

В. И. Фуцич, чл.-корр. АН Украины,

Н. И. Серов, канд. физ.-мат. наук,

Т. К. Амеров, асп. (Ин-т математики АН Украины, Киев)

НЕЛОКАЛЬНЫЕ АНЗАЦЫ И РЕШЕНИЯ НЕЛИНЕЙНОЙ СИСТЕМЫ УРАВНЕНИЙ ТЕПЛОПРОВОДНОСТИ

Нелинейная система теплопроводности нелокальной подстановкой сведена к скалярному нелинейному уравнению теплопроводности. Лиевская и условная инвариантность скалярного уравнения использована для нахождения нелокальных анзацев, которые редуцируют исходную систему к системам обыкновенных дифференциальных уравнений.

Нелінійна система теплопровідності нелокальною підстановкою зведена до скалярного нелінійного рівняння теплопровідності. Лієвська і умовна інваріантність скалярного рівняння використана для знаходження нелокальних анзаців, які редукують вихідну систему до систем звичайних диференціальних рівнянь.

Рассмотрим систему нелинейных уравнений

$$u_0 = f(v) u_{11}, \quad (1)$$

$$v_0 = u_{11},$$

где $u = u(x)$, $v = v(x)$, $x = (x_0, x_1) \in \mathbb{R}^2$, $v_0 = \partial v / \partial x_0$, $u_0 = \partial u / \partial x_0$, $u_{11} = \partial^2 u / \partial x_1^2$, которая часто встречается в теории тепломассопереноса. Нелокальная замена

$$u = w_0, \quad (2)$$

$$v = w_{11}$$

сводит систему (1) к одному уравнению

$$w_{00} = f(w_{11}) w_{110}. \quad (3)$$

Проинтегрировав (3) по x_0 , будем иметь

$$w_0 = F(w_{11}), \quad (4)$$

где F — первообразная функции f . Дважды продифференцировав (4) по x_1 , получим

$$w_{001} = \partial_1(f(w_{11}) w_{111}). \quad (5)$$

После замены

$$w_{11} = z \quad (6)$$

имеем уравнение

$$z_0 = \partial_1(f(z) z_1). \quad (7)$$

Таким образом, система уравнений (1) свелась к нелинейному уравнению диффузии (7).

Лиевская симметрия уравнения (7) исчерпывающе изучена Л. В. Овсянниковым [1], а условная симметрия (7) исследована в [2, 3]. В настоящей статье приведены лиевские анзацы, редуцирующие уравнение (7) к обыкновенным дифференциальным уравнениям (ОДУ). Путем преобразования лиевских и некоторых нелиевских анзацев, посредством замен (2) и (6), описаны нелокальные анзацы, редуцирующие систему (1) к системе ОДУ. Построены семейства точных решений системы (1).

С использованием лиевской симметрии получены следующие неэквивалентные анзацы для уравнения (7).

А. $f(z)$ — произвольная гладкая функция:

$$z = \varphi(\omega), \quad \omega = x_1 x_0^{-1/2}; \quad (8)$$

$$z = \varphi(\omega), \quad \omega = \lambda_0 x_0 + \lambda_1 x_1.$$

Б. $f(z) = e^z$:

$$z = \varphi(\omega) + (2 + \lambda^{-1}) \ln x_1, \quad \omega = x_1 x_0^\lambda;$$

$$z = \varphi(\omega) + \lambda^{-1} x_1, \quad \omega = x_1 + \lambda \ln x_0;$$

$$z = \varphi(\omega) - \ln x_0, \quad \omega = x_1; \quad (9)$$

$$z = \varphi(\omega) + 2 \ln x_1, \quad \omega = x_1 e^{\lambda x_0};$$

$$z = \varphi(\omega) + \ln x_1, \quad \omega = x_0.$$

С. $f(z) = z^k$, k — произвольная постоянная, отличная от нуля:

$$z = \varphi(\omega) x_0^{\frac{1}{k}(2\lambda+1)}, \quad \omega = x_1 x_0^\lambda;$$

$$z = \varphi(\omega) x_0^{-1/k}, \quad \omega = x_1 + \lambda_1 \ln x_0;$$

$$z = \varphi(\omega) e^{\frac{2\lambda}{k} x_0}, \quad \omega = x_1 e^{\lambda x_0}; \quad (10)$$

$$z = \varphi(\omega) x_1^{2/k}, \quad \omega = x_0.$$

Д. $f(z) = z^{-4/3}$:

$$z = \varphi(\omega) (x_1^2 + \lambda_1)^{-3/2}, \quad \omega = x_0;$$

$$z = \varphi(\omega) x_1^{-3/2}, \quad \omega = x_0;$$

$$z = \varphi(\omega) (x_1^2 + \alpha^2)^{-3/2}, \quad \omega = x_0 + \lambda \operatorname{arctg} \frac{x_1}{\alpha};$$

$$z = \varphi(\omega) (x_1^2 - \alpha^2)^{-3/2}, \quad \omega = x_0 + \lambda \operatorname{Arth} \frac{x_1}{\alpha};$$

$$z = \varphi(\omega) x_1^{-3}, \quad \omega = \lambda x_0 + x_1^{-1};$$

$$z = \varphi(\omega) e^{\frac{3}{2} \lambda x_0}, \quad \omega = x_1 e^{\lambda x_0}; \quad (11)$$

$$z = \varphi(\omega) x_0^{3/4} (x_1^2 + \alpha^2)^{-3/2}, \quad \omega = x_0 e^{\lambda \operatorname{arctg} \frac{x_1}{\alpha}};$$

$$z = \varphi(\omega) x_0^{3/4} (x_1^2 - \alpha^2)^{-3/2}, \quad \omega = x_0 e^{\lambda \operatorname{Arth} \frac{x_1}{\alpha}};$$

$$z = \varphi(\omega) x_0^{3/4} x_1^{-3}, \quad \omega = \lambda \ln x_0 + x_1^{-1};$$

$$z = \varphi(\omega) x_0^{\frac{3}{2} \left(\lambda + \frac{1}{2} \right)}, \quad \omega = x_1 x_0^\lambda;$$

где $\lambda_0 = \text{const}$, $\lambda_1 = \text{const}$, $\lambda_0 = \text{const} \neq 0$, $\alpha = \text{const} \neq 0$. Некоторые из анзацев (8) — (11) посредством преобразований (6) и (2) преобразуются в нелокальные анзацы для системы (1).

А. $f(v)$ — произвольная гладкая функция:

$$1) \quad u = \varphi^1(\omega) - \frac{\omega}{2} \varphi^1(\omega) + x_1 \varphi^2(x_0) + \varphi^3(x_0);$$

$$v = \ddot{\varphi}^1(\omega); \quad \omega = x_1 x_0^{-1/2};$$

$$2) \quad u = \frac{\lambda_0}{\lambda_1^2} \varphi^1(\omega) + x_1 \varphi^2(x_0) + \varphi^3(x_0);$$

$$v = \dot{\varphi}^1(\omega); \quad \omega = \lambda_0 x_0 + \lambda_1 x_1;$$

$$3) \quad u = \frac{\dot{\varphi}^1(x_0)}{2} x_1^2 + x_1 \varphi^2(x_0) + \varphi^3(x_0);$$

$$v = \varphi^1(x_0).$$

Б. $f(v) = e^v$:

$$4) \quad u = -2\lambda x_0^{-2\lambda-1} \varphi^1(\omega) + \lambda x_1 x_0^{-\lambda-1} \dot{\varphi}^1(\omega) + \varphi^2(x_0) x_1 + \varphi^3(x_0);$$

$$v = (2 + \lambda^{-1}) \ln x_1 + \ddot{\varphi}^1(\omega), \quad \omega = x_1 x_0^\lambda;$$

$$5) \quad u = \lambda \varphi^1(\omega) x_0^{-1} + \varphi^2(x_0) x_1 + \varphi^3(x_0);$$

$$v = x_1 \lambda^{-1} + \dot{\varphi}^1(\omega), \quad \omega = x_1 + \lambda \ln x_0;$$

$$6) \quad u = -\frac{1}{2x_0} x_1^2 + x_1 \varphi^2(x_0) + \varphi^3(x_0);$$

$$v = -\ln x_0 + \varphi^1(x_1);$$

$$7) \quad u = -2\lambda e^{-2\lambda x_0} \varphi^1(\omega) + \lambda x_1 e^{-\lambda x_0} \dot{\varphi}^1(\omega) + x_1 \varphi^2(x_0) + \varphi^3(x_0);$$

$$v = 2 \ln x_1 + \ddot{\varphi}^1(\omega), \quad \omega = x_1 e^{\lambda x_0};$$

$$8) \quad u = \frac{x_1^2}{2} \dot{\varphi}^1(x_0) + x_1 \varphi^2(x_0) + \varphi^3(x_0);$$

$$v = \ln x_1 + \varphi^1(x_0).$$

С. $f = v^k$, k — произвольная постоянная ($k \neq 0$):

$$9) \quad u = \left(-\frac{1}{k}(2\lambda + 1) - 2\lambda\right) x_0^{-(2\lambda+1)(\frac{1}{k}+1)} \varphi^1(\omega) + x_1 \lambda x_0^{-\frac{1}{k}(2\lambda+1)-\lambda-1} \dot{\varphi}^1(\omega) +$$

$$+ x_1 \varphi^2(x_0) + \varphi^3(x_0);$$

$$v = x_0^{-\frac{1}{k}(2\lambda+1)} \ddot{\varphi}^1(\omega), \quad \omega = x_1 x_0^\lambda;$$

$$10) \quad u = x_0^{-(1/k)-1} \left(-\frac{1}{k} \varphi^1(\omega) + \lambda \dot{\varphi}^1(\omega)\right) + x_1 \varphi^2(x_0) + \varphi^3(x_0);$$

$$v = x_0^{-1/k} \ddot{\varphi}^1(\omega), \quad \omega = x_1 + \lambda \ln x_0;$$

$$11) \quad u = -\frac{1}{k} x_0^{-(1/k)-1} \varphi^1(x_1) + \varphi^2(x_0) x_1 + \varphi^3(x_0);$$

$$v = x_0^{-1/k} \dot{\varphi}^1(x_1);$$

$$12) \quad u = -2\lambda \left(\frac{1}{k} + 1\right) e^{2\lambda((1/k)+1)x_0} \varphi^1(\omega) + \lambda x_1 e^{-\lambda((2/k)+1)x_0} \dot{\varphi}^1(\omega) +$$

$$+ x_1 \varphi^2(x_0) + \varphi^3(x_0);$$

$$v = e^{-\frac{2\lambda}{k} x_0} \ddot{\varphi}^1(\omega), \quad \omega = x_1 e^{\lambda x_0};$$

$$13) \quad u = -\dot{\varphi}^1(x_0) \ln x_1 + x_1 \varphi^2(x_0) + \varphi^3(x_0);$$

$$v = \varphi^1(x_0) x_1^{-2}, \quad k = -1;$$

$$14) \quad u = \dot{\varphi}^1(x_0) [x_1 \ln x_1 - x_1] + \varphi^2(x_0) x_1 + \varphi^3(x_0);$$

$$v = \varphi^1(x_0) x_1^{-1}, \quad k = -2;$$

$$15) \quad u = \dot{\varphi}^1(x_0) \frac{k^2}{(2+k)(2+2k)} x_1^{\frac{2+2k}{k}} + x_1 \varphi^2(x_0) + \varphi^3(x_0);$$

$$v = \varphi^1(x_0) x_1^{2/k}, \quad k \neq 0; -1; -2.$$

Д. $f(v) = v^{-4/3}$;

$$16) \quad u = \frac{1}{\lambda^2} (x_1^2 + \lambda^2)^{1/2} \dot{\varphi}^1(x_0) + x_1 \varphi^2(x_0) + \varphi^3(x_0);$$

$$v = (x_1^2 + \lambda^2)^{-3/2} \varphi^1(x_0);$$

$$17) \quad u = -\lambda^{-2} (x_1^2 - \lambda^2)^{1/2} \dot{\varphi}^1(x_0) + x_1 \varphi^2(x_0) + \varphi^3(x_0);$$

$$v = (x_1^2 - \lambda^2)^{-3/2} \varphi^1(x_0);$$

$$18) \quad u = \frac{1}{2x_1} \dot{\varphi}^1(x_0) + x_1 \varphi^2(x_0) + \varphi^3(x_0);$$

$$v = x_1^{-3} \varphi^1(x_0);$$

$$19) \quad u = -4 x_1^{1/2} \dot{\varphi}^1(x_0) + x_1 \varphi^2(x_0) + \varphi^3(x_0);$$

$$v = x_1^{-3/2} \varphi^1(x_0);$$

$$20) \quad u = \frac{x_1^2}{2} \dot{\varphi}^1(x_0) + x_1 \varphi^2(x_0) + \varphi^3(x_0);$$

$$v = \varphi^1(x_0);$$

$$21) \quad u = \lambda x_1 \dot{\varphi}^1(\omega) + x_1 \varphi^2(x_0) + \varphi^3(x_0);$$

$$v = x_1^{-3} \dot{\varphi}^1(\omega), \quad \omega = \lambda x_0 + \frac{1}{x_1};$$

$$22) \quad u = -\frac{\lambda}{2} e^{-\frac{\lambda}{2} x_0} \dot{\varphi}^1(\omega) + \lambda x_1 e^{\frac{\lambda}{2} x_0} \dot{\varphi}^1(\omega) + x_1 \varphi^2(x_0) + \varphi^3(x_0);$$

$$v = e^{\frac{3}{2} \lambda x_0} \ddot{\varphi}^1(\omega), \quad \omega = x_1 e^{\lambda x_0};$$

$$23) \quad u = x_1 \varphi^2(x_0) + \varphi^3(x_0);$$

$$v = \varphi^1(x_1);$$

$$24) \quad u = x_1 x_0^{-1/4} \left[\frac{3}{4} \dot{\varphi}^1(\omega) + \lambda \dot{\varphi}^1(\omega) \right] + x_1 \varphi^2(x_0) + \varphi^3(x_0);$$

$$v = x_0^{3/4} x_1^{-3} \ddot{\varphi}^1(\omega), \quad \omega = \lambda \ln x_0 + \frac{1}{x_1};$$

$$25) \quad u = \left(-\frac{\lambda}{2} + \frac{3}{4}\right) x_0^{\frac{\lambda}{2} - \frac{1}{4}} \varphi^1(\omega) + \lambda x_1 x_0^{\frac{\lambda}{2} - \frac{1}{4}} \dot{\varphi}^1(\omega) + x_1 \varphi^2(x_0) + \varphi^3(x_0);$$

$$v = x_0^{\frac{3}{2} \left(\lambda + \frac{1}{2}\right)} \ddot{\varphi}^1(\omega), \quad \omega = x_1 x_0^\lambda;$$

$$26) \quad u = x_0^{-1/4} \left[\frac{3}{4} \varphi^1(\omega) + \lambda \dot{\varphi}^1(\omega)\right] + \varphi^2(x_0) x_1 + \varphi^3(x_0);$$

$$v = x_0^{3/4} \ddot{\varphi}^1(\omega), \quad \omega = \lambda \ln x_0 + x_1;$$

$$27) \quad u = \frac{3}{4} x_0^{-1/4} \varphi^1(x_1) + x_1 \varphi^2(x_0) + \varphi^3(x_0);$$

$$v = \ddot{\varphi}^1(x_1) x_0^{3/4},$$

где $\lambda_0 = \text{const}$, $\lambda_1 = \text{const}$, $\lambda_0 = \text{const} \neq 0$; φ^1 , φ^2 , φ^3 — произвольные гладкие функции; $\dot{\varphi}^1(\omega) = d\varphi^1/d\omega$, $\ddot{\varphi}^1(\omega) = d^2\varphi^1/d\omega^2$. Выписанные выше нелинейные анзацы редуцируют (1) к следующим системам ОДУ:

$$1) \quad \frac{1}{4} \omega^2 \ddot{\varphi}^1(\omega) - \frac{1}{4} \omega \dot{\varphi}^1(\omega) + \frac{1}{2} f(\ddot{\varphi}^1(\omega)) \omega \ddot{\varphi}^1(\omega) + c_1 \omega + c_2 = 0;$$

$$\dot{\varphi}^2(x_0) = c_1 x_0^{-3/2};$$

$$\dot{\varphi}^3(x_0) = c_2 x_0^{-1};$$

$$2) \quad \frac{\lambda_0^2}{\lambda_1^2} \varphi^1(\omega) - f(\dot{\varphi}^1(\omega)) \lambda_0 \dot{\varphi}^1(\omega) + c_1 \omega + c_2 = 0;$$

$$\dot{\varphi}^2(x_0) = \lambda_1 c_1;$$

$$\dot{\varphi}^3(x_0) = \lambda_0 c_1 x_0 + c_2;$$

$$3) \quad \ddot{\varphi}^1(x_0) = 0;$$

$$\dot{\varphi}^2(x_0) = 0;$$

$$\dot{\varphi}^3(x_0) = f(\varphi^1(x_0)) \dot{\varphi}^1(x_0);$$

$$4) \quad 2\lambda(2\lambda + 1)\varphi^1(\omega) - (3\lambda^2 + \lambda)\omega \dot{\varphi}^1(\omega) + \lambda^2 \omega^2 \ddot{\varphi}^1(\omega) -$$

$$-\lambda \omega^{3 + \frac{1}{\lambda}} e^{\ddot{\varphi}^1(\omega)} \ddot{\varphi}^1(\omega) + c_1 \omega + c_2 = 0;$$

$$\dot{\varphi}^2(x_0) = c_1 x_0^{-\lambda-2};$$

$$\dot{\varphi}^3(x_0) = c_2 x_0^{-2\lambda-2};$$

$$5) \quad \lambda^2 \dot{\varphi}^1(\omega) - \lambda \varphi^1(\omega) - \lambda e^{\varphi^1(\omega) + (\omega/\lambda)} \ddot{\varphi}^1(\omega) + c_1 \omega + c_2 = 0;$$

$$\dot{\varphi}^2(x_0) = c_1 x_0^{-2};$$

$$\dot{\varphi}^3(x_0) = c_2 x_0^{-2} + \lambda \ln x_0 \dot{\varphi}^2(x_0);$$

$$6) \quad \frac{x_1^2}{2} + e^{\varphi^1(x_1)} + c_1 x_1 + c_2 = 0;$$

$$\dot{\varphi}^2(x_0) = c_1 x_0^{-2};$$

$$\dot{\varphi}^3(x_0) = c_2 x_0^{-2};$$

$$7) \quad 4\lambda^2 \varphi^1(\omega) - 3\lambda^2 \omega \varphi^1(\omega) + \lambda^2 \ddot{\varphi}^1(\omega) - \lambda e^{\varphi^1(\omega)} \ddot{\varphi}^1(\omega) + c_1 \omega + c_2 = 0;$$

$$\dot{\varphi}^2(x_0) = c_1 e^{-\lambda x_0};$$

$$\dot{\varphi}^3(x_0) = c_3 e^{-2\lambda x_0};$$

$$8) \quad \ddot{\varphi}^1(x_0) = 0;$$

$$\ddot{\varphi}^2(x_0) = e^{\varphi^1(x_0)} \dot{\varphi}^1(x_0);$$

$$\dot{\varphi}^3(x_0) = 0;$$

$$9) \quad \left(-\frac{1}{k}(2\lambda + 1) - 2\lambda\right) \left(-\frac{1}{k}(2\lambda + 1) - 2\lambda - 1\right) \varphi^1(\omega) - \lambda \left(\frac{2}{k}(2\lambda + 1) + 3\lambda + 1\right) \omega \varphi^1(\omega) + \lambda^2 \omega^2 \ddot{\varphi}^1(\omega) - [\ddot{\varphi}^1(\omega)]^k \left[-\frac{1}{k}(2\lambda + 1) \ddot{\varphi}^1(\omega) + \lambda \omega \ddot{\varphi}^1(\omega)\right] + c_1 \omega + c_2 = 0;$$

$$\dot{\varphi}^2(x_0) = c_1 x_0^{-\frac{1}{k}(2\lambda+1)-\lambda-2};$$

$$\dot{\varphi}^3(x_0) = c_2 x_0^{-\frac{1}{k}(2\lambda+1)-2\lambda-2};$$

$$10) \quad \frac{1}{k} \left(\frac{1}{k} + 1\right) \varphi^1(\omega) - \lambda \left(\frac{2}{k} + 1\right) \dot{\varphi}^1(\omega) + \lambda^2 \ddot{\varphi}^1(\omega) - [\ddot{\varphi}^1(\omega)]^k \left(-\frac{1}{k} \ddot{\varphi}^1(\omega) + \lambda \ddot{\varphi}^1(\omega)\right) + c_1 \omega + c_2 = 0;$$

$$\lambda \ln x_0 \dot{\varphi}^2(x_0) = -c_1;$$

$$\dot{\varphi}^3(x_0) = c_2;$$

$$11) \quad \frac{1}{k} \left(\frac{1}{k} + 1\right) \varphi^1(x_1) + \frac{1}{k} (\dot{\varphi}^1(\omega))^{k+1} + c_1 x_1 + c_2 = 0;$$

$$x_0^{(1/k)+2} \dot{\varphi}^2(x_0) = c_1;$$

$$x_0^{(1/k)+2} \dot{\varphi}^3(x_0) = c_2;$$

$$12) \quad 4\lambda^2 \left(\frac{1}{k} + 1\right)^2 \varphi^1(\omega) - \left(\frac{4}{k} + 3\right) \lambda^2 \omega \varphi^1(\omega) + \lambda^2 \ddot{\varphi}^1(\omega) - [\ddot{\varphi}^1(\omega)]^k \left(-\frac{2\lambda}{k} \ddot{\varphi}^1(\omega) + \lambda \ddot{\varphi}^1(\omega)\right) + c_1 \omega + c_2 = 0;$$

$$\dot{\varphi}^2(x_0) = c_1 e^{-\lambda \left(\frac{2}{k} + 1\right) x_0};$$

$$\dot{\varphi}^3(x_0) = c_2 e^{-2\lambda \left(\frac{2}{k} + 1\right) x_0};$$

- 13) $\ddot{\varphi}^1(x_0) = 0;$
 $\dot{\varphi}^2(x_0) = 0;$
 $\dot{\varphi}^3(x_0) = \dot{\varphi}^1(x_0) [\varphi^1(x_0)]^{-2};$
- 14) $\ddot{\varphi}^1(x_0) = 0;$
 $\dot{\varphi}^2(x_0) = \dot{\varphi}^1(x_0) [\varphi^1(x_0)]^{-2};$
 $\dot{\varphi}^3(x_0) = 0;$
- 15) $\ddot{\varphi}^1(x_0) \frac{k^2}{(2+k)(2+2k)} = [\varphi^1(x_0)]^k \dot{\varphi}^1(x_0);$
 $\dot{\varphi}^2(x_0) = 0;$
 $\dot{\varphi}^3(x_0) = 0;$
- 16) $\frac{\ddot{\varphi}^1(x_0)}{\lambda^2} = [\varphi^1(x_0)]^{-4/3} \dot{\varphi}^1(x_0);$
 $\dot{\varphi}^2(x_0) = 0;$
 $\dot{\varphi}^3(x_0) = 0;$
- 17) $-\lambda^{-2} \ddot{\varphi}^1(x_0) = [\varphi^1(x_0)]^{-4/3} \dot{\varphi}^1(x_0);$
 $\dot{\varphi}^2(x_0) = 0;$
 $\dot{\varphi}^3(x_0) = 0;$
- 18) $\ddot{\varphi}^1(x_0) = 0;$
 $\dot{\varphi}^2(x_0) = [\varphi^1(x_0)]^{-4/3} \dot{\varphi}^1(x_0);$
 $\dot{\varphi}^3(x_0) = 0;$
- 19) $-4\ddot{\varphi}^1(x_0) = [\varphi^1(x_0)]^{-4/3} \dot{\varphi}^1(x_0);$
 $\dot{\varphi}^2(x_0) = 0;$
 $\dot{\varphi}^3(x_0) = 0;$
- 20) $\ddot{\varphi}^1(x_0) = 2 [\varphi^1(x_0)]^{-4/3} \dot{\varphi}^1(x_0);$
 $\dot{\varphi}^2(x_0) = 0;$
 $\dot{\varphi}^3(x_0) = 0;$
- 21) $\lambda^2 \dot{\varphi}^1(\omega) - \lambda [\varphi^1(\omega)]^{-4/3} \ddot{\varphi}^1(\omega) + c_1 \omega + c_2 = 0;$
 $\dot{\varphi}^2(x_0) = -\lambda \dot{\varphi}^3(x_0) x_0 + c_2;$
 $\dot{\varphi}^3(x_0) = c_1;$

- 22) $\lambda\omega\ddot{\varphi}^1(\omega) [\dot{\varphi}^1(\omega)]^{-4/3} + \frac{3}{2}\lambda [\dot{\varphi}^1(\omega)]^{-1/3} - \lambda^2\omega^2\dot{\varphi}^1(\omega) - \varphi^1(\omega) -$
 $- c_1\omega - c_2 = 0;$
 $\dot{\varphi}^2(x_0) = c_1 e^{\frac{\lambda}{2}x_0};$
 $\dot{\varphi}^3(x_0) = c_2 e^{-\frac{\lambda}{2}x_0};$
- 23) $\dot{\varphi}^2(x_0) = 0;$
 $\dot{\varphi}^3(x_0) = 0;$
- 24) $-\frac{3}{16}\varphi^1(\omega) + \frac{\lambda}{2}\dot{\varphi}^1(\omega) + \lambda\ddot{\varphi}^1(\omega) - (\dot{\varphi}^1(\omega))^{-4/3} [\frac{3}{4}\ddot{\varphi}^1(\omega) + \lambda\ddot{\varphi}^1(\omega)] +$
 $+ c_1\omega + c_2 = 0;$
 $x_0^{5/4}\dot{\varphi}^3(x_0) = c_1;$
 $x_0^{5/4}[\dot{\varphi}^2(x_0) - \lambda \ln x_0 \dot{\varphi}^3(x_0)] = c_2;$
- 25) $(\frac{\lambda}{2} - \frac{3}{4})(\frac{\lambda}{2} + \frac{1}{4})\varphi^1(\omega) + \frac{\lambda}{2}\omega\dot{\varphi}^1(\omega) + \lambda^2\omega^2\ddot{\varphi}^1(\omega) + (\frac{3}{2}\lambda + \frac{3}{4})(\dot{\varphi}^1(\omega))^{-1/3} -$
 $- \lambda\omega [\dot{\varphi}^1(\omega)]^{-4/3}\ddot{\varphi}^1(\omega) + c_1\omega + c_2 = 0;$
 $\dot{\varphi}^2(x_0) = c_1 x_0^{(\lambda/2) - (5/4)};$
 $\dot{\varphi}^3(x_0) = c_2 x_0^{-(\lambda/2) - (5/4)};$
- 26) $-\frac{3}{16}\varphi^1(\omega) + \frac{\lambda}{2}\dot{\varphi}^1(\omega) + \lambda^2\ddot{\varphi}^1(\omega) - [\dot{\varphi}^1(\omega)]^{-4/3} [\frac{3}{4}\ddot{\varphi}^1(\omega) + \lambda\ddot{\varphi}^1(\omega)] +$
 $+ c_1\omega + c_2 = 0;$
 $\dot{\varphi}^2(x_0) = c_1 x_0^{-5/4};$
 $\dot{\varphi}^3(x_0) = c_2 x_0^{-5/4} + \lambda \ln x_0 \dot{\varphi}^2(x_0);$
- 27) $[\dot{\varphi}^1(x_1)]^{-1/3} + \frac{1}{4}\varphi^1(x_1) + c_1 x_1 + c_2 = 0;$
 $x_0^{5/4}\dot{\varphi}^2(x_0) = \frac{3}{4}c_1;$
 $x_0^{5/4}\dot{\varphi}^3(x_0) = \frac{3}{4}c_2;$

где c_1, c_2 — произвольные постоянные.

Если проинтегрировать приведенные выше уравнения и подставить их решения в соответствующие анзацы, то получим решения системы (1). Приведем некоторые из них:

A. $u = \frac{c_1}{2}x_1^2 + c_3x_1 + \int f(c_1x_0 + c_2) dx_0 + c_4;$
 $v = c_1x_0 + c_2;$

$$\begin{aligned} \text{Б.} \quad u &= -\frac{1}{2x_0} x_1^2 + x_1 \left(-\frac{c_1}{x_0} + c_3\right) - c_2 x_0^{-1} + c_4; \\ v &= -\ln x_0 + \ln \left(-\frac{x_1^2}{2} - c_1 x_1 - c_2\right); \\ u &= \frac{x_1^2}{2} (c_1 x_0 + c_2) + x_1 (e^{c_1 x_0 + c_2} + c_3) + c_4; \\ v &= \ln x_1 + c_1 x_0 + c_2; \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} \text{С.} \quad u &= -c_1 \ln x_1 + c_3 x_1 - (c_1 x_0 + c_2)^{-1} + c_4; \\ v &= (c_1 x_0 + c_2) x_1^{-2}, \quad k = -1; \\ u &= c_1 [x_1 \ln x_1 - x_1] + x_1 [-(c_1 x_0 + c_2)^{-1} + c_3] + c_4; \\ v &= (c_1 x_0 + c_2) x_1^{-1}, \quad k = -2; \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} u &= \frac{1}{k+1} \left(-x_0 \frac{(2+k)(2+2k)}{k(k+1)} + c_1 \right)^{-\frac{1}{k}-1} x_1^{\frac{2+2k}{k}} + x_1 c_2 + c_3; \\ v &= \left[-x_0 \frac{(2+k)(2+2k)}{k(k+1)} + c_1 \right]^{\frac{1}{k}} x_1^{\frac{2}{k}}, \quad k \neq 0, -1, -2; \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} \text{Д.} \quad u &= (x_1^2 + \lambda^2)^{1/2} 3 (-4\lambda^2 x_0 + c_1)^{-1/4} + c_2 x_1 + c_3; \\ v &= (x_1^2 + \lambda^2)^{-3/2} (-4\lambda^2 x_0 + c_1)^{3/4}; \\ u &= -3 (x_1^2 - \lambda^2)^{1/2} (4\lambda^2 x_0 + c_1)^{-1/4} + x_1 c_2 + c_3; \\ v &= (x_1^2 - \lambda^2)^{-3/2} (4\lambda^2 x_0 + c_1)^{3/4}; \end{aligned}$$

$$u = \frac{c_1}{2x_1} + x_1 [-3 (c_1 x_0 + c_2)^{-1/3} + c_3] + c_4;$$

$$v = x_1^{-3} (c_1 x_0 + c_2);$$

$$u = -x_1^{1/2} 48 (16x_0 + c_1)^{-1/4} + x_1 c_2 + c_3;$$

$$v = x_1^{-3/2} (16x_0 + c_1)^{3/4};$$

$$u = -3x_1^2 (-8x_0 + c_1)^{-1/4} + x_1 c_2 + c_3;$$

$$v = (-8x_0 + c_1)^{3/4};$$

$$u = c_1 x_1 + c_2;$$

$$v = \varphi^1(x_1), \quad \varphi^1 \text{ — произвольная гладкая функция};$$

$$u = 3x_0^{-1/4} (\sqrt{x_1} - c_1 x_1 - c_2) + x_1 [-3c_1 x_0^{-1/4} + c_4] + [-3c_2 x_0^{-1/4} + c_5];$$

$$v = x_0^{3/4} (-x_1^{-3/2}),$$

где $c_i = \text{const}$, $i = \overline{1, 5}$.

В работе [2] для уравнения (7) приведены условно инвариантные анзацы, ис-

пользуя которые, можно построить нелокальные анзацы для системы (1). Приведем два таких анзаца для случая, когда $f(v) = \lambda e^v$.

По анзацам для уравнения (7):

$$\begin{aligned} \text{а)} \quad z &= \ln(\varphi(x_0) - x_1) + \ln(\varphi(x_0) + x_1) - \ln(2\lambda x_0); \\ \text{б)} \quad z &= 2 \ln(\varphi(x_0) + x_1) - \ln(-2\lambda x_0) \end{aligned} \quad (12)$$

находим анзацы для системы (1):

$$\begin{aligned} \text{а)} \quad u &= \dot{\varphi}^1 [(\varphi^1 - x_1) \ln(\varphi^1 - x_1) + (\varphi^1 + x_1) \ln(\varphi^1 + x_1) + \varphi^1] - \\ &\quad - \frac{x_1^2}{2x_0} + x_1 \varphi^2(x_0) + \varphi^3(x_0); \\ \text{б)} \quad u &= 2\dot{\varphi}^1(x_1 + \varphi^1) [\ln(x_1 + \varphi^1) - 1] - \frac{x_1^2}{2x_0} + x_1 \varphi^2 + \varphi^3; \end{aligned} \quad (13)$$

$$v = \ln(\varphi^1 - x_1) + \ln(\varphi^1 + x_1) - \ln 2\lambda x_0; \text{ где } \varphi^1 = \varphi^1(x_0);$$

$$\begin{aligned} \text{б)} \quad v &= 2\dot{\varphi}^1(x_1 + \varphi^1) [\ln(x_1 + \varphi^1) - 1] - \frac{x_1^2}{2x_0} + x_1 \varphi^2 + \varphi^3; \\ v &= 2 \ln(x_1 + \varphi^1) - \ln(-2\lambda x_0), \end{aligned}$$

которые редуцируют систему (1) к следующим системам ОДУ:

$$\text{а)} \quad \dot{\varphi}^1 = 0; \quad \dot{\varphi}^2 = -\varphi^1 x_0^{-2}; \quad \dot{\varphi}^3 = \frac{-(\varphi^1)^2}{2x_0^2};$$

$$\text{б)} \quad \dot{\varphi}^1 = 0; \quad \dot{\varphi}^2 = \varphi^1 x_0^{-2}; \quad \dot{\varphi}^3 = \frac{(\varphi^1)^2}{2x_0^2}.$$

Решив редуцированные системы, по формулам (13) найдем точные решения системы (1):

$$\begin{aligned} \text{а)} \quad u &= -\frac{c_1^2 + x_1^2}{2x_0^2} + x_1 c_2 + c_3 + \frac{c_1}{x_0} x_1; \\ v &= \ln \frac{c_1 - x_1^2}{2\lambda x_0}; \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} \text{б)} \quad u &= -\frac{x_1^2}{2x_0} + (c_2 - \frac{c_1}{x_0})x_1 - \frac{c_1^2}{2x_0} + c_3; \\ v &= 2 \ln(x_1 + c_1) - \ln(-2\lambda x_0). \end{aligned}$$

Итак, приведенные результаты говорят о том, что нелинейные уравнения обладают скрытыми нелокальными симметриями, которые к настоящему времени совершенно не изучены и не использованы для их интегрирования.

1. Овсянников Л. В. Групповые свойства уравнения нелинейной теплопроводности // Докл. АН СССР. Сер. А. - 1959. - 125, №3. - С. 492 - 495.
2. Фушич В. И., Серов Н. И., Амеров Т. К. Условная инвариантность нелинейного уравнения теплопроводности // Там же, - 1990. - №11. - С. 15 - 18.
3. Фушич В. И., Штельель В. М., Серов Н. И. Симметричный анализ и точные решения нелинейных уравнений математической физики. - Киев: Наук. думка, 1989. - 335 с.

Получено 30.12.91