

Birkhoff 系统动力学的研究进展^{*}

梅凤翔

北京理工大学应用力学系, 北京 100031

摘 要 提出一个新力学——Birkhoff 系统动力学的基本理论框架, 介绍近年的研究成果, 建议相关的未来研究方向.

关键词 Birkhoff 方程, Pfaff-Birkhoff 原理, Noether 理论, 动力学逆问题, 运动稳定性

1 引 言

1927 年美国著名数学家 Birkhoff G D 在其名著《动力系统》中给出比 Hamilton 方程更为普遍的一类新型动力学方程, 并给出比 Hamilton 原理更为普遍的一类新型积分变分原理^[1]. 1978 年美国物理学家 Santilli R M 建议将这个新方程命名为 Birkhoff 方程. 这个新原理可称为 Pfaff-Birkhoff 原理. 1989 年苏联学者认为, 对 Birkhoff 方程的研究是近代分析力学的一个重要发展方向^[3].

以 Birkhoff 方程和 Pfaff-Birkhoff 原理为基础, 可以提出一个新力学——Birkhoff 系统动力学的基本理论框架, 包括

- Birkhoff 方程和 Pfaff-Birkhoff 原理
- 完整力学系统的 Birkhoff 动力学
- 非完整力学系统的 Birkhoff 动力学
- Birkhoff 系统的积分理论
- Birkhoff 系统动力学逆问题
- Birkhoff 系统的运动稳定性
- Birkhoff 系统的代数和几何表示

Birkhoff 系统动力学是 Hamilton 力学的自然推广, 可在原子分子物理, 强子物理中找到应用^[2]. 同时, 在非相对论经典力学范围内, 约束力学系统——完整的和非完整的, 可纳入 Birkhoff 系统的框架.

^{*}国家自然科学基金和高校博士点专项基金资助课题.

Hamilton 系统理论犹如一颗参天大树，已经根深叶茂，成为当今非线性科学研究中一个最富成果而又生机勃勃的研究方向^[4]。相信，Birkhoff 系统动力学亦将在非线性科学中扮演一个重要角色。

2 Birkhoff 系统动力学的基本理论框架

下面提出 Birkhoff 系统动力学的基本理论框架。

2.1 Birkhoff 方程和 Pfaff-Birkhoff 原理

2.1.1 Birkhoff 方程

Birkhoff 方程的一般形式为^[2]

$$\text{更为} \quad \sum_{\mu=1}^{2n} \left(\frac{\partial R_{\mu}(t, a)}{\partial a^{\mu}} - \frac{\partial R_{\mu}(t, a)}{\partial t} \right) \dot{a}^{\mu} - \left(\frac{\partial B(t, a)}{\partial a^{\mu}} + \frac{\partial R_{\mu}(t, a)}{\partial t} \right) = 0, \quad (\mu = 1, \dots, 2n) \quad (1)$$

其中 a^{μ} 为变量， t 为时间， $R_{\mu}(t, a)$ 称为 Birkhoff 函数组， $B(t, a)$ 称为 Birkhoff 函数，而

$$\mu = \frac{\partial R}{\partial a^{\mu}} - \frac{\partial R_{\mu}}{\partial a} \quad (2)$$

称为 Birkhoff 张量。如果函数 R_{μ}, B 都不显含时间 t ，则 Birkhoff 方程称为自治的，有形式

$$\sum_{\mu=1}^{2n} \mu(a) \dot{a}^{\mu} - \frac{\partial B(a)}{\partial a^{\mu}} = 0 \quad (\mu = 1, \dots, 2n) \quad (3)$$

如果函数 R_{μ} 不显含时间 t ，则 Birkhoff 方程称为半自治的，有形式

$$\sum_{\mu=1}^{2n} \mu(a) \dot{a}^{\mu} - \frac{\partial B(t, a)}{\partial a^{\mu}} = 0 \quad (\mu = 1, \dots, 2n) \quad (4)$$

一般形式的 Birkhoff 方程 (1) 称为非自治的。通常假设 Birkhoff 方程是规则的，即设

$$\det(\mu) \neq 0 \quad (5)$$

众所周知，Hamilton 正则方程有形式

$$\dot{q}_k = \frac{\partial H}{\partial p_k}, \quad \dot{p}_k = -\frac{\partial H}{\partial q_k} \quad (k = 1, \dots, n) \quad (6)$$

令

$$a^{\mu} = \begin{cases} q_{\mu} & (\mu = 1, \dots, n) \\ p_{\mu-n} & (\mu = n+1, \dots, 2n) \end{cases}$$

则方程 (6) 可表为 Birkhoff 方程 (4) 的形式. 因此, Hamilton 正则方程 (6) 是半自治 Birkhoff 方程 (4) 的特殊情形.

2. 1. 2 Pfaff-Birkhoff 原理

积分

$$A = \int_{t_1}^{t_2} \dots dt$$

论框

www.cnki.net

$$R^0 = \begin{cases} p & (= 1, \dots, n) \\ 0 & (= n + 1, \dots, 2n) \end{cases}$$

程形式，它自然是 Birkhoff 系统.

2.2.2 一般完整系统的 Birkhoff 动力学

一般完整力学系统的 Lagrange 方程为

$$\frac{d}{dt} \frac{\partial T}{\partial \dot{q}_s} - \frac{\partial T}{\partial q_s} = Q_s \quad (s = 1, \dots, n) \quad (14)$$

它可展开为

$$\ddot{q}_s = g_s(q_k, \dot{q}_k, t) \quad (s, k = 1, \dots, n) \quad (15)$$

有多余坐标的完整力学系统，变质量完整力学系统，完整系统的相对运动动力学等都有形如 (15) 的方程. 令

$$a^s = \dot{q}_s \quad a^{n+s} = \ddot{q}_s$$

则方程 (15) 表为标准一阶形式

$$\begin{aligned} \dot{a}^\mu &= g_\mu(a^k, a^{n+k}, t) \quad (\mu = 1, \dots, 2n) \\ a^{n+s} &= g_s(a^k, a^{n+k}, t) \end{aligned} \quad (16)$$

欲使方程 (16) 有 Birkhoff 形式 (1)，即要求

$$\dot{a}^\mu - \mu \sum_{\alpha=1}^{2n} \left(\frac{\partial R}{\partial a^\alpha} - \frac{\partial R_\mu}{\partial a^\alpha} \right) \dot{a}^\alpha - \left(\frac{\partial B}{\partial a^\mu} + \frac{\partial R_\mu}{\partial t} \right) = 0$$

于是有

$$\sum_{\alpha=1}^{2n} \left(\frac{\partial R}{\partial a^\alpha} - \frac{\partial R_\mu}{\partial a^\alpha} \right) \dot{a}^\alpha + \left(\frac{\partial B}{\partial a^\mu} + \frac{\partial R_\mu}{\partial t} \right) = 0 \quad (\mu = 1, \dots, 2n) \quad (17)$$

对于给定的 Birkhoff 函数 B ，无论 Birkhoff 函数组 R_μ 是否显含 t ，方程 (17) 总可表为 Cauchy- μ 型的. 根据 Cauchy- μ 定理知，方程 (17) 的解总是存在的^[2]. 因此，一切完整力学系统的运动方程总有 Birkhoff 表示. 当然，对具体力学问题如何构造 Birkhoff 函数 B 和 Birkhoff 函数组 R_μ ，这是一个困难问题. 文献 [2] 给出一些构造方法.

2.3 非完整力学系统的 Birkhoff 动力学

假设力学系统的位形由 n 个广义坐标 q_s ($s=1, \dots, n$) 来确定，它的运动受有 g 个理想双面型非完整约束

$$f(q_s, \dot{q}_s, t) = 0 \quad (\mu = 1, \dots, g; s = 1, \dots, n) \quad (18)$$

则系统的运动方程可表为 Routh 形式

$$\frac{d}{dt} \frac{\partial T}{\partial \dot{q}_s} - \frac{\partial T}{\partial q_s} = Q_s + \sum_{\mu=1}^g \frac{\partial f}{\partial \dot{q}_s} \quad (s = 1, \dots, n) \quad (19)$$

在运动微分方程积分之前，可由方程 (18)、(19) 求出乘子 λ_μ 作为 q, \dot{q}, t 的显函数^[7]，记作

$$\lambda_\mu = \lambda_\mu(q_s, \dot{q}_s, t) \quad (\mu = 1, \dots, g) \quad (20)$$

将式 (20) 代入方程 (19) 并解出所有 \ddot{q}_s , 记作

$$\ddot{q}_s = g_s(q_k, \dot{q}_k, t) \quad (s, k = 1, \dots, n) \quad (21)$$

称方程 (21) 为与非完整系统 (18), (19) 相应的完整系统的运动方程. 如果运动初始条件满足约束方程 (18), 即

$$f \left(q_s^0, \dot{q}_s^0, t^0 = 0 \quad (s = 1, \dots, g) \right) \quad (22)$$

那么方程 (21) 的解就给出所论非完整系统的运动. 因此, 非完整系统运动方程的 Birkhoff 化问题转化为相应完整系统方程 (21) 的 Birkhoff 化问题. 类似于 2.2 节中的讨论知, 一切一阶非完整系统的运动方程都有 Birkhoff 表示^[8].

关于非完整系统的 Birkhoff 表示问题参见文献 [9].

关于高阶非完整系统的 Birkhoff 化问题, 可利用文献 [10] 的方法, 转化为相应完整系统的 Birkhoff 化问题.

2.4 Birkhoff 系统的积分理论

Birkhoff 系统的积分理论主要包括 Birkhoff 方程的变换理论, 广义 Hamilton-Jacobi 方法, Birkhoff 系统的 Noether 理论, 积分 Birkhoff 方程的场方法, Birkhoff 系统的 Poisson 理论等.

2.4.1 Birkhoff 方程的变换理论

变换理论是一种重要的积分理论. 在等时变换

$$t \rightarrow t, \quad a^\mu \rightarrow a^\mu(t, a) \quad (23)$$

下, 新的 Birkhoff 函数 B 和新的 Birkhoff 函数组 R 分别选为

$$B(t, a) = \left[B - \sum_{\alpha=1}^{2n} \frac{\partial a}{\partial t} R \right](t, a) \quad (24)$$

$$R(t, a) = \left[\sum_{\alpha=1}^{2n} \frac{\partial a}{\partial a} R \right](t, a)$$

则在新变量下 Birkhoff 方程保持其形式

$$\sum_{\alpha=1}^{2n} \left(\frac{\partial R}{\partial a} - \frac{\partial R}{\partial a} \right) \dot{a} - \left(\frac{\partial B}{\partial a} + \frac{\partial R}{\partial t} \right) = 0 \quad (\alpha = 1, \dots, 2n) \quad (25)$$

在非等时变换

$$t \rightarrow t(t, a), \quad a^\mu \rightarrow a^\mu(t, a) \quad (26)$$

下, 新的 *Birkhoff* 函数 B 和新的 *Birkhoff* 函数组 R 分别选为

$$\text{件} \quad B(t, a) = \left[B \frac{\partial t}{\partial t} - \sum_{\mu=1}^{2n} R_{\mu} \frac{\partial a^{\mu}}{\partial t} \right] (t, a) \quad \text{运动}$$

$$\text{题转 应}_R \text{ (完整)} = \left[\sum_{\mu=1}^{2n} R_{\mu} \frac{\partial a^{\mu}}{\partial a} - B \frac{\partial t}{\partial a} \right] (t, a) \quad (27)$$

则在新变量下 *Birkhoff* 方程保持其形式^[2]

$$kh \sum_{\mu=1}^{2n} \left[\frac{\partial R_{\mu}}{\partial a} - \frac{\partial R}{\partial a} \frac{da}{dt} \right] k \left[\frac{\partial B}{\partial a} - \frac{\partial R}{\partial t} \right] = 0 \quad (\mu = 1, \dots, 2n) \quad (28)$$

如果等时变换 (23) 满足以下等式

$$\sum_{\mu=1}^{2n} R_{\mu}(t, a) da^{\mu} - B(t, a) dt - \sum_{\mu=1}^{2n} R_{\mu}(t, a) da^{\mu} + B(t, a) dt = dF(t, a, a) \quad (29)$$

其中 F 为 t, a, a 的某函数, 则变换 (23) 为广义正则变换.

2.4.2 广义 Hamilton-Jacobi 方法

研究半自治 *Birkhoff* 方程 (4). 假设在广义正则变换

$$t \rightarrow t, \quad a^{\mu} \rightarrow a_0^{\mu}(t, a) \quad (30)$$

下, 新的 *Birkhoff* 函数恒为零, 即

$$B(t, a) = B_0(t, a_0) = \left[B - \sum_{\mu=1}^{2n} \frac{\partial a}{\partial t} R_{\mu} \right] (t, a_0) = 0 \quad (31)$$

则变换后的 *Birkhoff* 方程给出

$$\dot{a}_0 = 0 \quad (\mu = 1, \dots, 2n)$$

于是

$$a_0 = a_0(t, a) = \text{const.} \quad (32)$$

而原方程 (4) 的解由逆变换

$$a^{\mu} = a^{\mu}(t, a_0)$$

来得到, 其中 a_0 起着积分常数作用.

广义 Hamilton-Jacobi 方程为^[2]

$$\frac{\partial A^g}{\partial t} + B(t, a) = 0 \quad (33)$$

$$R_{\mu}(a) = \frac{\partial A^g}{\partial a^{\mu}}, \quad R_{\mu}(a_0) = -\frac{\partial A^g}{\partial a_0^{\mu}} \quad (33)$$

其中

$$A^g(\tilde{E}) = \int_{t_0}^t dt \left[\sum_{\mu=1}^{2n} R_{\mu}(a) \dot{a}^{\mu} - B(t, a) \right] (\tilde{E}) \quad (34)$$

在

$$\frac{\partial B}{\partial a^{\mu}} = 0$$

下, 方程 (33) 总可归为关于 $\frac{\partial A^g}{\partial t}$, $\frac{\partial A^g}{\partial a^{\mu}}$ 的一个偏微分方程.

2.4.3 Birkhoff 系统的 Noether 理论

寻求力学系统守恒量的近代方法是研究 Hamilton 作用量在无限小变换下的不变性, 这就是所谓 Noether 对称性理论. 用 Pfaff 作用量替代以往研究中的 Hamilton 作用量, 引进 r -参数变换群的无限小变换的广义准对称性, 可以建立 Birkhoff 系统的 Noether 理论.

对 Birkhoff 系统 (1), 如果有限群 G_r 的无限小变换

$$t^* = t + \sum_{i=1}^r \eta_i(t, a), \quad a^{\mu*} = a^{\mu} + \sum_{i=1}^r \mu_i(t, a) \quad (35)$$

是准对称变换, 则系统有 r 个独立的第一积分^[11]

$$\sum_{\mu=1}^{2n} R_{\mu} \mu - B_0 + \dots = C \quad (\mu = 1, \dots, r) \quad (36)$$

其中 μ_i 称为规范函数. 生成函数 η_i , μ_i 和规范函数 μ_i 满足如下广义 Killing 方程

$$\left. \begin{aligned} \frac{\partial}{\partial a} + \sum_{\mu=1}^{2n} \left[R_{\mu} \frac{\partial}{\partial a} + \frac{\partial R}{\partial a^{\mu}} \mu + \frac{\partial R}{\partial t} \eta_i - B \frac{\partial \eta_i}{\partial a} \right] &= 0 \quad (\mu = 1, \dots, 2n) \\ - \frac{\partial}{\partial t} + \frac{\partial B}{\partial t} \eta_i + H \frac{\partial \eta_i}{\partial t} + \sum_{\mu=1}^{2n} \left[\frac{\partial B}{\partial a^{\mu}} \mu - R_{\mu} \frac{\partial \mu}{\partial t} \right] &= 0 \end{aligned} \right\}$$

2.5 Birkhoff 系统动力学逆问题

动力学逆问题是经典力学的主要问题之一，同时又与许多新兴学科密切相关^[15]。对于 Birkhoff 系统动力学可提出如下 4 类逆问题：

(1) 已知系统运动性质来组成 Birkhoff 方程，或者根据已知一部分运动方程和一些运动性质来封闭方程组；

(2) Birkhoff 系统的对称与动力学逆问题；

(3) 根据 Pfaff-Birkhoff-D'Alembert 原理组建运动方程；

(4) 广义 Poisson 方法与动力学逆问题。

2.6 Birkhoff 系统的运动稳定性

Birkhoff 系统的稳定性问题，包括系统的平衡稳定性和运动稳定性。

设自治 Birkhoff 系统 (3) 有平衡位置

$$a^\mu = a_0^\mu, \dot{a}^\mu = 0 \quad (\mu = 1, \dots, 2n)$$

将其代入方程 (3)，得到平衡方程

$$\left[\frac{\partial B}{\partial a^\mu} \right]_0 = 0 \quad (\mu = 1, \dots, 2n) \quad (38)$$

令

$$a^\mu = a_0^\mu + \mu \quad (\mu = 1, \dots, 2n) \quad (39)$$

将式 (39) 代入方程 (3) 并注意到式 (38)，得到系统的受扰运动方程

$$\ddot{\mu} = \sum_{i=1}^{2n} \mu \frac{\partial^2 B}{\partial a^i \partial a^i} \mu \quad (\mu = 1, \dots, 2n) \quad (40)$$

其中下标 1 表示其中的 a^μ 用式 (39) 替代的结果，而 μ 为 (μ) 的逆矩阵元素。方程 (40) 的一次近似方程写成形式

$$\sum_{i=1}^{2n} (\mu)_{0i} \ddot{\mu} - \sum_{i=1}^{2n} (\mu)_{0i} = 0 \quad (\mu = 1, \dots, 2n) \quad (41)$$

其中

$$\mu = \frac{\partial^2 B}{\partial a^\mu \partial a^\mu} \quad (42)$$

由方程 (40)、(41)，利用直接法和一次近似法，可得如下结论：

如果 $a^\mu = a_0^\mu$ ($\mu = 1, \dots, 2n$) 是自治 Birkhoff 系统的平衡位置，若 Birkhoff 函数 B 满足 $B|_{a_0^\mu} = 0$ ，且 B 在 $a^\mu = a_0^\mu$ 的邻域内为定号函数，则系统平衡位置是稳定的。自治 Birkhoff 系统一次近似方程 (41) 的特征方程的根总是成对互为反号出现的；如有实部不为零的根，则平衡是不稳定的^[16]。

对 Birkhoff 系统的运动稳定性问题亦可进行类似讨论^[17]。

2.7 Birkhoff 系统的代数和几何描述

2.7.1 代数表示

将余切丛 T^*M 上的函数 $A(a)$ 按自治 Birkhoff 方程 (2) 或半自治 Birkhoff 方程 (3) 对时间 t 的导数定义为一个积

$$\dot{A} = \frac{\partial A}{\partial a^\mu} \mu \frac{\partial B}{\partial a} A \circ B \quad (43)$$

它满足右分配律, 左分配律和标律

$$\begin{aligned} A \circ (B + C) &= A \circ B + A \circ C \\ (A + B) \circ C &= A \circ C + B \circ C \\ (A) \circ B &= A \circ (B) = (A \circ B) \end{aligned} \quad (44)$$

因此, 自治形式和半自治形式的 Birkhoff 方程具有相容代数结构. 进而, 有

$$\begin{aligned} A \circ B + B \circ A &= 0 \\ A \circ (B \circ C) + B \circ (C \circ A) + C \circ (A \circ B) &= 0 \end{aligned} \quad (45)$$

因此, 代数结构归为 Lie 代数结构^[2].

对非自治形式 Birkhoff 方程 (1) 来说, 没有相容代数结构.

2.7.2 几何表示

Birkhoff 方程以局部坐标中的恰当辛形式为特征. 对自治形式和半自治形式的 Birkhoff 方程定义微分 1-形式

$$R_1 = R(a) da \quad (46)$$

它的外微分 dR_1 是余切丛 T^*M 上的 2-形式

$$= dR_1 = \frac{1}{2} \mu da^\mu da \quad (47)$$

它有恰当特性. 对非自治形式的 Birkhoff 方程, 定义微分 1-形式

$$R_1(\hat{a}) = R(\hat{a}) d\hat{a}, \text{ 按 } R(\hat{a}) \text{ 次序 } \left\{ \begin{array}{l} -B \quad (\quad = 0) \\ R \quad (\quad = 1, \dots, 2n) \end{array} \right.$$

]

X 为恰当辛流形 T^*M 上的全局 Birkhoff 向量场. 半自治形式 Birkhoff 方程的全局特性表为

$$\begin{aligned} i_{\tilde{X}} \lrcorner B - \tilde{X} \lrcorner dB &= 0 \\ t(\tilde{X}) &= 1 \end{aligned} \quad (51)$$

其中

$$B = \tilde{\omega} - dB \quad dt, \quad \tilde{\omega} = \ast \quad (52)$$

称 \tilde{X} 为半自治全局 Birkhoff 向量场. 一般形式的 Birkhoff 方程的全局特性表为

$$\begin{aligned} i_{\tilde{X}} d\mathbb{R} - X \lrcorner d\mathbb{R} &= 0 \\ dt(\tilde{X}) &= 1 \end{aligned} \quad (53)$$

称 \tilde{X} 为一般全局 Birkhoff 向量场^[2].

有关更详尽内容可参考文献 [18].

3 结 语

文献 [2] 写道: “Birkhoff 力学是由 Hamilton 力学经过变换理论构造出的最一般可能的力学.” 这是首次提出术语 “Birkhoff 力学”. 文献 [2] 主要论述了 Birkhoff 方程, Birkhoff 方程的变换理论, Galilei 相对论的推广等三个问题. 本文称为 “Birkhoff 系统动力学”, 并给出了它的基本理论框架. 随着科学技术的发展, 这个新力学还会增添许多新的内涵. 文献 [19] 认为, Birkhoff 力学是经典力学的新发展.

Birkhoff 系统动力学的进一步研究, 可考虑以下几个方面:

(1) 广义 Birkhoff 系统. 当系统方程的阶数不是 $2n$ 阶, 而是更高阶时, 如广义经典力学系统, 广义 Hamilton 系统等. 对这类系统可建立广义 Birkhoff 系统动力学. 在这一方面, 文献 [20] 已作了某些研究.

(2) 约束 Birkhoff 系统. 当系统的变量 a^μ ($\mu = 1, \dots, 2n$) 不是彼此独立的, 而受到一些约束时, 就称约束 Birkhoff 系统. 对约束 Birkhoff 系统, 需组建动力学方程, 研究方程的积分理论, 研究系统的运动稳定性, 研究它的近代数学方法等.

(3) 无限维 Birkhoff 系统. 当系统的阶数增至无限大时, 系统的动力学行为值得研究.

(4) Birkhoff 系统及其各种推广的应用. Birkhoff 系统本身及其各种推广在力学, 物理学以及工程科学中的应用会有广阔前景.

本文作为大会报告曾在 MMM-VI 会议上宣读.

参 考 文 献

- 1 Birkhoff G.D. Dynamical Systems. Providence R I: AMS College Publ, 1927
- 2 Santilli R M. Foundations of Theoretical Mechanics II. New York: Springer-Verlag, 1983
- 3 M , 1989
- 4 李继彬, 赵晓华, 刘正荣. 广义哈密顿理论及其应用. 北京: 科学出版社, 1994

- 5 Santilli R M. Foundations of Theoretical Mechanics I. New York: Springer-Verlag, 1978
- 6 梅凤翔. 分析力学专题. 北京: 北京工业学院出版社, 1988
- 7 梅凤翔. 非完整系统力学基础. 北京: 北京工业学院出版社, 1985
- 8 梅凤翔, 史荣昌. 关于 Pfaff-Birkhoff 原理. 北京理工大学学报, 1993, 13 (2II): 265 ~ 273
- 9 戴贤扬, 赵关康, 梅凤翔. 非完整系统的 Birkhoff 表示. 见: 陈滨, 梅凤翔. 中国非完整力学三十年. 开封: 河南大学出版社, 1994. 107 ~ 109
- 10 , 1991, 55 (4): 691 ~ 695
- 11 梅凤翔. Birkhoff 系统的 Noether 理论. 中国科学 (A 辑), 1993, 23 (7): 709 ~ 717
- 12 Vujanovic B. A field method and its application to the theory of vibrations. *Int J Non - linear Mech*, 1984, 19: 383 ~ 396
- 13 梅凤翔. 非完整系统力学积分方法的某些进展. 力学进展, 1991, 21 (1): 83 ~ 95
- 14 梅凤翔. Birkhoff 系统的 Poisson 理论. 科学通报, 1995, 40 (21): 1947 ~ 1950
- 15 梅凤翔. 动力学逆问题的提法和解法. 力学与实践, 1991, 13 (1): 17 ~ 23
- 16 梅凤翔. Birkhoff 自治系统的平衡稳定性. 科学通报, 1993, 38 (4): 311 ~ 313
- 17 Shi Rongchang, Mei Fengxiang, Zhu Haiping. On the stability of the motion of a Birkhoff system. *Mechanics Research Communications*, 1994, 21 (3): 269 ~ 272
- 18 梅凤翔. Birkhoff 系统动力学的数学方法. 北京理工大学讲义, 1995
- 19 梅凤翔. 经典力学从牛顿到伯克霍夫. 力学与实践, 1996, 18 (4): 1 ~ 8
- 20 吴惠彬. Birkhoff 系统的几何理论: [学位论文]. 北京理工大学应用力学系, 1994

THE PROGRESS OF RESEARCH ON DYNAMICS OF BIRKHOFF ' S SYSTEM

Mei Fengxiang

Department of Applied Mechanics, Beijing Institute of Technology, Beijing 100081

Abstract This paper presents the frame of fundamental theory of a new mechanic ——dynamics of Birkhoff s system. It cites the research results in recent years. It outlines the future directions of research.

Keywords Birkhoff s system, Pfaff - Birkhoff s principle, Noether s theory, inverse problem of dynamics, stability of motion