

Вронскианная формула для КдФ

В.Э. Адлер. Классические интегрируемые системы, весенний семестр 2020

На лекции было получено семейство явных решений уравнения

$$u_t = u_{xxx} + 6u u_x$$

имеющее вид

$$u = 2 \partial_x^2 \log W(y_1, \dots, y_n), \quad y_j = c_j e^{-X_j} - e^{X_j}, \quad X_j = k_j x + 4 k_j^3 t.$$

Здесь мы проверим эту формулу для $n = 1, 2$ и посмотрим на графики при $n = 3$, при разных значениях параметров. Вычисление определителя – довольно затратная операция, поэтому при больших n формула малоприменима для расчетов (что не снижает ее теоретической значимости). Чуть более экономно вычисления проводятся при помощи преобразований Бэклунда, это мы еще будем проходить.

In[1]:=

```
W[f_] := Det[Table[D[{f}][[j]], {x, i - 1}], {i, 1, Length[{f}]}, {j, 1, Length[{f}]}]]
```

1 Вещественные k_j, c_j

In[2]:=

```
X[j_] := k[j] x + 4 k[j]^3 t  
Y[j_] := c[j] Exp[-X[j]] - Exp[X[j]]
```

1.1 $n = 1$

In[4]:=

```
u1 = Simplify[2 D[Log[Y[1]], x, x]]  
D[u1, t] - D[u1, x, x, x] - 6 u1 D[u1, x];  
Simplify[%]
```

$$\text{Out[4]} = -\frac{8 e^{2 x k[1] + 8 t k[1]^3} c[1] k[1]^2}{\left(e^{2 x k[1] + 8 t k[1]^3} - c[1]\right)^2}$$

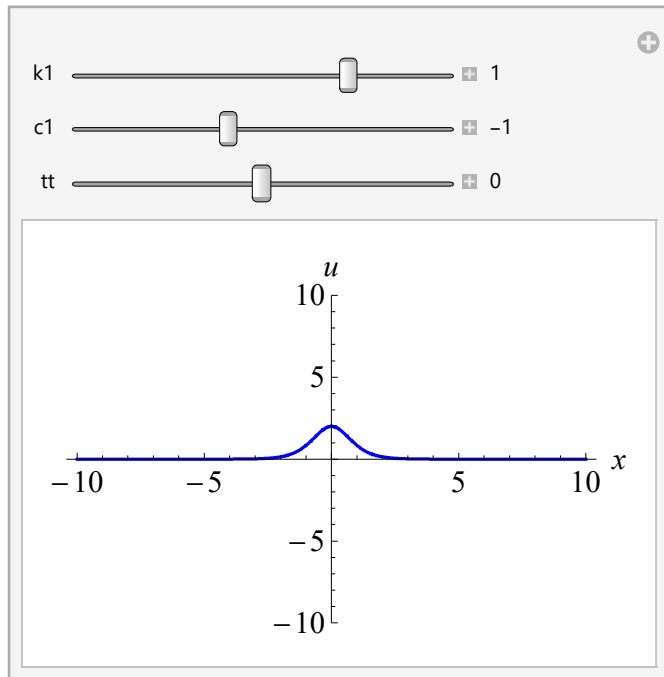
Out[6]= 0

Построим график, считая k_1 и c_1 вещественными. При отрицательном c_1 имеем солитон, при положительном решение имеет полюс.

In[7]:=

```
Manipulate[Plot[u1 /. {k[1] → k1, c[1] → c1, t → tt}, {x, -10, 10},
  PlotRange → {-10, 10},
  PlotStyle → {Blue},
  BaseStyle → {FontSize → 16, FontFamily → "Times New Roman"},
  ImageSize → 300,
  AxesLabel → {"x", "u"}],
{{k1, 1}, -2, 2, Appearance → "Labeled"},
{{c1, -1}, -5, 5, Appearance → "Labeled"},
{{tt, 0}, -5, 5, Appearance → "Labeled"}
]
```

Out[7]=



1.2 $n = 2$

Проверка формулы при $n = 2$ уже требует некоторого времени.

In[8]:=

```
u2 = Simplify[2 D[Log[W[Y[1], Y[2]]], x, x]]
D[u2, t] - D[u2, x, x, x] - 6 u2 D[u2, x];
Simplify[%]
```

$$\begin{aligned} \text{Out[8]} = & \left(8 (k[1]^2 - k[2]^2) \left(e^{2x(k[1]+2k[2])+8t(k[1]^3+2k[2]^3)} c[1] k[1]^2 + \right. \right. \\ & e^{2xk[1]+8tk[1]^3} c[1] c[2]^2 k[1]^2 - e^{2x(2k[1]+k[2])+8t(2k[1]^3+k[2]^3)} c[2] k[2]^2 - \\ & \left. e^{2xk[2]+8tk[2]^3} c[1]^2 c[2] k[2]^2 - 2 e^{2x(k[1]+k[2])+8t(k[1]^3+k[2]^3)} c[1] c[2] (k[1]^2 - k[2]^2) \right) \Big) / \\ & \left(e^{2x(k[1]+k[2])+8t(k[1]^3+k[2]^3)} (k[1] - k[2]) + c[1] c[2] (-k[1] + k[2]) + \right. \\ & \left. e^{2xk[2]+8tk[2]^3} c[1] (k[1] + k[2]) - e^{2xk[1]+8tk[1]^3} c[2] (k[1] + k[2]) \right)^2 \end{aligned}$$

Out[10]= 0

При некоторых значениях параметров решение регулярно, при других имеет 1 или 2 полюса.

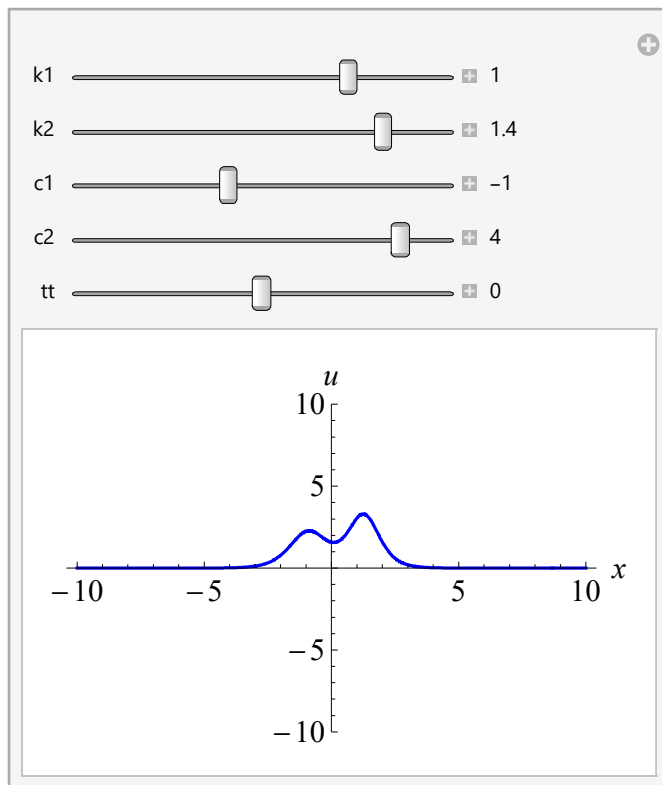
In[11]:=

```

Manipulate[Plot[u /. {k[1] → k1, k[2] → k2, c[1] → c1, c[2] → c2, t → tt}, {x, -10, 10},
  PlotRange → {-10, 10},
  PlotStyle → {Blue},
  BaseStyle → {FontSize → 16, FontFamily → "Times New Roman"},
  ImageSize → 300,
  AxesLabel → {"x", "u"}],
{{k1, 1}, -2, 2, Appearance → "Labeled"},
{{k2, 1.4}, -2, 2, Appearance → "Labeled"},
{{c1, -1}, -5, 5, Appearance → "Labeled"},
{{c2, 4}, -5, 5, Appearance → "Labeled"},
{{tt, 0}, -5, 5, Appearance → "Labeled"}
]

```

Out[11]=



1.3 $n = 3$

Прямая проверка формулы при $n = 3$ безнадежна, так как само решение уже слишком громоздко (чтобы посмотреть на него, уберите точку с запятой после следующего присваивания и выполните его заново).

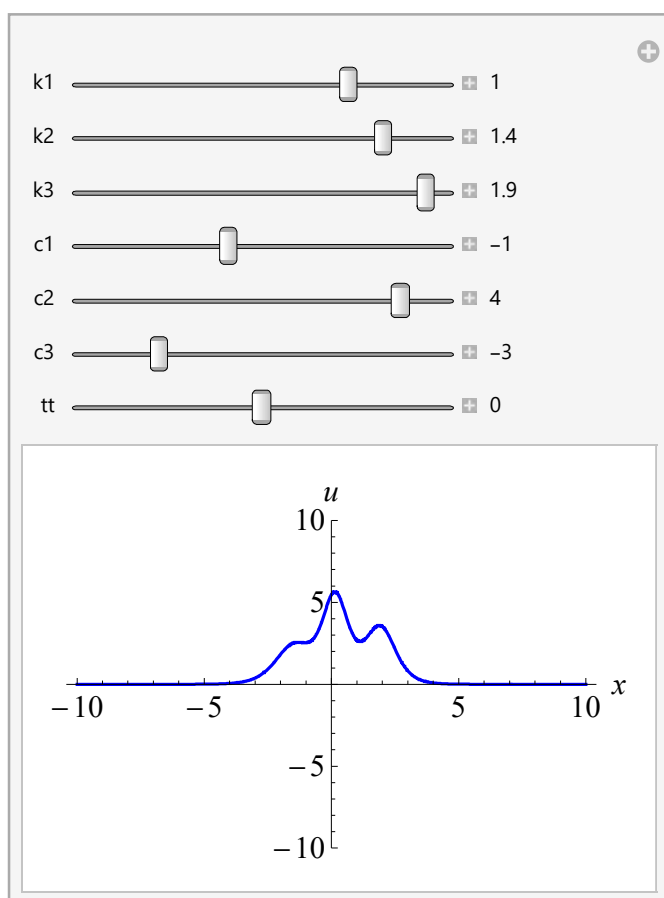
In[12]:=

```
u3 = Simplify[2 D[Log[W[Y[1], Y[2], Y[3]]], x, x]];
```

Тем не менее график все еще достаточно бодро строится. Опять, в зависимости от выбора параметров решение имеет от 0 до 3 полюсов.

In[13]=

```
Manipulate[Plot[
  u3 /. {k[1] → k1, k[2] → k2, k[3] → k3, c[1] → c1, c[2] → c2, c[3] → c3, t → tt}, {x, -10, 10},
  PlotRange → {-10, 10},
  PlotStyle → {Blue},
  BaseStyle → {FontSize → 16, FontFamily → "Times New Roman"},
  ImageSize → 300,
  AxesLabel → {"x", "u"}],
{{k1, 1}, -2, 2, Appearance → "Labeled"},
{{k2, 1.4}, -2, 2, Appearance → "Labeled"},
{{k3, 1.9}, -2, 2, Appearance → "Labeled"},
{{c1, -1}, -5, 5, Appearance → "Labeled"},
{{c2, 4}, -5, 5, Appearance → "Labeled"},
{{c3, -3}, -5, 5, Appearance → "Labeled"},
{{tt, 0}, -5, 5, Appearance → "Labeled"}
]
```



Out[13]=

2 Пара примеров с комплексными параметрами

Вместо комбинации экспонент, можно брать в качестве u_j тригонометрические функции, что отвечает чисто мнимым k_j . Для примера, пусть u_1 экспоненты, а u_2 косинус.

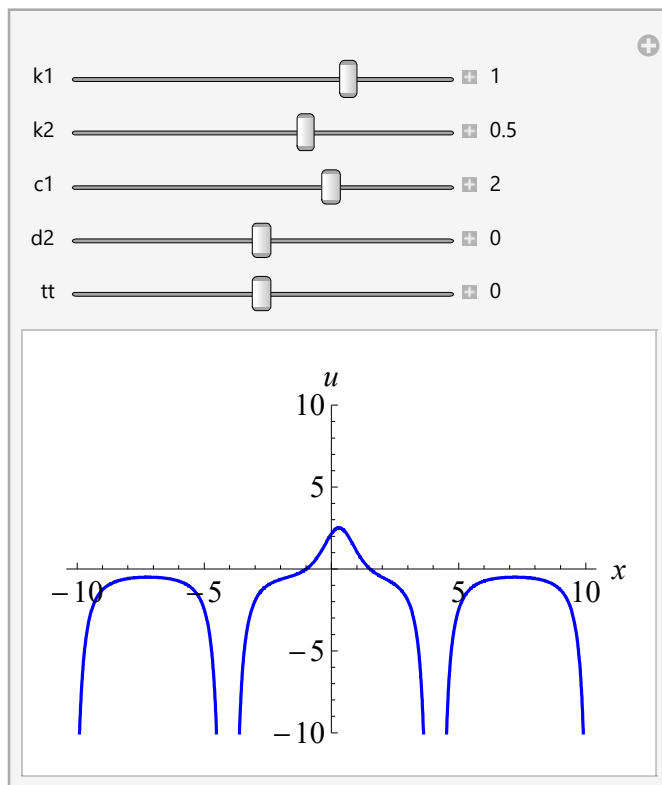
```
In[14]:= u4 = Simplify[2 D[Log[W[Y[1], Cos[k[2] x - 4 k[2]^3 t + d[2]]]], x, x]
D[u4, t] - D[u4, x, x, x] - 6 u4 D[u4, x];
Simplify[TrigToExp[%]]
```

```
Out[14]= (2 (k[1]^2 + k[2]^2) (2 e^{2 x k[1] + 8 t k[1]^3} c[1] Cos[2 (d[2] + x k[2] - 4 t k[2]^3)] k[1]^2 -
e^{4 k[1] (x + 4 t k[1]^2)} k[2]^2 - c[1]^2 k[2]^2 + 2 e^{2 x k[1] + 8 t k[1]^3} c[1] (k[1]^2 + k[2]^2))) /
((e^{2 x k[1] + 8 t k[1]^3} + c[1]) Cos[d[2] + x k[2] - 4 t k[2]^3] k[1] +
(e^{2 x k[1] + 8 t k[1]^3} - c[1]) k[2] Sin[d[2] + x k[2] - 4 t k[2]^3])^2
```

```
Out[16]= 0
```

```
In[17]:= Manipulate[Plot[u4 /. {k[1] -> k1, k[2] -> k2, c[1] -> c1, d[2] -> d2, t -> tt}, {x, -10, 10},
PlotRange -> {-10, 10},
PlotStyle -> {Blue},
BaseStyle -> {FontSize -> 16, FontFamily -> "Times New Roman"},
ImageSize -> 300,
AxesLabel -> {"x", "u"},
{{k1, 1}, -2, 2, Appearance -> "Labeled"},
{{k2, 0.5}, -2, 2, Appearance -> "Labeled"},
{{c1, 2}, -5, 5, Appearance -> "Labeled"},
{{d2, 0}, -5, 5, Appearance -> "Labeled"},
{{tt, 0}, -5, 5, Appearance -> "Labeled"}
]
```

```
Out[17]=
```



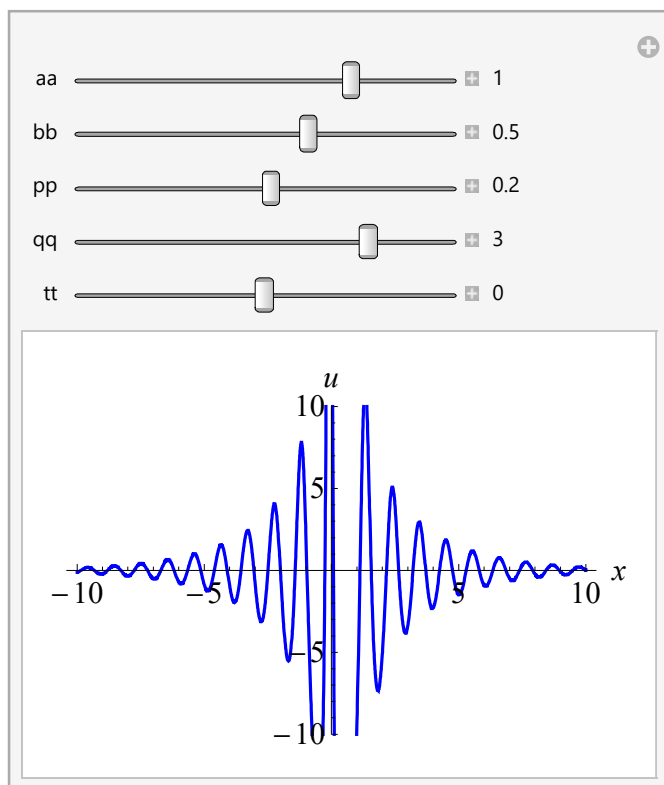
Или возьмем пару комплексно сопряженных u_1, u_2 . Получается такой волновой пакет с осцилляциями, но у него есть еще и полюс. В некоторых других уравнениях (например, в нелинейном уравнении Шредингера) возможны решения подобного типа без полюсов.

```
In[18]:= u2 /. {c[1] → a + b i, c[2] → a - b i, k[1] → p + i q, k[2] → p - i q};
u5 = Simplify[ComplexExpand[%]]
```

$$\text{Out[19]} = - \left(\left(16 e^{2 p (4 p^2 t - 12 q^2 t + x)} p q \left(4 (a^2 + b^2) e^{2 p (4 p^2 t - 12 q^2 t + x)} p q - \right. \right. \right. \\ \left. \left(2 a^3 p q + 2 a (b^2 + e^{4 p (4 p^2 t - 12 q^2 t + x)}) p q + b (-b^2 + e^{4 p (4 p^2 t - 12 q^2 t + x)}) (p^2 - q^2) + a^2 b (-p^2 + q^2) \right) \right. \\ \left. \cos[2 q (12 p^2 t - 4 q^2 t + x)] + (2 a^2 b p q + 2 b (b^2 + e^{4 p (4 p^2 t - 12 q^2 t + x)}) p q + \right. \\ \left. a^3 (p^2 - q^2) - a (-b^2 + e^{4 p (4 p^2 t - 12 q^2 t + x)}) (p^2 - q^2) \right) \sin[8 (-3 p^2 q + q^3) t - 2 q x] \Big) \Big) / \\ \left((-a^2 - b^2 + e^{4 p (4 p^2 t - 12 q^2 t + x)}) q + 2 b e^{2 p (4 p^2 t - 12 q^2 t + x)} p \cos[2 q (12 p^2 t - 4 q^2 t + x)] + \right. \\ \left. 2 a e^{2 p (4 p^2 t - 12 q^2 t + x)} p \sin[8 (-3 p^2 q + q^3) t - 2 q x] \right)^2$$

```
In[20]:= Manipulate[Plot[u5 /. {a → aa, b → bb, p → pp, q → qq, t → tt}, {x, -10, 10},
  PlotRange → {-10, 10},
  PlotStyle → {Blue},
  BaseStyle → {FontSize → 16, FontFamily → "Times New Roman"},
  ImageSize → 300,
  AxesLabel → {"x", "u"}],
{{aa, 1}, -2, 2, Appearance → "Labeled"},
{{bb, 0.5}, -2, 2, Appearance → "Labeled"},
{{pp, 0.2}, -5, 5, Appearance → "Labeled"},
{{qq, 3}, -5, 5, Appearance → "Labeled"},
{{tt, 0}, -2, 2, Appearance → "Labeled"}
]
```

Out[20]=



3 Уравнение rot-КдФ

Уравнение rot-КдФ (потенцированное КдФ)

$$v_t = v_{xxx} + 6 v_x^2$$

связано с КдФ подстановкой $u = 2 v_x$ и для него вронскианная формула принимает чуть более простой вид

$$v = \partial_x \log W(y_1, \dots, y_n), \quad y_j = c_j e^{-X_j} - e^{X_j}, \quad X_j = k_j x + 4 k_j^3 t.$$

Легко понять, что солитонным решениям КдФ отвечают в этом уравнении решения, выходящие на разные постоянные при $x \rightarrow \pm \infty$. Такие решения называются кинками. Отметим, что есть разные типы кинков; например, в уравнении синус-Гордона кинки “топологические”, что означает, что предельные значения не могут быть произвольными, они “квантуются”. В уравнении rot-КдФ предельные значения могут быть любыми, но решение всегда возрастающее по x (не бывает антикинков).

Пример 2-кинкового решения.

In[21]:=

```
v2 = FullSimplify[D[Log[W[Sinh[X[1]], Cosh[X[2]]]], x]]
D[v2, t] - D[v2, x, x, x] - 6 D[v2, x]^2;
Simplify[%]
```

Out[21]=

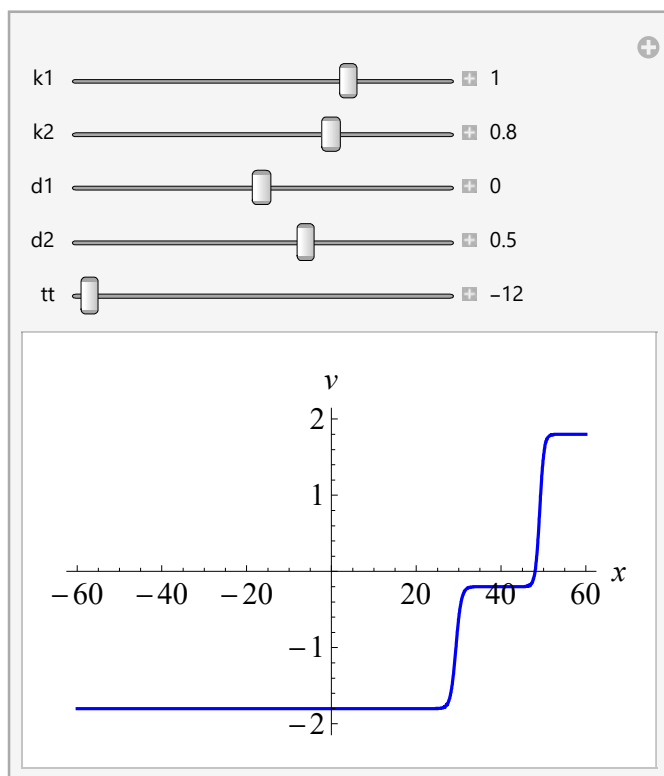
$$\frac{k[1]^2 - k[2]^2}{\text{Coth}\left[k[1] \left(x + 4 t k[1]^2\right)\right] k[1] - k[2] \text{Tanh}\left[k[2] \left(x + 4 t k[2]^2\right)\right]}$$

Out[23]= 0

In[24]:=

```
Manipulate[
  Plot[v2 /. {k[1] → k1, k[2] → k2, d[1] → d1, d[2] → d2, t → tt}, {x, -60, 60},
    PlotRange → {-2.15, 2.15},
    PlotStyle → {Blue},
    BaseStyle → {FontSize → 16, FontFamily → "Times New Roman"},
    ImageSize → 300,
    AxesLabel → {"x", "v"}],
  {{k1, 1}, -2, 2, Appearance → "Labeled"},
  {{k2, 0.8}, -2, 2, Appearance → "Labeled"},
  {{d1, 0}, -2, 2, Appearance → "Labeled"},
  {{d2, 0.5}, -2, 2, Appearance → "Labeled"},
  {{tt, -12}, -12, 12, Appearance → "Labeled"}]
```

Out[24]=



3-кинковое решения.

In[25]:=

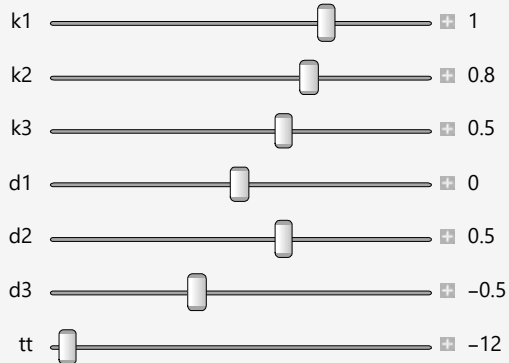
```
v3 = D[Log[W[Cosh[X[1]], Sinh[X[2]], Cosh[X[3]]]], x];
```


In[26]:=

```

Manipulate[
  Plot[
    v3 /. {k[1] → k1, k[2] → k2, k[3] → k3, d[1] → d1, d[2] → d2, d[3] → d3, t → tt}, {x, -60, 60},
    PlotRange → {-3.15, 3.15},
    PlotStyle → {Blue},
    BaseStyle → {FontSize → 16, FontFamily → "Times New Roman"},
    ImageSize → 300,
    AxesLabel → {"x", "v"}],
  {{k1, 1}, -2, 2, Appearance → "Labeled"},
  {{k2, 0.8}, -2, 2, Appearance → "Labeled"},
  {{k3, 0.5}, -2, 2, Appearance → "Labeled"},
  {{d1, 0}, -2, 2, Appearance → "Labeled"},
  {{d2, 0.5}, -2, 2, Appearance → "Labeled"},
  {{d3, -0.5}, -2, 2, Appearance → "Labeled"},
  {{tt, -12}, -12, 12, Appearance → "Labeled"}]

```



Out[26]=

