

О РЕШЕНИЯХ СИСТЕМЫ ГАРНЬЕ С ДВУМЯ НЕЗАВИСИМЫМИ ПЕРЕМЕННЫМИ

А. И. Лапуцкий (Минск, Беларусь)

Рассматривается гамильтонова форма системы Гарнье с двумя независимыми переменными, которая является обобщением уравнений Пенлеве на случай многих переменных:

$$\frac{\partial q_j}{\partial t_i} = \frac{\partial H_i}{\partial p_j}, \quad \frac{\partial p_j}{\partial t_i} = -\frac{\partial H_i}{\partial q_j}, \quad i, j = \overline{1, 2}, \quad (1)$$

$$H_1(q_1, p_1, q_2, p_2, t_1, t_2, \alpha_1, \alpha_2, \alpha_3, \alpha_4, \alpha_5, \alpha_6) =$$

$$= H_{VI}(q_1, p_1, t_1, \alpha_1 + \alpha_4 + \alpha_6, -\alpha_1 - \alpha_2, \alpha_2, \alpha_1 + \alpha_5, \alpha_1 + \alpha_3) + \alpha_2 p_2 \left(\frac{q_2(t_2 - 1)}{(t_1 - 1)(t_1 - t_2)} - \frac{t_2 q_1}{t_1(t_1 - t_2)} + \frac{q_1 q_2}{t_1(t_1 - 1)} \right) + \alpha_2 p_1 \frac{q_1 - q_2}{t_1 - t_2} + p_1 p_2 \left(\frac{2q_1 q_2(t_2 - 1)}{(t_1 - 1)(t_1 - t_2)} - \frac{t_1^2 q_2^2 + t_2^2 q_1^2}{t_1(t_1 - t_2)} + \frac{q_2 t_1 q_1^2}{t_1(t_1 - 1)} \right),$$

$$H_2 = \pi(H_1), \pi(q_1, p_1, q_2, p_2, t_1, t_2, \alpha_1, \alpha_2, \alpha_3, \alpha_4, \alpha_5, \alpha_6) \rightarrow$$

$$\rightarrow (q_2, p_2, q_1, p_1, t_2, t_1, \alpha_1, \alpha_4, \alpha_3, \alpha_2, \alpha_5, \alpha_6), \quad 2\alpha_1 + \alpha_2 + \alpha_3 + \alpha_4 + \alpha_5 + \alpha_6 = 1,$$

где H_{VI} — гамильтониан для шестого уравнения Пенлеве:

$$H_{VI}(q, p, t, \alpha_1, \alpha_2, \alpha_3, \alpha_4, \alpha_5) =$$

$$= \frac{1}{t-1} (p^2(q-1)q(q-t) - p(q(q-t)\alpha_4 + (q-1)(q-t)\alpha_5 + (q-1)q(\alpha_1-1)) + (q-t)(\alpha_2 + \alpha_3)\alpha_3).$$

Гамильтониан H_{VI} получается из H_1 при следующих условиях: $H_1(q_1, p_1, 0, 0, t_1, 0, \alpha_2 + \alpha_3, \alpha_3, \alpha_2 + \alpha_3 + \alpha_5, 0, \alpha_2 + \alpha_3 + \alpha_4, 0)$, где $-\alpha_1 = \alpha_2 + \alpha_3$ (данная замена требуется только в коэффициенте при $q_1 p_1(1 - q_1)$).

Для (1) известны преобразования Бэклунда, изоморфные бирациональным преобразованиям, составляющим аффинную группу Вейля $B_5^{(1)}$. Если известно некоторое решение исходной системы, то при помощи этих преобразований можно получить цепочки новых решений для системы (1).

Теорема. Система (1) имеет решения: $(q_1, p_1, q_2, p_2, t_1, t_2, \alpha_1, \alpha_2, \alpha_3, \alpha_4, \alpha_5, \alpha_6) =$

$$(t_1, 0, t_2, -\frac{\alpha_1(t_1-t_2)}{t_2(t_2-1)}, t_1, t_2, \alpha_1, -1, \alpha_3, \alpha_4, \alpha_5, -\alpha_1),$$

$$(t_1, 0, t_2, f(t_2), t_1, t_2, \alpha_1, 0, \alpha_3, \alpha_4, \alpha_5, -\alpha_1),$$

$$(t_1, -\frac{\alpha_2}{t_1+c_1\alpha_2}, t_2, -\frac{\alpha_4}{t_1+c_1\alpha_2}, t_1, t_2, \alpha_1, \alpha_2, \alpha_3, \alpha_4, \alpha_5, -\alpha_1),$$

$$(t_1, (\frac{\alpha_3}{A} + t_1 - t_2)^{-1}, t_2, -A, t_1, t_2, \alpha_1, -1, \alpha_3, \alpha_4, 2 - \alpha_1 - \alpha_3 - \alpha_4, -\alpha_1),$$

$$\text{где } A = \frac{-1+\alpha_1+\alpha_3-t_2\alpha_1+t_2\alpha_4-\sqrt{4(1-t_2)t_2\alpha_1\alpha_4+(\alpha_3-1+t_2\alpha_4+\alpha_1(t_2-1))^2}}{2t_2(t_2-1)}.$$