

УДК 517.95:512.816

Групова класифікація багатовимірних нелінійних хвильових рівнянь

О.Ф. ВАСИЛЕНКО †, *І.А. ЄГОРЧЕНКО* ‡

† *Приазовський державний технічний університет, Маріуполь*

‡ *Інститут математики НАН України, Київ*
E-mail: iyegorch@imath.kiev.ua

Проведено групову класифікацію в класі багатовимірних нелінійних хвильових рівнянь вигляду $u_{tt} = \nabla(f(u)\nabla u) + g(u)$.

Group classification in the class of multidimensional nonlinear wave equations of the form $u_{tt} = \nabla(f(u)\nabla u) + g(u)$ is carried out.

1. Вступ. В даній статті проведено групову класифікацію в класі багатовимірних нелінійних хвильових рівнянь вигляду

$$u_{tt} = \nabla(f(u)\nabla u) + g(u), \quad \text{або} \quad u_{tt} = (f(u)u_a)_a + g(u), \quad (1)$$

для однієї дійсної функції $u = u(t, x)$ від $n + 1$ незалежних змінних $t = x_0$ і $\vec{x} = (x_1, x_2, \dots, x_n)$, $n \in \mathbb{N}$. Тут і надалі нижній індекс функції позначає диференціювання за відповідною змінною. Індeksi a і b змінюються від 1 до n . За індексами, що повторюються, йде підсумовування. $\nabla = (\partial_1, \partial_2, \dots, \partial_n)$, $\partial_a = \partial/\partial x_a$. f і g — довільні гладкі функції залежної змінної u , причому $f(u) > 0$. Для класифікації використано техніку досліджень, запропоновану в [1].

Клас рівнянь (1) з використанням методів симетрійного аналізу, вивчався в багатьох роботах (див., наприклад, [2–5]). Але, наскільки нам відомо, задачу повної групової класифікації в цьому класі ніде не розглянуто. Не зважаючи на існування окремих результатів щодо симетрійних властивостей рівнянь вигляду (1), остаточне твердження щодо класифікації не сформульовано навіть для важливих підкласів, коли $f \equiv 1$ або $g \equiv 0$.

2. Результат класифікації. Введемо позначення:

$$\begin{aligned} \partial_t &= \partial/\partial t, \quad \partial_a = \partial/\partial x_a, \quad J_{ab} = x_a \partial_b - x_b \partial_a, \quad a < b, \quad I = u \partial_u, \\ J_{0a} &= t \partial_a + x_a \partial_t, \quad D = t \partial_t + x_a \partial_a, \quad D' = x_a \partial_a + 2 \partial_u, \\ K_a &= 2x_a D + (t^2 - x_b x_b) \partial_a - (n-1)x_a I, \\ K_0 &= 2tD - (t^2 - x_b x_b) \partial_t - (n-1)tI. \end{aligned}$$

Результат групової класифікації щодо рівнянь вигляду (1) сформульовано у вигляді трьох наступних теорем.

Теорема 1. Ядро G^{ker} основних груп рівнянь вигляду (1) співпадає з групою $E(1) \otimes E(n)$ (прямим добутком груп Евкліда в просторах змінних t і \vec{x} відповідно), алгебра \mathcal{L} якої $A^{\text{ker}} = e(1) \oplus e(n) = \langle \partial_t, \partial_1 \rangle$ при $n = 1$ та $A^{\text{ker}} = e(1) \oplus e(n) = \langle \partial_t \rangle \oplus \langle \partial_a, J_{ab} \rangle$ при $n > 1$.

Теорема 2. Алгебра \mathcal{L} A^{equiv} групи еквівалентності G^{equiv} класу рівнянь (1) породжується операторами $\partial_t, \partial_a, J_{ab}$ (при $n \geq 2$), $a < b, \partial_u, t \partial_t + x_a \partial_a + 2u \partial_u, x_a \partial_a + 2f \partial_f, t \partial_t + x_a \partial_a - 2g \partial_g$. Для будь-якого перетворення еквівалентності на функції f, g має вигляд

$$\tilde{f}(u) = \delta_1 f(\delta_3 u + \delta_0), \quad \tilde{g}(u) = \delta_2 g(\delta_3 u + \delta_0), \quad (2)$$

де $\delta_0, \delta_1, \delta_2, \delta_3 \in \mathbb{R}, \delta_1, \delta_2, \delta_3 > 0$.

Зауваження. Щоб зняти вимогу додатності для константи δ_2 (або δ_3) необхідно врахувати дискретне перетворення еквівалентності рівнянь (1): $\tilde{t} = t, \tilde{x} = x, \tilde{u} = -u, \tilde{f} = f, \tilde{g} = -g$.

Теорема 3. З точністю до перетворень з G^{equiv} для рівнянь (1) існують лише наступні випадки розширення максимальної в сенсі \mathcal{L} алгебри інваріантності $A^{\text{max}} = A^{\text{max}}(f, g)$ (нижче наведено лише базисні оператори з доповнення до A^{ker} ; $\varepsilon, \hat{\varepsilon}$ – ненульові сталі, що перетвореннями еквівалентності можна одночасно звести до ± 1):

I. $f = \text{const} > 0$.

1. $f = 1, g = g(u): \quad J_{0a};$
2. $f = 1, g = |u|^\gamma$, де $\gamma \notin \{0; 1\}$ та або $\gamma \neq \frac{n+3}{n-1}$, або $n = 1$:
 $J_{0a}, (1 - \gamma)D + 2I;$
3. $f = 1, g = |u|^{\frac{n+3}{n-1}}$, де $n > 1$: $J_{0a}, 2D - (n-1)I, K_a, K_0;$
4. $f = 1, g = \varepsilon e^u$: $J_{0a}, D - 2\partial_u$, якщо $n > 1$,
або $\varphi^1 \partial_t + \varphi^1 \partial_x - 2\varphi^1 \partial_u, \varphi^2 \partial_t - \varphi^2 \partial_x + 2\varphi^2 \partial_u$, якщо $n = 1$,
де $\varphi^1 = \varphi^1(x+t), \varphi^2 = \varphi^2(x-t)$ – довільні гладкі несталі функції своїх аргументів;

5. $f = 1, g = \varepsilon u$: $J_{0a}, I, \chi(t, \vec{x})\partial_u$,
де $\chi = \chi(t, \vec{x})$ – довільний розв'язок вихідного рівняння;
6. $f = 1, g = 0$: $J_{0a}, D, I, \chi(t, \vec{x})\partial_u, K_a, K_0$,
де $\chi = \chi(t, \vec{x})$ – довільний розв'язок вихідного рівняння.

II. $f \neq \text{const}$.

1. $f = f(u), g = 0$: D ;
2. $f = \varepsilon e^u, g = \hat{\varepsilon} e^{\alpha u}$: $\alpha D - D'$;
3. $f = \varepsilon e^u, g = 0$: D, D' ;
4. $f = \varepsilon |u|^\beta, g = \hat{\varepsilon} |u|^\gamma$: $\gamma D - \beta x_a \partial_a - 2u \partial_u$;
5. $f = \varepsilon |u|^\gamma, g = 0, \text{де } \gamma \notin \{-4; 0; \frac{-4}{n+2}\}$: $D, \gamma x_a \partial_a + 2u \partial_u$;
6. $f = \varepsilon u^{-4}, g = \hat{\varepsilon} u^{-3}$: $2t \partial_t + u \partial_u, t^2 \partial_t + tu \partial_u$;
7. $f = \varepsilon u^{-4}, g = \hat{\varepsilon} u^{-3} - \frac{1}{4}u$: $2 \cos t \partial_t - \sin t u \partial_u, 2 \sin t \partial_t + \cos t u \partial_u$;
8. $f = \varepsilon u^{-4}, g = \hat{\varepsilon} u^{-3} + \frac{1}{4}u$: $e^t(2\partial_t + u\partial_u), e^{-t}(2\partial_t - u\partial_u)$;
9. $f = \varepsilon u^{-4}, g = 0$: $2t \partial_t + u \partial_u, t^2 \partial_t + tu \partial_u, 2x_a \partial_a - u \partial_u$;
10. $f = \varepsilon u^{-4}, g = -\frac{1}{4}u$: $2 \cos t \partial_t - \sin t u \partial_u, 2 \sin t \partial_t + \cos t u \partial_u, 2x_a \partial_a - u \partial_u$;
11. $f = \varepsilon u^{-4}, g = \frac{1}{4}u$: $e^t(2\partial_t + u\partial_u), e^{-t}(2\partial_t - u\partial_u), 2x_a \partial_a - u \partial_u$;

III. $f \neq \text{const}$. Випадки, коли i довільні елементи f і g , для яких e розширення, i склад самого розширення залежать від розмірності простору змінних \vec{x} .

$n = 1$:

1. $f = \varepsilon u^{-4/3}, g = \hat{\varepsilon} u$: $2x \partial_x - 3u \partial_u, x^2 \partial_x - 3xu \partial_u$;
2. $f = \varepsilon u^{-4/3}, g = \frac{3}{4} \varepsilon u^{-1/3} + \hat{\varepsilon} u$: $2 \cos x \partial_x + 3 \sin x u \partial_u, 2 \sin x \partial_x - 3 \cos x u \partial_u$;
3. $f = \varepsilon u^{-4/3}, g = -\frac{3}{4} \varepsilon u^{-1/3} + \hat{\varepsilon} u$: $e^x(2\partial_x - 3u\partial_u), e^{-x}(2\partial_x + 3u\partial_u)$;
4. $f = \varepsilon u^{-4/3}, g = 0$: $2x \partial_x - 3u \partial_u, x^2 \partial_x - 3xu \partial_u, 2t \partial_t + 3u \partial_u$;
5. $f = \varepsilon u^{-4/3}, g = \frac{3}{4} \varepsilon u^{-1/3}$: $2 \cos x \partial_x + 3 \sin x u \partial_u, 2 \sin x \partial_x - 3 \cos x u \partial_u, 2t \partial_t + 3u \partial_u$;
6. $f = \varepsilon u^{-4/3}, g = -\frac{3}{4} \varepsilon u^{-1/3}$: $e^x(2\partial_x - 3u\partial_u), e^{-x}(2\partial_x + 3u\partial_u), 2t \partial_t + 3u \partial_u$;

$n = 2$:

$$1. f = \varepsilon u^{-1}, g = \hat{\varepsilon} u: \quad \xi^1 \partial_1 + \xi^2 \partial_2 - 2\xi_1^1 u \partial_u;$$

$$2. f = \varepsilon u^{-1}, g = 0: \quad \xi^1 \partial_1 + \xi^2 \partial_2 - 2\xi_1^1 u \partial_u, t \partial_t + 2u \partial_u;$$

тут $(\xi^1, \xi^2) = (\xi^1(x_1, x_2), \xi^2(x_1, x_2))$ — довільний розв'язок системи Коші-Рімана $\xi_1^1 = \xi_2^2, \xi_2^1 = -\xi_1^2$;

$n = 3$:

$$1. f = \varepsilon |u|^{-\frac{4}{n+2}}, g = \hat{\varepsilon} u:$$

$$x_a \partial_a - \frac{n+2}{2} u \partial_u, 2x_a x_b \partial_b - x_b x_b \partial_a - (n+2)x_a u \partial_u;$$

$$2. f = \varepsilon |u|^{-\frac{4}{n+2}}, g = 0:$$

$$x_a \partial_a - \frac{n+2}{2} u \partial_u, 2x_a x_b \partial_b - x_b x_b \partial_a - (n+2)x_a u \partial_u, t \partial_t + \frac{n+2}{2} u \partial_u.$$

3. Висновки. Отримані результати є цікавими з кількох причин. Проведено повну групову класифікацію в класі рівнянь (1), що дозволяє твердити про відсутність випадків розширення групи симетрії, нееквівалентних випадкам з теореми 3. З отриманого результату можна легко виокремити твердження щодо повної групової класифікації в двох важливих підкласах класу (1) (один — з $f \equiv 1$, інший — з $g \equiv 0$). Крім відомих випадків розширення симетрії (всі випадки з $f = \text{const}$ та деякі випадки з $g = 0$), знайдено цілу низку нових випадків розширення. Серед них є такі, що мають неочевидну і нестандартну симетрію.

Наступним кроком симетрійного аналізу виокремлених рівнянь з широкою симетрією є лівська редукція та побудова їх точних розв'язків. Ці результати разом з докладним доведенням класифікації будуть темою наступних публікацій.

Автори висловлюють щире подяку Р.О. Поповичу за постановку задачі та плідні обговорення результатів, що містяться в статті.

- [1] Нікітін А.Г., Попович Р.О. Групова класифікація нелінійних рівнянь Шрьодінгера // Укр. матем. журн. — 2001. — **53**, Буде опубліковано.
- [2] Lie S. Discussion der differential Gleichung $d^2z/dxdy = F(z)$ // Arch. Math. — 1881. — **8**, № 1. — S. 112–125.
- [3] Фушич В.И., Штелень В.М., Серов Н.И. Симметричный анализ и точные решения нелинейных уравнений математической физики. — К.: Наукова думка, 1989. — 336 с.
- [4] Ames W.F., Adams E., Lohner R.J. Group properties of $u_{tt} = [f(u)u_x]_x$ // Int. J. Non. Mech. — 1981. — **16**, № 5–6. — P. 439–447.
- [5] Oron A., Rosenau Ph. Some symmetries of the nonlinear heat and wave equations // Phys. Lett. A. — 1986. — **118**, № 4. — P. 172–176.