0^1 G_\beta(t,s) g(s,\rho(s)) ds)$$

由引理3知

$$\begin{aligned} m \int_0^1 G_\alpha(t,s) ds &\leq u(t) = \\ \int_0^1 G_\alpha(t,s) f(s, \int_0^1 G_\beta(s,\tau) g(\tau,\rho(\tau)) d\tau) ds &\leq \\ M \int_0^1 G_\alpha(t,s) ds \end{aligned}$$

直接计算可得

$$\rho(t) = \int_0^1 G_\alpha(t,s) ds = \frac{1}{\Gamma(\alpha)} \left(\frac{t^{\alpha-1} - t^\alpha}{\alpha} \right)$$

得证。

定义4 函数 $\alpha(t)$ 是方程(3)的下解,如果 $\alpha(t) \in C^2[0,1]$ 满足

$$\begin{cases} -D_0^\alpha \alpha(t) \leq f(t, \int_0^1 G_\beta(t,s) g(s,\alpha(s)) ds), 1 < \alpha, \beta \leq 2, t \in [0,1] \\ \alpha(0) \leq 0, \alpha(1) \leq 0 \end{cases}$$

定义5 函数 $\beta(t)$ 是方程(3)的下解,如果 $\beta(t) \in C^2[0,1]$ 满足

$$\begin{cases} -D_0^\alpha \beta(t) \geq f(t, \int_0^1 G_\beta(t,s) g(s,\beta(s)) ds), 1 < \alpha, \beta \leq 2, t \in [0,1] \\ \beta(0) \geq 0, \beta(1) \geq 0 \end{cases}$$

本文有以下假设:

$(H_1) f \in C([0,1] \times [0, +\infty) \times [0, +\infty))$, 对任一固定 $t \in [0,1]$, $f(t,y)$ 是 y 的不减函数, 对 $\forall k \in (0,1)$, 存在常数 $\mu > 0$, 对 $\forall (t,y) \in [0,1] \times [0, +\infty)$ 满足 $k^\mu f(t,y) \leq f(t,ky)$ 。

$(H_2) g \in C([0,1] \times [0, +\infty) \times [0, +\infty))$, 对任一固定 $t \in [0,1]$, $g(t,x)$ 是 x 的不减函数, 对 $\forall k \in (0,1)$, 存在常数 $\mu > 0$, 对 $\forall (t,x) \in [0,1] \times [0, +\infty)$ 满足 $k^\mu g(t,x) \leq g(t,kx)$ 。

2 主要结果

定理1 若 $f(t,y)$ 满足 (H_1) 以及 $g(t,x)$ 满足 (H_2) , 则分数阶微分系统边值问题(1)存在一个 $C[0,1] \times C[0,1]$ 正解。

证明 先证明 $\alpha(t) = k_1 h(t)$, $\beta(t) = k_2 h(t)$ 分别是方程(3)的上下解,

$$0 < k_1 \leq \min \left\{ \frac{1}{a_2}, (a_1)^{\frac{1}{\alpha}} \right\} k_2 \geq \max \left\{ \frac{1}{a_1}, (a_2)^{\frac{1}{\alpha}} \right\}$$

$$a_1 = \min \left\{ 1, \inf \left\{ t, \int_0^1 G_\beta(t,s) g(s,\rho(s)) ds \right\} \right\} > 0$$

$$a_2 = \max \left\{ 1, \max \left\{ t, \int_0^1 G_\beta(t,s) g(s,\rho(s)) ds \right\} \right\}$$

$$h(t) = \int_0^1 G_\alpha(t,s) f(s, \int_0^1 G_\beta(s,\tau) g(\tau,\rho(\tau)) d\tau) ds$$

由引理 3 知, $h(t)$ 是下列方程的一个正解

$$\begin{cases} D_0^\alpha x(t) + f(t, \int_0^1 G_\beta(t,s)g(s,x(s)) ds) = 0 \\ 0 < t < 1, 1 < \alpha, \beta \leq 2, x(0) = x(1) = 0 \end{cases}$$

由引理 4 知

$$a_1 \rho(t) \leq h(t) \leq a_2 \rho(t), t \in [0, 1]$$

即

$$0 < k_1 a_1 \leq \frac{\alpha(t)}{\rho(t)} \leq k_1 a_2 \leq 1$$

$$0 < \frac{1}{k_2 a_2} \leq \frac{\rho(t)}{\beta(t)} \leq \frac{1}{k_2 a_1} \leq 1$$

$$(k_1 a_1)^\mu \geq k_1, (k_2 a_2)^\mu \leq k_2$$

因此有

$$\begin{aligned} f(t, \int_0^1 G_\beta(t,s) g(s, \alpha(s)) ds) &= \\ f(t, \int_0^1 G_\beta(t,s) g(s, \frac{\alpha(s)}{\rho(s)} \cdot \rho(s)) ds) &\geq \\ f(t, (k_1 a_1)^\mu \int_0^1 G_\beta(t,s) g(s, \rho(s)) ds) &\geq \\ f(t, k_1 \int_0^1 G_\beta(t,s) g(s, \rho(s)) ds) &\geq \\ (k_1)^\mu f(t, \int_0^1 G_\beta(t,s) g(s, \rho(s)) ds) &= \\ k_2 f(t, \int_0^1 G_\beta(t,s) g(s, \rho(s)) ds) &= \\ k_2 f(t, \int_0^1 G_\beta(t,s) g(s, \frac{\rho(s)}{\beta(s)} \cdot \beta(s)) ds) &\geq \\ k_2 f(t, (k_2 a_2)^{-\mu} \int_0^1 G_\beta(t,s) g(s, \beta(s)) ds) &\geq \\ k_2 f(t, (k_2)^{-1} \int_0^1 G_\beta(t,s) g(s, \beta(s)) ds) &\geq \\ k_2 \cdot (k_2)^{-\mu} f(t, \int_0^1 G_\beta(t,s) g(s, \beta(s)) ds) &\geq \\ (k_2)^\mu \cdot (k_2)^{-\mu} f(t, \int_0^1 G_\beta(t,s) g(s, \beta(s)) ds) &= \\ f(t, \int_0^1 G_\beta(t,s) g(s, \beta(s)) ds) \end{aligned}$$

则有

$$\begin{aligned} -D_0^\alpha \alpha(t) &= k_1 f(t, \int_0^1 G_\beta(t,s) g(s, \rho(s)) ds) \leq \\ f(t, \int_0^1 G_\beta(t,s) g(s, \alpha(s)) ds) & \\ D_0^\alpha \beta(t) &= k_2 f(t, \int_0^1 G_\beta(t,s) g(s, \rho(s)) ds) \geq \end{aligned}$$

$$f(t, \int_0^1 G_\beta(t,s) g(s, \beta(s)) ds)$$

因为 $\alpha(t) = k_1 h(t), \beta(t) = k_2 h(t)$ 满足系统 (5) 的边界条件, 所以 $\alpha(t) = k_1 h(t), \beta(t) = k_2 h(t)$ 分别是方程 (3) 的下解和上解。

下面证明边值问题有一个正解。

$$\begin{cases} D_0^\alpha x(t) = -F(t, x(t)), 0 < t < 1, 1 < \alpha \leq 2 \\ x(0) = x(1) = 0 \end{cases} \quad (4)$$

其中

$$F(t, x(t)) = \begin{cases} f(t, \int_0^1 G_\beta(t,s) g(s, \alpha(s)) ds), x(t) < \alpha(t) \\ f(t, \int_0^1 G_\beta(t,s) g(s, x(s)) ds), \alpha(t) \leq x(t) \leq \beta(t) \\ f(t, \int_0^1 G_\beta(t,s) g(s, \beta(s)) ds), \alpha(t) > \beta(t) \end{cases} \quad (5)$$

定义算子 $A: C^2[0, 1] \rightarrow C^2[0, 1]$ 如下:

$$Ax(t) = \int_0^1 G_\alpha(t,s) F(s, x(s)) ds$$

显然算子 A 的不动点即为系统 (4) 的解。

首先, 因为 f, g 和 $G(t, s)$ 在 $[0, 1]$ 上是连续的, 所以算子 A 是连续的。由系统 (5) 及 $f(t, y)$ 是 y 的不减函数, $g(t, x)$ 是 x 的不减函数知:

$$\begin{aligned} f(t, \int_0^1 G_\beta(t,s) g(s, \alpha(s)) ds) &\leq \\ F(t, x(t)) &\leq \\ f(t, \int_0^1 G_\beta(t,s) g(s, \beta(s)) ds) \end{aligned}$$

所以存在一个正数 M' 使得 $|F(t, x(t))| \leq M'$, 所以算子 A 是一致有界的。

另一方面由于 $G(t, s)$ 在 $[0, 1] \times [0, 1]$ 上是连续的, 所以它在 $[0, 1] \times [0, 1]$ 上是一致连续的。对所有的 $x(t) \in C^2[0, 1]$ 及 $0 \leq t_1 < t_2 \leq 1$ 有

$$\begin{aligned} |Ax(t_1) - Ax(t_2)| &\leq \\ \int_0^1 |G_\alpha(t_1, s) - G_\alpha(t_2, s)| f(s, \int_0^1 G_\beta(s, \tau) g(\tau, x(\tau)) d\tau) ds &\leq \\ |t_2^{\alpha-1} - t_1^{\alpha-1}| f(s, \int_0^1 G_\beta(s, \tau) g(\tau, \beta(\tau)) d\tau) ds \end{aligned}$$

所以算子 A 是等度连续的。

由 Ascoli - Arzela 定理知 A 是紧算子。由 Schauder 不动点定理知 A 有一个不动点 x^* , 即 $Ax^* = x^*$, 即系统 (5) 有一个解。

若要证明方程 (3) 有一个正解, 只需证明 $\alpha(t) \leq$

$x^*(t) \leq \beta(t), t \in [0, 1]$ 。

令 $z(t) = \beta(t) - x^*(t), t \in [0, 1]$, 设 $x^*(t)$ 是系统(4)的一个解, 由 $f(t, y)$ 是 y 的不减函数, $g(t, x)$ 是 x 的不减函数知:

$$\begin{aligned} f(t, \int_0^1 G_\beta(t, s) g(s, \alpha(s)) ds) &\leq \\ F(t, x^*(t)) &\leq \\ f(t, \int_0^1 G_\beta(t, s) g(s, \beta(s)) ds) & \end{aligned}$$

其中 $t \in [0, 1]$, 则

$$\begin{cases} -D_0^\alpha z(t) \geq f(t, \int_0^1 G_\beta(t, s) g(s, \beta(s)) ds) - \\ f(t, \int_0^1 G_\beta(t, s) g(s, x^*(s)) ds) \\ z(0) = z(1) = 0 \end{cases}$$

由引理3知 $z(t) \geq 0$, 即 $x^*(t) \leq \beta(t), t \in [0, 1]$, 同理可得 $\alpha(t) \leq x^*(t), t \in [0, 1]$, 所以 $x^*(t)$ 是方程(3)的一个正解, 即微分系统(1)的解为

$$\begin{cases} x(t) = x^*(t) \\ y(t) = \int_0^1 G_\beta(t, s) g(s, x^*(s)) ds, t \in [0, 1] \end{cases}$$

由此完成定理1的证明。

参考文献:

- [1] 丰文泉, 孙书. 非线性分数阶微分系统解的存在性[J]. 济南大学学报, 2011, 25(3): 319-321.
- [2] 苏新卫. 分数阶微分方程耦合系统边值问题解的存在性[J]. 工程数学学报, 2009, 26(1): 133-137.
- [3] Liang Sihua, Zhang Jihui. Positive solutions for boundary value problems of nonlinear fractional differential equation[J]. Nonlinear Anal., 2009, 71: 5545-5550.
- [4] Zhaang Xinguang, Liu Lishan. A necessary and sufficient condition of positive solutions for nonlinear singular differential systems with four-point boundary conditions[J]. Appl. Math. Comput., 2010, 215: 262-270.
- [5] Bai Z, Lü H. Positive solutions for boundary value problem of nonlinear fractional differential equation[J]. J. Math. Anal. Appl., 2005, 311: 495-505.

Existence of Solution to Boundary Value Problems for a System of Nonlinear Fractional Differential Equations

SHI Xiaoyi¹, CHEN Chun-xiang¹, HUANG Ling-jun¹

(College of Sciences, China University of Mining & Technology, Jiangsu 221116, China)

Abstract: The existence of solution to boundary value problems for a system of nonlinear fractional differential equations is investigated. Based upon upper and lower solution method and the fixed-point theorem sufficient condition of the problem is obtained.

Key words: nonlinear; fractional differential equations system; boundary-value problem; upper and lower solution method; positive solution; existence