УДК 517.9

# К ЗАДАЧЕ ОПИСАНИЯ ОБОБЩЕННЫХ ИНВАРИАНТНЫХ МНОГООБРАЗИЙ НЕЛИНЕЙНЫХ УРАВНЕНИЙ

#### А.Р. ХАКИМОВА

Аннотация. Обсуждается задача построения обобщенных инвариантных многообразий для нелинейных уравнений в частных производных. Обобщенным инвариантным многообразием для заданного нелинейного уравнения называется дифференциальная связь, совместная с линеаризацией этого уравнения. Фактически это понятие обобщает симметрию. Приведены примеры обобщенных инвариантных многообразий, полученных из симметрий. Однако существуют такие обобщенные инвариантные многообразия, которые не сводятся к симметриям, именно они представляют наибольший интерес. Такие обобщенные инвариантные многообразия позволяют эффективно строить пары Лакса, операторы рекурсии и частные решения интегрируемых уравнений. Изложен алгоритм построения обобщенного инвариантного многообразия для заданного уравнения. Дано полное описание обобщенных инвариантных многообразий порядка (2, 2) для уравнения Кортевега—де Фриза. Кратко изложен способ построения пары Лакса и оператора рекурсии с помощью обобщенного инвариантного многообразия. В качестве примера рассмотрено уравнение Кортевега—де Фриза.

**Ключевые слова:** пара Лакса, высшая симметрия, инвариантное многообразие, рекурсионный оператор.

Mathematics Subject Classification: 35Q51; 35Q53

### 1. Введение

В литературе широко известен метод построения частных решений нелинейных уравнений в частных производных, основанный на понятии дифференциальной связи (или инвариантного многообразия) ([1], [2]). Идея метода состоит в том, что к заданному уравнению добавляется совместное с ним уравнение, как правило, более простое. Такой прием позволяет найти частные решения исследуемого уравнения. В работах [3]-[7] была предложена схема построения пар Лакса и рекурсионных операторов для интегрируемых уравнений в частных производных, основанная на использовании аналогичной идеи. Подходящее обобщение состоит в том, что мы накладываем дифференциальную связь не к самому уравнению, а к его линеаризации. Полученное в итоге уравнение мы называем обобщенным инвариантным многообразием. Более детально это понятие обсуждается в §2 настоящей работы, где также приводятся необходимые определения. В §3 дается полное описание класса обобщенных инвариантных многообразий порядков (2,0), (2,1) и (2,2)для уравнения Кортевега-де Фриза. Отметим, что ранее задача о полном описании таких многообразий для нелинейных уравнений не изучалась. Алгоритм построения пары Лакса и оператора рекурсии по известному нетривиальному обобщенному инвариантному многообразию иллюстрируется в §4 на примере уравнения КдФ.

A.R. Khakimova, On description of generalized invariant manifolds for nonlinear equations. (c) Xakumoba A.P. 2018.

 $<sup>\</sup>stackrel{\smile}{\mathrm{M}}$ сследование выполнено при финансовой поддержке гранта Российского научного фонда (проект  $\stackrel{\smile}{\mathrm{M}}15-11-20007$ ).

Поступила 15 января 2018 г.

#### 2. Основные определения

Рассмотрим нелинейное уравнение в частных производных вида

$$u_t = f(x, t, u, u_x, u_{xx}, \dots, u_k), \quad u_j = \frac{\partial^j u}{\partial x^j}.$$
 (1)

Напомним, что обыкновенное дифференциальное уравнение

$$u_r = g(x, t, u, u_x, u_{xx}, \dots, u_{r-1})$$
 (2)

называется инвариантным многообразием для уравнения (1), если оно совместно c(1), т.е. если выполняется следующее условие

$$D_x^r f - D_t g|_{(1),(2)} = 0. (3)$$

Здесь  $D_x$  и  $D_t$  операторы полного дифференцирования по x и соответственно, по t. Отметим, что условие (3) равносильно некоторому уравнению в частных производных на искомую функцию g. Иногда это уравнение можно решить явно, хотя в общем случае задача отыскания функции g является весьма сложной.

Ситуация заметно меняется, если искать обыкновенное дифференциальное уравнение, совместное не с самим нелинейным уравнением (1), а с его линеаризацией

$$U_t = \frac{\partial f}{\partial u}U + \frac{\partial f}{\partial u_x}U_x + \frac{\partial f}{\partial u_{xx}}U_{xx} + \dots + \frac{\partial f}{\partial u_k}U_k. \tag{4}$$

Перейдем к точным формулировкам. Рассмотрим обыкновенное дифференциальное уравнение

$$U_m = F(x, t, U, U_x, U_{xx}, \dots, U_{m-1}; u, u_x, u_{xx}, \dots, u_n),$$
(5)

где U = U(x,t) искомая функция, а функция u = u(x,t), являющаяся произвольным решением уравнения (1), входит в (5) в качестве функционального параметра.

**Замечание 1.** Предполагается, что в равенстве (5) переменные  $x, t, U, U_x, U_{xx}, \ldots, U_{m-1}, u, u_x, u_{xx}, \ldots, u_n$  являются свободными переменными, принимающими произвольные значения.

**Определение 1.** Уравнение (5) определяет обобщенное инвариантное многообразие, если условие

$$D_x^m U_t - D_t U_m|_{(1),(4),(5)} = 0$$

выполняется тождественно для всех значений переменных  $\{u_j\},\ x,\ t,\ U,\ U_x,\ \dots,\ U_{m-1}.$ 

Здесь переменные  $u_t$ ,  $U_t$  и их производные по x заменяются в силу уравнений (1) и (4), а переменные  $U_m, U_{m+1}, \ldots$  – в силу равенства (5). Чтобы подчеркнуть, что решение u(x,t) берется произвольным, мы рассматриваем переменные  $u, u_x, u_{xx}, \ldots$  как независимые. В силу этого задача отыскания функции  $F(x,t,U,U_x,U_{xx},\ldots,U_{m-1};u,u_x,u_{xx},\ldots,u_n)$  является переопределенной и эффективно решается. Данный факт подтверждается многочисленными примерами, рассмотренными в работах [3]–[7]. В перечисленных работах также было показано, что обобщенное инвариантное многообразие является эффективным инструментом для построения пары Лакса и рекурсионного оператора.

**Определение 2.** Пусть обобщенное инвариантное многообразие M определяется уравнением (5). Пару чисел (m,n) назовем порядком многообразия M. Многообразие M назовем тривиальным, если произвольное решение уравнения (5) имеет вид

$$U = \varphi(x, t, u, u_x, \dots, u_s), \quad \epsilon \partial \epsilon \quad \frac{\partial \varphi}{\partial u_s} \neq 0.$$

Ниже мы приведем два примера тривиальных обобщенных инвариантных многообразий. Можно проверить, что уравнение

$$U_x = \frac{u_{xx}}{u_x} U \tag{6}$$

определяет обобщенное инвариантное многообразие для уравнения Кортевега-де Фриза

$$u_t = u_{xxx} + uu_x. (7)$$

Это следует из того, что общее решение уравнения (6) выражается через классическую симметрию  $u_{\tau} = u_{x}$  уравнения  $\mathrm{K}_{2}\Phi$  в виде

$$U = cu_x$$

и поэтому удовлетворяет линеаризованному уравнению.

Аналогично проверяется, что уравнение второго порядка

$$U_{xx} = \frac{3u_1^2u_2 + u_1u_5 - u_3^2}{u_1u_4 + u_1^3 - u_2u_3}U_x + \frac{u_3(u_1^2 + u_4) - u_2u_5 - 3u_1u_2^2}{u_1u_4 + u_1^3 - u_2u_3}U, \quad u_n = \frac{\partial^n}{\partial x^n}u(x, t)$$
(8)

задаёт обобщенное инвариантное многообразие для уравнения (7). Его общее решение есть линейная комбинация двух симметрий  $u_{\tau} = u_x$  и  $u_{\tau_1} = u_t$ :  $U = c_1 u_x + c_2 u_t$ .

## 3. Полное описание обобщенных инвариантных многообразий второго порядка для уравнения КдФ

Примеры (6) и (8) показывают, что тривиальные инвариантные многообразия легко можно построить при помощи классических и высших симметрий рассматриваемого уравнения. Однако по таким многообразиям, по-видимому, невозможно построить пары Лакса и рекурсионные операторы. Более интересными объектами являются нетривиальные обобщенные инвариантные многообразия.

Основным результатом настоящей работы является следующая

**Теорема 1.** Пусть уравнение  $U_{xx} = F(U, U_x, u, u_x, u_{xx})$  определяет обобщенное инвариантное многообразие для уравнения  $K\partial\Phi$  (7), тогда оно имеет вид

$$U_{xx} = \frac{u_x}{2(u+c_3)}U_x - \frac{2}{3}(u+c_3)U + \frac{u_x\sqrt{9U_x^2 + 6(u+c_3)(U^2 + 6c_4)}}{6(u+c_3)},$$

 $\it rde\ c_3\ u\ c_4\ npouseonbhue\ nocmoянные.$ 

Обобщенных инвариантных многообразий вида  $U_{xx} = F(U, U_x, u)$  и вида  $U_{xx} = F(U, U_x, u, u_x, u_{xx})$ , с условием, что  $\frac{\partial F}{\partial u_{xx}}$  отлично от тождественного нуля для уравнения (7), не существует.

Доказательство. Для доказательства теоремы воспользуемся определением 1. Линеаризуем уравнение (7)

$$U_t = U_{xxx} + uU_x + u_x U \tag{9}$$

и будем искать обобщенное инвариантное многообразие в виде

$$U_{xx} = F(U, U_x, u, u_x) \tag{10}$$

из условия

$$D_x^2 U_t - D_t F \big|_{(7),(9),(10)} = 0. (11)$$

Перепишем равенство (11) в более развернутом виде:

$$(U_{xxxxx} + uU_{xxx} + 3u_xU_{xx} + 3u_xU_x + u_{xxx}U - F_UU_t - F_{U_x}U_{x,t} - F_uu_t - F_{u_x}u_{x,t})|_{(7),(9),(10)} = 0.$$
(12)

В равенстве (12) переменные  $u_t$  и  $u_{x,t}$  заменяем в силу уравнения (7),  $U_t$  и  $U_{x,t}$  в силу (9), а  $U_{xxx}$  и  $U_{xxxxx}$  в силу (10). В итоге получаем:

$$\alpha_1(U, U_x, u, u_x)u_{xxx}u_{xx} + \alpha_2(U, U_x, u, u_x)u_{xxx} + \alpha_3(U, U_x, u, u_x)u_{xx}^3 + \alpha_4(U, U_x, u, u_x)u_{xx}^2 + \alpha_5(U, U_x, u, u_x)u_{xx} + \alpha_6(U, U_x, u, u_x) = 0,$$
(13)

где

$$\begin{split} &\alpha_1 = 3F_{u_xu_x}, \\ &\alpha_2 = U + 3U_xF_{Uu_x} + 3FF_{U_xu_x} + 3u_xF_{uu_x}, \\ &\alpha_3 = F_{u_xu_xu_x}, \\ &\alpha_4 = 3U_xF_{Uu_xu_x} + 3F_{uu_x} + 3F_{U_xu_x}F_{u_x} + 3FF_{U_xu_xu_x} + 3u_xF_{uu_xu_x}, \\ &\alpha_5 = 3U_xF_{UU_x}F_{u_x} + 3U_xF_{Uu} + 3u_x^2F_{uuu_x} + 3u_xF_{U_xu_x}F_{u} + 3F^2F_{U_xU_xu_x} + 3FF_{U_xu} \\ &\quad + 3U_xF_UF_{U_xu_x} + 3U_x^2F_{UUu_x} + 3U_x + 3FF_{u_x}F_{U_xU_x} + 6U_xFF_{UU_xu_x} + 6u_xU_xF_{Uuu_x} \\ &\quad + 6u_xFF_{U_xuu_x} + 3FF_{U_x}F_{U_xu_x} + 3u_xF_{uu} - UF_{U_x} + 3FF_{Uu_x} + 3u_xF_{u_x}F_{U_xu}, \\ &\alpha_6 = 3u_xF + 3F^2F_{UU_x} + 3u_xFF_{Uu} + 3U_x^2F_UF_{UU_x} + 3u_x^2F_uF_{U_xu} + 3U_xF^2F_{UUx}U_x \\ &\quad + 3u_xF^2F_{U_xu_x} + 3u_x^2U_xF_{Uuu} + 3u_x^2FF_{U_xuu} + 3U_x^2FF_{UUU_x} + 3u_xU_xF_UU_u \\ &\quad + 3U_xFF_{UU} + F^3F_{U_xU_xU_x} + u_x^3F_{uuu} + 3U_xFF_{U_xU_x} + 3u_xU_xF_uF_{UU_x} \\ &\quad + 3u_xU_xF_UF_{U_xu} + 3u_xFF_{U_x}F_{U_xu} + 6u_xU_xFF_{UU_xu} - u_xUF_U + 3U_xFF_UF_{U_xU_x} \\ &\quad + 3u_xU_xF_UF_{U_xu} + 3u_xFF_{U_x}F_{U_xu} + 6u_xU_xFF_{U_xu} - u_xUF_U + 3U_xFF_UF_{U_xU_x} \\ &\quad + 3u_xU_xF_UF_{U_xu} + 3u_xFF_{U_x}F_{U_xu} + 6u_xU_xF_{U_xu} - u_xUF_U + 3U_xFF_UF_{U_xU_x} \\ &\quad + 3u_xU_xF_UF_{U_xu} + 3u_xFF_{U_x}F_{U_xu} + 6u_xU_xF_{U_xu} - u_xUF_U + 3U_xFF_UF_{U_xu}. \end{split}$$

Отметим, что переменные  $u_{xx}$ ,  $u_{xxx}$  рассматриваются как независимые, поэтому (13) справедливо тогда и только тогда, когда выполняются следующие равенства

$$\alpha_i(U, U_x, u, u_x) = 0, \quad i = \overline{1, 6}. \tag{14}$$

Исследуем систему уравнений (14). При i=1 и i=3 имеем наиболее простые соотношения. Из них находим

$$F(U, U_x, u, u_x) = F_1(U, U_x, u)u_x + F_2(U, U_x, u).$$
(15)

Отталкиваясь от представления (15), мы можем в дальнейшем разваливать уравнения системы (14) по независимой переменной  $u_x$ . Сравнивая коэффициенты при  $u_x$  во втором уравнении системы (14), получим следующие два уравнения:

$$(F_1)_u + F_1(F_1)_{U_x} = 0, (16)$$

$$U + 3F_2(F_1)_{U_x} + 3U_x(F_1)_U = 0. (17)$$

Далее выразим из (16) функцию  $(F_1)_u$ , а из (17) функцию  $F_2$ :

$$(F_1)_u = -F_1(F_1)_{U_x}, (18)$$

$$F_2 = -\frac{U + 3U_x(F_1)_U}{3(F_1)_{U_x}}, \quad \text{где} \quad (F_1)_{U_x} \neq 0.$$
 (19)

Действительно, предположим в (19), что  $(F_1)_{U_x} = 0$ , тогда из (17) имеем:

$$U = 0$$
 и  $(F_1(U, u))_U = 0$ .

Это противоречит тому, что U – динамическая переменная.

Далее, в оставшихся уравнениях системы (14) заменим все производные функции  $F_1$  по переменной u в силу (18), исключим функцию  $F_2$  в силу (19) и приравняем коэффициенты

при одинаковых степенях переменной  $u_x$ . Таким образом, в дополнение к (18) имеем ещё четыре уравнения

1. 
$$-\frac{3U_xF_1(F_1)v_U}{(F_1)v_x} - \frac{F_1(F_1)v(3U_x(F_1)v + U)(F_1)v_xv_x}{(F_1)^3_{J_x}} + \frac{(F_1)vU}{(F_1)v_x} + U_x$$

$$+ \frac{F_1(U + 6U_x(F_1)v)(F_1)v_Ux}{(F_1)^3_{U_x}} = 0,$$
(20)
2. 
$$\frac{F_1(F_1)v((3U_x(F_1)v + U)(F_1)v_x - 3F_1(F_1)v)}{(F_1)^3_{U_x}} (F_1)v_Ux_x + 3F_1\left(U_x - \frac{F_1}{(F_1)U_x}\right)(F_1)v_U$$

$$+ F_1\left(\frac{6F_1(F_1)v}{(F_1)^3_{U_x}} - \frac{U + 6U_x(F_1)v}{(F_1)v_x}\right)(F_1)v_Ux_x + F_1 - U(F_1)v - U_x(F_1)v_x = 0,$$
(21)
3. 
$$\left(U_x^3 - \frac{6F_1U_x^2}{(F_1)v_y}\right)(F_1)v_Uv + \left(\frac{F_1(9U_x(F_1)v + 2U)}{(F_1)^3_{U_x}} - \frac{U_x(3U_x(F_1)v - 2U)}{(F_1)v_x}\right)(F_1)v_Uv_x$$

$$+ \left(\frac{2U_xF_1(2U + 9U_x(F_1)v) - U_x^2(3U_x(F_1)v + U)(F_1)v_x}{(F_1)^3_{U_x}} + U(F_1)v_uv_x \right) (F_1)v_Uv_x$$

$$+ \left(\frac{U_x(3U_x(F_1)v + U)^2}{3(F_1)^3_{U_x}} - \frac{2F_1(3U_x(F_1)v + U)(9U_x(F_1)v + U)}{3(F_1)^3_{U_x}}\right)(F_1)v_Uv_xv_x$$

$$+ \left(\frac{2(F_1)v_1F_1(3U_x(F_1)v + U)^2}{3(F_1)^3_{U_x}} - \frac{(3U_x(F_1)v + U)^3}{3(F_1)^3_{U_x}}\right)(F_1)v_xv_xv_x$$

$$+ \frac{3U_x^2(5F_1 - U_x(F_1)v_x)(F_1)v_Uv_x(F_1)v_U}{(F_1)^3_{U_x}} - \frac{U}{3(F_1)^3_{U_x}} \right)(F_1)v_xv_xv_x$$

$$+ \left(\frac{U_x^2(3U_x(F_1)v + U)}{(F_1)^3_{U_x}} - \frac{3U_xF_1(5U_x(F_1)v + U)}{(F_1)^3_{U_x}}\right)(F_1)v_xv_x(F_1)v_x$$

$$+ \left(\frac{2U_x^2(3U_x(F_1)v + U)}{(F_1)^3_{U_x}} - \frac{3U_xF_1(5U_x(F_1)v + U)}{(F_1)^3_{U_x}}\right)(F_1)v_xv_x(F_1)v_xv_x$$

$$+ \left(\frac{5F_1(3U_x(F_1)v + U)}{3(F_1)^3_{U_x}} - \frac{U_x(3U_x(F_1)v + U)}{(F_1)^3_{U_x}}\right)(F_1)v_xv_x(F_1)v_xv_x$$

$$+ \left(\frac{9u_xF_1 - 6u_xU(F_1)v + 18u_x^2(F_1)v_x - u}{3(F_1)^3_{U_x}} - \frac{F_1(F_1)v_1(5U_x(F_1)v_x + u)}{(F_1)^3_{U_x}}\right)(F_1)v_xv_x$$

$$+ \left(\frac{(3U_x(F_1)v + U)^3}{3(F_1)^3_{U_x}} - \frac{F_1(F_1)v_1(3U_x(F_1)v + U)^2}{3(F_1)^3_{U_x}} - \frac{F_1(F_1)v_1(5U_x(F_1)v_x + u)^2}{(F_1)^3_{U_x}}\right)(F_1)v_xv_x$$

$$+ \left(\frac{(3U_x(F_1)v + U)^3}{3(F_1)^3_{U_x}} - \frac{F_1(F_1)v_1(3U_x(F_1)v_x + U)^2}{3(F_1)^3_{U_x}} - \frac{F_1(F_1)v_1(5U_x(F_1)v_x + U)^2}{3(F_1)^3_{U_x}}\right)(F_1)v_xv_x$$

$$+ \left(\frac{(3U_x(F_1)v + U)^3}{3(F_1)^3_{U_x}} - \frac{F_1(F_1)v_1(3U_x(F_1)v_x + U)^2}{3(F_1)^3_{U_x}} - \frac{F_1(F_1)v_1(3U_x(F_1)v_x + U)^2}{3(F_1)^3_{U_x}}\right)(F_1)v_xv_x$$

$$+ \left(\frac{(3U_x(F_1)v + U)^3}{3(F_1)^3_{$$

Мы не приводим явного вида уравнения (23), поскольку оно слишком большое. Рассмотрим уравнения (20) и (21). Умножим уравнение (20) на

$$(3F_1(F_1)_U - (3U_r(F_1)_U + U)(F_1)_{U_r})$$

и вычтем из него уравнение (21), умноженное на  $(3U_x(F_1)_U + U)$ , в результате получим:

$$\frac{3(F_1)_U^2}{(F_1)_{U_x}} + \frac{3F_1(F_1)_{UU}}{(F_1)_{U_x}} - \frac{3F_1(F_1)_U(F_1)_{UU_x}}{(F_1)_{U_x}^2} - 1 = 0.$$

Проинтегрируем полученное равенство по переменной U и разрешим относительно  $(F_1)_U$ :

$$(F_1)_U = \frac{(F_1)_{U_x}(U + F_3)}{3F_1}, \quad F_3 = F_3(U_x, u).$$
 (24)

Искомая функция должна удовлетворять всем уравнениям (18), (20)–(23), (24). Из условия совместности (18) и (24) вытекает следующее равенство

$$\left. \frac{\partial}{\partial U} (F_1)_u - \frac{\partial}{\partial u} (F_1)_U \right|_{(18),(24)} = 0. \tag{25}$$

Таким образом, в силу уравнений (18) и (24) равенство (25) принимает вид:

$$-\frac{(F_1)_{U_x}(F_1(F_3)_{U_x} + (F_3)_u)}{3F_1} = 0,$$

из которого заключаем, что  $F_3(U_x,u)=c_1$ , где  $c_1$  – произвольная постоянная.

Далее в уравнениях (20)–(23) заменим все прозводные функции  $F_1$  по переменной U в силу (24). Тогда получаем, что уравнения (20) и (21) тождественно выполняются. Затем из уравнения (22) выразим  $(F_1)_{U_xU_xU_x}$ :

$$(F_1)_{U_xU_xU_x} = \frac{3(F_1)_{U_xU_x}^2}{(F_1)_{U_x}} - \frac{3(6F_1U_x + U^2 - c_1^2)(F_1)_{U_x}^3}{U^2F_1^2} + \frac{9(F_1)_{U_x}^2}{U^2} + \frac{9((F_1)_{U_x}U_x - F_1)(F_1)_{U_xU_x}}{U^2} + \frac{3U_x(3F_1U_x + U^2 - c_1^2)(F_1)_{U_x}^4}{U^2F_1^3}.$$
 (26)

Пользуясь условием совместности уравнений (24) и (26), приходим к двум возможным вариантам:

$$3U_x F_1(F_1)_{U_x} + c_1 U(F_1)_{U_x} + U^2(F_1)_{U_x} - 3F_1^2 = 0, (27)$$

либо

$$c_1^2(F_1)_{U_x}^3 - 3U_x F_1(F_1)_{U_x}^3 + 3F_1^2(F_1)_{U_x}^2 - 3F_1^3(F_1)_{U_x U_x} = 0.$$
(28)

Предположим, что выполняется уравнение (27), тогда

$$F_1 = \frac{U_x}{2F_4} + \frac{\sqrt{9U_x^2 + 6F_4U(c_1 + U)}}{6F_4}, \quad F_4 = F_4(U, u). \tag{29}$$

Подставляя полученное равенство (29) в уравнения (18) и (24), определяем, что

$$c_1 = 0$$
 и  $F_4 = u + c_2$ . (30)

Мы проверили, что при выполнении (30) функция (29) удовлетворяет уравнению (23). Следовательно, в случае (27), искомая функция F имеет вид:

$$F = \frac{u_x U_x}{2(u+c_2)} + \frac{u_x \sqrt{9U_x^2 + 6(u+c_2)U^2}}{6(u+c_2)} - \frac{2}{3}(u+c_2)U.$$
 (31)

Рассмотрим теперь случай (28). Перепишем его в виде:

$$(F_1)_{U_x U_x} = \frac{(F_1)_{U_x}^2 (c_1^2(F_1)_{U_x} - 3U_x F_1(F_1)_{U_x} + 3F_1^2)}{3F_1^3}.$$
 (32)

Далее подстановка (32) в уравнение (23) даёт:

$$c_1 = 0$$
 или  $3U_x F_1 + 2Uc_1 + U^2 = 0.$  (33)

Второе уравнение (33) противоречит равенству (24), поэтому выберем  $c_1 = 0$ . Заметим, что при  $c_1 = 0$ , уравнение (28) явно решается:

$$F_1 = \frac{U_x}{2F_5} + \frac{\sqrt{U_x^2 + 4F_5F_6}}{2F_5}, \quad F_5 = F_5(U, u), F_6 = F_6(U, u). \tag{34}$$

Вид функций  $F_5$  и  $F_6$  определим при помощи уравнений (18) и (24). Подставим (34) в (18) и (24), получим:

$$F_5 = u + c_3, \quad F_6 = \frac{1}{6}U^2 + c_4.$$

Таким образом, в случае выполнения условия (28), имеем

$$F = \frac{u_x U_x}{2(u+c_3)} + \frac{u_x \sqrt{9U_x^2 + 6(u+c_3)(U^2 + 6c_4)}}{6(u+c_3)} - \frac{2}{3}(u+c_3)U, \tag{35}$$

где  $c_3$  и  $c_4$  произвольные постоянные. Следовательно, (31) и (35) представляют собой два нелинейных обобщенных инвариантных многообразия. Однако, заметим, что (31) является частным случаем (35), поэтому фактически уравнение (11) имеет ровно одно решение

$$U_{xx} = \frac{u_x U_x}{2(u+c_3)} + \frac{u_x \sqrt{9U_x^2 + 6(u+c_3)(U^2 + 6c_4)}}{6(u+c_3)} - \frac{2}{3}(u+c_3)U, \tag{36}$$

зависящее от двух произвольных постоянных  $c_3$ ,  $c_4$ . Теорема доказана.

**Следствие 1.** Обобщенное инвариантное многообразие (36) не является тривиальным.

Предположим, что произвольное решение уравнения (36) имеет вид:

$$U = \varphi(x, t, u, u_x, \dots, u_j),$$
 где  $\frac{\partial \varphi}{\partial u_j} \neq 0.$  (37)

Найдем  $U_x$  и  $U_{xx}$  из уравнения (37):

$$U_x = \varphi_u u_x + \varphi_{u_x} u_{xx} + \dots + \varphi_{u_i} u_{i+1}, \tag{38}$$

$$U_{xx} = \varphi_{uu}u_x^2 + \varphi_u u_{xx} + \dots + \varphi_{u_j} u_{j+2}. \tag{39}$$

Заменим в уравнении (36) функции U,  $U_x$ ,  $U_{xx}$  в силу равенств (37), (38) и (39):

$$\varphi_{uu}u_x^2 + \varphi_u u_{xx} + \dots + \varphi_{u_j} u_{j+2} = \frac{u_x}{2(u + c_3)} \left( \varphi_u u_x + \varphi_{u_x} u_{xx} + \dots + \varphi_{u_j} u_{j+1} \right)$$

$$+\frac{u_x\sqrt{9(\varphi_u u_x + \varphi_{u_x} u_{xx} + \dots + \varphi_{u_j} u_{j+1})^2 + 6(u+c_3)(\varphi^2 + 6c_4)}}{6(u+c_3)} - \frac{2}{3}(u+c_3)\varphi.$$
(40)

Приравнивая коэффициенты при старшей производной  $u_{j+2}$  в (40), имеем равенство

$$\varphi_{u_i} = 0,$$

которое противоречит предположению (37).

### 4. Связь между обобщенными инвариантными многообразиями, парами Лакса и рекурсионными операторами

Инвариантные многообразия задаются обыкновенными дифференциальными уравнениями, содержащими зависимость от постоянных параметров. К ним можно применить обычные способы понижения порядка, посредством отыскания интегралов либо повышение порядка путем исключения постоянных параметров. Применим одно из таких преобразований к многообразию (36), найденному выше. Исключим параметр  $c_4$  из уравнения (36) и его дифференциального следствия. В результате получим линейное по  $U, U_x, U_{xx}$  обобщенное инвариантное многообразие третьего порядка. Действительно, перепишем (36) в виде

$$U_{xx} - \frac{u_x U_x}{2(u+c_3)} + \frac{2}{3}(u+c_3)U = \frac{u_x \sqrt{9U_x^2 + 6(u+c_3)(U^2 + 6c_4)}}{6(u+c_3)}.$$
 (41)

Возведем в квадрат обе части равенства (41) и разрешим полученное выражение относительно постоянной  $c_4$ :

$$c_4 = \frac{u + c_3}{u_x^2} U_{xx}^2 + \left(\frac{4(u + c_3)^2}{3u_x^2} U - \frac{1}{u_x} U_x\right) U_{xx} - \frac{2(u + c_3)}{3u_x} U U_x + \left(\frac{4(u + c_3)^3}{9u_x^2} - \frac{1}{6}\right) U^2. \tag{42}$$

Продифференцируем равенство (42) по переменной x:

$$\left(\frac{2(u+c_3)}{u_x^2}U_{xx} - \frac{1}{u_{xx}}U_x + \frac{4(u+c_3)^2}{3u_x^2}U\right)U_{xxx} - \frac{2(u+c_3)u_{xx}}{u_x^3}U_{xx}^2 - \frac{2(u+c_3)}{3u_x}U_x^2 - \left(\frac{8(u+c_3)u_{xx}}{3u_x^3} - \frac{2(u+c_3)}{u_x}\right)UU_{xx} + \left(\frac{2(u+c_3)u_{xx}}{3u_x^2} + \frac{8(u+c_3)^3}{9u_x^2} - 1\right)UU_x + \left(\frac{u_{xx}}{u_x^2} + \frac{4(u+c_3)^2}{3u_x^2}\right)U_xU_{xx} + \left(\frac{4(u+c_3)^2}{3u_x} - \frac{8(u+c_3)^3u_{xx}}{9u_x^3}\right)U^2 = 0.$$

Упростим полученное выражение и перепишем его в следующем виде:

$$\left(\frac{2(u+c_3)}{u_x^2}U_{xx} - \frac{1}{u_{xx}}U_x + \frac{4(u+c_3)^2}{3u_x^2}U\right) \times \left(U_{xxx} - \frac{u_{xx}}{u_x}U_{xx} + \frac{2}{3}(u+c_3)U_x - \left(\frac{2(u+c_3)u_{xx}}{3u_x} - u_x\right)U\right) = 0.$$

Это уравнение распадается на следующие два уравнения:

1. 
$$\frac{2(u+c_3)}{u_x^2}U_{xx} - \frac{1}{u_{xx}}U_x + \frac{4(u+c_3)^2}{3u_x^2}U = 0,$$
 (43)

2. 
$$U_{xxx} - \frac{u_{xx}}{u_x}U_{xx} + \frac{2}{3}(u+c_3)U_x - \left(\frac{2(u+c_3)u_{xx}}{3u_x} - u_x\right)U = 0.$$
 (44)

Предположим, что выполняется условие (43). Тогда, с учетом (41), имеем равенство

$$\left(\frac{1}{u_{xx}} - \frac{1}{u_x}\right)U_x - \frac{\sqrt{9U_x^2 + 6(u + c_3)(U^2 + 6c_4)}}{3u_x} = 0,$$

которое противоречит тому, что переменные  $U_x$ , U, u,  $u_x$ ,  $u_{xx}$ ,  $c_3$ ,  $c_4$  являются свободными переменными, принимающими произвольные значения (см. Замечание 1, §2). Следовательно, имеет место только (44), т.е.

$$U_{xxx} = \frac{u_{xx}}{u_x} U_{xx} - \frac{2}{3} (u + c_3) U_x + \left( \frac{2(u + c_3)u_{xx}}{3u_x} - u_x \right) U.$$
 (45)

Удивительный факт состоит в том, что полученное уравнение третьего порядка оказалось линейным.

Отметим, что уравнения (36) и (45) являются различными формами записи одного и того же объекта. Переход от одной формы записи к другой заключается в простом преобразовании в классе обыкновенных дифференциальных уравнений. Однако, эти формы записи отличаются друг от друга с точки зрения приложения. Для построения пары Лакса удобно пользоваться формулой (36), а для построения оператора рекурсии больше подходит уравнение (45).

Напомним, что оператор рекурсии и пара Лакса являются важными атрибутами теории интегрируемости. Способы построения пары Лакса ранее обсуждались в работах [8]–[15]. По поводу рекурсионного оператора см., например, обзор [16]. Обсуждаемый в данной работе способ построения этих объектов через обобщенное инвариантное многообразие был разработан в работах [3]–[7].

Найдем пару Лакса для уравнения КдФ, воспользовавшись формулой (36). Положим  $c_4 = 0$ , тогда подкоренное выражение будет квадратичной формой от  $U, U_x$  с коэффициентом, зависящим от  $u, c_3$ . Перепишем линеаризованное уравнение (9) с учетом уравнения (36)

$$U_t = \frac{u_{xx}\sqrt{9U_x^2 + 6(u + c_3)U^2}}{6(u + c_3)} + \left(\frac{u_{xx}}{2(u + c_3)} + \frac{u - 2c_3}{3}\right)U_x.$$
(46)

Отметим, что пара, составленная из уравнений (36) и (46), является парой Лакса для уравнения  $K_{\mathcal{I}}\Phi$  (7), но представленной в нелинейной форме. Опыт показывает, что полученная таким образом пара Лакса линеаризуется при помощи подходящей замены переменных (см. [6]). Для приведения этой пары к линейному виду выразим переменные Uи  $U_x$  как некоторые квадратичные формы от новых переменных  $\varphi$  и  $\psi$ , так чтобы подкоренное выражение в уравнении (36) было полным квадратом. Воспользуемся следующей леммой (см. |6|)

**Лемма 1.** Квадратичная форма  $w(P,Q) = P^2 + Q^2$ . где

$$P = \alpha_1 \varphi^2 + \beta_1 \varphi \psi + \gamma_1 \psi^2, \quad Q = \alpha_2 \varphi^2 + \beta_2 \varphi \psi + \gamma_2 \psi^2$$
(47)

может быть записана в виде  $P^2+Q^2=(\alpha_3\varphi+\beta_3\psi)^2$  тогда и только тогда, когда коэ $\phi\phi$ ициенты формы (47) удовлетворяют одному из следующих двух условий

- 1.  $\beta_2 = \alpha_1 = \gamma_1 = 0$ ,  $\beta_1^2 + 4\alpha_2\gamma_2 = 0$ ; 2. cywecmeyem функция h такая что  $\alpha_2 = h\alpha_1$ ,  $\gamma_2 = h\gamma_1$ ,  $\beta_1 = -h\beta_2$ ,  $\beta_2^2 + 4\alpha_1\gamma_1 = 0$ .

Следуя Лемме 1, выберем следующую замену переменных

$$U = \frac{2}{\sqrt{6}}\varphi\psi, \quad U_x = \frac{1}{3}\sqrt{u + c_3}(\varphi^2 - \psi^2).$$

Тогда вместо пары уравнений (36), (46) получим две системы уравнений

$$\begin{cases}
\varphi_x = \frac{u_x}{4(u+c_3)}\varphi - \frac{\sqrt{u+c_3}}{\sqrt{6}}\psi, \\
\psi_x = \frac{\sqrt{u+c_3}}{\sqrt{6}}\varphi - \frac{u_x}{4(u+c_3)}\psi,
\end{cases}$$
(48)

$$\begin{cases}
\varphi_t = \left(\frac{3u_{xxx} + u_x(u - 2c_3)}{12(u + c_3)}\right) \varphi - \frac{\sqrt{6}}{18}(u - 2c_3)\sqrt{u + c_3}\psi, \\
\psi_t = \left(\frac{u_{xx}}{\sqrt{6}\sqrt{u + c_3}} + \frac{\sqrt{6}}{18}(u - 2c_3)\sqrt{u + c_3}\right) \varphi - \left(\frac{3u_{xxx} + u_x(u - 2c_3)}{12(u + c_3)}\right) \psi.
\end{cases} (49)$$

Пара (48), (49) представляет собой линейную пару Лакса для уравнения КдФ (7). Приведем пару (48), (49) к известной паре Лакса. Исключим в системе (48) зависимость от  $u_x$ . С этой целью сделаем замену переменных  $\varphi = \alpha p$  и  $\psi = \beta q$ , которая приводит (48) к виду

$$\begin{cases}
p_x = \left(\frac{u_x}{4(u+c_3)} - \frac{\alpha_x}{\alpha}\right) p - \frac{\sqrt{u+c_3}}{\sqrt{6}} \frac{\beta}{\alpha} q, \\
q_x = \frac{\sqrt{u+c_3}}{\sqrt{6}} \frac{\alpha}{\beta} p - \left(\frac{u_x}{4(u+c_3)} + \frac{\beta_x}{\beta}\right) q.
\end{cases} (50)$$

Потребуем выполнения равенств

$$\frac{\alpha_x}{\alpha} = \frac{u_x}{4(u+c_3)}, \quad \frac{\beta_x}{\beta} = -\frac{u_x}{4(u+c_3)}.$$

Откуда имеем  $\alpha = (u+c_3)^{\frac{1}{4}}$ ,  $\beta = (u+c_3)^{-\frac{1}{4}}$ , и, следовательно, (50) запишется в виде

$$\begin{cases}
 p_x = -\frac{1}{\sqrt{6}}q, \\
 q_x = \frac{1}{\sqrt{6}}(u+c_3)p.
\end{cases}$$
(51)

Перейдем от системы (51) к уравнению второго порядка на переменную p, т.е. имеем

$$p_{xx} = -\frac{1}{6}(u+c_3)p. (52)$$

В результате указанных выше преобразований система (49) перейдет к уравнению вида

$$p_t = \frac{1}{3}(u - 2c_3)p_x - \frac{1}{6}u_x p.$$
 (53)

Пара уравнений (52), (53) совпадает с известной парой Лакса для уравнения  $Kд\Phi$  (см. [17]).

Покажем теперь, как при помощи обобщенного инвариантного многообразия (45) найти рекурсионный оператор уравнения КдФ (7). Перепишем уравнение (45) в следующем виде

$$U_{xxx} - \frac{u_{xx}}{u_x}U_{xx} + \frac{2}{3}uU_x - \left(\frac{2uu_{xx}}{3u_x} - u_x\right)U = -\frac{2}{3}c_3u_xD_x\left(\frac{1}{u_x}U\right).$$
 (54)

Для получения рекурсионного оператора из уравнения (54) необходимо представить его в виде  $RU = \lambda U$ . Для этого умножим уравнение (54) на оператор  $u_x D_x^{-1} \left(\frac{1}{u_x}\right)$  и после несложных преобразований получим выражение

$$\left(D_x^2 + \frac{2}{3}u + \frac{1}{3}u_x D_x^{-1}\right)U = \lambda U, \quad \lambda = -\frac{2}{3}c_3.$$

Таким образом, искомый рекурсионный оператор представляется в виде

$$R = D_x^2 + \frac{2}{3}u + \frac{1}{3}u_x D_x^{-1}. (55)$$

Построенный оператор (55) совпадает с известным рекурсионным оператором уравнения  $K_{\mathcal{I}}\Phi$  (см. [18]).

Автор выражает искреннюю признательность И. Т. Хабибуллину за постановку задачи и постоянное внимание к работе, а также благодарит участников семинара кафедры ВВТС УГАТУ под руководством Р. К. Газизова за полезные замечания и советы.

#### СПИСОК ЛИТЕРАТУРЫ

- 1. Сидоров А.Ф., Шапеев В.П., Яненко Н.Н. *Метод дифференциальных связей и его приложение в газовой динамике.* Новосибирск: Наука, 1984.
- 2. Яненко Н.Н. Об инвариантных дифференциальных связях для гиперболических систем квазилинейных уравнений // Изв. вузов. Матем. 3, 1961. С. 185–194.
- 3. I.T. Habibullin, A.R. Khakimova, M.N. Poptsova On a method for constructing the Lax pairs for nonlinear integrable equations // Journal of Physics A: Mathematical and Theoretical 49:3, id 035202. 2016. 35p.
- 4. Павлова Е.В., Хабибуллин И.Т., Хакимова А.Р. *Об одной интегрируемой дискретной системе* // Дифференциальные уравнения. Математическая физика, Итоги науки и техн. Сер. Соврем. мат. и ее прил. Темат. обз., ВИНИТИ РАН, М., **140**. 2017. С. 30–42.
- 5. Хабибуллин И.Т., Хакимова А.Р. *Инвариантные многообразия и пары Лакса для интегрируе-мых нелинейных цепочек* // Теоретическая и математическая физика **191**:3. 2017. С. 369–388.

- 6. I.T. Habibullin, A.R. Khakimova On a method for constructing the Lax pairs for integrable models via a quadratic ansatz // Journal of Physics A: Mathematical and Theoretical **50**:30, id 305206 (19 pp.) (2017).
- 7. Хабибуллин И.Т., Хакимова А.Р. О прямом алгоритме построения рекурсионных операторов и пар Лакса для интегрируемых моделей // ТМФ, 196:2. 2018. С. 294–312.
- 8. Захаров В.Е., Шабат А.Б. Схема интегрирования нелинейных уравнений математической физики методом обратной задачи рассеяния. I // Функц. анализ и его прил. 8:3.1974. С. 43–53.
- 9. Захаров В.Е., Шабат А.Б. Интегрирование нелинейных уравнений математической физики методом обратной задачи рассеяния. II // Функц. анализ и его прил. 13:3. 1979. С. 13–22.
- 10. H.D. Wahlquist, F B. Estabrook *Prolongation structures of nonlinear evolution equations* // Journal of Mathematical Physics **16**:1. 1975. P. 1–7.
- 11. F.W. Nijhoff, A.J. Walker *The discrete and continuous Painlevé VI hierarchy and the Garnier system* // Glasgow Mathematical Journal **43**:A. 2001. P. 109–123.
- 12. A.I. Bobenko, Yu.B. Suris Integrable systems on quad-graphs // Int. Math. Res. Notes 11. 2002. P. 573-611.
- 13. F.W. Nijhoff Lax pair for the Adler (lattice Krichever-Novikov) system // Physics Letters A 297:1-2. 2002. P. 49-58.
- 14. Ямилов Р.И. *О классификации дискретных уравнений* // в сб. Интегрируемые системы, ред. А. Б. Шабат (Уфа: БФАН СССР). 1982. С. 95–114.
- 15. P. Xenitidis Integrability and symmetries of difference equations: the Adler-Bobenko-Suris case // Proc. 4th Workshop "Group Analysis of Differential Equations and Integrable Systems" arXiv:0902.3954, 2009, P. 226–42.
- 16. V.V. Sokolov Algebraic structures related to integrable differential equations // arXiv:1711.10613. 2017.
- 17. P.D. Lax Integrals of nonlinear equations of evolution and solitary waves // Commun. Pure Appl. Math. 21:5.1968. P. 67–90.
- 18. C.S. Gardner, J.M. Greene, M.D. Kruskal, R.M. Miura Korteweg-devries equation and generalizations. VI. methods for exact solution // Communications on pure and applied mathematics 27:1. 1974. P. 97–133.

Айгуль Ринатовна Хакимова, Башкирский государственный университет, ул.Заки Валиди, 32, 450077, г. Уфа, Россия

Институт математики с ВЦ УФИЦ РАН, ул. Чернышевского, 112, 450008, г. Уфа, Россия E-mail: aigulya.khakimova@mail.ru