

Généralisation de la méthode de Cauchy de l'intégration de l'équation différentielle aux dérivées partielles du premier ordre.

C. Russyan.

Etant donnée l'équation différentielle aux dérivées partielles du premier ordre

$$F(x_1 \dots x_n, z, p_1 \dots p_n) = 0$$

pour trouver son intégrale se réduisant pour $x_1 = x_1^0$ à la fonction donnée $\varphi(x_2, \dots, x_n)$, il faut d'après Cauchy trouver le système principal pour $x_1 = x_1^0$ de $2n$ intégrales

$$(a) \quad \begin{aligned} x_j &= x_j(x_1, x_2^0, \dots, x_n^0, z_0, p_1^0, \dots, p_n^0) & (j = 2 \dots n) \\ z &= z(x_1, x_2^0, \dots, x_n^0, z_0, p_1^0, \dots, p_n^0) \\ p_i &= p_i(x_1, x_2^0, \dots, x_n^0, z_0, p_1^0, \dots, p_n^0) & (i = 1 \dots n) \end{aligned}$$

du système de $2n$ équations différentielles ordinaires

$$\frac{dx_i}{\frac{\partial F}{\partial p_i}} = \frac{dz}{\sum_{k=1}^n p_k \frac{\partial F}{\partial p_k}} = - \frac{dp_i}{\frac{\partial F}{\partial x_i} + p_i \frac{\partial F}{\partial z}} \quad (i = 1 \dots n)$$

et éliminer x_2^0, \dots, p_n^0 des équation (a) et des équations

$$F(x_1^0, \dots, p_n^0) = 0, \quad \varphi(x_2^0, \dots, x_n^0) = z_0, \quad \frac{\partial \varphi}{\partial x_j^0} = p_j^0 \quad (j = 2 \dots n)$$

La première des $n+1$ équations obtenues

$$z = f(x_1, \dots, x_n), \quad p_i = f_i(x_1, \dots, x_n) \quad (i = 1 \dots n)$$

est l'intégrale cherchée si en vertu de ces dernières équations $\frac{\partial F}{\partial p_i} \neq 0$.

Cette méthode peut être généralisée comme il suit: étant donnée le système de $m < n$ équations différentielles aux dérivées partielles du premier ordre en involution

$$F_a(x_1, \dots, x_n, z, p_1, \dots, p_n) = c_a \quad (a = 1 \dots m) \tag{I}$$

et indépendantes p. ex. par rapport à p_1, \dots, p_m de sorte que

$$[F_a, F_\beta] = 0 \quad (a, \beta = 1 \dots m) \text{ et } \Delta = \frac{\partial(F_1 \dots F_m)}{\partial(p_1 \dots p_m)} \neq 0$$

pour trouver l'intégrale commune de ces équations se réduisant pour $x_1 = x_1^0 \dots x_m = x_m^0$ à la fonction donnée $\varphi(x_{m+1} \dots x_n)$ on doit trouver le système principal pour $x_1 = x_1^0 \dots x_m = x_m^0$ de $2n+1-m$ intégrales du système de $2n+1-m$ équations différentielles ordinaires aux différentielles totales qu'on obtient en égalant à zéro $2n+1-m$ déterminants indépendants du degré $m+1$ du système d'éléments

$$\left| \begin{array}{cccccccc} dx_1 \dots dx_n, & dz, & & & dp_1, & \dots & \dots & dp_n \\ \frac{\partial F_1}{\partial p_1}, \dots, \frac{\partial F_1}{\partial p_n}, & \sum_1^n k p_k \frac{\partial F_1}{\partial p_k}, & -\frac{\partial F_1}{\partial x_1} - p_1 \frac{\partial F_1}{\partial z}, & \dots & -\frac{\partial F_1}{\partial x_n} - p_n \frac{\partial F_1}{\partial z}, & & & \\ \dots & \\ \frac{\partial F_m}{\partial p_1}, \dots, \frac{\partial F_m}{\partial p_n}, & \sum_1^n k p_k \frac{\partial F_m}{\partial p_k}, & -\frac{\partial F_m}{\partial x_1} - p_1 \frac{\partial F_m}{\partial z}, & \dots & -\frac{\partial F_m}{\partial x_n} - p_n \frac{\partial F_m}{\partial z}, & & & \end{array} \right| \tag{1)}$$

et éliminer $x_{m+1}^0 \dots x_n^0, z_0, p_1^0 \dots p_n^0$ de ces intégrales

$$\begin{aligned} x_j &= x_j(x_1, \dots, x_m, x_{m+1}^0, \dots, x_n^0, z_0, p_1^0, \dots, p_n^0) \quad (j = m+1 \dots n) \\ z &= z(x_1, \dots, x_m, x_{m+1}^0, \dots, x_n^0, z_0, p_1^0, \dots, p_n^0) \\ p_i &= p_i(x_1, \dots, x_m, x_{m+1}^0, \dots, x_n^0, z_0, p_1^0, \dots, p_n^0) \quad (i = 1 \dots n) \end{aligned}$$

et des équations

$$\begin{aligned} F_a(x_1^0 \dots x_n^0, z_0, p_1^0, \dots, p_n^0) &= c_a \quad (a = 1 \dots m), \\ \varphi(x_{m+1}^0, \dots, x_n^0) &= z_0, \quad \frac{\partial \varphi}{\partial x_j^0} = p_j^0 \quad (j = m+1 \dots n). \end{aligned}$$

La première des équations obtenues

$$z = f(x_1, \dots, x_n), \quad p_i = f_i(x_1, \dots, x_n) \quad (i = 1 \dots n)$$

est l'intégrale cherchée si pour ces équations $\Delta \neq 0$.

1) Le système canonique de Hamilton généralisé.

Pour trouver l'intégrale commune des équations données (I) il faut et il suffit trouver $n + 1$ fonctions z, p_i ($i = 1 \dots n$) des variables indépendantes x_1, \dots, x_n satisfaisant aux équations (I) et à l'équation

$$dz - p_1 dx_1 - \dots - p_n dx_n = 0. \quad (\text{II})$$

Introduisons au lieu des variables x_{m+1}, \dots, x_n les variables y_{m+1}, \dots, y_n à l'aide des formules quelconques pourvu que soit

$$\Delta_1 = \frac{\partial(x_{m+1} \dots x_n)}{\partial(y_{m+1} \dots y_n)} \neq 0.$$

Les fonctions cherchées z, p_i ($i = 1 \dots n$) deviendront celles des variables indépendantes $x_1 \dots x_m, y_{m+1} \dots y_n$. Il suit des équations (I) que

$$\begin{aligned} \frac{\partial F_a}{\partial x_i} + \frac{\partial F_a}{\partial z} \frac{\partial z}{\partial x_i} + \sum_1^m k \frac{\partial F_a}{\partial p_k} \frac{\partial p_k}{\partial x_i} + \sum_{m+1}^n j \frac{\partial F_a}{\partial x_j} \frac{\partial x_j}{\partial x_i} + \\ + \sum_{m+1}^n j \frac{\partial F_a}{\partial p_j} \frac{\partial p_j}{\partial x_i} = 0 \quad (i = 1 \dots m) \end{aligned} \quad (\text{III}),$$

$$\begin{aligned} \sum_{m+1}^n j \frac{\partial F_a}{\partial x_j} \frac{\partial x_j}{\partial y_s} + \frac{\partial F_a}{\partial z} \frac{\partial z}{\partial y_s} + \sum_1^m i \frac{\partial F_a}{\partial p_i} \frac{\partial p_i}{\partial y_s} + \\ + \sum_{m+1}^n j \frac{\partial F_a}{\partial p_j} \frac{\partial p_j}{\partial y_s} = 0 \quad (s = m + 1 \dots n) \end{aligned} \quad (\text{IV})$$

et de l'équation (II) que

$$\frac{\partial z}{\partial x_i} = p_i + \sum_{m+1}^n j p_j \frac{\partial x_j}{\partial x_i} \quad (i = 1 \dots m) \quad (\text{V})$$

$$\frac{\partial z}{\partial y_s} = \sum_{m+1}^n j p_j \frac{\partial x_j}{\partial y_s} \quad (s = m + 1 \dots n). \quad (\text{VI}).$$

On peut encore y ajouter les équations

$$\frac{\partial p_i}{\partial y_s} = \sum_{m+1}^n j \left(\frac{\partial p_j}{\partial x_i} \frac{\partial x_j}{\partial y_s} - \frac{\partial p_j}{\partial y_s} \frac{\partial x_j}{\partial x_i} \right) \quad (i = 1 \dots m, s = m + 1 \dots n) \quad (\text{VII})$$

qu'on obtient des équations (V), (VI) par les différentiations.

Dans ce qui va suivre nous représenterons par $\Delta_{(i)p_k}$, $\Delta_{(i)x_k}$, $\Delta_{(i)z}$ le résultat de la substitution dans le déterminant Δ au lieu des éléments $\frac{\partial F_a}{\partial x_i}$ ($a=1\dots m$) des éléments $\frac{\partial F_a}{\partial p_k}$, $-\frac{\partial F_a}{\partial x_k} - p_k \frac{\partial F_a}{\partial z}$, $-\frac{\partial F_a}{\partial z}$ respectivement ($i=1\dots m$, $k=1\dots n$).

Portons dans les équations (IV) les valeurs des $\frac{\partial z}{\partial y_s}$, $\frac{\partial p_i}{\partial y_s}$ ($i=1\dots m$, $s=m+1\dots n$) tirées des équations (VI), (VII). On aura

$$\sum_{j=m+1}^n j \frac{\partial y_j}{\partial y_s} \left(\frac{\partial F_a}{\partial x_j} + p_j \frac{\partial F_a}{\partial z} + \sum_{i=1}^m i \frac{\partial F_a}{\partial p_i} \frac{\partial p_i}{\partial x_j} \right) + \\ + \sum_{j=m+1}^n j \frac{\partial p_j}{\partial y_s} \left(\frac{\partial F_a}{\partial p_j} - \sum_{i=1}^m i \frac{\partial F_a}{\partial p_i} \frac{\partial x_i}{\partial x_j} \right) = 0 \quad (s=m+1\dots n).$$

Choisissons si c'est possible les formules de la transformation mentionnée de la manière que

$$\frac{\partial F_a}{\partial p_j} - \sum_{i=1}^m i \frac{\partial F_a}{\partial p_i} \frac{\partial x_i}{\partial x_j} = 0 \quad \left(\begin{array}{l} a=1\dots m \\ j=m+1\dots n \end{array} \right) \quad (\text{VIII})$$

Comme $\Delta_1 \neq 0$ il viendra que

$$(\text{IX}) \quad \frac{\partial F_a}{\partial x_j} + p_j \frac{\partial F_a}{\partial z} + \sum_{i=1}^m i \frac{\partial F_a}{\partial p_i} \frac{\partial p_i}{\partial x_j} = 0 \quad \left(\begin{array}{l} a=1\dots m \\ j=m+1\dots n \end{array} \right).$$

On peut présenter les équations (VIII), (IX) dans une autre forme. En supposant que j aie la valeur constante quelconque $m+1\dots n$ et que $a=1\dots m$ et en résolvant les $2m$ équations obtenues par rapport aux $\frac{\partial x_j}{\partial x_i}$, $\frac{\partial p_j}{\partial x_i}$ ($i=1\dots m$) on a

$$\Delta \frac{\partial x_j}{\partial x_i} = \Delta_{(i)p_j}, \quad \Delta \frac{\partial p_j}{\partial x_i} = \Delta_{(i)x_j} \quad (\text{a}) \\ (i=1\dots m, j=m+1\dots n).$$

Si dx_j , dp_j ($j=m+1\dots n$) sont les différentielles totales des x_j , p_j par rapport aux variables indépendantes $x_1\dots x_m$ on a que

$$\Delta dx_j - \sum_{i=1}^m i \Delta_{(i)p_j} dx_i = 0,$$

$$\Delta dp_j - \sum_1^m i \Delta_{(i)x_j} dx_i = 0$$

ou que

$$\begin{vmatrix} dx_1 \dots dx_m & dx_j \\ \frac{\partial F_1}{\partial p_1}, \dots, \frac{\partial F_1}{\partial p_m}, \frac{\partial F_1}{\partial p_j} \\ \dots \\ \frac{\partial F_m}{\partial p_1}, \dots, \frac{\partial F_m}{\partial p_m}, \frac{\partial F_m}{\partial p_j} \end{vmatrix} = 0, \quad \begin{vmatrix} dx_1 \dots dx_m & dp_j \\ \frac{\partial F_1}{\partial p_1}, \dots, \frac{\partial F_1}{\partial p_m}, -\frac{\partial F_1}{\partial x_j} - p_j \frac{\partial F_1}{\partial z} \\ \dots \\ \frac{\partial F_m}{\partial p_1}, \dots, \frac{\partial F_m}{\partial p_m}, -\frac{\partial F_m}{\partial x_j} - p_j \frac{\partial F_m}{\partial z} \end{vmatrix} = 0$$

$$(j = m + 1 \dots n).$$

C'est l'autre forme des équations (VIII), (IX). Portons maintenant les valeurs des $\frac{\partial z}{\partial x_i}, \frac{\partial x_j}{\partial x_i}, \frac{\partial p_j}{\partial x_i}$ ($j = m + 1 \dots n$) tirées des équations (V), (a) dans l'équation (III).

On aura

$$\begin{aligned} \Delta \sum_1^m k \frac{\partial F_a}{\partial p_k} \frac{\partial p_k}{\partial x_i} + \Delta \left(\frac{\partial F_a}{\partial x_i} + p_i \frac{\partial F_a}{\partial z} \right) + \sum_{m+1}^n j \left(\frac{\partial F_a}{\partial x_j} + p_j \frac{\partial F_a}{\partial z} \right) \Delta_{(i)p_j} + \\ + \sum_{m+1}^n j \frac{\partial F_a}{\partial p_j} \Delta_{(i)x_j} = 0 \quad (a, i = 1 \dots m). \end{aligned}$$

$$\text{Or } [F_a, F_\beta] = 0 \quad (a, \beta = 1 \dots m)$$

ou

$$\begin{aligned} \sum_1^m i \left(\frac{\partial F_a}{\partial x_i} + p_i \frac{\partial F_a}{\partial z} \right) \frac{\partial F_\beta}{\partial p_i} + \sum_{m+1}^n j \left(\frac{\partial F_a}{\partial x_j} + p_j \frac{\partial F_a}{\partial z} \right) \frac{\partial F_\beta}{\partial p_j} - \\ - \sum_{m+1}^n j \frac{\partial F_a}{\partial p_j} \left(\frac{\partial F_\beta}{\partial x_j} + p_j \frac{\partial F_\beta}{\partial z} \right) = \sum_1^m k \frac{\partial F_a}{\partial p_k} \left(\frac{\partial F_\beta}{\partial x_k} + p_k \frac{\partial F_\beta}{\partial z} \right) \end{aligned}$$

$$(a, \beta = 1 \dots m).$$

Supposant que a ait la valeur constante quelconque $1 \dots m$, et que $\beta = 1 \dots m$ et résolvant les m équations obtenues par rapport aux

$\frac{\partial F_a}{\partial x_i} + p_i \frac{\partial F_a}{\partial z}$ ($i = 1 \dots m$) on a que

$$\Delta \left(\frac{\partial F_a}{\partial x_i} + p_i \frac{\partial F_a}{\partial z} \right) + \sum_{m+1}^n j \left(\frac{\partial F_a}{\partial x_j} + p_j \frac{\partial F_a}{\partial z} \right) \Delta_{(i)p_j} +$$

$$+ \sum_{m+1}^n j \frac{\partial F_a}{\partial p_i} \Delta_{(i)x_j} = - \sum_1^m k \frac{\partial F_a}{\partial p_k} \Delta_{(i)x_k}.$$

Donc

$$\sum_1^m k \frac{\partial F_a}{\partial p_k} \left(\Delta \frac{\partial p_k}{\partial x_i} - \Delta_{(i)x_k} \right) = 0 \quad \left(\begin{array}{l} a = 1 \dots m \\ i = 1 \dots m \end{array} \right)$$

et comme $\Delta \neq 0$ il s'ensuit que

$$\Delta \frac{\partial p_k}{\partial x_i} = \Delta_{(i)x_k} \quad (i, k = 1 \dots m).$$

Si dp_k est la différentielle totale de p_k par rapport aux variables $x_1 \dots x_m$ on a que

$$\Delta dp_k - \sum_1^m i \Delta_{(i)x_k} dx_i = 0 \quad (k = 1 \dots m)$$

ou que

$$\left| \begin{array}{cccc} dx_1 & \dots & dx_m & dp_k \\ \frac{\partial F_1}{\partial p_1}, \dots, \frac{\partial F_1}{\partial p_m}, -\frac{\partial F_1}{\partial x_k} - p_k \frac{\partial F_1}{\partial z} \\ \dots & \dots & \dots & \dots \\ \frac{\partial F_m}{\partial p_1}, \dots, \frac{\partial F_m}{\partial p_m}, -\frac{\partial F_m}{\partial x_k} - p_k \frac{\partial F_m}{\partial z} \end{array} \right| = 0 \quad (k = 1 \dots m).$$

Portons enfin les valeurs (a) des $\frac{\partial x_j}{\partial x_i}$ ($j = m+1 \dots n$) dans l'équation (V).

On aura que

$$\Delta \frac{\partial z}{\partial x_i} = \sum_1^n k p_k \Delta_{(i)p_k}.$$

Si dz est la différentielle totale de z par rapport aux variables $x_1 \dots x_m$, on a que

$$\Delta dz - \sum_1^m i dx_i \left(\sum_1^n k p_k \Delta_{(i)p_k} \right) = 0$$

ou que

$$\begin{vmatrix} dx_1 \dots dx_m & dz \\ \frac{\partial F_1}{\partial p_1}, \dots, \frac{\partial F_1}{\partial p_m}, \sum_{k=1}^n p_k \frac{\partial F_1}{\partial p_k} \\ \dots \\ \frac{\partial F_m}{\partial p_1}, \dots, \frac{\partial F_m}{\partial p_m}, \sum_{k=1}^n p_k \frac{\partial F_m}{\partial p_k} \end{vmatrix} = 0.$$

Nous avons donc obtenu le résultat suivant: si la transformation mentionnée est possible, les fonctions cherchées z , p_i ($i=1..n$), et x_j ($j=m+1..n$) considérées comme les fonctions des variables indépendantes $x_1..x_m$ doivent satisfaire aux $2n+1-m$ équations différentielles ordinaires aux différentielles totales qu'on obtient en égalant à zéro les $2n+1-m$ déterminants indépendants du degré $m+1$ du système d'éléments

$$\begin{vmatrix} dx_1 \dots dx_n & dz & dp_1 \dots dp_n \\ \frac{\partial F_1}{\partial p_1}, \dots, \frac{\partial F_1}{\partial p_n}, \sum_{k=1}^n p_k \frac{\partial F_1}{\partial p_k}, -\frac{\partial F_1}{\partial x_1} - p_1 \frac{\partial F_1}{\partial z}, \dots, -\frac{\partial F_1}{\partial x_n} - p_n \frac{\partial F_1}{\partial z} \\ \dots \\ \frac{\partial F_m}{\partial p_1}, \dots, \frac{\partial F_m}{\partial p_n}, \sum_{k=1}^n p_k \frac{\partial F_m}{\partial p_k}, -\frac{\partial F_m}{\partial x_1} - p_1 \frac{\partial F_m}{\partial z}, \dots, -\frac{\partial F_m}{\partial x_n} - p_n \frac{\partial F_m}{\partial z} \end{vmatrix}$$

Mais ce système d'équations ordinaires correspond au système complet d'équations linéaires

$$[V, F_\beta] = 0 \quad (\beta = 1..m).$$

Il est donc complètement intégrable; la transformation mentionnée est possible et, si le système principal pour $x_1=x_1^0, \dots, x_m=x_m^0$ des $2n+1-m$ intégrales de ces équations est

$$\begin{aligned} x_j &= x_j(x_1, \dots, x_m, x_{m+1}^0, \dots, p_n^0) \quad (j = m+1..n) \\ z &= z(x_1, \dots, x_m, x_{m+1}^0, \dots, p_n^0) \\ p_i &= p_i(x_1, \dots, x_m, x_{m+1}^0, \dots, p_n^0), \quad (i = 1..n) \end{aligned} \tag{b}$$

les fonctions cherchées z , p_i ($i=1..n$) et x_j ($j=m+1..n$) doivent avoir la forme (b), où x_{m+1}^0, \dots, p_n^0 sont les fonctions des y_{m+1}, \dots, y_n , qu'on doit encore déterminer.

Comme $F_a(x_1, \dots, p_n)$ ($a=1 \dots m$) sont les solutions du système complet d'équations partielles linéaires

$$[V, F_\beta] = 0, \quad (\beta = 1 \dots m)$$

on a en vertu des équations (b) que

$$F_a(x_1, \dots, p_n) = F_a(x_1^0, \dots, p_n^0) \quad (a = 1 \dots m).$$

et, comme les fonctions cherchées doivent satisfaire aux équations (I), on a que

$$F_a(x_1^0, \dots, p_n^0) = C_a \quad (a=1 \dots m).$$

Ces équations définissent m des fonctions x_{m+1}^0, \dots, p_n^0 p. ex. $p_1^0 \dots p_m^0$ en fonctions des autres d'elles. En vertu des relations précédentes les formules (b) deviennent celles (c), qui satisfont aux équations (I) et (V). Il ne reste que satisfaire aux équations (VI).

$$\text{Si} \quad U_s = \frac{\partial Z}{\partial y_s} - \sum_{m+1}^n j P_j \frac{\partial x_j}{\partial y_s}, \quad (s = m+1 \dots n)$$

où au lieu des z, x_j, p_j , ($j = m+1 \dots n$) sont substituées leurs expressions (b) on a que

$$\frac{\partial U_s}{\partial x_i} = \frac{\partial^2 Z}{\partial y_s \partial x_i} - \sum_{m+1}^n j \frac{\partial p_j}{\partial x_i} \frac{\partial x_j}{\partial y_s} - \sum_{m+1}^n j P_j \frac{\partial^2 x_j}{\partial y_s \partial x_i}$$

($i = 1 \dots m, s = m+1 \dots n$).

Mais

$$\frac{\partial^2 Z}{\partial y_s \partial x_i} = \frac{\partial p_i}{\partial y_s} + \sum_{m+1}^n j \frac{\partial p_j}{\partial y_s} \frac{\partial x_j}{\partial x_i} + \sum_{m+1}^n j P_j \frac{\partial^2 x_j}{\partial y_s \partial x_i},$$

d'où il vient que

$$\frac{\partial U_s}{\partial x_i} = \frac{\partial p_i}{\partial y_s} + \sum_{m+1}^n j \frac{\partial p_j}{\partial y_s} \frac{\partial x_j}{\partial x_i} - \sum_{m+1}^n j \frac{\partial p_j}{\partial x_i} \frac{\partial x_j}{\partial y_s}$$

($i = 1 \dots m, s = m+1 \dots n$).

En y substituant au lieu des $\frac{\partial x_j}{\partial x_i}, \frac{\partial p_j}{\partial x_i}$ leurs valeurs (a) on obtient

$$\Delta \frac{\partial U_s}{\partial x_i} = \Delta \frac{\partial p_i}{\partial y_s} + \sum_{m+1}^n j \Delta \frac{\partial p_j}{\partial y_s} - \sum_{m+1}^n j \Delta \frac{\partial x_j}{\partial y_s}$$

($i = 1 \dots m, s = m+1 \dots n$).

Or $F_a(x_1, \dots, p_n) = C_a (a = 1 \dots m)$

d'où

$$\sum_{j=m+1}^n \frac{\partial F_a}{\partial x_j} \frac{\partial x_j}{\partial y_s} + \frac{\partial F_a}{\partial z} \frac{\partial z}{\partial y_s} + \sum_{i=1}^m \frac{\partial F_a}{\partial p_i} \frac{\partial p_i}{\partial y_s} + \sum_{j=m+1}^n \frac{\partial F_a}{\partial p_j} \frac{\partial p_j}{\partial y_s} = 0$$

($a = 1 \dots m, s = m + 1 \dots n$),

et en résolvant par rapport à $\frac{\partial p_i}{\partial y_s}$,

$$\Delta \frac{\partial p_i}{\partial y_s} + \sum_{j=m+1}^n \Delta_{(i)p_j} \frac{\partial p_j}{\partial y_s} - \sum_{j=m+1}^n \Delta_{(i)x_j} \frac{\partial x_j}{\partial y_s} = \Delta_{(i)z} \left(\frac{\partial z}{\partial y_s} - \sum_{j=m+1}^n p_j \frac{\partial x_j}{\partial y_s} \right) = \Delta_{(i)z} U_s.$$

Donc

$$\Delta \frac{\partial U_s}{\partial x_i} = \Delta_{(i)z} U_s$$

ou

$$\Delta \frac{\partial}{\partial x_i} \log U_s = \Delta_{(i)z} \quad (i = 1 \dots m, s = m + 1 \dots n).$$

Si $d \log U_s$ est la différentielle totale de $\log U_s$ par rapport aux variables x_1, \dots, x_m , on a que

$$d \log U_s = \frac{1}{\Delta} \sum_{i=1}^m \Delta_{(i)z} dx_i.$$

La seconde partie est la différentielle totale par rapport à $x_1 \dots x_m$. En effet, le système de $2n + 2 - m$ équations différentielles ordinaires aux différentielles totales qu'on obtient en égalant à zéro les $2n + 2 - m$ déterminants indépendants du degré $m + 1$ du système d'éléments

dx_1, \dots, dx_n	dz	dp_1, \dots, dp_n	dt
$\frac{\partial F_1}{\partial p_1}, \dots, \frac{\partial F_1}{\partial p_n}$	$\sum_{k=1}^n k p_k \frac{\partial F_1}{\partial p_k}$	$-\frac{\partial F_1}{\partial x_1} - p_1 \frac{\partial F_1}{\partial z}, \dots, -\frac{\partial F_1}{\partial x_n} - p_n \frac{\partial F_1}{\partial z}$	$-\frac{\partial F_1}{\partial z}$
.....			
$\frac{\partial F_m}{\partial p_1}, \dots, \frac{\partial F_m}{\partial p_n}$	$\sum_{k=1}^n k p_k \frac{\partial F_m}{\partial p_k}$	$-\frac{\partial F_m}{\partial x_1} - p_1 \frac{\partial F_m}{\partial z}, \dots, -\frac{\partial F_m}{\partial x_n} - p_n \frac{\partial F_m}{\partial z}$	$-\frac{\partial F_m}{\partial z}$

correspond au système d'équations linéaires

$$\left[V, F_\alpha \right] - \frac{\partial F_\alpha}{\partial z} \frac{\partial V}{\partial t} = 0 \quad (\alpha = 1 \dots m),$$

qui est complet, comme il est aisé de voir à l'aide de l'identité de A. Mayer.

Le système d'équations ordinaires est donc complètement intégrable. Comme les équations (b) sont ses $2n + 1 - m$ intégrales, l'équation

$$dt = \frac{1}{\Delta} \sum_i^m i \Delta_{(i)z} dx_i$$

a en vertu d'équations (b) qu'une intégrale, et comme la seconde partie ne contient pas t , elle est la différentielle totale. Elle la reste évidemment en vertu des équations (c) c. q. f. d. Si $\varrho(x_1 \dots x_m)$ est l'intégrale de cette différentielle se réduisant à zéro pour $x_1 = x_1^0, \dots, x_m = x_m^0$ on a en intégrant que

$$U_s = U_s^0 e^{\varrho(x_1 \dots x_m)} \quad \text{où } U_s^0 = \frac{\partial z_0}{\partial y_s} - \sum_{m+1}^n j p_j^0 \frac{\partial x_j^0}{\partial y_s} \quad (\text{X})$$

Les équations donc (VI) sont:

$$\left[\frac{\partial z_0}{\partial y_s} - \sum_{m+1}^n j p_j^0 \frac{\partial x_j^0}{\partial y_s} \right] e^{\varrho(x_1 \dots x_m)} = 0 \quad (s = m+1 \dots n).$$

Nous pouvons supposer que

$$\frac{\partial(x_{m+1}^0, \dots, x_n^0)}{\partial(y_{m+1}, \dots, y_n)} \neq 0$$

car pour $x_1 = x_1^0, \dots, x_m = x_m^0$

$$\Delta = \frac{\partial(x_{m+1}^0, \dots, x_n^0)}{\partial(y_{m+1}, \dots, x_n)} \neq 0.$$

Dans cette supposition z_0 est une fonction $\varphi(x_{m+1}^0, \dots, x_n^0)$ des x_{m+1}^0, \dots, x_n^0 et les équations (VI) sont:

1) Il suit des équations (V) et (X) qu'en vertu des équations (c) on a que $dz - p_1 dx_1 - \dots - p_n dx_n = e^{\varrho(x_1 \dots x_m)} \left(dz_0 - \sum_{m+1}^n j p_j dx_j^0 \right)$ ou $F_\alpha(x_1 \dots p_n) = C_\alpha$ ($\alpha = 1 \dots m$). Les équations (c) sont donc les formules de la transformation de Pfaff après laquelle l'expression différentielle $dz - p_1 dx_1 - \dots - p_n dx_n$ où $F_\alpha(x_1 \dots p_n) = C_\alpha$ ($\alpha = 1 \dots m$) ne contient les variables $x_1 \dots x_m$ qu'en facteur commun $e^{\varrho(x_1 \dots x_m)}$.

$$\sum_{j=m+1}^n j \left(\frac{\partial \varphi}{\partial x_j^0} - p_j^0 \right) \frac{\partial x_j^0}{\partial y_s} e^{\varphi(x_1, \dots, x_m)} = 0 \quad (s = m+1 \dots n)$$

ou comme

$$\frac{\partial (x_{m+1}^0, \dots, x_n^0)}{\partial (y_{m+1}, \dots, y_n)} \neq 0,$$

$$e^{\varphi(x_1, \dots, x_m)} \left(\frac{\partial \varphi}{\partial x_j^0} - p_j^0 \right) = 0. \quad (j = m+1 \dots n).$$

Il faut et il suffit pour cela que

$$p_j^0 = \frac{\partial \varphi}{\partial x_j^0} \quad (j = m+1 \dots n)$$

si pour les équations (d) $\Delta \neq 0$, les équations (d) étant les équations (c) après la substitution

$$z_0 = \varphi(x_{m+1}^0, \dots, x_n^0), \quad p^0 = \frac{\partial \varphi}{\partial x_j^0} \quad (j = m+1 \dots n).$$

Les fonctions z, p_i ($i=1 \dots n$) sont donc trouvées. Il ne reste qu'à éliminer $y_{m+1} \dots y_n$ en éliminant x_{m+1}^0, \dots, x_n^0 à l'aide des $n-m$ premières équations (d). La première des $n+1$ équations obtenues

$$(e) \quad z = f(x_1, \dots, x_n), \quad p_i = f_i(x_1, \dots, x_n) \quad (i=1 \dots n)$$

est l'intégrale commune des équations (I) si en vertu des équations (e) $\Delta \neq 0$.

On démontrera par le procédé connu que pour $x_1 = x_1^0, \dots, x_m = x_m^0$ l'intégrale $z = f(x_1, \dots, x_n)$ devient $z = \varphi(x_{m+1}, \dots, x_n)$. Comme la fonction $\varphi(x_{m+1}, \dots, x_n)$ reste arbitraire, elle peut être donnée à l'avance.