

# 三分子反应模型的稳定性

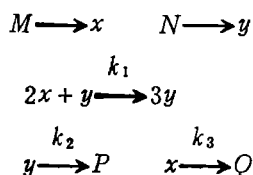
吴 长 泰

(管理信息科学系)

**摘要** 本文讨论具有常量输入的三分子反应模型的稳定性。由反应速度方程建立数学模型，方程(2)有唯一正平衡位置 $R(x^*, y^*)$ ，且是稳定的结点或焦点，再证明 $R(x^*, y^*)$ 是全局稳定的。

**关键词** 稳定性，三分子，模型

设 $M, N$ 为常量输入， $P, Q$ 为生成品， $x, y$ 为中间产品， $k_i (i=1, 2, 3)$ 为反应速度常数（均正数），则三分子化学反应方程为



若仍用 $M, N$ 表示反应物单位输入浓度， $x, y$ 表示中间产品浓度，为研究中间产品的浓度随着时间变化的规律，首先建立数学模型

$$\begin{cases} \dot{x} = M - k_1 x^2 y - k_3 x, \\ \dot{y} = N + k_1 x^2 y - k_2 y, \end{cases} \quad (1)$$

无量纲化，作代换如下：

$$\begin{cases} x = \sqrt{\frac{K_2}{K_1}} \bar{x}, \\ y = \sqrt{\frac{K_2}{K_1}} \bar{y}, \\ t = \frac{1}{K_2} \tau, \end{cases}$$

仍以 $x, y, t$ 代替 $\bar{x}, \bar{y}, \tau$ ，则式(1)就化为

$$\begin{cases} \frac{dx}{dt} = a - bx - x^2y, \\ \frac{dy}{dt} = c - y + x^2y, \end{cases} \quad (2)$$

其中

$$a = \frac{M}{K_2} \sqrt{\frac{K_1}{K_2}}, \quad b = \frac{K_3}{K_2},$$

$$c = \frac{N}{K_2} \sqrt{\frac{K_1}{K_2}},$$

並记

$$F_1(x, y) \equiv a - bx - x^2y,$$

$$F_2(x, y) \equiv c - y + x^2y,$$

图1为 $F_1(x, y)$ 与 $F_2(x, y)$ 的曲线.

1) 分析垂直与水平等倾线的性质

(i) 等倾线 $F_1(x, y) = 0$ . 即 $y = a - bx/x^2$ , 以正半 $x$ 轴,  $y$ 轴为渐近线, 见图1.

$$\frac{dy}{dx} = \frac{bx - 2a}{x^2} < 0, \quad \text{当 } 0 < x < \frac{2a}{b} \text{ 时,}$$

$$\frac{d^2y}{dx^2} = \frac{-2bx + 6a}{x^4} > 0, \quad \text{当 } 0 < x < \frac{3a}{b}.$$

所以,  $F_1(x, y) = 0$  在 $(0, a/b)$ 上是由 $+\infty$ 单调下降到0, 向上凹,

(ii) 等倾线 $F_2(x, y) = 0$ . 即 $y = c/(1 - x^2)$ , 当 $|x| < 1$ 时,  $y > 0$ .  $F_2(x, y) = 0$ 在 $[0, 1)$ 由 $C$ 单调上升到 $+\infty$ , 向上凹, 由此得方程(2)有唯一的正平衡点 $R(x^*, y^*)$ 且 $0 < x^* < 1$ ,  $y^* > C > 0$ .

2) 讨论 $R(x^*, y^*)$ 的稳定性.

因为

$$\begin{aligned} \left. \frac{\partial F_1}{\partial x} \right|_{(x^*, y^*)} &= -b - 2x^*y^*, & \left. \frac{\partial F_1}{\partial y} \right|_{(x^*, y^*)} &= -x^{*2}, \\ \left. \frac{\partial F_2}{\partial x} \right|_{(x^*, y^*)} &= 2x^*y^*, & \left. \frac{\partial F_2}{\partial y} \right|_{(x^*, y^*)} &= -1 + x^{*2}, \end{aligned}$$

所以方程(2)在 $R(x^*, y^*)$ 的变分矩阵为

$$\begin{pmatrix} -b - 2x^*y^* & -x^{*2} \\ 2x^*y^* & -1 + x^{*2} \end{pmatrix},$$

$P = b + 2x^*y^* + 1 - x^{*2} > 0$ . 因为 $|x^*| < 1$ ,  $q = b + 2x^*y^* - (b + 2x^*y^*)x^{*2} + 2x^{*3}y^* = b + 2cx^* - bx^{*2} + 2x^{*3}y^* > 0$ , 特征方程 $\lambda^2 + P\lambda + q = 0$ 有两个具有负实部的特征根. 所以, 唯一的正平衡位置 $R(x^*, y^*)$ 是渐近稳定的结点或焦点.

**定理** 方程(2)的正平衡位置 $R(x^*, y^*)$ 是全局稳定的.

**证明** 以 $O(0, 0)$ ,  $A(a/b, 0)$ ,  $B(a/b, y^* + a + c)$ ,  $D(0, y^* + a + c + a/b)$ 为顶点作

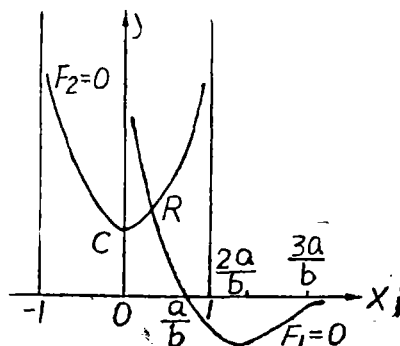


图1  $F_1(x, y)$ 与 $F_2(x, y)$ 的曲线

梯形区域 $OABD$ , 如图2所示.

在直线段 $OD$ 上记 $L_1 \equiv x = 0$ ,

则关于方程(2)有

$$\left. \frac{dL_1}{dt} \right|_{L_1=0} = \left. \frac{dx}{dt} \right|_{x=0} = a > 0,$$

故直线 $x=0$ 无切, 式(2)的轨线在直线段 $OA$ 上,

记 $L_2 \equiv y = 0$ , 则关于方程(2)有

$$\left. \frac{dL_2}{dt} \right|_{L_2=0} = \left. \frac{dy}{dt} \right|_{y=0} = C > 0,$$

故直线 $y=0$ 无切, 式(2)的轨线

在其上穿过方向自外向内. 在直线段 $AB$ 上记 $L_3 \equiv x - a/b = 0$ , 则关于方程(2)有

$$\left. \frac{dL_3}{dt} \right|_{L_3=0} = \left. \frac{dx}{dt} \right|_{x=\frac{a}{b}} = -\frac{a^2}{b^2}y < 0,$$

故直线 $x=a/b$ 无切, 式(2)的轨线在其上穿过的方向自外向内.

在直线段 $BD$ 上, 记 $L_4 \equiv x + y - y^* - a - c - a/b = 0$ , 则关于方程(2)有

$$\begin{aligned} \left. \frac{dL_4}{dt} \right|_{L_4=0} &= \left( \left. \frac{dx}{dt} + \frac{dy}{dt} \right) \right|_{L_4=0} = a + c - bx - y \Big|_{L_4=0} \\ &= -y^* - bx - \left( \frac{a}{b} - x \right) < 0, \end{aligned}$$

故直线 $x + y = y^* - a - c - a/b$ 无切, 式(2)的轨线在其上穿过方向自外向内.

于是从第一象限内出发的轨线都保留在梯形区域 $OABD$ 内, 而在此区域内只有唯一的正平衡位置 $R(x^*, y^*)$ , 且为稳定的. 显然, 只要证明在此区域内无极限环, 则 $R(x^*, y^*)$ 为全局稳定的. 为此, 取Dulac函数

$$B(x, y) = y^{-1},$$

因为

$$\frac{\partial}{\partial x}(BF_1) + \frac{\partial}{\partial y}(BF_2) = y^{-2}(-by - 2xy^2 - c) < 0,$$

故方程(2)在梯形区域 $OABD$ 内无环, 证毕.

**结论** 此类三分子模型具有一个很好的特性, 即不论初始反应情况如何, 经过相当长的时间后, 其反应将稳定在平衡位 $R(x^*, y^*)$ 附近.

## 参 考 文 献

- [1] 陈兰荪, 生物动力学系统, 科学出版社, (1988).
- [2] 陈兰荪, 数学生态学模型与研究方法, 科学出版社, (1988).
- [3] 陈兰荪, 生物数学引论, 科学出版社, (1988).

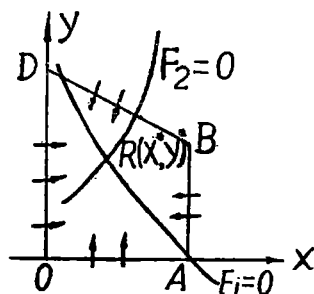


图2 梯形区域 $OABD$

## Stability of Three Molecular Reaction Model

Wu Changtai

(*Department of Management Information Science*)

**Abstract** The author deals with the stability of a three molecular reaction model with constant input. The model is established from reaction velocity equation. Equation (2) has an unique positive balanced position  $R(X^*, Y^*)$ , which is also a stable knot or focus. It is proved that  $R(X^*, Y^*)$  is stable by and large.

**Key word.** stability, threemolecular, models