

УДК 517.958

О ПРИБЛИЖЕНИИ ПРЕОБРАЗОВАНИЯМИ
БЕКЛУНДА РЕШЕНИЙ НЕКОТОРЫХ
(2 + 1)-МЕРНЫХ ИНТЕГРИРУЕМЫХ СИСТЕМ

Е. И. Ганжа

Аннотация: Положительно решен вопрос о локальной плотности решений, получаемых преобразованиями Мутара и Рибокура — преобразованиями Беклунда некоторых интегрируемых (2+1)-мерных нелинейных систем дифференциальных уравнений с частными производными геометрического происхождения. Библиогр. 8.

В теории вполне интегрируемых нелинейных систем уравнений с частными производными преобразования Беклунда служат одним из способов построения больших семейств точных решений. Первые примеры преобразований Беклунда были найдены в прошлом веке в дифференциальной геометрии (см. [1–3]) для задач, описываемых (на современном языке) (1+1)-мерными и (2+1)-мерными интегрируемыми уравнениями. В данной работе мы исследуем два примера подобных (2+1)-мерных преобразований Беклунда геометрического происхождения: преобразования Мутара и Рибокура. Соответствующее уравнение Мутара

$$u_{xy} = M(x, y)u, \quad u = u(x, y), \quad (1)$$

возникшее впервые в классической дифференциальной геометрии конца XIX в. (см. [1, 3]), имеет в настоящее время многочисленные приложения в теории интегрируемых (2+1)-мерных нелинейных систем уравнений в частных производных математической физики. Другая форма записи (1): $u_{tt} - u_{zz} = M(x, y)u$, и аналогичное эллиптическое уравнение

$$u_{xx} + u_{yy} = M(x, y)u \quad (2)$$

(двумерное уравнение Шредингера) вскрывают роль (1) в математической физике. В рамках классической дифференциальной геометрии (1) играло ключевую роль в изучении центральных задач дифференциальной геометрии того времени — теории изгибающих поверхностей, теории конгруэнций, теории сопряженных сетей. В современной теории солитонов (1) применяется для нахождения решений уравнений типа Кадомцева — Петвиашвили, Новикова — Веселова и др. [4, 5].

Уравнения, описывающие криволинейные ортогональные системы координат в трехмерном евклидовом пространстве, могут быть записаны в следующем виде (см. [2]):

$$\frac{\partial \beta}{\partial x_0} = \lambda^2 \frac{\partial \alpha}{\partial x_0}, \quad \frac{\partial \beta}{\partial x_1} = -\lambda^2 \frac{\partial \alpha}{\partial x_1}, \quad \frac{\partial(\alpha + \beta)}{\partial x_2} = (\beta - \alpha) \frac{\partial \log \lambda}{\partial x_2}. \quad (3)$$

Теория таких систем координат в настоящее время интенсивно используется в теории интегрируемых систем гидродинамического типа (см. [6]).

Для обеих систем известны преобразования Беклунда, позволяющие, исходя из некоторого простого решения u_0 , построить цепочку преобразований Беклунда $u_0 \rightarrow u_1 \rightarrow \dots \rightarrow u_k \rightarrow \dots$. На каждом шаге полученное решение зависит (априори) от все большего количества функций одного переменного — начальных данных для построения преобразованных решений. Вопрос о том, насколько широк получающийся набор решений u_k (по сравнению с множеством всех решений данной $(2+1)$ -мерной системы), оставался открытым. В теории $(1+1)$ -мерных интегрируемых уравнений аналогичный вопрос о плотности семейства «конечнозонных» (одномерных) потенциалов в множестве почти периодических потенциалов одномерного стационарного уравнения Шредингера решен положительно.

В настоящей работе мы положительно решаем вопрос о (локальной) плотности решений, получающихся из произвольного заданного начального решения, в пространстве всех гладких решений уравнений (1), (3). Доказано, что классические преобразования Мутара и Рибокура позволяют получить «почти всякое» их решение, точнее множество решений, полученных из данного «затравочного» решения N преобразованиями Мутара или Рибокура для (1) и (3) соответственно, плотно в пространстве k -джетов при достаточно больших N .

Это позволяет считать системы уравнений, описывающие триортогональные криволинейные системы координат (в частности, уравнение (11)), вполне интегрируемыми $(2+1)$ -мерными нелинейными системами, а найденные в [4, 7] семейства решений соответствующих $(2+1)$ -мерных интегрируемых уравнений в определенном смысле образуют «мощный» запас их решений.

Рассмотрим вначале более простой случай преобразования Мутара, позволяющего по двум решениям $u = R(x, y)$ и $u = \varphi(x, y)$ уравнения (1) с данным «потенциалом» $M = M_0(x, y)$ находить (квадратурой) решение ϑ того же уравнения с измененным потенциалом $M_1(x, y) = M_0 - 2(\ln R)_{xy}$. Соответствующие формулы перехода

$$M_1 = M_0 - 2(\ln R)_{xy} = -M_0 + \frac{2R_x R_y}{R^2} = R \left(\frac{1}{R} \right)_{xy}, \quad (4)$$

$$(R\vartheta)_x = -R^2 \left(\frac{\varphi}{R} \right)_x, \quad (R\vartheta)_y = R^2 \left(\frac{\varphi}{R} \right)_y \quad (5)$$

(и их аналоги для (2), см. [3, 4]) устанавливают (многозначное) соответствие между решениями уравнения Мутара (M_0) (т. е. (1) с потенциалом $M_0(x, y)$) и (M_1) (т. е. (1) с потенциалом $M_1(x, y)$). При этом $R_1 = \frac{1}{R}$ является решением (M_1).

Мы можем формально считать, что (4) задают преобразования Беклунда (посредством R) для «решения» $M(x, y)$ «пустого уравнения». Система (5) при этом представляет собой аналог теоремы суперпозиции преобразований Беклунда, широко известной для $(1+1)$ -мерных систем. Необходимость квадратуры в принципе суперпозиции преобразований Беклунда $(2+1)$ -мерных систем исследовалась в [8]. Нам необходимо доказать, что цепочкой преобразований Мутара можно приблизить (локально) любую функцию двух переменных.

В цепочке преобразований Мутара $(M_0) \rightarrow (M_1) \rightarrow (M_2) \rightarrow \dots \rightarrow (M_k) \rightarrow \dots$ мы получаем, что (априори) k -й потенциал M_k зависит от выбора $2k$ функций одного переменного — начальных данных решений $R_s(x, y)$ уравнений (M_s), $s = 0, 1, \dots, k-1$.

Теорема 1. Пусть задан произвольный начальный потенциал $M_0(x, y)$, принадлежащий классу C^∞ в окрестности точки $(0, 0)$. Тогда для любого $N = 0, 1, 2, \dots$ найдется такое K , что для любого набора чисел $P_{x_1 \dots x_k}$, $0 \leq k \leq N$, $x_s \in \{x, y\}$, производные потенциала M_K (из последовательности преобразований Мутара $(M_0) \rightarrow (M_1) \rightarrow (M_2) \rightarrow \dots \rightarrow (M_K)$) в точке $(0, 0)$ совпадают с $P_{x_1 \dots x_k}$:

$$\partial_{x_1} \partial_{x_2} \dots \partial_{x_k} M_K(0, 0) = P_{x_1 \dots x_k}, \quad \partial_z = \frac{\partial}{\partial z}, \quad k \leq N. \quad (6)$$

Доказательство будем вести по индукции. При $N = 0$ выберем $K = 1$; из (4) следует, что

$$M_1(0, 0) = -M_0(0, 0) + 2 \frac{R_x R_y}{R^2} \Big|_{(0,0)},$$

где R — решение (M_0) . Как известно (см., например, [1]), начальные данные для R , определяющие его, могут быть выбраны следующим образом: (а) $\varphi(x) = R(x, 0)$, (б) $\psi(y) = R(0, y)$ ($\varphi(0) = \psi(0)$) в окрестности нуля (задача Гурса). Тем самым можно считать величины $R(0, 0)$, $R_x(0, 0)$, $R_{xx}(0, 0)$, \dots , $R_y(0, 0)$, $R_{yy}(0, 0)$, \dots независимыми. Положим $R(0, 0) = 1$, $R_y(0, 0) = 1/2$. Изменяя $R_x(0, 0)$, мы можем сделать $M_1(0, 0)$ равным заданному числу P , что и доказывает теорему в случае $N = 0$. Кроме того, если мы предположим, что все остальные несмешанные производные $\partial_x^k R$, $\partial_y^k R$, $k > 1$, равны 0, то все старшие производные $\partial_x^m \partial_y^n M_1$ не произвольны и полностью определяются значением $P = M_1(0, 0)$ (при заданном $M_0(x, y)$). Таким образом, мы доказали при $N = N_0 = 0$ следующее индукционное утверждение: при $N = N_0$ найдется такое K , что соответствующие производные $\partial_x^m \partial_y^n M_K$ подходящим образом построенного M_K в точке $(0, 0)$ совпадают с заданными числами $\underbrace{P_{x \dots x}}_m \underbrace{y \dots y}_n$ при

$m + n \leq N_0$, а каждая старшая производная $\partial_x^m \partial_y^n M_K$, $m + n > N_0$, зависит (при фиксированном $M_0(x, y)$) лишь от $\underbrace{P_{x \dots x}}_p \underbrace{y \dots y}_q = \partial_x^p \partial_y^q M_K(0, 0)$ при $p + q \leq N_0$,

$p \leq m$.

Шаг индукции. Предполагая, что индукционное утверждение доказано для производных в нуле порядка не выше $N = N_0$, докажем его для $N = N_0 + 1$. Пусть K_0 — соответствующий $N = N_0$ номер потенциала M_{K_0} , для которого все производные в нуле до порядка $\leq N_0$ могут быть сделаны произвольными. Сделав еще $N_0 + 2$ преобразований Мутара, получим M_P , $P = K_0 + N_0 + 2$; проверим утверждение индукционного предположения для этой функции. Из (4) имеем

$$M_P = (-1)^{N_0} \left(M_{K_0} - \frac{2R_x^{(0)} R_y^{(0)}}{(R^{(0)})^2} + \frac{2R_x^{(1)} R_y^{(1)}}{(R^{(1)})^2} - \dots \pm \frac{2R_x^{(N_0+1)} R_y^{(N_0+1)}}{(R^{(N_0+1)})^2} \right),$$

где $R^{(s)}$ — решение уравнения (M_{K_0+s}) , $s = 0, \dots, N_0 + 1$. Назовем для функции $R^{(s)}$ главной ее производную $\partial_x^{s+1} R^{(s)}$ по x порядка $s + 1$ в нуле и вспомогательной ее производную $\partial_y^{N_0+2-s} R^{(s)}$ по y порядка $N_0 + 2 - s$ в нуле. Положим, что в точке $(0, 0)$ значения всех $R^{(s)}$ равны 1, а их вспомогательных производных — $1/2$, значения главных производных (пока) не определены, все прочие несмешанные производные $R_{x \dots x}^{(s)}$, \dots , $R_{y \dots y}^{(s)}$, \dots всех порядков положим равными 0

в этой точке. Рассмотрим производную

$$\begin{aligned} \frac{\partial^{N_0+1} M_P}{\partial y^{N_0+1}} &= (-1)^{N_0} \left(\frac{\partial^{N_0+1} M_{K_0}}{\partial y^{N_0+1}} - \frac{2R_x^{(0)} \partial_y^{N_0+2} R^{(0)}}{(R^{(0)})^2} \right. \\ &\left. + \dots \pm \frac{2R_x^{(N_0+1)} \partial_y^{N_0+2} R^{(N_0+1)}}{(R^{(N_0+1)})^2} \right) + F(R^{(s)}, R_x^{(s)}, \partial_y^k R^{(s)}, M_{K_0+s}, \partial_y^m M_{K_0+s}) \quad (7) \end{aligned}$$

(в точке $(0, 0)$), где в F собраны все члены, кроме указанных в скобках, т. е. кроме включающих в числителе произведения одной производной $R^{(0)}$ по x и одной производной $R^{(0)}$ по y суммарного порядка $N_0 + 3$. Смешанные производные типа $R_{xy}^{(s)}$ исключены в силу (1). Очевидно, что единственная главная (пока неопределенная) производная $R_x^{(0)}$ в членах, включенных в F , имеет нулевой коэффициент.

Покажем дополнительной индукцией по k , что встречающиеся в F значения M_{K_0+s} и их производных по y (они имеют порядок $\leq N_0$) в нуле определяются однозначно требованиями $\partial_y^k M_P = \underbrace{P_{y\dots y}}_k$, $k = 0, 1, \dots, N_0$. Действительно, при

$k = k_0 = 0$ имеем

$$P = M_P|_{(0,0)} = (-1)^{N_0} \left(M_{K_0} - \frac{2R_x^{(0)} R_y^{(0)}}{(R^{(0)})^2} + \dots \pm \frac{2R_x^{(N_0+1)} R_y^{(N_0+1)}}{(R^{(N_0+1)})^2} \right) \Big|_{(0,0)},$$

где все производные $R^{(s)}$, кроме $R_x^{(0)}$, не главные, т. е. определены. Так как при главной производной $R_x^{(0)}$ стоит нулевой коэффициент $R_y^{(0)}$, то $M_{K_0}(0, 0)$ тем самым определена. Значения M_{K_0+s} находятся из равенства

$$M_{K_0+s} = (-1)^s \left(M_{K_0} - \frac{2R_x^{(0)} R_y^{(0)}}{(R^{(0)})^2} + \dots \pm \frac{2R_x^{(s-1)} R_y^{(s-1)}}{(R^{(s-1)})^2} \right). \quad (8)$$

При $k = k_0 + 1 \leq N_0$ (шаг индукции)

$$\begin{aligned} \underbrace{P_{y\dots y}}_{k_0+1} &= \partial_y^{k_0+1} M_P = (-1)^{N_0} \left(\partial_y^{k_0+1} M_{K_0} - \sum_{s=0}^{N_0+1} (-1)^s \frac{2R_x^{(s)} \partial_y^{k_0+2} R^{(s)}}{(R^{(s)})^2} \right) \\ &+ F(R^{(q)}, R_x^{(q)}, \partial_y^k R^{(q)}, M_{K_0+q}, \partial_y^m M_{K_0+q}), \end{aligned}$$

где вновь единственная главная производная $R_x^{(0)}$ имеет всюду нулевой коэффициент (так как $k_0 + 1 \leq N_0$) и присутствующие производные $\partial_y^m M_{K_0+q}$ имеют порядки $m \leq k_0$, т. е. уже определены. Производные $\partial_y^{k_0+1} M_{K_0+q}$ находим, дифференцируя (8). Тем самым дополнительная индукция завершена.

Поскольку по предположению основной индукции мы действительно можем выбрать $\partial_y^m M_{K_0}$, $0 \leq m \leq N_0$, произвольно, положим их в формуле (7) равными определенным выше значениям. Среди неопределенных величин в (7) присутствует лишь главная производная $R_x^{(0)}$ с коэффициентом $\frac{2\partial_y^{N_0+2} R^{(0)}}{(R^{(0)})^2} = 1$.

Выбирая подходящее значение $R_x^{(0)}$, мы можем добиться требуемого равенства $\underbrace{P_{y\dots y}}_{N_0+1} = \partial_y^{N_0+1} M_P$ при произвольном $\partial_y^{N_0+1} M_{K_0}$. Поскольку в силу индукционного утверждения $\partial_y^{N_0+1} M_{K_0}$ зависит лишь от $\partial_y^m M_{K_0}$, $m \leq N_0$, выбранное $R_x^{(0)}$

зависит только от $\partial_y^m M_{K_0}$, $m \leq N_0$, и $\underbrace{P_{y\dots y}}_{N_0+1} = \partial_y^{N_0+1} M_P$. Следовательно, рассматривая все $\partial_y^m M_P$ порядков $m > N_0 + 1$, заключаем, что они зависят лишь от указанных величин $\underbrace{P_{y\dots y}}_m$, $m \leq N_0 + 1$.

Доказательство возможности добиться равенств

$$\underbrace{P_{x\dots x}}_n \underbrace{y\dots y}_{N_0+1-n} = \partial_x^n \partial_y^{N_0+1-n} M_P, \quad n \leq N_0 + 1,$$

проведем вспомогательной индукцией по n . Случай $n = 0$ разобран выше. Предположим, что при $n \leq n_0$ мы уже доказали следующие утверждения:

(а) главные производные $R_x^{(0)}$, $R_{xx}^{(1)}$, \dots , $\underbrace{R_{x\dots x}^{(n)}}_{n+1}$, уже выбраны так, что

соответствующие требуемые равенства

$$\underbrace{P_{x\dots x}}_k \underbrace{y\dots y}_{N_0+1-k} = \partial_x^k \partial_y^{N_0+1-k} M_P, \quad k \leq n,$$

достигнуты;

(б) в выражении

$$\begin{aligned} \partial_x^k \partial_y^{N_0+1-k} M_P = (-1)^{N_0} & \left(\partial_x^k \partial_y^{N_0+1-k} M_{K_0} - \sum_{s=0}^{N_0+1} (-1)^s \frac{2\partial_x^{k+1} R^{(s)} \partial_y^{N_0+2-k} R^{(s)}}{(R^{(s)})^2} \right. \\ & \left. + F(R^{(q)}, \partial_x^m R^{(q)}, \partial_y^k R^{(q)}, M_{K_0+q}, \partial_x^r \partial_y^m M_{K_0+q}) \right) \quad (9) \end{aligned}$$

при $k \leq n$ в слагаемых, собранных в остатке F , присутствуют с ненулевыми коэффициентами лишь уже определенные на предыдущих шагах вспомогательной индукции главные производные и производные $\partial_x^r \partial_y^m M_{K_0+q}$ с $r \leq n$, $m + r \leq N_0$, $K_0 + q < P$;

(в) все старшие производные $\partial_x^m \partial_y^k M_P$, $m + k > N_0 + 1$, $m \leq n$, и уже определенные главные производные $\partial_x^{s+1} R^{(s)}$, $s \leq n$, зависят (по построению M_P) лишь от выбора $\underbrace{P_{x\dots x}}_p \underbrace{y\dots y}_q$, $p + q \leq N_0 + 1$, $p \leq m$.

Чтобы проделать шаг вспомогательной индукции, рассмотрим (9) при $n = n_0 + 1$. Тогда в остаток F будут входить (с ненулевыми коэффициентами) уже определенные главные производные $R^{(s)}$, а также $\partial_x^r \partial_y^m M_{K_0+q}$ с $r \leq n_0 + 1$, $m + r \leq N_0$, из которых пока неизвестны $\partial_x^{n_0+1} \partial_y^m M_{K_0+q}$.

Проведем еще одну вложенную индукцию по m , чтобы показать, что эти производные определяются из требуемых равенств

$$\underbrace{P_{x\dots x}}_{n_0+1} \underbrace{y\dots y}_{N-n_0-1} = \partial_x^{n_0+1} \partial_y^{N-n_0-1} M_P, \quad N \leq N_0.$$

Действительно, при $m = 0$ в

$$\partial_x^{n_0+1} M_P = (-1)^{N_0} \left(\partial_x^{n_0+1} M_{K_0} - \sum_{s=0}^{N_0+1} (-1)^s \frac{2\partial_x^{n_0+2} R^{(s)} R_y^{(s)}}{(R^{(s)})^2} \right) + F \quad (10)$$

$(n_0 + 1 \leq N_0)$ входят с ненулевыми коэффициентами лишь уже известные величины, кроме $\partial_x^{n_0+1} M_{K_0}$, которую мы можем считать выбранной так, что

требуемое $\underbrace{P_{x\dots x}}_{n_0+1} = \partial_x^{n_0+1} M_P|_{(0,0)}$ выполнено. Дифференцируя (8), находим $\partial_x^{n_0+1} M_{K_0+q}|_{(0,0)}$, $K_0 + q < P$, новой индукцией по q . Шаг вложенной индукции проводим, как и ранее, применив к (10) оператор ∂_y^m . Как и выше, по основному индукционному утверждению (выполненному для M_{K_0}) $\partial_x^{n_0+1} \partial_y^{N_0-n_0} M_{K_0}$ зависят лишь от $\partial_x^n \partial_y^m M_{K_0}$, $m+n \leq N_0$, $n \leq n_0+1$, что в силу (9) влечет ту же зависимость главной производной $\partial_x^{n_0+2} R^{n_0+1}$, откуда легко выводим справедливость указанных выше пп. (а)–(в) для $n = n_0 + 1$.

В ходе проделанной вспомогательной индукции по n мы показали, что можно последовательно присвоить определенные значения главным производным $R_x^{(0)}, R_{xx}^{(1)}, \dots, \partial_x^{N_0+2} R^{(N_0+1)}$ так, чтобы выполнялись требуемые равенства (6) при $N = N_0 + 1$, причем (6) будет выполнено и при $N \leq N_0$ за счет подходящего выбора $\partial_x^m \partial_y^r M_{K_0}$, $m+r \leq N_0$, что возможно в силу предположения индукции; при этом старшие производные $\partial_x^m \partial_y^r M_P$, $m+r > N_0 + 1$, зависят лишь от указанных в индукционном предположении младших производных. Тем самым основное индукционное утверждение, а с ним и теорема 1 доказаны.

Обратимся к рассмотрению преобразований Беклунда системы (3). Если $\lambda(x_0, x_1, x_2)$ — заданная функция, то (3) представляет собой *линейную* систему относительно неизвестных функций $\alpha(x_0, x_1, x_2)$, $\beta(x_0, x_1, x_2)$. Условия ее совместности, получаемые последовательным исключением α и β , сводятся к одному уравнению на функцию $M = \log \lambda$ (которую в дальнейшем будем именовать «потенциалом»):

$$\frac{\partial^3 M}{\partial x_0 \partial x_1 \partial x_2} = \operatorname{cth}(M) \frac{\partial M}{\partial x_0} \frac{\partial^2 M}{\partial x_1 \partial x_2} + \operatorname{th}(M) \frac{\partial M}{\partial x_1} \frac{\partial^2 M}{\partial x_0 \partial x_2}. \quad (11)$$

Замечательное свойство системы (3) состоит (как отмечает Дарбу [2]) в том, что по двум ее решениям $\{\alpha, \beta\}$ и $\{\bar{\alpha}, \bar{\beta}\}$ при заданном потенциале $M(x_0, x_1, x_2)$ можно получить квадратурой решение $\{\bar{\alpha}_1, \bar{\beta}_1\}$ системы (3) с измененным потенциалом. Соответствующие формулы перехода таковы:

$$M_1 = -M_0 + \ln(\beta/\alpha), \quad (12)$$

$$\bar{\alpha}_1 = \bar{\alpha} - \frac{\xi}{\beta}, \quad \bar{\beta}_1 = \bar{\beta} - \frac{\xi}{\alpha}, \quad (13)$$

где $\xi(\bar{\alpha}, \bar{\beta}, x_2)$ — выражение, получаемое квадратурой из полной совместной системы

$$\frac{\partial \xi}{\partial \bar{\alpha}} = \beta, \quad \frac{\partial \xi}{\partial \bar{\beta}} = \alpha, \quad \frac{\partial \xi}{\partial x_2} = -\frac{(\bar{\alpha} + \bar{\beta})^2}{2} \frac{\partial}{\partial x_2} \left(\frac{\alpha - \beta}{\bar{\alpha} - \bar{\beta}} \right), \quad (14)$$

в которой полагаем, что α, β выражены как функции от $\bar{\alpha}, \bar{\beta}, x_2$. Отметим, что $\alpha_1 = 1/\bar{\beta}$, $\beta_1 = 1/\bar{\alpha}$ также решения (M_1) (так мы в дальнейшем будем обозначать систему (3) с потенциалом M_1), а $\xi_1 = -\frac{\xi}{\alpha\beta}$ — соответствующее $\alpha_1, \beta_1, \bar{\alpha}_1, \bar{\beta}_1$ решение (14). Преобразование (12) в указанном выше виде представлено Дарбу в его монографии по теории криволинейных ортогональных систем координат [2]. Как показано Дарбу [2], формулы (12), (13) соответствуют преобразованию ортогональной системы координат в трехмерном евклидовом пространстве, отвечающей паре решений $\{\alpha, \beta\}$, $\{\bar{\alpha}, \bar{\beta}\}$, с помощью инверсии. Изменению второго решения $\{\bar{\alpha}, \bar{\beta}\}$ соответствует преобразование Комбескюра ортогональной системы координат; композиции инверсии и преобразования

Комбескюра эквивалентны преобразованиям Рибокура. Поэтому преобразования (12), (13) мы будем в дальнейшем именовать преобразованиями Рибокура — Дарбу.

Предположим, что начиная с некоторого потенциала $M_0(x_0, x_1, x_2)$, для которого мы можем построить все решения системы (3) (например, начиная с $M_0 = \text{const}$), мы построим цепочку преобразований Рибокура — Дарбу $(M_0) \rightarrow (M_1) \rightarrow (M_2) \rightarrow \dots \rightarrow (M_k) \rightarrow \dots$. На k -м шаге получаем потенциал, зависящий (априори) от выбора $3k$ функций одного переменного — начальных данных решений (α_s, β_s) уравнений (M_s) , $s = 0, \dots, k - 1$. Действительно, положив $u = \log(\beta/\alpha)$, имеем $M_{s+1} = -M_s + u$, где уравнения, определяющие u , получаются исключением α из (3) с $\beta = \alpha \exp(u)$:

$$\begin{aligned} \partial_0 \partial_1 u &= -\frac{e^{4M} + e^{2u}}{e^{4M} - e^{2u}} \partial_1 u \partial_0 u + \frac{e^{2M} - e^u}{e^{2M} + e^u} \partial_1 u \partial_0 M + \frac{e^{2M} + e^u}{e^{2M} - e^u} \partial_0 u \partial_1 M, \\ \partial_0 \partial_2 u &= \frac{(e^{2M} - e^u)(e^u - 1)}{e^u(e^{2M} + 1)} \partial_0 \partial_2 M + \frac{2(e^{2M} + e^{2u})}{(e^{2M} - e^u)(e^u + 1)} \partial_0 u \partial_2 M \\ &\quad - \frac{(e^{2M} + e^{2u})}{(e^{2M} - e^u)(e^u + 1)} \partial_0 u \partial_2 u, \\ \partial_1 \partial_2 u &= \frac{(e^{2M} + e^u)(e^u - 1)}{e^u(e^{2M} - 1)} \partial_1 \partial_2 M + \frac{2(e^{2M} - e^{2u})}{(e^{2M} + e^u)(e^u + 1)} \partial_1 u \partial_2 M \\ &\quad - \frac{(e^{2M} - e^{2u})}{(e^{2M} + e^u)(e^u + 1)} \partial_1 u \partial_2 u, \end{aligned} \tag{15}$$

$\partial_i = \partial/\partial x_i$. Как легко проверить, уравнения (11) являются необходимыми и достаточными условиями совместности (15). Из известной теоремы Дарбу [2, с. 335] вытекает, что при задании в окрестности точки $(x_0^{(0)}, x_1^{(0)}, x_2^{(0)})$ начальных значений $\varphi_0(x_0) = u(x_0, x_1^{(0)}, x_2^{(0)})$, $\varphi_1(x_1) = u(x_0^{(0)}, x_1, x_2^{(0)})$, $\varphi_2(x_2) = u(x_0^{(0)}, x_1^{(0)}, x_2)$ — непрерывно дифференцируемых функций — существует и единственно решение (15) с этими начальными данными.

Как показано в работе [8], квадратуры, необходимые для выполнения каждого шага, можно исключить начиная с (M_2) («формула куба»).

В силу теоремы Дарбу [2, с. 335] начальными данными для (11) являются значения

$$\begin{aligned} \Phi^{(0,1)}(x_0, x_1) &= M(x_0, x_1, 0), \quad \Phi^{(0,2)}(x_0, x_2) = M(x_0, 0, x_2), \\ \Phi^{(1,2)}(x_1, x_2) &= M(0, x_1, x_2) \end{aligned}$$

в окрестности начальной точки $(x_0^{(0)}, x_1^{(0)}, x_2^{(0)}) = (0, 0, 0)$.

Теорема 2. Пусть задан произвольный начальный «потенциал» $M_0(x_0, x_1, x_2)$, т. е. решение уравнения (11), принадлежащее классу C^∞ в окрестности точки $(0, 0, 0)$. Тогда для любого $N = 0, 1, 2, \dots$ найдется такое K , что для любых трех наборов чисел

$$P_{z_1 \dots z_k}^{(0,1)}, P_{t_1 \dots t_k}^{(0,2)}, P_{r_1 \dots r_k}^{(1,2)}, \quad z_i \in \{x_0, x_1\}, t_i \in \{x_0, x_2\}, r_i \in \{x_1, x_2\}, 0 \leq k \leq N,$$

соответствующие производные потенциала M_k из последовательности преобразований Рибокура — Дарбу совпадают с заданными числами $P_{\dots}^{(i,j)}$:

$$\left. \partial_0^p \partial_1^q M_K \right|_{(0,0,0)} = P_{x_0^p x_1^q}^{(0,1)} \stackrel{\text{def}}{=} P_{\underbrace{x_0 \dots x_0}_p \underbrace{x_1 \dots x_1}_q}^{(0,1)}, \tag{16}$$

$$\partial_0^p \partial_2^q M_K|_{(0,0,0)} = P_{x_0^p x_2^q}^{(0,2)} \stackrel{\text{def}}{=} \underbrace{P_{x_0 \dots x_0}^{(0,2)}}_p \underbrace{P_{x_2 \dots x_2}^{(0,2)}}_q, \tag{17}$$

$$\partial_1^p \partial_2^q M_K|_{(0,0,0)} = P_{x_1^p x_2^q}^{(1,2)} \stackrel{\text{def}}{=} \underbrace{P_{x_1 \dots x_1}^{(1,2)}}_p \underbrace{P_{x_2 \dots x_2}^{(1,2)}}_q. \tag{18}$$

Разумеется, мы полагаем

$$\begin{aligned} P &\stackrel{\text{def}}{=} P^{(0,1)} = P^{(0,2)} = P^{(1,2)} = M_K(0, 0, 0), \\ P_{x_0^i}^{(0)} &\stackrel{\text{def}}{=} P_{x_0^i}^{(0,1)} = P_{x_0^i}^{(0,2)} = \partial_0^i M_K(0, 0, 0), \\ P_{x_1^i}^{(1)} &\stackrel{\text{def}}{=} P_{x_1^i}^{(0,1)} = P_{x_1^i}^{(1,2)} = \partial_1^i M_K(0, 0, 0), \\ P_{x_2^i}^{(2)} &\stackrel{\text{def}}{=} P_{x_2^i}^{(0,2)} = P_{x_2^i}^{(1,2)} = \partial_2^i M_K(0, 0, 0). \end{aligned}$$

ДОКАЗАТЕЛЬСТВО будем вести по индукции. При $N = 0$ выберем $K = 1$; из (12) имеем $M_1(0, 0, 0) = -M_0(0, 0, 0) + u_0(0, 0, 0)$. Поскольку (при данном M_0) мы можем положить начальное значение $u_0(0, 0, 0)$ равным любому числу, а все несмешанные производные $\partial_i^k u_0(0, 0, 0)$ равными 0 (начальные данные для (15)), легко показать (дифференцируя $M_1 = -M_0 + u_0$), что при $N = 0, K = 1$ верно основное индукционное утверждение: при заданном N найдется такое K , что соответствующие производные $\partial_i^m \partial_j^n M_K, i, j \in \{0, 1, 2\}, m+n \leq N$, подходящим образом построенного M_K в точке $(0, 0, 0)$ совпадают с заданными числами $P_{x_i^m x_j^n}^{(i,j)}$ при $m+n \leq N$: $P_{x_i^m x_j^n}^{(i,j)} = \partial_i^m \partial_j^n M_K(0, 0, 0)$. При этом старшие производные $\partial_i^m \partial_j^n M_K, m+n > N$, зависят от выбора $P_{x_k^p x_l^q}^{(k,l)}, p+q \leq N$, следующим образом: $\partial_i^m M_K, m > N$, совпадают с $\pm \partial_i^m M_0$ (не зависят от выбора младших производных $\partial_i^m \partial_j^n M_K, m+n \leq N$); $\partial_0^m \partial_1^n M_K, m+n > N, m, n > 0$, зависят лишь от $P_{x_0^p x_1^q}^{(0,1)} = \partial_0^p \partial_1^q M_K, p+q \leq N, p \leq m$ (причем от $P_{x_0^r x_1^s}^{(0,1)}, r \leq N-m$, зависимость линейная); $\partial_0^m \partial_2^n M_K$ и $\partial_1^m \partial_2^n M_K, m+n > N, m, n > 0$, зависят от $P_{x_0^p x_2^q}^{(0,1)} = \partial_0^p \partial_2^q M_K, p+q \leq N$, и от $P_{x_0^k x_2^s}^{(0,2)}, P_{x_1^k x_2^s}^{(1,2)}$ при $k+s \leq N, s \leq n$ (причем от $P_{x_0^k x_2^n}^{(0,2)}, P_{x_1^k x_2^n}^{(1,2)}, k \leq N_0 - n$ зависимость линейная).

ШАГ ИНДУКЦИИ. Предполагая, что основное индукционное утверждение доказано для производных в нуле порядка не выше $N = N_0$, докажем его для $N = N_0 + 1$. Пусть K_0 — соответствующий $N = N_0$ номер потенциала M_{K_0} . Сделаем еще $3N_0 + 3$ последовательных преобразований Рибоккура — Дарбу:

$$\begin{aligned} M_{K_0} &\xrightarrow{u=u_1} M_{K_0+1} \xrightarrow{u=u_2} \dots \xrightarrow{u=u_{N_0}} M_{K_0+N_0} \xrightarrow{u=v_1} M_{K_0+N_0+1} \xrightarrow{u=v_2} \\ &\dots \xrightarrow{u=v_{N_0}} M_{K_0+2N_0} \xrightarrow{u=w_1} M_{K_0+2N_0+1} \xrightarrow{u=w_2} \dots \xrightarrow{u=w_{N_0}} M_{K_0+3N_0} \\ &\xrightarrow{u=u^{(0)}} M_{K_0+3N_0+1} \xrightarrow{u=u^{(1)}} M_{K_0+3N_0+2} \xrightarrow{u=u^{(2)}} M_{K_0+3N_0+3}. \end{aligned}$$

Обозначим для краткости $Q(x_0, x_1, x_2) = M_{K_0+3N_0+3}$; имеем

$$Q = (-1)^{N_0+1} (M_{K_0} - u_1 + u_2 - \dots \pm w_{N_0} \mp u^{(0)} \pm u^{(1)} \mp u^{(2)}). \tag{19}$$

Назовем для функции $u_i, 1 \leq i \leq N_0$, главной ее производную $\partial_0^i u_i$ в точке $(0, 0, 0)$ и вспомогательной ее производную $\partial_1^{N_0+1-i} u_i$ в этой же точке. Для v_i и

$w_i, 1 \leq i \leq N_0$, соответственно главной будем считать $\partial_2^i v_i, \partial_2^i w_i$ и вспомогательной — $\partial_0^{N_0+1-i} v_i, \partial_1^{N_0+1-i} w_i$ в этой же точке. Все прочие несмешанные производные любых порядков этих функций будем считать равными нулю в $(0, 0, 0)$. Для $u^{(0)}, u^{(1)}, u^{(2)}$ главными считаем $\partial_0^{N_0+1} u^{(0)}, \partial_1^{N_0+1} u^{(1)}, \partial_2^{N_0+1} u^{(2)}$ в $(0, 0, 0)$, все прочие несмешанные их производные считаем равными нулю в $(0, 0, 0)$ (вспомогательных производных нет). Зафиксируем значения самих функций $u_i, v_i, w_i, u^{(k)}$ и их вспомогательных производных в $(0, 0, 0)$ так, чтобы они оказались значениями «общего положения» (более точно ограничения типа неравенств будут сформулированы ниже, их можно определить, зная $P_{x_i^k x_j^s}^{(i,j)}, k + s \leq N_0 + 1$).

Внутри данного шага основной индукции (при $N = N_0 + 1$) проделаем вспомогательную индукцию по m , чтобы показать справедливость индукционного утверждения для $\partial_0^m \partial_1^n Q$ при всех m, n и подходящем выборе главных производных $u_i, u^{(0)}, u^{(1)}$.

Прежде всего имеем (при $m = 0$)

$$\partial_1^{N_0+1} Q = (-1)^{N_0+1} (\partial_1^{N_0+1} M_{K_0} \pm \partial_1^{N_0+1} u^{(1)}).$$

Значение $\partial_1^{N_0+1} M_{K_0}$, как известно из индукционного утверждения, фиксировано и равно $\pm \partial_1^{N_0+1} M_0$. Следовательно, можно однозначно определить главную производную $\partial_1^{N_0+1} u^{(1)}$ так, что $\partial_1^{N_0+1} Q = P_{x_1^{N_0+1}}^{(1)}$. Рассматривая

$$\partial_1^n Q = (-1)^{N_0+1} (\partial_1^n M_{K_0} \pm \partial_1^n u_{N_0+1-n} \pm \partial_1^n w_{N_0+1-n}), \quad 0 < n \leq N_0,$$

при фиксированных нами вспомогательных производных функций u_i, w_i , мы можем однозначным выбором $\partial_1^n M_{K_0}$ сделать $\partial_1^n Q$ равным заданному значению $P_{x_1^n}^{(1)}$. Заметим, что, поскольку

$$M_{K_0+s} = (-1)^s (M_{K_0} - u_1 + \dots), \tag{20}$$

все значения M_{K_0+s} и их производные $\partial_1^s M_{K_0+r}$ в нуле можно (последовательной индукцией по s) выразить через производные по x_1 от M_{K_0} и $u_i, v_i, w_i, u^{(s)}$, следовательно, эти величины также зависят только от выбора $P_{x_1^n}^{(1)}$. Применяя $\partial_1^n, n > N_0 + 1$, к (19), видим, что $\partial_1^n Q \equiv \pm \partial_1^n M_{K_0} = \pm \partial_1^n M_0$ в силу выбора несмешанных производных $u_i, v_i, w_i, u^{(s)}$ и индукционного предположения.

Равенства $P_{x_0^{N_0+1}}^{(0)} = \partial_0^{N_0+1} Q$ легко достичь, как и ранее при разборе $P_{x_1^{N_0+1}}^{(1)} = \partial_1^{N_0+1} Q$, выбором главной производной $\partial_0^{N_0+1} u^{(0)}$. Требуемое утверждение о независимости старших производных $\partial_0^q Q, q > N_0 + 1$, от младших, как и выше, очевидно.

Выберем главную производную $\partial_2^{N_0+1} u^{(2)}(0, 0, 0)$ так, что $P_{x_2^{N_0+1}}^{(2)} = \partial_2^{N_0+1} Q$, это легко сделать, следуя аналогичным случаям, изложенным выше. Требуемое утверждение о зависимости $\partial_2^m Q, m > N_0 + 1$, также очевидно.

Тем самым при $m = 0$

(а) главные производные $\partial_1^{N_0+1} u^{(1)}$ и $\partial_0^i u_i, i \leq m$, уже выбраны так, что соответствующие требуемые равенства (16) $p + q \leq N_0 + 1, p \leq m$, достигнуты (для $Q = M_K$);

(б) старшие производные $\partial_0^p \partial_1^q Q, p + q > N_0 + 1, p \leq m$, и уже определенные главные производные зависят (по построению Q) лишь от выбора $P_{x_0^s x_1^t}^{(0,1)}, s + t \leq N_0 + 1, s \leq p$, причем от $P_{x_0^r x_1^1}^{(0,1)}, r \leq N_0 + 1 - p$, — линейно.

(в) определены $\partial_0^p \partial_1^q M_{K_0+s}$, $p \leq m$; $p+q \leq N_0$, $s \leq 3N_0+3$.

Покажем справедливость этих утверждений при $0 < m < N_0+1$ вспомогательной индукцией по m . Чтобы проделать шаг вспомогательной индукции ($m = m_0+1$), применим $\partial_0^{m_0+1} \partial_1^{N_0-m_0}$ к (19) с учетом уравнений (15), (20). Получим в правой части сумму, включающую кроме определенных на предыдущих шагах вспомогательной индукции величин $\partial_0^p \partial_1^q M_{K_0}$, $p \leq m_0$, значения $\partial_0^{m_0+1} \partial_1^{N_0-m_0} M_{K_0}$, $\partial_0^{m_0+1} \partial_1^q M_{K_0}$, $q < N_0 - m_0$, и единственную (пока неопределенную) главную производную $\partial_0^{m_0+1} u_{m_0+1}(0, 0, 0)$ с коэффициентом

$$c_{m_0+1} = -\frac{\exp(4M_L) + \exp(2u_{m_0+1})}{\exp(4M_L) - \exp(2u_{m_0+1})} \partial_1^{N_0-m_0} u_{m_0+1} + F, \quad L = K_0 + m_0,$$

где в F входят лишь определенные нами значения функций u_i , v_i , w_i и их вспомогательных производных в нуле, уже определенные на предыдущих шагах вспомогательной индукции главные производные $\partial_0^i u_i$, $i \leq m_0$, а также $\partial_1^q M_{K_0+s}(0, 0, 0)$ с $q \leq N_0$.

Нам необходимо показать, что $\partial_0^{m_0+1} \partial_1^q M_{K_0}$, $q < N_0 - m_0$, и главная производная $\partial_0^{m_0+1} u_{m_0+1}(0, 0, 0)$ определяются однозначно требованиями (16) с $p+q < N_0+1$, $p \leq m_0+1$, и рассматриваемым на данном шаге равенством. Поскольку $q < N_0 - m_0$, коэффициент при главной производной в $\partial_0^{m_0+1} \partial_1^q Q$ включает только начальные значения функций в $(0, 0, 0)$ и $\partial_1^q M_{K_0}$, определенные выше. Ввиду основного индукционного предположения $\partial_0^{m_0+1} \partial_1^{N_0-m_0} M_{K_0}$ линейно зависит от $\partial_0^{m_0+1} \partial_1^r M_{K_0}$, $r < N_0 - m_0$. Заметим теперь, что $\partial_0^{m_0+1} \partial_1^r M_{K_0+s}$, $r < N_0 - m_0$, линейно зависит от $\partial_0^{m_0+1} u_{m_0+1}$ и $P_{x_0^{m_0+1} x_1^q}^{(0,1)}$, $q \leq r$ (доказывается индукцией по r).

Выражая $\partial_0^{m_0+1} \partial_1^q M_{K_0+s}$ линейно через указанные величины и подставляя ее в равенство, которое мы должны установить на данном шаге вспомогательной индукции, используем общность положения $u_{m_0+1}(0, 0, 0)$ и вспомогательных производных $\partial_1^{N_0-m_0} u_{m_0+1}$ и выводим, что коэффициент при главной производной в полученном выражении отличен от нуля (это и есть одно из требуемых ограничений типа неравенств). Следовательно, можно определить главную производную $\partial_0^{m_0+1} u_{m_0+1}(0, 0, 0)$, а затем и $\partial_0^{m_0+1} \partial_1^q M_{K_0}$, $q \leq N_0 - m_0$, однозначно так, что $P_{x_0^{m_0+1} x_1^{N_0-m_0}}^{(0,1)} = \partial_0^{m_0+1} \partial_1^{N_0-m_0} Q$. Утверждение о зависимости производных $\partial_0^{m_0+1} \partial_1^q Q$, $m_0+1+q > N_0+1$, лишь от уже использованных $P_{x_0^s x_1^t}^{(0,1)}$, $s \leq m_0+1$, легко получаем, дифференцируя (19) с учетом (15) и (20). При этом линейная зависимость от $P_{x_0^{m_0+1} x_1^t}^{(0,1)}$, $m_0+1+t \leq N_0+1$, следует из линейной зависимости от них главной производной $\partial_0^{m_0+1} u_{m_0+1}$ (а значит, и $\partial_0^{m_0+1} \partial_1^r M_{K_0+s}$). Вспомогательная индукция завершена.

Оставшиеся равенства

$$P_{x_0^{N_0+1-m} x_2^m}^{(0,2)} = \partial_0^{N_0+1-m} \partial_2^m Q(0, 0, 0), \quad P_{x_1^{N_0+1-m} x_2^m}^{(1,2)} = \partial_1^{N_0+1-m} \partial_2^m Q(0, 0, 0)$$

рассмотрим одновременно. Покажем возможность их достижения последовательным выбором главных производных $\partial_2^s v_i$, $\partial_2^s w_i$ второй вспомогательной индукцией по m .

Действительно, при $m=0$ эти равенства уже выполнены:

$$P_{x_0^{N_0+1}}^{(0)} = P_{x_0^{N_0+1} x_2^0}^{(0,2)} = P_{x_0^{N_0+1} x_1^0}^{(0,1)}, \quad P_{x_0^{N_0+1}}^{(1)} = P_{x_1^{N_0+1} x_2^0}^{(1,2)} = P_{x_0^0 x_1^{N_0+1}}^{(0,1)},$$

что уже было разобрано выше, причем индукционное утверждение о зависимости старших производных в этом случае тривиально.

Предположим, что для $m \leq m_0$ выполнены условия:

(а) главные производные

$$\partial_0^{N_0+1} u^{(0)}, \partial_1^{N_0+1} u^{(1)}, \partial_0^i u_i, \quad 1 \leq i \leq N_0, \partial_2^j v_j, \partial_2^j w_j, \quad j \leq m,$$

уже выбраны так, что соответствующие требуемые равенства (17), (18) при $p + q \leq N_0 + 1, q \leq m$, достигнуты (для $Q = M_K$);

(б) старшие производные

$$\partial_0^p \partial_2^q Q, \quad \partial_1^p \partial_2^q Q, \quad p + q > N_0 + 1, \quad q \leq m,$$

и уже определенные главные производные зависят (по построению Q) лишь от выбора $P_{x_0^s x_1^t}^{(0,1)}, s + t \leq N_0 + 1$, и от $P_{x_0^k x_2^r}^{(0,2)}, P_{x_1^k x_2^r}^{(1,2)}, k + r \leq N_0 + 1, r \leq q$, причем от $P_{x_0^k x_2^r}^{(0,2)}, P_{x_1^k x_2^r}^{(1,2)}, k \leq N_0 + 1 - q$, — линейно;

(в) определены $\partial_2^p \partial_1^r M_{K_0+s}, \partial_2^p \partial_0^r M_{K_0+s}, p \leq m, p + r \leq N_0$, и $\partial_0^k \partial_1^t M_{K_0+s}, k + t \leq N_0 + 1$.

Покажем, что условия (а)–(в) справедливы для $m = m_0 + 1$. Имеем (с учетом (15), (20))

$$\begin{aligned} P_{x_0^{N_0-m_0} x_2^{m_0+1}}^{(0,2)} &\stackrel{?}{=} \partial_0^{N_0-m_0} \partial_2^{m_0+1} Q = (-1)^{N_0+1} (k_1 \partial_0^{N_0-m_0} \partial_2^{m_0+1} M_{K_0} \\ &\quad + a \partial_2^{m_0+1} v_{m_0+1}) + F, \\ P_{x_1^{N_0-m_0} x_2^{m_0+1}}^{(1,2)} &\stackrel{?}{=} \partial_1^{N_0-m_0} \partial_2^{m_0+1} Q = (-1)^{N_0+1} (k_2 \partial_1^{N_0-m_0} \partial_2^{m_0+1} M_{K_0} \\ &\quad + d \partial_2^{m_0+1} w_{m_0+1}) + G, \end{aligned} \tag{21}$$

где в слагаемые F и G собраны все члены, включающие только уже найденные на предыдущих шагах вспомогательной индукции величины и

$$\partial_0^s \partial_2^{m_0+1} M_{K_0}, \quad s < N_0 - m_0, \quad \partial_1^s \partial_2^{m_0+1} M_{K_0}, \quad s < N_0 - m_0.$$

Коэффициенты k_i включают лишь значения $u_i, v_i, w_i, u^{(i)}$ в $(0, 0, 0)$, коэффициенты a, d — соответственно вспомогательные производные $\partial_0^{N_0-m_0} v_{m_0+1}, \partial_1^{N_0-m_0} w_{m_0+1}$ с коэффициентами

$$\begin{aligned} &-\frac{\exp(2M_L) + \exp(2v_{m_0+1})}{(\exp(2M_L) - \exp(2v_{m_0+1}))(\exp(2v_{m_0+1}) + 1)}, \\ &-\frac{\exp(2M_T) - \exp(2w_{m_0+1})}{(\exp(2M_T) + \exp(2w_{m_0+1}))(\exp(2w_{m_0+1}) + 1)}, \\ &L = K_0 + N_0 + m_0, \quad T = K_0 + 2N_0 + m_0, \end{aligned}$$

определяемые через фиксированные величины.

Производные $\partial_0^{N_0-m_0} \partial_2^{m_0+1} M_{K_0}, \partial_1^{N_0-m_0} \partial_2^{m_0+1} M_{K_0}$ по основному индукционному предположению определены выбором $\partial_0^p \partial_1^q M_{K_0}, p + q \leq N_0$, и $\partial_0^s \partial_2^t M_{K_0}, \partial_1^s \partial_2^t M_{K_0}, s + t \leq N_0, t \leq m_0 + 1$, причем от $\partial_1^s \partial_2^{m_0+1} M_{K_0}, \partial_0^s \partial_2^{m_0+1} M_{K_0}, s + m_0 + 1 \leq N_0$ зависимость линейная.

Величины $\partial_0^s \partial_2^{m_0+1} M_{K_0}, s < N_0 - m_0, \partial_1^s \partial_2^{m_0+1} M_{K_0}, s < N_0 - m_0$, находим из (17), (18) с $q = m_0 + 1$. Действительно, применяя $\partial_0^s \partial_2^{m_0+1}, s < N_0 - m_0, \partial_1^s \partial_2^{m_0+1}, s < N_0 - m_0$, к (19), из (15) заключаем, что коэффициенты при пока неопределенных главных производных $\partial_2^{m_0+1} v_{m_0+1}, \partial_2^{m_0+1} w_{m_0+1}$ в силу ограничения $s < N_0 - m_0$ равны нулю, если $s \neq 0$. Если же $s = 0$, то из (19) имеем

$$P_{x_2^{m_0+1}}^{(2)} = \partial_2^{m_0+1} Q = (-1)^{N_0+1} (\partial_2^{m_0+1} M_{K_0} \pm \partial_2^{m_0+1} v_{m_0+1} \pm \partial_2^{m_0+1} w_{m_0+1}),$$

т. е. $\partial_2^{m_0+1} M_{K_0}$ линейно зависит от $P_{x_2^{m_0+1}}^{(2)}$ и неопределенных еще главных производных $\partial_2^{m_0+1} v_{m_0+1}$ и $\partial_2^{m_0+1} w_{m_0+1}$. Применяя индукцию по s , получаем, что $\partial_2^{m_0+1} \partial_0^s M_{K_0}$, $\partial_2^{m_0+1} \partial_1^s M_{K_0}$ линейно зависят от главных производных $\partial_2^{m_0+1} v_{m_0+1}$, $\partial_2^{m_0+1} w_{m_0+1}$ и $P_{x_1^r x_2^{m_0+1}}^{(1,2)}$, $P_{x_1^r x_2^{m_0+1}}^{(1,2)}$, $r < N_0 - m_0$. Выражая $\partial_2^{m_0+1} \partial_0^r M_{K_0}$, $\partial_2^{m_0+1} \partial_1^r M_{K_0}$, $m_0 + 1 + r \leq N_0$, линейно через указанные величины и подставляя их в (21), получаем

$$\begin{aligned} P_{x_0^{N_0-m_0} x_2^{m_0+1}}^{(0,2)} &\stackrel{?}{=} \partial_0^{N_0-m_0} \partial_2^{m_0+1} Q \\ &= (-1)^{N_0+1} (\bar{a} \partial_2^{m_0+1} v_{m_0+1} + \bar{b} \partial_2^{m_0+1} w_{m_0+1}) + \bar{F}, \\ P_{x_1^{N_0-m_0} x_2^{m_0+1}}^{(1,2)} &\stackrel{?}{=} \partial_1^{N_0-m_0} \partial_2^{m_0+1} Q \\ &= (-1)^{N_0+1} (\bar{c} \partial_2^{m_0+1} v_{m_0+1} + \bar{d} \partial_2^{m_0+1} w_{m_0+1}) + \bar{G}, \end{aligned} \quad (22)$$

где \bar{F} , \bar{G} содержат только уже найденные на предыдущих шагах вспомогательной индукции величины.

Используя общность положения $v_{m_0+1}(0, 0, 0)$, $w_{m_0+1}(0, 0, 0)$ и вспомогательных производных $\partial_0^{N_0-m_0} v_{m_0+1}$, $\partial_1^{N_0-m_0} w_{m_0+1}$, можем считать, что определитель $\begin{vmatrix} \bar{a} & \bar{b} \\ \bar{c} & \bar{d} \end{vmatrix}$ отличен от нуля (вновь ограничения типа неравенств, определяемые из $P_{x_i^k x_j^s}^{(i,j)}$).

Таким образом, некоторым однозначным выбором главных производных $\partial_2^{m_0+1} v_{m_0+1}$, $\partial_2^{m_0+1} w_{m_0+1}$ можно добиться выполнения в (21) равенств, помеченных вопросительным знаком. При этом по построению $\partial_2^{m_0+1} v_{m_0+1}$, $\partial_2^{m_0+1} w_{m_0+1}$ (а значит, и $\partial_2^{m_0+1} \partial_1^r M_{K_0+s}$, $\partial_2^{m_0+1} \partial_0^r M_{K_0+s}$, $m_0 + 1 + r \leq N_0 + 1$) зависят только от $P_{x_0^s x_2^t}^{(0,2)}$, $P_{x_1^s x_2^t}^{(1,2)}$, $s + t \leq N_0 + 1$, $t \leq m_0 + 1$, причем от $P_{x_0^s x_2^{m_0+1}}^{(0,2)}$, $P_{x_1^s x_2^{m_0+1}}^{(1,2)}$ — линейно. Применяя к (19) операторы $\partial_0^m \partial_2^n$, $\partial_1^m \partial_2^n$, $m + n > N_0 + 1$, $n \leq m_0 + 1$, получаем необходимые утверждения о зависимости старших производных $\partial_0^m \partial_2^n Q$, $\partial_1^m \partial_2^n Q$ от $P_{x_i^k x_j^s}^{(i,j)}$.

Тем самым основное индукционное утверждение, а с ним и теорема доказаны.

ЗАМЕЧАНИЕ. Безусловный интерес представляет распространение данного результата на преобразования Рибокура криволинейных ортогональных систем координат в n -мерном пространстве [2, 3]. Следует отметить, что система уравнений, описывающая такие координаты, является переопределенной системой, начальные данные для которой определяются через $n(n-1)/2$ функций двух переменных при любом n . Тем самым мы имеем $(2+1)$ -мерную систему, обладающую $(2+1)$ -мерными преобразованиями Беклунда — преобразованиями Рибокура. К сожалению, представления типа (3) для нее неизвестны. Тем не менее разумно высказать гипотезу о локальной плотности решений, получаемых преобразованиями Рибокура и в n -мерном случае. Также естественно ожидать выполнения этого свойства преобразований Беклунда для других известных $(2+1)$ -мерных и $(1+1)$ -мерных интегрируемых систем.

ЛИТЕРАТУРА

1. Darboux G. Leçons sur la théorie générale des surfaces et les applications géométriques du calcul infinitésimal. Paris, 1887–1896. Т. 1–4.

2. Darboux G. Leçons sur les systèmes orthogonaux et les coordonnées curvilignes. 2-ème ed. Paris, 1910.
3. Bianchi L. Lezioni di geometria differenziale. 3-a ed. Bologna, 1923–1927. V. 1–4.
4. Athorne C., Nimmo J. J. C. On the Moutard transformation for integrable partial differential equations // Inverse Problems. 1991. V. 7. P. 809–826.
5. Oevel W., Rogers C. Gauge transformations and reciprocal links in 2 + 1 dimensions // Rev. Mod. Phys. 1993. V. 5. P. 299–330.
6. Царев С. П. Геометрия гамильтоновых систем гидродинамического типа. Обобщенный метод годографа // Изв. АН СССР. Сер. мат. 1990. Т. 54, № 5. С. 1048–1068.
7. Nimmo J. J. C. Darboux transformations in (2+1) dimensions // Proc. NATO ARW "Applications of Analytic and Geometric Methods to Nonlinear Differential Equations" (ed. P. Clarkson), NATO ASI Series. : Kluwer, 1992. P. 183–192.
8. Ганжа Е. И., Царев С. П. Алгебраическая формула суперпозиции и полнота преобразований Бэклунда (2+1)-мерных интегрируемых систем // Успехи мат. наук. 1996. Т. 51, № 5. С. 197–198.

*Статья поступила 14 октября 1997 г.,
окончательный вариант — 13 апреля 1999 г.*

*г. Красноярск
Красноярский гос. педагогический университет, математический факультет,
ул. Лебедевой, 89, 660049 Красноярск
tsarev@cdk.krasnoyarsk.su*