

## Групи еквівалентності лінійних систем звичайних диференціальних рівнянь другого порядку

Олександра В. Локазюк

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

Опис трансформаційних властивостей і класифікація ліївських симетрій звичайних диференціальних рівнянь — класичні задачі групового аналізу (див. огляди в роботах [1, 2]), хоча тут є багато відкритих проблем, особливо щодо систем звичайних диференціальних рівнянь, зокрема, і лінійних. Важливим класом таких систем є клас  $\bar{\mathcal{L}}$  нормальних лінійних систем із  $n$  звичайних диференціальних рівнянь другого порядку вигляду [1]

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

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

Очевидно, що звичайна група еквівалентності  $G_{\bar{\mathcal{L}}}^\sim$  даного класу  $\bar{\mathcal{L}}$  містить підгрупу, утворену перетвореннями

$$\tilde{t} = t, \quad \tilde{\mathbf{x}} = H(t)\mathbf{x} + \mathbf{h}(t), \quad (2a)$$

$$\begin{aligned} \tilde{A} &= (HA + 2H_t)H^{-1}, & \tilde{B} &= (HB - \tilde{A}H_t + H_{tt})H^{-1}, \\ \tilde{\mathbf{f}} &= H\mathbf{f} + \mathbf{h}_{tt} - \tilde{A}\mathbf{h}_t - \tilde{B}\mathbf{h}, \end{aligned} \quad (2b)$$

де  $H$  — довільна невироджена  $n \times n$  матричнозначна функція змінної  $t$ ,  $\mathbf{h}$  — довільна векторнозначна функція змінної  $t$ . Будь-яку систему  $\bar{L}_\theta$  з класу  $\bar{\mathcal{L}}$  можна відобразити за допомогою перетворення вигляду (2), де  $H$  задовольняє матричне рівняння  $H_t + \frac{1}{2}HA = 0$ , а  $\mathbf{h}$  — частинний розв'язок системи  $\bar{L}_\theta$ , в систему  $\bar{L}_{\tilde{\theta}}$  з того ж класу, де  $\tilde{A} = 0$ ,  $\tilde{B} = H(B - \frac{1}{2}A_t + \frac{1}{4}A^2)H^{-1}$  та  $\tilde{\mathbf{f}} = \mathbf{0}$ . Таким чином, зводимо дослідження класу  $\bar{\mathcal{L}}$  до дослідження його підкласу  $\mathcal{L}'$  викоремленого за допомогою обмежень  $A = 0$  та  $\mathbf{f} = \mathbf{0}$ . Далі тривіально репараметризуємо клас  $\mathcal{L}'$ , включаючи  $A$  та  $\mathbf{f}$  із набору довільних елементів для цього класу і повторно перепозначаючи  $B$  через  $V$ , тобто системи з класу  $\mathcal{L}'$  набувають вигляду

$$\mathbf{x}_{tt} = V(t)\mathbf{x}, \quad (3)$$

де  $V$  — довільна  $n \times n$  матричнозначна функція змінної  $t$ .

## Конференція молодих учених «Підстригачівські читання – 2022» 25–27 травня 2022 р., Львів

Розглянемо підклас  $\mathcal{L}'_0$  класу  $\mathcal{L}'$  в який входять системи  $L'_V$  з  $V(t) = v(t)E$ ,  $t \in \mathcal{I}$ , де  $v$  пробігає множину функцій змінної  $t$ , тобто  $\{V(t) \mid t \in \mathcal{I}\} \subseteq \langle E \rangle$ ,  $E$  – одинична  $n \times n$  матриця. Для таких  $V$  можна казати, що  $V$  пропорційна  $E$  із залежним від часу коефіцієнтом пропорційності. Підклас  $\mathcal{L}'_0$ , який є сингулярним у класі  $\mathcal{L}'$ , виокремлено з класу  $\mathcal{L}'$  алгебраїчними рівняннями  $V^{ab} = 0$ ,  $a \neq b$ ,  $V^{11} = \dots = V^{nn}$ . Доповненням сингулярного підкласу  $\mathcal{L}'_0$  в  $\mathcal{L}'$  є регулярний підклас  $\mathcal{L}'_1 := \mathcal{L}' \setminus \mathcal{L}'_0$ . До вільну систему з сингулярного підкласу  $\mathcal{L}'_0$  можна звести до елементарної системи  $\dot{\mathbf{x}}_{tt} = \mathbf{0}$ , трансформаційні властивості якої добре відомі.

Наступна теорема описує групу еквівалентності класу  $\mathcal{L}'$ :

**Теорема 1** ([1, теорема 4]). (i) Групу еквівалентності  $G_{\mathcal{L}'}$  класу  $\mathcal{L}'$  утворюють перетворення вигляду

$$\tilde{t} = T(t), \quad \tilde{\mathbf{x}} = T_t^{1/2} C \mathbf{x}, \quad (4a)$$

$$\tilde{V} = \frac{1}{T_t^2} C V C^{-1} + \frac{2T_t T_{ttt} - 3T_{tt}^2}{4T_t^4} E, \quad (4b)$$

де  $T = T(t)$  – довільна функція змінної  $t$ ,  $T_t \neq 0$ ,  $C$  – довільна невироджена стала  $n \times n$  матриця. Група еквівалентності підкласу  $\mathcal{L}'_1$  і канонічно суттєва група еквівалентності підкласу  $\mathcal{L}'_0$  співпадають із групою  $G_{\mathcal{L}'}$ .

(ii) Розбиття класу  $\mathcal{L}'$  на підкласи  $\mathcal{L}'_0$  та  $\mathcal{L}'_1$  індукує розбиття групи  $\mathcal{G}_{\mathcal{L}'}$  на підгрупoidи  $\mathcal{G}_{\mathcal{L}'_0}$  та  $\mathcal{G}_{\mathcal{L}'_1}$ ,  $\mathcal{G}_{\mathcal{L}'} = \mathcal{G}_{\mathcal{L}'_0} \sqcup \mathcal{G}_{\mathcal{L}'_1}$ .

(iii) Підклас  $\mathcal{L}'_1$  є однорідно напівнормалізованим відносно лінійної суперпозиції розв'язків.

(iv) Підклас  $\mathcal{L}'_0 = G_{\mathcal{L}'}^{\sim}$ -орбіта елементарної системи  $L'_0$ , і цей підклас як і весь клас  $\mathcal{L}'$  є напівнормалізованими у звичайному сенсі.

Автор засвідчує фінансову підтримку Національного фонду досліджень України (проект 2020.02/0089).

1. Boyko V.M., Lokaziuk O.V., Popovych R.O. Admissible transformations and Lie symmetries of linear systems of second-order ordinary differential equations, arXiv:2105.05139.
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.

### Equivalence groups of linear systems of second-order ordinary differential equations

We study equivalence groups of normal linear systems of second-order ordinary differential equations and discuss corresponding equivalence properties for solving the group classification problem for such systems.