

# ANNALES SCIENTIFIQUES DE L'É.N.S.

C. GUICHARD

**Sur une classe particulière d'équations aux dérivées partielles  
dont les invariants sont égaux**

*Annales scientifiques de l'É.N.S. 3<sup>e</sup> série*, tome 7 (1890), p. 19-22

[http://www.numdam.org/item?id=ASENS\\_1890\\_3\\_7\\_\\_19\\_0](http://www.numdam.org/item?id=ASENS_1890_3_7__19_0)

© Gauthier-Villars (Éditions scientifiques et médicales Elsevier), 1890, tous droits réservés.

L'accès aux archives de la revue « Annales scientifiques de l'É.N.S. » (<http://www.elsevier.com/locate/ansens>) implique l'accord avec les conditions générales d'utilisation (<http://www.numdam.org/conditions>). Toute utilisation commerciale ou impression systématique est constitutive d'une infraction pénale. Toute copie ou impression de ce fichier doit contenir la présente mention de copyright.

NUMDAM

Article numérisé dans le cadre du programme  
Numérisation de documents anciens mathématiques  
<http://www.numdam.org/>

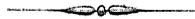
SUR UNE

**CLASSE PARTICULIÈRE D'ÉQUATIONS**

AUX DÉRIVÉES PARTIELLES,

DONT LES INVARIANTS SONT ÉGAUX,

PAR M. C. GUICHARD,  
CHARGÉ D'UN COURS A LA FACULTÉ DE CLERMONT-FERRAND.



Les équations qui sont étudiées dans cette Note sont

$$(1) \quad \frac{\partial^2 \rho}{\partial u \partial v} = \rho \sin \varphi,$$

dans lesquelles  $\varphi$  est une solution quelconque de l'équation

$$(2) \quad \frac{\partial^2 \varphi}{\partial u \partial v} + \cos \varphi = 0.$$

Si l'on différentie l'équation (2), soit par rapport à  $u$ , soit par rapport à  $v$ , on voit immédiatement que  $\frac{\partial \varphi}{\partial u}$  et  $\frac{\partial \varphi}{\partial v}$  sont des solutions particulières de l'équation (1). Je vais démontrer de plus qu'étant donnée une solution de l'équation (1), on peut, en général, et en effectuant seulement des quadratures, en déduire une infinité d'autres.

Soit, en effet,  $\rho$  une des solutions de (1). Posons

$$(3) \quad \begin{cases} \frac{\partial \lambda}{\partial u} = -\frac{\partial \rho}{\partial u} \frac{\partial \varphi}{\partial u}, \\ \frac{\partial \lambda}{\partial v} = \rho \cos \varphi. \end{cases}$$

Les deux équations (5) sont compatibles, car elles donnent toutes deux, en tenant compte des relations (1) et (2),

$$\frac{\partial^2 \lambda}{\partial u \partial v} = -\rho \sin \varphi \frac{\partial \varphi}{\partial u} + \cos \varphi \frac{\partial \rho}{\partial u};$$

elles permettent de déterminer  $\lambda$  par une quadrature. Cela posé, je dis que

$$(4) \quad r = -\frac{\partial^2 \rho}{\partial u^2} + \lambda \frac{\partial \varphi}{\partial u}$$

est une solution de l'équation (1). En effet,

$$\begin{aligned} \frac{\partial r}{\partial v} &= -\frac{\partial}{\partial u} (\rho \sin \varphi) + \frac{\partial \varphi}{\partial u} \frac{\partial \lambda}{\partial v} + \lambda \frac{\partial^2 \varphi}{\partial u \partial v} \\ &= -\sin \varphi \frac{\partial \rho}{\partial u} - \rho \cos \varphi \frac{\partial \varphi}{\partial u} + \rho \cos \varphi \frac{\partial \varphi}{\partial u} - \lambda \cos \varphi \\ &= -\sin \varphi \frac{\partial \rho}{\partial u} - \lambda \cos \varphi \end{aligned}$$

et

$$\frac{\partial^2 r}{\partial u \partial v} = -\sin \varphi \frac{\partial^2 \rho}{\partial u^2} - \cos \varphi \frac{\partial \varphi}{\partial u} \frac{\partial \rho}{\partial u} - \cos \varphi \frac{\partial \lambda}{\partial u} + \lambda \sin \varphi \frac{\partial \varphi}{\partial u} = r \sin \varphi.$$

Il est aussi évident maintenant que, si l'on pose

$$(3') \quad \begin{cases} \frac{\partial \theta}{\partial u} = \rho \cos \varphi, \\ \frac{\partial \theta}{\partial v} = -\frac{\partial \varphi}{\partial v} \frac{\partial \rho}{\partial v} \end{cases}$$

et

$$(4') \quad s = -\frac{\partial^2 \rho}{\partial v^2} + \theta \frac{\partial \varphi}{\partial v},$$

$s$  est encore une solution de l'équation (1).

Appliquons maintenant la transformation (4') à la solution  $r$ . On aura pour déterminer  $\theta$

$$\begin{aligned} \frac{\partial \theta}{\partial u} &= \left( -\frac{\partial^2 \rho}{\partial u^2} + \lambda \frac{\partial \varphi}{\partial u} \right) \cos \varphi = \frac{\partial}{\partial u} \left[ -\cos \varphi \frac{\partial \rho}{\partial u} + \lambda \sin \varphi \right], \\ \frac{\partial \theta}{\partial v} &= \left[ \sin \varphi \frac{\partial \rho}{\partial u} + \lambda \cos \varphi \right] \frac{\partial \varphi}{\partial v} = \frac{\partial}{\partial v} \left[ -\cos \varphi \frac{\partial \rho}{\partial u} + \lambda \sin \varphi \right]; \end{aligned}$$

d'où

$$\theta = -\cos \varphi \frac{\partial \rho}{\partial u} + \lambda \sin \varphi + \mathbf{K},$$

$\mathbf{K}$  étant une constante.

On aura ensuite

$$\begin{aligned} -\frac{\partial^2 r}{\partial v^2} &= \sin \varphi \frac{\partial^2 \rho}{\partial u \partial v} + \cos \varphi \frac{\partial \rho}{\partial u} \frac{\partial \varphi}{\partial v} - \lambda \sin \varphi \frac{\partial \varphi}{\partial v} + \frac{\partial \lambda}{\partial v} \cos \varphi \\ &= \rho + \cos \varphi \frac{\partial \rho}{\partial u} \frac{\partial \varphi}{\partial v} - \lambda \sin \varphi \frac{\partial \varphi}{\partial v}, \end{aligned}$$

et alors

$$s = -\frac{\partial^2 r}{\partial v^2} + \theta \frac{\partial \varphi}{\partial v} = \rho + \mathbf{K} \frac{\partial \varphi}{\partial v}.$$

En faisant abstraction du terme  $\mathbf{K} \frac{\partial \varphi}{\partial v}$ , on peut dire que les transformations (4) et (4') sont inverses l'une de l'autre. L'application répétée des transformations (4) ou des transformations (4') donnera, en général, une infinité de solutions nouvelles.

Si l'on prend

$$\rho = \frac{\partial \varphi}{\partial v},$$

on trouvera aussi

$$r = \frac{\partial \varphi}{\partial v};$$

la méthode ne donne rien de nouveau. Au contraire, la valeur de  $s$  est une nouvelle solution.

---