

М. В. Нецадим

КАСАТЕЛЬНЫЕ ПРЕОБРАЗОВАНИЯ УРАВНЕНИЯ КЭЛИ–ДАРБУ*

В работе доказывается, что группа касательных преобразований Ли уравнения Кэли–Дарбу совпадает с группой точечных преобразований Ли и совпадает с группой конформных преобразований.

Ключевые слова: уравнение Кэли–Дарбу, групповой анализ дифференциальных уравнений.

Уравнение Кэли–Дарбу имеет вид [1. С. 69]:

$$\begin{vmatrix} c_{11} & c_{22} & c_{33} & 2c_{12} & 2c_{23} & 2c_{31} \\ u_{11} & u_{22} & u_{33} & 2u_{12} & 2u_{23} & 2u_{31} \\ 1 & 1 & 1 & 0 & 0 & 0 \\ u_1 & 0 & 0 & u_2 & 0 & u_3 \\ 0 & u_2 & 0 & u_1 & u_3 & 0 \\ 0 & 0 & u_3 & 0 & u_2 & u_1 \end{vmatrix} = 0. \quad (1)$$

Здесь $u = u(x_1, x_2, x_3)$ — функция от переменных x_1, x_2, x_3 , $u_i = \frac{\partial u}{\partial x_i}$, $u_{ij} = \frac{\partial^2 u}{\partial x_i \partial x_j}$, $u_{ijk} = \frac{\partial^3 u}{\partial x_i \partial x_j \partial x_k}$, $c_{ij} = \sum_{s=1}^3 (u_s u_{ijs} - 2u_{is} u_{js})$, $i, j, k = 1, 2, 3$ (функция $u = u(x_1, x_2, x_3)$ и все другие рассматриваемые функции в работе предполагаются достаточно гладкими). Функция $u = u(x_1, x_2, x_3)$ удовлетворяет уравнению Кэли–Дарбу тогда и только тогда, когда семейство поверхностей $u(x_1, x_2, x_3) = C$ (где $C = \text{const}$) можно включить в триортогональную систему поверхностей в пространстве $R^3(x_1, x_2, x_3)$ [1. С. 69; 2. С. 92]. В [1. С. 70] показано, что уравнение (1) выдерживает конформные преобразования и только их. Ортогональным системам координат посвящена обширная литература (см., например, [3–5]).

В настоящей работе на основе техники группового анализа дифференциальных уравнений [6] доказана

Теорема 1. *Группа касательных преобразований уравнения (1) совпадает с группой точечных преобразований Ли.*

В процессе доказательства теоремы передоказывается то, что группа точечных преобразований Ли уравнения (1) совпадает с группой конформных преобразований. Отметим, что в работе рассматриваются только инфинитезимальные преобразования.

Приступим к доказательству того, что группа точечных преобразований Ли уравнения (1) совпадает с группой конформных преобразований.

*Работа выполнена при финансовой поддержке РФФИ (проект № 06–01–00439), Интеграционного гранта СО РАН (проекты № 2.15, 48–2006).

Пусть

$$V = \eta_1 \frac{\partial}{\partial x_1} + \eta_2 \frac{\partial}{\partial x_2} + \eta_3 \frac{\partial}{\partial x_3} + \pi \frac{\partial}{\partial u} \quad (2)$$

— оператор инфинитезимального преобразования, где $\eta_i = \eta_i(x_1, x_2, x_3, u)$, $\pi = \pi(x_1, x_2, x_3, u)$, $i = 1, 2, 3$.

Так как уравнение (1) третьего порядка, то необходимо сделать третье продолжение оператора V . По стандартным формулам продолжения [6. С. 56] находим, что третье продолжение V^3 оператора V имеет вид

$$V^3 = V + \sum_{i=1}^3 \pi^i \frac{\partial}{\partial u_i} + \sum_{1 \leq i < j \leq 3} \pi^{ij} \frac{\partial}{\partial u_{ij}} + \sum_{1 \leq i < j < k \leq 3} \pi^{ijk} \frac{\partial}{\partial u_{ijk}}, \quad (3)$$

где

$$\begin{aligned} \pi^i &= D_i(\pi) - \sum_{s=1}^3 u_s D_i(\eta_s), \\ \pi^{ij} &= D_j(\pi^i) - \sum_{s=1}^3 u_{is} D_j(\eta_s), \\ \pi^{ijk} &= D_k(\pi^{ij}) - \sum_{s=1}^3 u_{ijs} D_k(\eta_s), \end{aligned} \quad (4)$$

и через D_i обозначен оператор полного дифференцирования по переменной x_i , $i = 1, 2, 3$.

Обозначим через Δ левую часть уравнения (1). Применим оператор V^3 к Δ . Если V^3 допускает уравнением (1), то $V^3(\Delta) = 0$ при условии, что $\Delta = 0$. Это можно записать следующим образом:

$$V^3(\Delta) = \Delta \cdot F, \quad (5)$$

где $F = F(x_1, x_2, x_3, u, u_1, \dots, u_{333})$ — некоторая функция, зависящая от переменных x_1, x_2, x_3 , функции u и ее производных до третьего порядка. В силу формул (4) коэффициенты оператора V^3 зависят от третьих производных u_{ijk} линейно. Также отметим, что Δ зависит от третьих производных u_{ijk} линейно. Поэтому и $V^3(\Delta)$ зависит от u_{ijk} линейно. Но тогда F не зависит от третьих производных функции u , т. е. $F = F(x_1, x_2, x_3, u, u_1, \dots, u_{33})$.

Далее найдем коэффициент при u_{111} в $V^3(\Delta)$. Заметим, что u_{111} встречается только в коэффициентах π^{11k} , $k = 1, 2, 3$, продолженного оператора. Опуская вычисления, приведем окончательный результат:

$$\begin{aligned} V^3(\Delta) \equiv u_{111} \cdot \left\{ \Delta_{11} \left(u_1 \frac{\partial \pi}{\partial u} - 3u_1 \frac{\partial \eta_1}{\partial x_1} - 4u_1^2 \frac{\partial \eta_1}{\partial u} - u_1 u_2 \frac{\partial \eta_2}{\partial u} - u_1 u_3 \frac{\partial \eta_3}{\partial u} - \right. \right. \\ \left. \left. - u_2 \frac{\partial \eta_1}{\partial x_2} - u_2^2 \frac{\partial \eta_1}{\partial u} - u_3 \frac{\partial \eta_1}{\partial x_3} - u_3^2 \frac{\partial \eta_1}{\partial u} \right) - \right. \\ \left. - 2u_1 \Delta_{12} \left(\frac{\partial \eta_1}{\partial x_2} + u_2 \frac{\partial \eta_1}{\partial u} \right) - 2u_1 \Delta_{31} \left(\frac{\partial \eta_1}{\partial x_3} + u_3 \frac{\partial \eta_1}{\partial u} \right) + V^3(u_1 \Delta_{11}) \right\}. \end{aligned}$$

Здесь введены следующие обозначения. 1. Знак \equiv использован для отбрасывания слагаемых, не содержащих u_{111} . 2. Δ_{ij} — алгебраическое дополнение к месту, где стоит c_{ij} , в определителе Δ .

Так как произведение ΔF содержит u_{111} только в слагаемом $u_1 \Delta_{11} F u_{111}$, то должно выполняться равенство

$$\begin{aligned} u_1 \Delta_{11} F = \Delta_{11} \left(u_1 \frac{\partial \pi}{\partial u} - 3u_1 \frac{\partial \eta_1}{\partial x_1} - 4u_1^2 \frac{\partial \eta_1}{\partial u} - u_1 u_2 \frac{\partial \eta_2}{\partial u} - u_1 u_3 \frac{\partial \eta_3}{\partial u} - \right. \\ \left. - u_2 \frac{\partial \eta_1}{\partial x_2} - u_2^2 \frac{\partial \eta_1}{\partial u} - u_3 \frac{\partial \eta_1}{\partial x_3} - u_3^2 \frac{\partial \eta_1}{\partial u} \right) - \\ - 2u_1 \Delta_{12} \left(\frac{\partial \eta_1}{\partial x_2} + u_2 \frac{\partial \eta_1}{\partial u} \right) - 2u_1 \Delta_{31} \left(\frac{\partial \eta_1}{\partial x_3} + u_3 \frac{\partial \eta_1}{\partial u} \right) + \\ + V^3(u_1 \Delta_{11}). \end{aligned} \quad (6)$$

Аналогично, вычисляя коэффициент при u_{222} в $V^3(\Delta)$ и замечая, что произведение ΔF содержит u_{222} только в слагаемом $u_2\Delta_{22}Fu_{222}$, получаем, что должно выполняться равенство

$$\begin{aligned} u_2\Delta_{22}F = & \Delta_{22} \left(u_2 \frac{\partial \pi}{\partial u} - u_1 \frac{\partial \eta_2}{\partial x_1} - u_1^2 \frac{\partial \eta_2}{\partial u} - 3u_2 \frac{\partial \eta_2}{\partial x_2} - 4u_2^2 \frac{\partial \eta_2}{\partial u} - \right. \\ & \left. - u_1 u_2 \frac{\partial \eta_1}{\partial u} - u_2 u_3 \frac{\partial \eta_3}{\partial u} - u_3 \frac{\partial \eta_2}{\partial x_3} - u_3^2 \frac{\partial \eta_2}{\partial u} \right) - \\ & - 2u_2 \Delta_{12} \left(\frac{\partial \eta_2}{\partial x_1} + u_1 \frac{\partial \eta_2}{\partial u} \right) - 2u_2 \Delta_{23} \left(\frac{\partial \eta_2}{\partial x_3} + u_3 \frac{\partial \eta_2}{\partial u} \right) + \\ & + V^3(u_2 \Delta_{22}). \end{aligned} \quad (7)$$

Исключая из (6) и (7) неизвестную функцию F , получим соотношение

$$\begin{aligned} u_2\Delta_{22} \left\{ \Delta_{11} \left(u_1 \frac{\partial \pi}{\partial u} - 3u_1 \frac{\partial \eta_1}{\partial x_1} - 4u_1^2 \frac{\partial \eta_1}{\partial u} - u_1 u_2 \frac{\partial \eta_2}{\partial u} - u_1 u_3 \frac{\partial \eta_3}{\partial u} - \right. \right. \\ \left. \left. - u_2 \frac{\partial \eta_1}{\partial x_2} - u_2^2 \frac{\partial \eta_1}{\partial u} - u_3 \frac{\partial \eta_1}{\partial x_3} - u_3^2 \frac{\partial \eta_1}{\partial u} \right) - \right. \\ \left. - 2u_1 \Delta_{12} \left(\frac{\partial \eta_1}{\partial x_2} + u_2 \frac{\partial \eta_1}{\partial u} \right) - 2u_1 \Delta_{31} \left(\frac{\partial \eta_1}{\partial x_3} + u_3 \frac{\partial \eta_1}{\partial u} \right) + V^3(u_1 \Delta_{11}) \right\} = \\ = u_1 \Delta_{11} \left\{ \Delta_{22} \left(u_2 \frac{\partial \pi}{\partial u} - u_1 \frac{\partial \eta_2}{\partial x_1} - u_1^2 \frac{\partial \eta_2}{\partial u} - 3u_2 \frac{\partial \eta_2}{\partial x_2} - 4u_2^2 \frac{\partial \eta_2}{\partial u} - \right. \right. \\ \left. \left. - u_1 u_2 \frac{\partial \eta_1}{\partial u} - u_2 u_3 \frac{\partial \eta_3}{\partial u} - u_3 \frac{\partial \eta_2}{\partial x_3} - u_3^2 \frac{\partial \eta_2}{\partial u} \right) - \right. \\ \left. - 2u_2 \Delta_{12} \left(\frac{\partial \eta_2}{\partial x_1} + u_1 \frac{\partial \eta_2}{\partial u} \right) - 2u_2 \Delta_{23} \left(\frac{\partial \eta_2}{\partial x_3} + u_3 \frac{\partial \eta_2}{\partial u} \right) + V^3(u_2 \Delta_{22}) \right\}, \end{aligned} \quad (8)$$

которое должно выполняться тождественно по переменным $x_1, x_2, x_3, u, u_1, u_2, u_3, u_{11}, u_{12}, u_{13}, u_{22}, u_{23}, u_{33}$. Причем от производных u_1, \dots, u_{33} это соотношение зависит полиномиально.

Подсчитав соотношение (8) при $u_1 = 0$ и сократив на ненулевой множитель, получим

$$u_2 \frac{\partial \eta_1}{\partial x_2} + u_2^2 \frac{\partial \eta_1}{\partial u} + u_3 \frac{\partial \eta_1}{\partial x_3} + u_3^2 \frac{\partial \eta_1}{\partial u} = \frac{\partial \pi}{\partial x_1} - u_2 \frac{\partial \eta_2}{\partial x_1} - u_3 \frac{\partial \eta_3}{\partial x_1}.$$

Отсюда

$$\frac{\partial \eta_1}{\partial x_2} + \frac{\partial \eta_2}{\partial x_1} = 0, \quad \frac{\partial \eta_1}{\partial x_3} + \frac{\partial \eta_3}{\partial x_1} = 0, \quad \frac{\partial \eta_1}{\partial u} = 0, \quad \frac{\partial \pi}{\partial x_1} = 0.$$

Так как уравнение (1) симметрично относительно переменных x_1, x_2, x_3 , то полученную систему соотношений можно дополнить до следующей:

$$\begin{aligned} \frac{\partial \eta_1}{\partial u} = \frac{\partial \eta_2}{\partial u} = \frac{\partial \eta_3}{\partial u} = 0, \\ \frac{\partial \pi}{\partial x_1} = \frac{\partial \pi}{\partial x_2} = \frac{\partial \pi}{\partial x_3} = 0, \\ \frac{\partial \eta_1}{\partial x_2} + \frac{\partial \eta_2}{\partial x_1} = \frac{\partial \eta_1}{\partial x_3} + \frac{\partial \eta_3}{\partial x_1} = \frac{\partial \eta_2}{\partial x_3} + \frac{\partial \eta_3}{\partial x_2} = 0. \end{aligned} \quad (9)$$

Из первой серии соотношений (9) следует, что функции η_1, η_2, η_3 зависят только от переменных x_1, x_2, x_3 . Из второй серии соотношений (9) получаем, что $\pi = \pi(u)$.

Нетрудно показать, что если u решение (1), то $f(u)$ также решение для любой функции f . Поэтому и коэффициент $\pi(u)$ может быть произвольным. Значит, можно положить $\pi = 0$.

Далее упростим соотношение (8) с помощью (9) и вышеприведенных замечаний. В так полученном соотношении найдем коэффициент при $u_3^2 u_1^3 u_2^3 u_3^3$. Получим

$$\frac{\partial \eta_1}{\partial x_1} = \frac{\partial \eta_2}{\partial x_2}.$$

Ввиду симметрии уравнения (1) дополним его до системы

$$\frac{\partial \eta_1}{\partial x_1} = \frac{\partial \eta_2}{\partial x_2} = \frac{\partial \eta_3}{\partial x_3}. \quad (10)$$

Соотношения (9), (10) составляют полную систему определяющих соотношений для нахождения операторов локальных симметрий уравнения (1).

Система соотношений (9), (10) на функции η_1, η_2, η_3 может быть явно проинтегрирована [6. С. 356], и ее общее решение имеет вид

$$\begin{aligned} \eta_1 &= a_0 + kx_1 + ax_2 + bx_3 + \alpha(x_1^2 - x_2^2 - x_3^2) + 2x_1(\beta x_2 + \gamma x_3), \\ \eta_2 &= b_0 - ax_1 + kx_2 + cx_3 + \beta(x_2^2 - x_1^2 - x_3^2) + 2x_2(\alpha x_1 + \gamma x_3), \\ \eta_3 &= c_0 - bx_1 - cx_2 + kx_3 + \gamma(x_3^2 - x_1^2 - x_2^2) + 2x_3(\alpha x_1 + \beta x_2), \end{aligned} \quad (11)$$

где $a_0, b_0, c_0, k, a, b, c, \alpha, \beta, \gamma$ — произвольные вещественные числа.

Итак, любой инфинитезимальный оператор точечных преобразований уравнения (1) является линейной комбинацией с постоянными коэффициентами операторов

$$\begin{aligned} V_1 &= \frac{\partial}{\partial x_1}, \quad V_2 = \frac{\partial}{\partial x_2}, \quad V_3 = \frac{\partial}{\partial x_3}, \quad V_4 = x_1 \frac{\partial}{\partial x_1} + x_2 \frac{\partial}{\partial x_2} + x_3 \frac{\partial}{\partial x_3}, \\ V_5 &= x_2 \frac{\partial}{\partial x_1} - x_1 \frac{\partial}{\partial x_2}, \quad V_6 = x_3 \frac{\partial}{\partial x_1} - x_1 \frac{\partial}{\partial x_3}, \quad V_7 = x_2 \frac{\partial}{\partial x_3} - x_3 \frac{\partial}{\partial x_2}, \\ V_8 &= (x_1^2 - x_2^2 - x_3^2) \frac{\partial}{\partial x_1} + 2x_1x_2 \frac{\partial}{\partial x_2} + 2x_1x_3 \frac{\partial}{\partial x_3}, \\ V_9 &= 2x_1x_2 \frac{\partial}{\partial x_1} + (x_2^2 - x_1^2 - x_3^2) \frac{\partial}{\partial x_2} + 2x_2x_3 \frac{\partial}{\partial x_3}, \\ V_{10} &= 2x_1x_3 \frac{\partial}{\partial x_1} + 2x_2x_3 \frac{\partial}{\partial x_2} + (x_3^2 - x_1^2 - x_2^2) \frac{\partial}{\partial x_3}, \\ V_{11} &= \pi(u) \frac{\partial}{\partial u}, \end{aligned} \quad (12)$$

где $\pi(u)$ — произвольная функция от переменной u . Операторы V_1, V_2, V_3 соответствуют преобразованиям параллельного переноса вдоль координатных осей x_1, x_2, x_3 , оператор V_4 соответствует согласованному растяжению переменных x_1, x_2, x_3 , операторы V_5, V_6, V_7 соответствуют преобразованиям поворота относительно координатных осей x_3, x_2, x_1 , операторы V_8, V_9, V_{10} соответствуют проективным преобразованиям относительно координатных осей x_1, x_2, x_3 и оператор V_{11} соответствует произвольному преобразованию функции u .

Перейдем к нахождению касательных преобразований уравнения (1).

Как известно [6. С. 360], группа касательных преобразований порождается оператором

$$\begin{aligned} V^1 &= \frac{\partial W}{\partial u_1} \frac{\partial}{\partial x_1} + \frac{\partial W}{\partial u_2} \frac{\partial}{\partial x_2} + \frac{\partial W}{\partial u_3} \frac{\partial}{\partial x_3} + \left(u_1 \frac{\partial W}{\partial u_1} + u_2 \frac{\partial W}{\partial u_2} + u_3 \frac{\partial W}{\partial u_3} - W \right) \frac{\partial}{\partial u} - \\ &- \left(\frac{\partial W}{\partial x_1} + u_1 \frac{\partial W}{\partial u} \right) \frac{\partial}{\partial u_1} - \left(\frac{\partial W}{\partial x_2} + u_2 \frac{\partial W}{\partial u} \right) \frac{\partial}{\partial u_2} - \left(\frac{\partial W}{\partial x_3} + u_3 \frac{\partial W}{\partial u} \right) \frac{\partial}{\partial u_3}, \end{aligned} \quad (13)$$

где $W = W(x_1, x_2, x_3, u, u_1, u_2, u_3)$ — некоторая функция от указанных переменных.

Вычисление группы (определение функции W) происходит по стандартной схеме: 1. Находится второе продолжение V^3 оператора (13). 2. Оператор V^3 применяется к уравнению (1), и полученное соотношение рассматривается при условии, что справедливо соотношение (1).

В силу формул (4) коэффициенты продолженного оператора V^3 зависят от третьих производных u_{ijk} линейно. Поэтому и $V^3(\Delta)$ зависит от u_{ijk} линейно. Значит, так же как и в случае точечных преобразований, получаем равенство

$$V^3(\Delta) = \Delta \cdot F, \quad (14)$$

где $F = F(x_1, x_2, x_3, u, u_1, \dots, u_{33})$ — некоторая функция, зависящая от переменных x_1, x_2, x_3 , функции u и ее производных до второго порядка. Причем соотношение (14) является тождеством.

Пусть $L(i, j, k)$ и $\Delta(i, j, k)$ — коэффициенты при u_{ijk} в левой части уравнения (14) и в выражении Δ , соответственно. Тогда разность

$$R(i, j, k; p, q, r) = L(i, j, k)\Delta(p, q, r) - L(p, q, r)\Delta(i, j, k),$$

ввиду того, что (14) тождество линейное по производным u_{ijk} , должна тождественно обращаться в нуль для всех наборов $(i, j, k; p, q, r)$.

Вычисления показывают, что при u_{33}^3 в $R(1, 1, 1; 2, 2, 2)$ с точностью до ненулевого множителя стоит разность $u_2 \frac{\partial^2 W}{\partial u_1 \partial u_3} - u_1 \frac{\partial^2 W}{\partial u_2 \partial u_3}$. Следовательно,

$$u_2 \frac{\partial^2 W}{\partial u_1 \partial u_3} - u_1 \frac{\partial^2 W}{\partial u_2 \partial u_3} = 0. \quad (15)$$

Аналогично, получаем соотношение

$$u_2 \frac{\partial^2 W}{\partial u_1 \partial u_3} - u_3 \frac{\partial^2 W}{\partial u_1 \partial u_2} = 0. \quad (16)$$

По модулю соотношений (15), (16) можно показать, что коэффициенты при $u_{11}u_{12}u_{22}$, $u_{11}u_{13}u_{22}$, $u_{11}u_{22}u_{33}$ в $R(1, 1, 1; 2, 2, 2)$ равны, соответственно,

$$\begin{aligned} & W_{11}u_1u_2(3u_3^2 + 3u_1^2 - u_2^2) + W_{12}(u_2^4 + u_2^2u_3^2 - u_1^2u_3^2 - u_1^4) + \\ & + W_{22}u_1u_2(u_1^2 - 3u_2^2 - 3u_3^2) = 0, \\ & W_{11}u_1u_2(4u_3^2 - 3u_1^2) + W_{12}(u_1^4 + u_2^4 + u_2^2u_3^2 - 4u_1^2u_2^2 - 6u_1^2u_3^2) - \\ & - W_{22}u_1u_2(3u_2^2 + 3u_3^2) = 0, \\ & W_{11}u_1u_2 + W_{12}(u_2^2 - u_1^2) - W_{22}u_1u_2 = 0, \end{aligned}$$

где $W_{ij} = \frac{\partial^2 W}{\partial u_i \partial u_j}$. Рассмотрим эти соотношения как систему линейных однородных уравнений относительно производных W_{ij} . Ее определитель не равен нулю. Следовательно,

$$\frac{\partial^2 W}{\partial u_1^2} = \frac{\partial^2 W}{\partial u_1 \partial u_2} = \frac{\partial^2 W}{\partial u_2^2} = 0.$$

Учитывая соотношения (15), (16) и симметрию уравнения (1) относительно переменных x_1, x_2, x_3 , получаем, что

$$\frac{\partial^2 W}{\partial u_i \partial u_j} = 0, \quad i, j = 1, 2, 3. \quad (17)$$

Следовательно, W — линейная функция относительно переменных u_1, u_2, u_3 .

Представим ее в виде

$$W = W_0 + W_1u_1 + W_2u_2 + W_3u_3,$$

где $W_i = W_i(x_1, x_2, x_3, u)$, $i = 0, 1, 2, 3$, и подставим данное представление в формулу (13).

Получим, что оператор V^1 является первым продолжением оператора

$$V = W_1 \frac{\partial}{\partial x_1} + W_2 \frac{\partial}{\partial x_2} + W_3 \frac{\partial}{\partial x_3} - W_0 \frac{\partial}{\partial u}. \quad (18)$$

Сравнивая (18) и (2), делаем вывод, что оператор (13) касательных преобразований является первым продолжением оператора точечных преобразований. Следовательно, группа касательных преобразований совпадает со своей подгруппой точечных преобразований.

Теорема доказана.

Список литературы

1. *Каган В. Ф.* Основы теории поверхностей. ОГИЗ. Гостехиздат. 1948. Т. 2.
2. *Аминов Ю. А.* Геометрия векторного поля. М.: Наука. 1990.
3. *Егоров Д. Ф.* Работы по дифференциальной геометрии. М.: Наука. 1970.
4. *Павлов М. В.* Интегрируемость егоровских систем гидродинамического типа // ТМФ. 2007. Т. 150, № 2. С. 263–285.
5. *Zakharov V. E.* Description of the n-orthogonal Curvilinear Coordinate Systems and Hamiltonian Integrable Systems of Hydrodynamic Type, I: Integration of the Lamé Equations// Duke Math. J. 1998. Vol. 94. No. 1. P. 103–140.
6. *Обвьянников Л. В.* Групповой анализ дифференциальных уравнений. М.: Наука. 1978.

Материал поступил в редколлегию 19.11.2007

Адрес автора

НЕЩАДИМ Михаил Владимирович
РОССИЯ, 630090, Новосибирск
пр. Акад. Коптюга, 4
Институт математики
им. С. Л. Соболева СО РАН
ул. Пирогова, 2, Новосибирский
государственный университет
e-mail: neshch@math.nsc.ru