

Представления решений одного класса системы уравнений в полных дифференциалах с сингулярными точками

Б. Шарипов

Институт предпринимательства и сервиса, Душанбе

В некоторых работах [1]-[5] были исследованы различные классы системы линейных и нелинейных уравнений в полных дифференциалах (п.д.-системы) для функций двух и многих независимых переменных, причем как регулярных, так и с сингулярными точками. В случае тождественного выполнения условия совместности, многообразия их решений изучаемых систем находятся вполне определёнными формулами.

В предлагаемом сообщении рассматривается один тип нелинейных п.д.-систем с сингулярными точками, для которых условия совместности выполняются тождественно и многообразия решений находятся явно.

1. Рассмотрим систему уравнений в полных дифференциалах вида:

$$\begin{aligned}\frac{\partial u}{\partial \rho} &= \frac{a(\rho, \varphi, \Theta)}{\rho^n} u + \frac{f(\rho, \varphi, \Theta)}{\rho^n} u^m, \\ \frac{\partial u}{\partial \varphi} &= \frac{b(\rho, \varphi, \Theta)}{\rho^{n-1}} u + \frac{g(\rho, \varphi, \Theta)}{\rho^{n-1}} u^m, \\ \frac{\partial u}{\partial \Theta} &= p(\rho, \varphi, \Theta, u),\end{aligned}\tag{1}$$

где $a, b, f, g, p \in C^1(\bar{D})$, известные функции, а $u \in C^2(D_0)$, ($n \geq 0$) неизвестная функция. Условий совместности системы (1) имеют вид:

$$\begin{aligned}\left[\frac{\partial}{\partial \rho} \left(\frac{b}{\rho^{n-1}} \right) - \frac{\partial}{\partial \varphi} \left(\frac{a}{\rho^n} \right) \right] u + \left[\frac{\partial}{\partial \rho} \left(\frac{g}{\rho^{n-1}} \right) - \frac{\partial}{\partial \varphi} \left(\frac{f}{\rho^n} \right) + (m-1) \frac{ag - bf}{\rho^{2m-1}} \right] u^m &= 0, \\ \frac{\partial p}{\partial \rho} + \frac{au + bu^m}{\rho^m} \frac{\partial p}{\partial u} &= \left(\frac{a}{\rho^n} + m \frac{f}{\rho^n} u^{m-1} \right) p + \frac{\partial}{\partial \Theta} \left(\frac{a}{\rho^n} \right) u + \frac{\partial}{\partial \Theta} \left(\frac{f}{\rho^n} \right) u^m, \\ \frac{\partial p}{\partial \varphi} + \frac{bu + gu^m}{\rho^{n-1}} \frac{\partial p}{\partial u} &= \left(\frac{b}{\rho^{n-1}} + m \frac{g}{\rho^{n-1}} u^{m-1} \right) p + \frac{\partial}{\partial \Theta} \left(\frac{b}{\rho^{n-1}} \right) u + \frac{\partial}{\partial \Theta} \left(\frac{g}{\rho^{n-1}} \right) u^m,\end{aligned}\tag{N_1}$$

Допустим, что каждые соотношения из (N_1) выполняются, но не тождественно. Если считать, что найденные функций $u = 0$, $u = H(\rho, \varphi, \Theta)$ из системы (N_1) удовлетворяют системе (1), то они будут только лишь частными, либо особыми решениями системы (1). Для нахождения многообразия решений системы (1) будем требовать тождественного выполнения условию (N_1) . Допустим, что в системе (1) a, b, f, g считаются некоторыми известными функциями, тогда предыдущее требование возможно тогда и только тогда, когда взаимосвязь между этими функциями можно определить, частично, следующим образом:

$$b(\rho, \varphi, \Theta) = \left[\frac{\partial}{\partial \varphi} A(\rho, \varphi, \Theta) + \alpha(\varphi, \Theta) \right] \rho^{n-1}, A(\rho, \varphi, \Theta) = - \int_{\rho}^1 \frac{a(t, \varphi, \Theta)}{t^n} dt.\tag{2}$$

Производя замену $u^{1-m} = W$, где $W = W(\rho, \varphi, \Theta)$ – новая неизвестная функция, перепишем систему уравнений (1) в следующем виде:

$$\frac{\partial W}{\partial \rho} = \alpha(\rho, \varphi, \Theta), \quad \frac{\partial W}{\partial \varphi} = \beta(\rho, \varphi, \Theta), \quad \frac{\partial W}{\partial \Theta} = \gamma(\rho, \varphi, \Theta, W), \quad (3)$$

$$\alpha(\rho, \varphi, \Theta) = (1-m) \cdot \frac{f(\rho, \varphi, \Theta)}{\rho^n} \cdot \exp\{(m-1)\omega_0(\rho, \varphi, \Theta)\},$$

$$\beta(\rho, \varphi, \Theta) = (1-m) \cdot \frac{g(\rho, \varphi, \Theta)}{\rho^{n-1}} \cdot \exp\{(m-1)\omega_0(\rho, \varphi, \Theta)\},$$

причем, $\left[\frac{\partial}{\partial \rho}\left(\frac{b}{\rho^{n-1}}\right)\right] = \left[\frac{\partial}{\partial \varphi}\left(\frac{a}{\rho^n}\right)\right]$, $\omega_0(\rho, \varphi, \Theta) = \int_{\rho}^1 \frac{a(t, \varphi, \Theta)}{t^n} dt + \hat{A}(\varphi, \Theta)$. А также, делаем замену:

$$s_0(\rho, \varphi, \Theta) = (1-m) \int_{\rho}^1 \frac{f(t, \varphi, \Theta)}{t^n} \cdot \exp\{(m-1)\omega_0(\rho, \varphi, \Theta)\} dt + A_1(\varphi, \Theta),$$

или

$$s_0(\rho, \varphi, \Theta) = \int_{\rho}^1 \alpha(t, \varphi, \Theta) dt + \int_0^{\varphi} \beta(1, \tau, \Theta) d\tau.$$

Поскольку $\frac{\partial \alpha}{\partial \varphi} = \frac{\partial \beta}{\partial \rho}$, преобразуем систему (3) к более простому виду. Условия (N1) для инвариантной системе (3) выполняется тождественно, если функция $\gamma(\rho, \varphi, \Theta)$ принимает вид:

$$\gamma(\rho, \varphi, \Theta, W) = (m-1) \frac{\partial s_0}{\partial z} W + (1-m) \exp\{-s_0(\rho, \varphi, \Theta)\} W^{\frac{m}{m-1}} \times b(\rho, \varphi, \exp\{s_0(\rho, \varphi, \Theta)\} W^{\frac{1}{1-m}}).$$

В этой формуле переходя к исходной неизвестной функции, имеем:

$$p(\rho, \varphi, \Theta, u) = \frac{\partial \omega_0}{\partial \Theta} u + \frac{1}{1-n} \left\{ \frac{\partial s_0}{\partial \Theta} + f[\Theta; \exp\{(m-1)\omega_0(\rho, \varphi, \Theta)\} u^{1-m} - s_0(\rho, \varphi, \Theta)] \right\} \times \exp\{(1-m)\omega_0(\rho, \varphi, \Theta)\} u^m. \quad (4)$$

Интегрируем первую пару уравнений системы (3), и делаем замену

$$\exp\{(1-m)\omega_0(\rho, \varphi, \Theta)\} u^m - v_0(\rho, \varphi, \Theta) = \psi, \quad (5)$$

где $\psi = \psi(\Theta)$ – новая неизвестная функция. Далее подставим ее результат в третье уравнение системы (3), получим обыкновенное дифференциальное уравнение (о.д.у.),

$$\psi' = f(\Theta, \psi), \quad (6)$$

где функция $f(\Theta, \psi)$ определяется через данные функций из (4). Если о.д.у. (6) имеет решение вида $\psi = \psi(C, \Theta)$, тогда п.д.- система (1) также разрешима, и многообразие её решений определяется следующей явной формулой:

$$u(\rho, \varphi, \Theta) = [s_0(\rho, \varphi, \Theta) + \psi(\Theta)]^{\frac{1}{1-m}} \cdot \exp\{\omega_0(\rho, \varphi, \Theta)\}. \quad (7)$$

Легко заметить, что функция $A(\rho, \varphi, \Theta)$ в точке $\rho = 0$ имеет особенность $(n-1)$ -го порядка при $n > 1$, при этом, функции ω_0 , s_0 и решение системы (1) в точке $\rho = 0$ имеют особенности показательного порядка, а в остальных точках $\rho \neq 0$ области \bar{D} , является однозначным и непрерывным.

ТЕОРЕМА. Пусть в п.д.-системе (1) $a, b, f, g, p \in C^1(\bar{D})$, $u \in C^2(\bar{D}_0)$. Если условия (N_1) выполняются, но не тождественно, то возможно система (1) имеет некоторое частное, либо особое решение. Для того, чтобы условия $(N1)$ выполнялись тождественно, необходимо и достаточно, чтобы функции $b(\rho, \varphi, \Theta)$ и $p(\rho, \varphi, \Theta, u)$ соответственно имели вид (2) и (4). Если о.д.у. вида (6) имеет решение, тогда система (1) также разрешима, причём многообразие ее решений найдётся явной формулой (7). При этом полученное решение системы (1) при $n \geq 1$ в точке $\rho = 0 \in \bar{D}$ не ограничено, имеет особенности показательного порядка, а в других точках области \bar{D} является непрерывной.

Список литературы

- [1] Л. Г. Михайлов, ДАН, **322** (1992), 646–650.
- [2] Л. Г. Михайлов, ДАН, **354**:1 (1997), 21–24.
- [3] Л. Г. Михайлов, ДАН, **384**:6 (2002), 731–737.
- [4] Л. Г. Михайлов, ДАН, **398**:2 (2004), 1–4.
- [5] Л. Г. Михайлов, Некоторые переопределенные системы уравнений в частных производных с двумя неизвестными функциями, Дониш, Душанбе, 1986, 116 с.
- [6] Б. Шарипов, Докл. АН Республики Таджикистан, **53**:10 (2010), 759–766.