

УДК 517.958:512.816

**Ліівські симетрії лінійних систем двох
диференціальних рівнянь другого порядку
з залежними від часу коефіцієнтами**

Олександра В. Локазюк

Інститут математики НАН України, Київ, Україна,
sasha.lokazuik@gmail.com

У рамках групового аналізу диференціальних рівнянь досліджуємо клас $\tilde{\mathcal{L}}$ нормальних лінійних систем з n звичайних диференціальних рівнянь другого порядку [1]

$$\mathbf{x}_{tt} = A(t)\mathbf{x}_t + B(t)\mathbf{x} + \mathbf{f}(t) \quad (1)$$

з n невідомими функціями x^1, \dots, x^n , $\mathbf{x}(t) = (x^1(t), \dots, x^n(t))^T$, де $n \geq 2$. Набір $\theta = (A, B, \mathbf{f})$ довільних елементів класу $\tilde{\mathcal{L}}$ утворюють довільні гладкі $n \times n$ матричнозначні функції A та B змінної t і довільна гладка векторнозначна функція \mathbf{f} змінної t .

Кожну фіксовану систему \tilde{L}_θ з класу (1) за допомогою перетворень еквівалентності можна відобразити в систему з того ж класу, де $\tilde{A} = 0$, $\tilde{B} = H(B - \frac{1}{2}A_t + \frac{1}{4}A^2)H^{-1} =: V$ та $\mathbf{f} = \mathbf{0}$, тобто у систему

$$L'_V: \quad \mathbf{x}_{tt} = V(t)\mathbf{x}, \quad (2)$$

де V — довільна гладка $n \times n$ матричнозначна функція змінної t . Позначимо клас систем вигляду (2) як \mathcal{L}' .

На сьогодні відомі лише окремі результати щодо симетрійних та трансформаційних властивостей систем з класу $\tilde{\mathcal{L}}$. Ліівські симетрії систем з класу $\tilde{\mathcal{L}}$ з $A = 0$ та сталою матрицею B при $n \leq 6$ розглянуто в серії робіт С. Вафа Соха, Р. Кампоамор-Стурсберга, С.В. Мелешка та ін. (тут і нижче див. посилання в [1, 2]). Задачу групової класифікації таких систем у випадку довільного $n \geq 2$ вичерпно розв'язано в [2]. Дослідження симетрійних властивостей систем з класу $\tilde{\mathcal{L}}$ з $n = 2$ ініційовано С. Вафом Сохом у 2000 році і продовжено пізніше у роботах С.В. Мелешко зі співавторами у 2013–2015 роках.

У доповіді буде вперше представлено вичерпну групову класифікацію систем з класу \mathcal{L}' у випадку $n = 2$ над дійсним полем. Будь-яка система L'_V з матрицею V , пропорційною одиничній матриці E , належить орбіті \mathcal{L}'_0 елементарної системи $\mathbf{x}_{tt} = \mathbf{0}$. Таким чином, необхідно розглянути лише підклас \mathcal{L}'_1 , який є доповненням до \mathcal{L}'_0 у класі \mathcal{L}' .

Максимальна алгебра лівської інваріантності \mathfrak{g}_V будь-якої системи L'_V з класу \mathcal{L}'_1 є напівпрямою сумою $\mathfrak{g}_V = \mathfrak{g}_V^{\text{ess}} \in \mathfrak{g}_V^{\text{lin}}$, де $\mathfrak{g}_V^{\text{lin}}$ — абелевий ідеал, який пов'язаний з лінійною суперпозицією розв'язків, а $\mathfrak{g}_V^{\text{ess}}$ — його доповняльна підалгебра, яку називають суттєвою алгеброю лівської інваріантності системи L'_V .

Теорема 1. Повний список $G_{\mathcal{L}'_1}$ -нееквівалентних суттєвих розширень лівської симетрії у класі \mathcal{L}'_1 з $n = 2$ вичерпують випадки:

0. Загальний випадок $V(t)$: $\mathfrak{g}_V^{\text{ess}} = \langle I \rangle$;
1. $V = v(t)S_1$: $\mathfrak{g}_V^{\text{ess}} = \langle I, x^2\partial_{x^1} \rangle$;
2. $V = v(t)(S_1 + S_3)$: $\mathfrak{g}_V^{\text{ess}} = \langle I, x^1\partial_{x^2} - x^2\partial_{x^1} \rangle$;
3. $V = v(t)S_2$: $\mathfrak{g}_V^{\text{ess}} = \langle I, x^1\partial_{x^1} - x^2\partial_{x^2} \rangle$;
4. $V = \varepsilon E + (\beta_1 - 2\beta_2 t + \beta_3 t^2)S_1 + (\beta_2 - \beta_3 t)S_2 + \beta_3 S_3$, $(\beta_2, \beta_3) \neq (0, 0)$:
 $\mathfrak{g}_V^{\text{ess}} = \langle I, \partial_t + x^2\partial_{x^1} \rangle$;
5. $V = \varepsilon E + \mu(S_1 + S_3) + \nu \cos(2t)(S_1 - S_3) + \nu \sin(2t)S_2$, $\nu \neq 0$:
 $\mathfrak{g}_V^{\text{ess}} = \langle I, \partial_t + x^2\partial_{x^1} - x^1\partial_{x^2} \rangle$;
6. $V = \varepsilon E + \beta_1 e^{2t}S_1 + \beta_2 S_2 + \beta_3 e^{-2t}S_3$, $(\beta_1\beta_2, \beta_2\beta_3, \beta_3\beta_1) \neq (0, 0, 0)$:
 $\mathfrak{g}_V^{\text{ess}} = \langle I, \partial_t + x^1\partial_{x^1} - x^2\partial_{x^2} \rangle$;
7. $V = \varepsilon E + S_1 + S_3$: $\mathfrak{g}_V^{\text{ess}} = \langle I, x^1\partial_{x^2} - x^2\partial_{x^1}, \partial_t \rangle$;
8. $V = \varepsilon E + e^{2\gamma t}S_1$, $4\varepsilon \neq \gamma^2$: $\mathfrak{g}_V^{\text{ess}} = \langle I, x^2\partial_{x^1}, \partial_t + \gamma(x^1\partial_{x^1} - x^2\partial_{x^2}) \rangle$;
9. $V = \varepsilon E + S_2$: $\mathfrak{g}_V^{\text{ess}} = \langle I, x^1\partial_{x^1} - x^2\partial_{x^2}, \partial_t \rangle$;
10. $V = S_1$: $\mathfrak{g}_V^{\text{ess}} = \langle I, x^2\partial_{x^1}, \partial_t, t\partial_t + 2x^1\partial_{x^1} \rangle$.

Тут $S_1 = \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 0 & 0 \end{pmatrix}$, $S_2 = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & -1 \end{pmatrix}$, $S_3 = \begin{pmatrix} 0 & 0 \\ -1 & 0 \end{pmatrix}$, $\varepsilon, \gamma, \mu, \nu, \beta_1, \beta_2, \beta_3 \in \mathbb{R}$, $I := x^1\partial_{x^1} + x^2\partial_{x^2}$, $v = v(t)$ — довільна гладка функція з $\tau v_t \neq (\kappa - 2\tau_t)v$ для будь-якої сталої $\kappa \in \mathbb{R}$ та будь-якої функції $\tau = \tau(t)$ з $\tau_{ttt} = 0$. З точністю до $G_{\mathcal{L}'_1}$ -еквівалентності можна вважати, що $\beta_2 = 0$ при $\beta_3 \neq 0$ або $\beta_1 = 0$ при $\beta_3 = 0$ та $\beta_2 \neq 0$ у випадку 4, одне з ненульових β_1 або β_3 дорівнює 1 у випадку 6, $\gamma \in \{0, 1\}$ у випадку 8 та $\nu > 0$ у випадку 5.

1. Boyko V.M., Lokaziuk O.V., Popovych R.O. Admissible transformations and Lie symmetries of linear systems of second-order ordinary differential equations, in preparation.
2. Boyko V.M., Popovych R.O., Shapoval N.M. Lie symmetries of systems of second-order linear ordinary differential equations with constant coefficients // J. Math. Anal. Appl. – 2013. – **397**. – 434–440; arXiv:1203.0387.

Lie symmetries of linear systems of two second-order ordinary differential equations with time-dependent coefficients

We study admissible transformations between normal linear systems of second-order ordinary differential equations and solve the group classification problem for such systems in the case of two dependent variables.