

# ОБ УСЛОВИЯХ СОВМЕЩНОСТИ И МНОГООБРАЗИЯХ РЕШЕНИЙ НЕКОТОРЫХ КЛАССОВ ПЕРЕОПРЕДЕЛЕННЫХ СИСТЕМ ДИФФЕРЕНЦИАЛЬНЫХ УРАВНЕНИЙ В ЧАСТНЫХ ПРОИЗВОДНЫХ ВТОРОГО ПОРЯДКА

Р. ПИРОВ

**Аннотация.** В работе рассматривается класс переопределенных систем дифференциальных уравнений (д.у.) в частных производных второго порядка с одной неизвестной функцией, содержащий в правой части одну или две производных второго порядка. Выявлены условия совместности, доказаны теоремы существования и единственности решений, содержащих не более шести произвольных постоянных.

**Ключевые слова:** переопределенные системы, условия совместности, многообразия решений, операция перекрестного дифференцирования.

**Mathematics Subject Classification:** 35N10

## 1. ВВЕДЕНИЕ И ПОДСТАНОВКА ЗАДАЧИ

В монографии [1] рассматривались системы уравнений в частных производных первого порядка с одной неизвестной функцией. В [2] и [3] изучены некоторые квазилинейные системы второго порядка с одной неизвестной функцией. Эти исследования были продолжены в работах [4]–[6].

В данной работе рассматриваются нелинейные системы четырех д.у. второго порядка, где неизвестная функция зависит от трех независимых переменных, а правые части содержат нелинейным образом одну или две из производных  $U_{xx}, U_{yy}, U_{zz}, U_{xy}, U_{yz}, U_{xz}$ .

Ограничимся рассмотрением по одной системе из каждой группы, а именно:

$$U_{xx}, U_{xy}, U_{xz}, U_{yz} = f^i(x, y, z, U, U_x, U_y, U_z, U_{yy}), \quad i = \overline{1, 4} \quad (1.1)$$

и

$$U_{xx}, U_{xy}, U_{xz}, U_{yz} = f^i(x, y, z, U, U_x, U_y, U_z, U_{yy}, U_{zz}), \quad i = \overline{1, 4}. \quad (1.2)$$

Использование в системах (1.1) и (1.2) одинакового обозначения  $f^i$  для функций, зависящих от различного числа аргументов (8 и 9 соответственно), оправдано тем, что эти системы изучаются независимо друг от друга. В этих системах  $U = U(x, y, z)$  – неизвестная функция, которая ищется в классе  $C^4(\Pi_0)$ ; здесь

$$\Pi_0 = \{(x, y, z) : |x - x_0| \leq a, |y - y_0| \leq a, |z - z_0| \leq a\}$$

при некотором  $a > 0$ .

---

R. PIROV, ON COMPATIBILITY CONDITIONS AND MANIFOLDS OF SOLUTIONS TO ONE CLASS OF OVERDETERMINED SYSTEMS OF SECOND ORDER PARTIAL DIFFERENTIAL EQUATIONS.

© Пиров Р. 2016.

Поступила 3 декабря 2015 г.

Основной метод исследования вышеуказанных систем состоит в замене производных первого и второго порядка на новые неизвестные функции, переходе к системам с большим числом неизвестных и в установлении связей с достаточно изученными (см., например, [2]) системами в полных дифференциалах (п.д.-система).

## 2. ИССЛЕДОВАНИЕ СИСТЕМЫ (1.1)

Рассмотрим сначала систему (1.1). Через  $\Pi = \Pi(a, b)$  обозначим прямоугольник в пространстве  $R^8$ , заданный неравенствами:  $|x - x_0| \leq a, |y - y_0| \leq a, |z - z_0| \leq a, |U - U_0| \leq b, |U_x - U_x^0| \leq b, |U_y - U_y^0| \leq b, |U_z - U_z^0| \leq b, |U_{yy} - U_{yy}^0| \leq b$ . Индексом "нолик" будем снабжать значения тех или иных функций в точке  $(x_0, y_0, z_0)$ . Пусть  $f^i \in C^2(\Pi), i = \overline{1, 4}$ .

Осуществляем замену  $U_x = p(x, y, z), U_y = q(x, y, z), U_z = W(x, y, z), U_{yy} = q_y = \tau(x, y, z)$ . Тогда имеют место очевидные тождества:  $p_y \equiv q_x, q_z \equiv W_y$  и  $p_z \equiv W_x$ . В силу этих замен система (1.1) примет вид:

$$\begin{cases} U_x = P(x, y, z), U_y = q(x, y, z), U_z = W(x, y, z), \\ p_x, p_y, p_z = f^i(x, y, z; U, p, g, W, \tau), i = \overline{1, 3}, \\ q_x = f^2(x, y, z; U, p, g, W, \tau), q_y = \tau, q_z = f^4(x, y, z; U, p, g, W, \tau), \\ W_x = f^3(x, y, z; U, p, g, W, \tau), W_y = f^4(x, y, z; U, p, g, W, \tau). \end{cases} \quad (2.1)$$

Равенства смешанных производных  $p_{yz} = p_{zy}, q_{yz} = q_{zy}, q_{xy} = q_{yx}$  и  $q_{xz} = q_{zx}$  после несложных преобразований приводят к уравнениям:

$$f_W^2 W_z + f_\tau^2 \tau_z - f_\tau^3 \tau_y = f_y^3 - f_z^2 + f_U^3 q - f_U^2 W + f_p^3 f^2 - f_p^2 f^3 - f_q^3 \tau - f_q^2 f^4 + f_W^3 f^4 (\equiv L^1), \quad (2.2)$$

$$-f_\tau^4 \tau_y + \tau_z = f_y^4 + f_U^4 q + f_p^4 f^2 + f_q^4 \tau + f_W^4 f^4 (\equiv L^2), \quad (2.3)$$

$$\tau_x - f_\tau^2 \tau_y = f_y^2 + f_U^2 q + f_p^2 f^2 + f_q^2 \tau + f_W^2 f^4 (\equiv L^3), \quad (2.4)$$

$$f_W^2 W_z + f_\tau^2 \tau_z - f_\tau^4 \tau_x = f_x^4 - f_z^2 + f_U^4 p - f_U^2 W + f_p^4 f^1 - f_p^2 f^3 + f_q^4 f^2 - f_q^2 f^4 + f_W^4 f^3 (\equiv L^4). \quad (2.5)$$

При  $f_W^2 \neq 0$  и  $f_\tau^2 f_\tau^4 - f_\tau^3 \neq 0$  из (2.2)–(2.5) алгебраическим разрешением находим  $W_z, \tau_y, \tau_x$  и  $\tau_z$  в виде

$$W_z, \tau_y, \tau_x, \tau_z = f^j(x, y, z, U, p, q, W, \tau), j = \overline{5, 8}, \quad (2.6)$$

где

$$\begin{aligned} f_W^2 f^5 &= L^4 - f_\tau^2 L^2 + f_\tau^2 f^3, \\ (f_\tau^2 f_\tau^4 - f_\tau^3) f^6 &= L^1 - L^4 - f_\tau^4 f^3, \\ f^7 &= L^3 + f_\tau f^2, f^8 = f_\tau^4 f^6 + L^2. \end{aligned} \quad (2.7)$$

Присоединяя (2.6) к (2.1), приходим к п.д.-системе относительно пяти неизвестных функций. Проверка равенств вторых смешанных производных  $p_{yz} = p_{zy}, q_{xy} = q_{yx}, q_{yz} = q_{zy}$  в системах (2.1) и (2.6) осуществляется простым подсчетом; кстати, они однажды использовались при пополнении системы. Остальные девять равенств  $q_{zx} = q_{xz}, p_{xy} = p_{yx}, p_{zx} = p_{xz}, W_{xy} = W_{yx}, W_{yz} = W_{zy}, W_{xz} = W_{zx}, \tau_{xy} = \tau_{yx}, \tau_{yz} = \tau_{zy}$  и  $\tau_{xz} = \tau_{zx}$  в конечном итоге преобразуются в следующие функциональные соотношения:

$$\begin{aligned}
 H^1(x, y, z; U, p, q, W, \tau) &\equiv f_z^2 + f_U^2 W + f_p^2 f^3 + f_q^2 f^4 + f_W^2 f^5 + f_\tau^2 f^8 - \\
 &\quad - f_x^4 - f_U^4 p - f_p^4 f^1 - f_q^4 f^2 - f_W^4 f^3 - f_\tau^4 f^7 = 0, \\
 H^2(x, y, z; U, p, q, W, \tau) &= f_y^1 + f_U^1 q + f_p^1 f^2 + f_q^1 \tau + f_W^1 f^4 + f_\tau^1 f^6 - \\
 &\quad - f_x^2 - f_U^2 p - f_p^2 f^1 - f_q^2 f^2 - f_\tau^2 f^7 = 0, \\
 H^3(x, y, z; U, p, q, W, \tau) &\equiv f_z^1 + f_U^1 W + f_p^1 f^3 + f_q^1 f^4 + f_W^1 f^5 + f_\tau^1 f^8 - \\
 &\quad - f_x^3 - f_U^3 p - f_p^3 f^1 - f_q^3 f^2 - f_W^3 f^3 - f_\tau^3 f^7 = 0, \\
 H^4(x, y, z; U, p, q, W, \tau) &\equiv f_y^3 + f_U^3 q + f_p^3 f^2 + f_q^3 \tau + f_W^3 f^4 + f_\tau^3 f^6 - \\
 &\quad - f_x^4 - f_U^4 p - f_p^4 f^1 - f_q^4 f^2 - f_W^4 f^3 - f_\tau^4 f^7 = 0, \\
 H^5(x, y, z; U, p, q, W, \tau) &\equiv f_z^4 + f_U^4 W + f_p^4 f^3 + f_q^4 f^4 + f_W^4 f^5 - \\
 &\quad - f_y^5 - f_U^5 f^2 - f_p^5 f^2 - f_q^5 \tau - f_W^5 f^4 - f_\tau^5 f^6 = 0, \\
 H^6(x, y, z; U, p, q, W, \tau) &\equiv f_z^3 + f_U^3 W + f_p^3 f^3 + f_q^3 f^4 + f_W^3 f^5 - \\
 &\quad - f_x^5 - f_U^5 f^1 - f_p^5 f^1 - f_q^5 f^2 - f_W^5 f^3 - f_\tau^5 f^7 = 0, \\
 H^7(x, y, z; U, p, q, W, \tau) &\equiv f_y^7 + f_U^7 q + f_p^7 f^2 + f_q^7 \tau + f_W^7 f^4 + f_\tau^7 f^6 - \\
 &\quad - f_x^6 - f_U^6 p - f_p^6 f^1 - f_q^6 f^2 - f_W^6 f^3 - f_\tau^6 f^7 = 0, \\
 H^8(x, y, z; U, p, q, W, \tau) &\equiv f_z^6 + f_U^6 W + f_p^6 f^3 + f_q^6 f^4 + f_W^6 f^5 + f_\tau^6 f^8 - \\
 &\quad - f_y^8 - f_U^8 q - f_p^8 f^2 - f_q^8 \tau - f_W^8 f^4 - f_\tau^8 f^6 = 0, \\
 H^9(x, y, z; U, p, q, W, \tau) &\equiv f_z^7 + f_U^7 W + f_p^7 f^3 + f_q^7 f^4 + f_W^7 f^5 + f_\tau^7 f^8 - \\
 &\quad - f_x^8 - f_U^8 f^1 - f_p^8 f^1 - f_q^8 f^2 - f_W^8 f^3 - f_\tau^8 f^7 = 0.
 \end{aligned} \tag{2.8}$$

Поскольку (2.1) и (2.6) получены эквивалентными преобразованиями из (1.1), то начальные условия для этой системы задаются формулами

$$[U]_0 = c_1, [U_x]_0 = c_2, [U_y]_0 = c_3, [U_z]_0 = c_4, [U_{yy}]_0 = c_5. \tag{2.9}$$

На основе вышеизложенной схемы исследования, приводящей нелинейную систему к квазилинейной системе в полных дифференциалах, можно считать доказанной следующую теорему.

**Теорема 2.1.** Пусть  $f^i \in C^2(\Pi)$ , при этом  $f_W^2 \neq 0$  и  $f_\tau^2 f_\tau^4 - f_\tau^3 \neq 0$ . Если тождественно относительно  $U, U_x, U_y, U_z, U_{yy}$  выполняются все девять условий (2.8) и  $\alpha < \min(a, b/M)$ ,  $M = \max|f^i|$ , то на  $\Pi(\alpha, b)$  задача (1.1), (2.9) в классе  $C^4(\Pi_0)$  разрешима единственным образом.

Иными словами, при выполнении условий теоремы 2.1 многообразие решений системы (1.1) содержит пять произвольных постоянных  $c_1, c_2, c_3, c_4$  и  $c_5$ .

*Замечание 2.1.* Пусть одно из условий (2.8) не выполняется тождественно и пусть оно приводит к соотношению вида  $\tau = \varphi(x, y, z, U, U_x, U_y, U_z)$ ,  $\varphi \in C^1(\Pi)$ . Тогда решение содержит четыре произвольных постоянных  $c_1, \dots, c_4$ .

Приведем два примера, иллюстрирующих теорему 2.1 и замечание 2.1. В качестве первого примера рассмотрим переопределенную систему:  $U_{xx} = U_{yy}, U_{xy} = U_z, U_{xz} = -U_{yy}, U_{yz} = -U_{yy}$ . После соответствующих замен эта система приводится к п.д. системе относительно пяти неизвестных  $U, p, q, W$  и  $\tau$ :

$$\begin{cases} U_x = p, U_y = q, U_z = W, \\ p_x = \tau, p_y = W, p_z = -\tau, \\ q_x = W, q_y = \tau, q_z = -\tau, \\ W_x = -\tau, W_y = -\tau, W_z = \tau, \\ \tau_x = -\tau, \tau_y = -\tau, \tau_z = \tau. \end{cases} \quad (2.10)$$

Все условия теоремы 2.1 выполнены; в частности, соотношения (2.8) выполняются тождественно. Следовательно, рассматриваемая система совместна; несложно видеть, что ее решением будет функция  $U(x, y, z) = c_1 e^{-x-y+z} + c_2(xy + z) + c_3y + c_4x + c_5$ .

В качестве второго примера рассмотрим переопределенную систему:  $U_{xx} = U_x, U_{xy} = U_z, U_{xz} = -U_{yy}, U_{yz} = U_{yy}$ . Она приводится к п.д. – системе вида

$$\begin{cases} U_x = p, U_y = q, U_z = W, \\ p_x = p, p_y = W, p_z = -\tau, \\ q_x = W, q_y = \tau, q_z = \tau, \\ W_x = -\tau, W_y = \tau, W_z = \tau, \\ \tau_x = \tau, \tau_y = \tau, \tau_z = -\tau. \end{cases} \quad (2.11)$$

Все соотношения (2.8) выполняются тождественно, за исключением соотношения, соответствующего равенству  $P_{xy} = P_{yx}$ . Последнее соотношение приводит к уравнению  $\tau + W = 0$ . В силу замечания 2.1 последняя система приводится к п.д. системе относительно четырех неизвестных функций:

$$\begin{cases} U_x = p, U_y = q, U_z = W, \\ p_x = p, p_y = W, p_z = W, \\ q_x = W, q_y = -W, q_z = -W, \\ W_x = W, W_y = -W, W_z = -W. \end{cases} \quad (2.12)$$

Следовательно, рассматриваемая система совместна; несложно видеть, что ее решением будет функция  $U(x, y, z) = -c_1 e^{x-y-z} + c_2y + c_3e^x + c_4$ .

### 3. ИССЛЕДОВАНИЕ СИСТЕМЫ (1.2)

Рассмотрим теперь нелинейную систему (1.2). Через  $\Pi = \Pi(a, b)$  обозначим прямоугольник в пространстве  $R^9$ , заданный неравенствами:  $|x - x_0| \leq a, |y - y_0| \leq a, |z - z_0| \leq a, |U - U_0| \leq b, |U_x - U_x^0| \leq b, |U_y - U_y^0| \leq b, |U_z - U_z^0| \leq b, |U_{yy} - U_{yy}^0| \leq b, |U_{zz} - U_{zz}^0| \leq b$ . Пусть  $f^i \in C^2(\Pi), i = \overline{1, 4}$ .

Замена  $U_x = p(x, y, z), U_y = q(x, y, z), U_z = W(x, y, z), U_{yy} = q_y = \tau(x, y, z)$  и  $U_{zz} = W_z = \theta(x, y, z)$  преобразует систему (1.2) в следующую квазилинейную систему первого порядка

$$\begin{cases} U_x = P, U_y = q, U_z = W, \\ P_x = f^1, P_y = f^2, P_z = f^3, \\ q_x = f^2, q_y = \tau, q_z = f^4, \\ W_x = f^3, W_y = f^4, W_z = \theta. \end{cases} \quad (3.1)$$

Заметим, что осуществленная замена обеспечивает тождественное выполнение тождеств  $p_y = q_x, q_z = W_y, p_z = W_x$ . Равенства  $p_{xy} = p_{yx}, q_{xy} = q_{yx}, W_{xy} = W_{yx}, p_{xz} = p_{zx}, q_{xz} = q_{zx}, W_{xz} = W_{zx}, p_{yz} = p_{zy}, q_{yz} = q_{zy}, W_{yz} = W_{zy}$  приводят к девяти следующим уравнениям

$$\begin{aligned} -f_\tau^2 \tau_x + f_\tau^1 \tau_y - f_\theta^2 \theta_x + f_\theta^1 \theta_y &= f_x^2 + f_U^2 p + f_p^2 f^1 + f_q^2 f^2 + f_W^2 f^3 - \\ &\quad - f_y^1 - f_U^1 q - f_p^1 q - f_p^1 f^2 - f_q^1 \tau - f_W^1 f^4, \\ \tau_x - f_\tau^2 \tau_y - f_\theta^2 \theta_y &= f_y^2 + f_U^2 q + f_p^2 f^2 + f_q^2 \tau + f_W^2 f^4, \\ -f_\tau^4 \tau_x + f_\tau^3 \tau_y - f_\theta^4 \theta_x + f_\theta^3 \theta_y &= f_y^4 + f_U^4 p + f_p^4 f^1 + f_q^4 f^2 + f_W^4 f^3 - \\ &\quad - f_y^3 - f_U^3 q - f_p^3 f^2 - f_W^3 f^4, \\ -f_\tau^3 \tau_x + f_\tau^1 \tau_z - f_\theta^3 \theta_x + f_\theta^1 \theta_z &= f_x^3 + f_U^3 p + f_p^3 f^1 + f_q^3 f^2 + f_W^3 f^3 - \\ &\quad - f_z^1 - f_U^1 W - f_p^1 f^3 - f_q^1 f^4 - f_W^1 \theta, \\ -f_\tau^4 \tau_x + f_\tau^2 \tau_z - f_\theta^4 \theta_x + f_\theta^2 \theta_z &= f_x^4 + f_U^4 p + f_p^4 f^1 + f_q^4 f^2 + f_W^4 f^3 - \\ &\quad - f_z^2 - f_U^2 W - f_p^2 f^3 - f_q^2 f^4 - f_W^2 \theta, \\ -f_\tau^3 \tau_z + \theta_x - f_\theta^3 \theta_z &= f_z^3 + f_U^3 W + f_p^3 f^3 + f_q^3 f^4 + f_W^3 \theta, \\ -f_\tau^3 \tau_y + f_\tau^2 \tau_z - f_\theta^3 \theta_y + f_\theta^2 \theta_z &= f_y^3 + f_U^3 q + f_p^3 f^2 + f_W^3 f^4 - f_z^2 - \\ &\quad - f_U^2 W - f_p^2 f^3 - f_q^2 f^4 - f_W^2 \theta, \\ -f_\tau^4 \tau_y + \tau_z - f_\theta^4 \theta_y &= f_y^4 + f_U^4 q + f_p^4 f^2 + f_q^4 \tau + f_W^4 f^4, \\ -f_\tau^4 \tau_z + \theta_y - f_\theta^4 \theta_z &= f_z^4 + f_U^4 W + f_p^4 f^3 + f_q^4 f^4 + f_W^4 \theta. \end{aligned} \quad (3.2)$$

Поскольку в некоторой окрестности точки  $(x_0, y_0, z_0; U^0, U_x^0, U_y^0, U_z^0, U_{yy}^0, U_{zz}^0)$  ранг матрицы  $6 \times 9$

$$\left\| \begin{array}{cccccc} -f_\tau^2 & f_\tau^1 & 0 & f_\theta^2 & f_\theta^1 & 0 \\ 1 & -f_\tau^2 & 0 & 0 & -f_\theta^2 & 0 \\ -f_\tau^4 & f_\tau^2 & 0 & -f_\theta^4 & f_\theta^3 & 0 \\ -f_\tau^3 & 0 & f_\tau^1 & -f_\theta^3 & 0 & f_\theta^1 \\ -f_\tau^4 & 0 & f_\tau^2 & -f_\theta^4 & 0 & f_\theta^2 \\ 0 & 0 & -f_\tau^3 & 1 & 0 & -f_\theta^3 \\ 0 & -f_\tau^3 & f_\tau^2 & 0 & -f_\theta^3 & f_\theta^2 \\ 0 & -f_\tau^4 & 1 & 0 & -f_\theta^4 & 0 \\ 0 & 0 & -f_\tau^4 & 0 & 1 & -f_\theta^4 \end{array} \right\|, \quad (3.3)$$

составленной из коэффициентов при производных  $\tau_x, \tau_y, \tau_z, \theta_x, \theta_y, \theta_z$ , равен 6 (в этом можно убедиться непосредственным вычислением), то из (3.2) можно найти

$$\tau_x, \tau_y, \tau_z, \theta_x, \theta_y, \theta_z = f^k(x, y, z; U, p, q, W, \tau, \theta), k = \overline{5, 10}. \quad (3.4)$$

Отметим, что функции  $f^k, k = \overline{5, 10}$ , явно выражаются через функции  $f^1, \dots, f^4$ , и их частные производные первого порядка. Присоединяя (3.4) к (3.1), приходим к п.д.-системе относительно шести неизвестных функций  $U, p, q, W, \tau, \theta$  :

$$\begin{cases} U_x = P, U_y = q, U_z = W, \\ p_x = f^1, p_y = f^2, p_z = f^3, \\ q_x = f^2, q_y = \tau, q_z = f^4, \\ W_x = f^3, W_y = f^4, W_z = \theta, \\ \tau_x = f^5, \tau_y = f^6, \tau_z = f^7, \\ \theta_x = f^8, \theta_y = f^9, \theta_z = f^{10}. \end{cases} \quad (3.5)$$

В системе (3.5), эквивалентной (1.2), первые 12 равенств смешанных производных выполняются автоматически, а остальные шесть  $\tau_{xy} = \tau_{yx}, \tau_{yz} = \tau_{zy}, \tau_{xz} = \tau_{zx}, \theta_{xy} = \theta_{yx}, \theta_{yz} = \theta_{zy}, \theta_{xz} = \theta_{zx}$ , после несложных преобразований, приводят к шести функциональным уравнениям вида

$$\begin{aligned} \tilde{H}^1(x, y, z; U, p, q, W, \tau, \theta) &\equiv f_y^5 - f_x^6 + f_U^5 q - f_U^6 p + f_p^5 f^2 - f_p^6 f^1 + f_q^5 \tau - \\ &\quad - f_q^6 f^2 + f_W^5 f^4 - f_W^6 f^3 + f_\theta^5 q - f_\theta^6 f^8 + f_\tau^5 f^6 - f_\tau^7 f^5 = 0, \\ \tilde{H}^2(x, y, z; U, p, q, W, \tau, \theta) &\equiv f_z^6 - f_y^7 + f_U^6 W - f_U^7 f^4 + f_p^6 f^3 - f_p^7 f^2 + \\ &\quad + f_q^6 f^4 - f_q^7 \tau + f_W^6 \theta - f_W^7 f^4 + f_\tau^6 f^7 - f_\tau^7 f^6 + f_\theta^6 f^{10} - f_\theta^7 f^9 = 0, \\ \tilde{H}^3(x, y, z; U, p, q, W, \tau, \theta) &\equiv f_z^5 - f_x^7 + f_U^5 W - f_U^7 p + f_p^5 f^3 - f_p^7 f^1 + f_q^5 f^4 - \\ &\quad - f_q^7 f^2 + f_W^5 \theta - f_W^7 f^3 + f_\tau^5 f^7 - f_\tau^7 f^5 + f_\theta^5 f^{10} + f_\theta^7 f^8 = 0, \\ \tilde{H}^4(x, y, z; U, p, q, W, \tau, \theta) &\equiv f_y^8 - f_x^9 + f_U^8 q - f_U^9 p + f_p^8 f^2 - f_p^9 f^1 + f_q^8 \tau - \\ &\quad - f_q^9 f^2 + f_W^8 f^4 - f_W^9 f^3 + f_\tau^8 f^6 - f_\tau^9 f^5 + f_\theta^8 f^9 - f_\theta^9 f^8 = 0, \\ \tilde{H}^5(x, y, z; U, p, q, W, \tau, \theta) &\equiv f_z^9 - f_y^{10} + f_U^9 W - f_U^{10} q + f_p^9 f^3 - f_p^{10} f^2 + f_q^9 f^4 - \\ &\quad - f_q^{10} \tau + f_W^9 \theta - f_W^{10} f^4 + f_\tau^9 f^7 - f_\tau^{10} f^6 + f_\theta^9 f^9 = 0, \\ \tilde{H}^6(x, y, z; U, p, q, W, \tau, \theta) &\equiv f_z^8 - f_x^{10} + f_U^8 W - f_U^{10} p + f_p^8 f^3 - \\ &\quad - f_p^{10} f^1 + f_q^8 f^4 - f_q^{10} f^2 + f_W^8 \theta - f_W^{10} f^3 + f_\tau^8 f^7 - f_\tau^{10} f^5 + f_\theta^8 f^{10} - f_\theta^{10} f^8 = 0. \end{aligned} \quad (3.6)$$

Ясно, что если в некоторой окрестности точки  $(x_0, y_0, z_0; U_0, p_0, q_0, W_0, \tau_0, \theta_0)$  выполнены тождества  $\tilde{H}^i(x, y, z; U, p, q, W, \tau, \theta) \equiv 0, i = \overline{1, 6}$ , то система (3.5) вполне интегрируема и к ней можно применить п.д.-теорию [7], [8] со следующей задачей с начальными данными:

$$[U]_0 = c_1, [p]_0 = c_2, [q]_0 = c_3, [W]_0 = c_4, [\tau]_0 = c_5, [\theta]_0 = c_6,$$

которая по отношению к исходной системе (1.2) преобразуется в задачу

$$[U]_0 = c_1, [U_x]_0 = c_2, [U_y]_0 = c_3, [U_z]_0 = c_4, [U_{xx}]_0 = c_5, [U_{zz}]_0 = c_6. \quad (3.7)$$

**Теорема 3.1.** Пусть  $f^i \in C^2(\Pi)$ . Пусть в некоторой окрестности точки  $(x_0, y_0, z_0; U^0, U_x^0, U_y^0, U_z^0, U_{xx}^0, U_{zz}^0)$  выполнены тождества  $\tilde{H}^i \equiv 0, i = \overline{1, 6}$  (функции  $\tilde{H}^i$  заданы формулами (3.6)). Пусть, наконец,  $\alpha < \min(a, b/M), M = \max|f^i|$ . Тогда на  $\Pi(\alpha, b)$  задача (1.2), (3.7) в классе  $C^4(\Pi_0)$  разрешима единственным образом.

Из этой теоремы, в частности, следует, что в ее условиях многообразие решений системы (1.2) содержит шесть произвольных постоянных  $c_1, \dots, c_6$ .

## СПИСОК ЛИТЕРАТУРЫ

1. E. Goursat *Lecons sur l'integration des equations aux derivees partielles du premier ordre*. Paris. 1921. 454 p.
2. Михайлов Л.Г. *Некоторые переопределенные системы уравнений в частных производных с двумя неизвестными функциями*. Душанбе: Дониш. 1986. 116 с.
3. Жибер А.В., Муртазина Р.Д., Хабибуллин И.Т., Шабат А.Б. *Характеристические кольца Ли и нелинейные интегрируемые уравнения*. М.-Ижевск: Институт компьютерных исследований. 2012. 376 с.
4. Пиров Р. *К теории нелинейных переопределенных систем дифференциальных уравнений в частных производных второго порядка в пространстве* // Известия ТО МАН ВШ, Душанбе. № 1. 2010. С. 85–90.
5. Пиров Р. *О существовании гармонических решений одной переопределенной системы четырех дифференциальных уравнений в частных производных второго порядка в пространстве* // Вестник Педуниверситета, Душанбе. № 2(38). 2011. С. 3–6.
6. Пиров Р. *О совместности некоторых переопределенных систем уравнений в частных производных второго порядка с двумя неизвестными функциями на плоскости* // ДАН Респ. Таджикистан. Т.54, № 5. 2011. С. 359–366.
7. Хартман Ф. *Обыкновенные дифференциальные уравнения*. М.: Мир. 1970. 720 с.
8. Степанов В.В. *Курс дифференциальных уравнений*. М: ГИФМЛ. 1958. 470 с.

Пиров Рахмон,  
Таджикский государственный педагогический университет им. С.Айни,  
ул. С. Носирова 29, кв.93,  
734003, Республика Таджикистан  
E-mail: pirov\_60@mail.ru