

НАЦИОНАЛЬНАЯ АКАДЕМИЯ НАУК
КЫРГЫЗСКОЙ РЕСПУБЛИКИ

ИНСТИТУТ МАТЕМАТИКИ

ISSN 0130-6553

ИССЛЕДОВАНИЯ
ПО ИНТЕГРО-
ДИФФЕРЕНЦИАЛЬНЫМ
УРАВНЕНИЯМ

ВЫПУСК 30

Бишкек «Илим» 2001

С.А.АБЛАКИМОВА, Э.Р.АТАМАНОВ

МНОГОМЕРНАЯ ОБРАТНАЯ ЗАДАЧА ДЛЯ ПСЕВДОГИПЕРБОЛИЧЕСКОГО УРАВНЕНИЯ

Рассмотрим псевдогиперболическое уравнение

$$u_{tt} = (\Delta u)_t + \alpha(\Delta u) + \sum_{i=1}^n a_i(t, x) \frac{\partial u}{\partial x_i} + q(t, \bar{x})u + f(t, x) \quad (1)$$

$$u|_{t=0} = \varphi(x), \quad u_t|_{t=0} = \psi(x), \quad (2)$$

где $t \in [0, T]$, $x = (x_1, \dots, x_{n-1}, x_n) \in R^n$, $\bar{x} = (x_1, \dots, x_{n-1}, x_n) \in R^{n-1}$, α - известное число, $a_i(t, x)$ и $f(t, x)$ - известные непрерывные функции в области $[0, t] \times R^n$, $i=1, \dots, n$, $\varphi(x)$ и $\psi(x)$ - известные непрерывные функции в области R^n .

Требуется найти $q(t, \bar{x})$, если известно решение задачи (1)-(2) в точках плоскости

$$u|_{x_n=0} = F(t, \bar{x}), \quad \bar{x} \in R^{n-1}. \quad (3)$$

Предположим, что в области R^{n-1} выполняются условия согласования

$$F(0, \bar{x}) = \varphi(\bar{x}, 0), \quad F_t(0, \bar{x}) = \psi(\bar{x}, 0). \quad (4)$$

Псевдогиперболические уравнения возникают в теории нестационарного течения вязкого газа, при конвективной диффузии солей в пористой среде, распространении начальных уплотнений в вязком газе [1]. Обратные задачи для псевдогиперболического уравнения впервые изучались, по-видимому, в [2], позднее ряд некорректно поставленных задач такого сорта рассматривался в работах [3,4].

Введем обозначение

$$W(t, x) = u_t(t, x). \quad (5)$$

Тогда

$$u(t, x) = \int W(s, x) ds + \varphi(x). \quad (6)$$

Учитывая (5) и (6), уравнение (1) запишем в виде

$$\Delta W = - \int \alpha \Delta W(s, x) ds + W_t - \sum_{i=1}^n a_i(t, x) \int \frac{\partial W(s, x)}{\partial x_i} ds - q(t, \bar{x}) \int W(s, x) ds - q(t, \bar{x}) \varphi(x) + f_1(t, x), \quad (7)$$

где

$$f_1(t, x) = - \alpha \Delta \varphi(x) - \sum_{i=1}^n a_i(t, x) \frac{\partial \varphi}{\partial x_i} - f(t, x). \quad (8)$$

Используя резольвенту $R(t, s) = -\alpha^{-1} e^{-\alpha(t-s)}$ ядра $[-\alpha]$, из (7) получим

$$\Delta W = W_t - \sum_{i=1}^n a_i(t, x) \int_0^t \frac{\partial w(s, x)}{\partial x_i} ds - q(t, \bar{x}) \int_0^t w(s, x) ds - q(t, \bar{x}) \varphi(x) + f_1(t, x) - \int_0^t \alpha e^{-\alpha(t-s)} \left[w_t(s, x) - \sum_{i=1}^n a_i(s, x) \int_0^s \frac{\partial w(\tau, x)}{\partial x_i} d\tau - q(s, \bar{x}) \int_0^s w(\tau, x) d\tau - q(s, \bar{x}) \varphi(x) + f_1(s, x) \right] ds. \quad (9)$$

Интегрируя по частям и учитывая условие (2), имеем

$$\int_0^t \alpha e^{-\alpha(t-s)} w_t(s, x) ds = \alpha w(t, x) - \alpha e^{-\alpha t} \psi(x) - \alpha^2 \int_0^t e^{-\alpha(t-s)} w(s, x) ds \quad (10)$$

Учитывая формулу (10) и вводя обозначение

$$f_2(t, x) = -f_1(t, x) + \int_0^t \alpha e^{-\alpha(t-s)} f_2(t, x) ds - \alpha e^{-\alpha t} \psi(x), \quad (11)$$

уравнение (9), запишем в виде

$$W_t(t, x) = \Delta W + \alpha W(t, x) + \sum_{i=1}^n a_i(t, x) \int_0^t \frac{\partial w(s, x)}{\partial x_i} ds + q(t, \bar{x}) \int_0^t w(s, x) ds + q(t, \bar{x}) \varphi(x) - \alpha^2 \int_0^t e^{-\alpha(t-s)} w(s, x) ds - \int_0^t \alpha e^{-\alpha(t-s)} \left[\sum_{i=1}^n a_i(s, x) \int_0^s \frac{\partial w(\tau, x)}{\partial x_i} d\tau + q(s, \bar{x}) \int_0^s w(\tau, x) d\tau + q(s, \bar{x}) \varphi(x) \right] ds + f_2(t, x). \quad (12)$$

Введем обозначение

$$v(t, x) = \frac{\partial^2 w(t, x)}{\partial x_i^2}. \quad (13)$$

Тогда из (12) имеем

$$v(t, x) = W_t(t, x) - \sum_{i=1}^n \frac{\partial^2 w}{\partial x_i^2} - \alpha W(t, x) - \sum_{i=1}^n a_i(t, x) \int_0^t \frac{\partial w(s, x)}{\partial x_i} ds - q(t, \bar{x}) \int_0^t w(s, x) ds - q(t, \bar{x}) \varphi(x) + \alpha^2 \int_0^t e^{-\alpha(t-s)} w(s, x) ds + \int_0^t \alpha e^{-\alpha(t-s)} \left[\sum_{i=1}^n a_i(s, x) \int_0^s \frac{\partial w(\tau, x)}{\partial x_i} d\tau + q(s, \bar{x}) \int_0^s w(\tau, x) d\tau + q(s, \bar{x}) \varphi(x) \right] ds - f_2(t, x). \quad (14)$$

Отсюда полагая $x_n = 0$ и учитывая условие (3), имеем

$$\begin{aligned}
v(t, x) \Big|_{x_n=0} &= F_n(t, \bar{x}) - \\
&- \sum_{i=1}^{n-1} \frac{\partial^2 F_i(t, \bar{x})}{\partial x_i^2} - a_i(t, \bar{x}) - \sum_{i=1}^{n-1} a_i(t, \bar{x}, 0) \int_0^t \frac{\partial F_i(s, \bar{x})}{\partial x_i} ds - a_n(t, \bar{x}, 0) \int_0^t \left[\frac{\partial w(s, x)}{\partial x_n} \Big|_{x_n=0} \right] ds - \\
&- q(t, \bar{x}) \left[\int_0^t F_s(s, \bar{x}) ds + \varphi(\bar{x}, 0) \right] + \alpha^2 \int_0^t e^{-\alpha(t-s)} F_s(s, \bar{x}) ds + \\
&+ \int_0^t \alpha e^{-\alpha(t-s)} \left\{ \sum_{i=1}^{n-1} a_i(s, \bar{x}, 0) \int_0^s \frac{\partial F_i(\tau, \bar{x})}{\partial x_i} + a_n(s, \bar{x}, 0) \int_0^s \left[\frac{\partial w(\tau, x)}{\partial x_n} \Big|_{x_n=0} \right] d\tau + \right. \\
&\left. + q(s, \bar{x}) \left[\int_0^s F_i(\tau, \bar{x}) d\tau + \varphi(\bar{x}, 0) \right] \right\} ds - f(t, \bar{x}, 0). \quad (15)
\end{aligned}$$

Учитывая условия согласования (4), можно убедиться, что

$$\int_0^t F_s(s, \bar{x}) ds + \varphi(\bar{x}, 0) = F(t, \bar{x}) \quad (16)$$

Предположим, что

$$F(t, \bar{x}) \neq 0 \quad (17)$$

при всех $(t, \bar{x}) \in [0, T] \times R^{n-1}$. Тогда, учитывая (16) и (17), из (15) имеем

$$\begin{aligned}
q(t, \bar{x}) &= \int_0^t \alpha e^{-\alpha(t-s)} \frac{F(s, \bar{x})}{F(t, \bar{x})} q(s, \bar{x}) ds - v(t, x) \Big|_{x_n=0} - a_n(s, \bar{x}, 0) \int_0^t \left[\frac{\partial w(s, x)}{\partial x_n} \Big|_{x_n=0} \right] ds + \\
&+ \int_0^t \int_0^s \alpha e^{-\alpha(t-s)} a_n(s, \bar{x}, 0) \left[\frac{\partial w(\tau, x)}{\partial x_n} \Big|_{x_n=0} \right] d\tau ds + f_3(t, \bar{x}), \quad (18)
\end{aligned}$$

где

$$\begin{aligned}
f_3(t, x) &= \frac{11}{F(t, \bar{x})} \left\{ F_n(t, \bar{x}) - \sum_{i=1}^{n-1} \frac{\partial^2 F_i(t, \bar{x})}{\partial x_i^2} - \alpha F(t, \bar{x}) - \right. \\
&- \sum_{i=1}^{n-1} a_i(t, \bar{x}, 0) \int_0^t \frac{\partial F_i(s, \bar{x})}{\partial x_i} ds + \alpha^2 \int_0^t F_i(s, \bar{x}) ds + \\
&+ \sum_{i=1}^{n-1} \int_0^t \alpha e^{-\alpha(t-s)} a_i(s, \bar{x}, 0) \int_0^s \frac{\partial F_i(\tau, \bar{x})}{\partial x_i} d\tau ds - f_2(t, \bar{x}, 0), \quad (19)
\end{aligned}$$

$f_2(t, x)$ определяется с помощью формулы (11) и (8).

Уравнение (12), дифференцируя по x_n и вводя обозначение

$$z(t, x) = \frac{\partial w(t, x)}{\partial x_n}, \quad (20)$$

имеем

$$z_t(t, x) = \Delta z + M[q, z, w_1, \dots, w_{n-1}, z_1, \dots, z_{n-1}](t, x), \quad (21)$$

где

$$\begin{aligned}
M[q, z, w_1, \dots, w_{n-1}, z_1, \dots, z_{n-1}](t, x) &= \alpha z(t, x) + \\
&+ \sum_{i=1}^n \frac{\partial a_i(t, x)}{\partial x_n} \int_0^t \frac{\partial w(s, x)}{\partial x_i} ds + \sum_{i=1}^n a_i(t, x) \int_0^t \frac{\partial z(s, x)}{\partial x_i} ds + q(t, \bar{x}) \left[\int_0^t z(\tau, \bar{x}) d\tau + \frac{\partial \varphi}{\partial x_n} \right] - \\
&- \alpha^2 \int_0^t e^{-\alpha(t-s)} z(s, x) ds - \\
&- \int_0^t \alpha e^{-\alpha(t-s)} \left[\sum_{i=1}^n a_i(s, x) \int_0^s \frac{\partial z(\tau, x)}{\partial x_i} d\tau + q(s, \bar{x}) \int_0^s z(\tau, x) d\tau + q(s, \bar{x}) \frac{\partial \varphi(x)}{\partial x_n} \right] ds + \frac{\partial f_2(t, x)}{\partial x_n} \quad (22)
\end{aligned}$$

Теперь дифференцируя уравнение (21) по x_n и учитывая обозначение (13), (20) и (22), имеем

$$V_t = \Delta v + N[q, v, w_1, \dots, w_{n-1}, z_1, \dots, z_{n-1}, v_1, \dots, v_{n-1}](t, x), \quad (23)$$

где

$$\begin{aligned}
N[q, v, w_1, \dots, w_{n-1}, z_1, \dots, z_{n-1}, v_1, \dots, v_{n-1}](t, x) &= \alpha v(t, x) + \\
&+ \sum_{i=1}^n \frac{\partial^2 a_i(t, x)}{\partial x_n^2} \int_0^t \frac{\partial v(s, x)}{\partial x_i} ds + 2 \sum_{i=1}^n \frac{\partial a_i(t, x)}{\partial x_n} \int_0^t \frac{\partial z(s, x)}{\partial x_i} ds + \sum_{i=1}^n a_i(t, x) \int_0^t \frac{\partial v(s, x)}{\partial x_i} ds + q(t, \bar{x}) \times \\
&\times \left[\int_0^t v(s, \bar{x}) ds + \frac{\partial \varphi(x)}{\partial x_n} \right] - \alpha^2 \int_0^t e^{-\alpha(t-s)} v(s, x) ds - \\
&- \int_0^t \alpha e^{-\alpha(t-s)} \left[\sum_{i=1}^n \frac{\partial^2 a_i(s, x)}{\partial x_n^2} \int_0^s \frac{\partial v(\tau, x)}{\partial x_i} d\tau + 2 \sum_{i=1}^n \frac{\partial a_i(s, x)}{\partial x_n} \int_0^s \frac{\partial z(\tau, x)}{\partial x_i} d\tau + \sum_{i=1}^n a_i(s, x) \int_0^s \frac{\partial v(\tau, x)}{\partial x_i} d\tau + \right. \\
&+ q(s, \bar{x}) \int_0^s v(\tau, x) d\tau + q(s, \bar{x}) \frac{\partial \varphi(x)}{\partial x_n} \Big] ds + \frac{\partial^2 f_2(t, x)}{\partial x_n^2} \quad (24)
\end{aligned}$$

Ясно, что

$$w(0, x) = \psi(x), \quad x \in R^n, \quad (25)$$

$$z(0, x) = \psi_{x_n}(x), \quad x \in R^n, \quad (26)$$

$$v(0, x) = \psi_{x_n x_n}(x), \quad x \in R^n \quad (27)$$

Используя формулу Пуассона, из (12), (25) имеем

$$W(t, x) = \int_{R^n} G(x, t, \xi, 0) \psi(\xi) d\xi + \int_0^t \int_{R^n} d\tau \int_{R^n} G(x, t, \xi, \tau) L[q, w, w_1, \dots, w_{n-1}](\tau, \xi) d\xi d\tau, \quad (28)$$

где $\xi = (\xi_1, \dots, \xi_n)$,

$$\begin{aligned}
L[q, w, w_1, \dots, w_{n-1}](t, x) &= \alpha w(t, x) + \sum_{i=1}^n a_i(t, x) \int_0^t \frac{\partial w(s, x)}{\partial x_i} ds + q(t, \bar{x}) \left[\int_0^t w(s, x) ds + \varphi(x) \right] - \\
&- \alpha^2 \int_0^t e^{-\alpha(t-s)} w(s, x) ds - \\
&- \int_0^t \alpha e^{-\alpha(t-s)} \left[\sum_{i=1}^n a_i(s, x) \int_0^s \frac{\partial w(\tau, x)}{\partial x_i} d\tau + q(s, \bar{x}) \int_0^s w(\tau, x) d\tau + q(s, \bar{x}) \varphi(x) \right] ds + f_2(t, x).
\end{aligned}$$

$$G(x, t, \xi, \tau) = (2\sqrt{\pi(t-\tau)})^{-n} \exp[-(x-\xi)^2 / (4(t-\tau))] \quad (29)$$

Аналогичным образом, используя формулу Пуассона, из (21), (26) и (23), (27) имеем

$$Z(t, x) = \int_{R^n} G(x, t, \xi, 0) \psi_{z_i}(\xi) d\xi + \int_0^t \int_{R^n} G(x, t, \xi, \tau) M[q, w, w_1, \dots, w_n, z_1, \dots, z_n](\tau, \xi) d\xi d\tau, \quad (30)$$

$$V(t, x) = \int_{R^n} G(x, t, \xi, 0) \psi_{v_i}(\xi) d\xi + \int_0^t \int_{R^n} G(x, t, \xi, \tau) N[q, w, w_1, \dots, w_n, z_1, \dots, z_n, v_1, \dots, v_n](\tau, \xi) d\xi d\tau. \quad (31)$$

Полагая в (31) $x_n = 0$, имеем

$$V(t, \bar{x}, 0) = \int_{R^n} G(\bar{x}, t, \xi, 0) \psi_{v_i}(\xi) d\xi + \int_0^t \int_{R^n} G(\bar{x}, t, \xi, \tau) L[q, w, w_1, \dots, w_n, z_1, \dots, z_n, v_1, \dots, v_n](\tau, \xi) d\xi. \quad (32)$$

Дифференцируя по x_i (28), (30) и (31), получим

$$w_i(t, x) = \int_{R^n} G_{x_i}(x, t, \xi, 0) \psi(\xi) d\xi + \int_0^t \int_{R^n} G_{x_i}(x, t, \xi, \tau) M[q, w, w_1, \dots, w_n, z_1, \dots, z_n, v_1, \dots, v_n](\tau, \xi) d\xi, \quad i=1, \dots, n. \quad (33)$$

$$z_i(t, x) = \int_{R^n} G_{x_i}(x, t, \xi, 0) \psi_{z_i}(\xi) d\xi + \int_0^t \int_{R^n} G_{x_i}(x, t, \xi, \tau) N[q, z, w_1, \dots, w_n, z_1, \dots, z_n](\tau, \xi) d\xi, \quad (34)$$

$$v_i(t, x) = \int_{R^n} G(\bar{x}, t, \xi, 0) \psi_{v_i}(\xi) d\xi + \int_0^t \int_{R^n} G(\bar{x}, t, \xi, \tau) N[q, v, w_1, \dots, w_n, z_1, \dots, z_n, v_1, \dots, v_n](\tau, \xi) d\xi. \quad (35)$$

Полагая в (33) для $w_i(t, x)$ $x_n = 0$, имеем

$$w_i(t, x) \Big|_{x_n=0} = \int_{R^n} [G(\bar{x}, t, \xi, 0)]_{x_n=0} \psi(\xi) d\xi +$$

$$+ \int_0^t \int_{R^n} G(\bar{x}, t, \xi, \tau) [L]_{x_n=0} [q, w, w_1, \dots, w_n](\tau, \xi) d\xi. \quad (36)$$

Подставляя (32) и (36) в (18), получим

$$q(t, \bar{x}) = \int_{R^n} \alpha e^{-\alpha(t-s)} \frac{F(s, \bar{x})}{F(t, \bar{x})} q(s, \bar{x}) ds - \int_{R^n} G(\bar{x}, t, \xi, 0) \psi_{z_i}(\xi) d\xi - \int_0^t \int_{R^n} G(\bar{x}, t, \xi, \tau) N[q, v, w_1, \dots, w_n, z_1, \dots, z_n, v_1, \dots, v_n](\tau, \xi) d\xi - \alpha_n(t, \bar{x}, 0) \int_0^t \left\{ \int_{R^n} G(\bar{x}, t, \xi, \tau) [L]_{x_n=0} \psi(\xi) d\xi + \int_0^t \int_{R^n} G_{x_i}(\bar{x}, t, \xi, \tau) [L]_{x_n=0} L[q, w, w_1, \dots, w_n](\tau, \xi) d\xi \right\} ds + \int_0^t \int_{R^n} \alpha e^{-\alpha(t-s)} \alpha_n(s, \bar{x}, 0) \left\{ \int_{R^n} G_{x_i}(x, t, \xi, 0) [L]_{x_n=0} \psi(\xi) d\xi + \int_0^t \int_{R^n} G_{x_i}(x, t, \xi, \tau) [L]_{x_n=0} L[q, w, w_1, \dots, w_n](\tau, \xi) d\xi \right\} d\tau ds + f_3(t, \bar{x}). \quad (37)$$

Таким образом, для определения неизвестных $q(t, \bar{x}), v(t, x), w(t, x), z(t, x), v_1(t, x), \dots, v_n(t, x), w_1(t, x), \dots, w_n(t, x), z_1(t, x), \dots, z_n(t, x)$ получим замкнутую систему $3n + 4$ нелинейных интегральных уравнений Вольтерра второго рода (28), (30), (31), (33), (34), (35) и (37). Поэтому при малых T система однозначно разрешима, т.е. справедлива следующая теорема.

ТЕОРЕМА. Пусть: 1) $\varphi(x), \psi(x), \frac{\partial^2 \varphi}{\partial x_i^2}, \frac{\partial^3 \varphi}{\partial x_i^2 \partial x_n}, \frac{\partial^2 \varphi}{\partial x_i \partial x_n^2}, \frac{\partial^2 \psi}{\partial x_n^2}$ ($i=1, 2, \dots, n$) - ограниченные и непрерывные функции в R^n ; 2) $a_i(t, x), \frac{\partial}{\partial x_n} a_i(t, x), \frac{\partial^2}{\partial x_n^2} a_i(t, x)$ ($i=1, 2, \dots, n$), $f(t, x), \frac{\partial f(t, x)}{\partial x_n}, \frac{\partial^2 f(t, x)}{\partial x_n^2}$ - ограниченные и непрерывные функции в области $[0, T] \times R^n$; 3) $F(t, \bar{x}) \neq 0$ при $(t, \bar{x}) \in [0, T] \times R^{n-1}$ и $F(t, \bar{x}), F_n(t, \bar{x}), \frac{\partial}{\partial x_i} F_i(t, \bar{x}), \frac{\partial^2 F_i(t, \bar{x})}{\partial x_i^2}$ ($i=1, 2, \dots, n-1$) - непрерывные и ограниченные функции в области $[0, T] \times R^{n-1}$. Тогда существует положительное число T такое, что обратная задача (1)-(3) имеет единственное решение $q(t, \bar{x})$ в пространстве $C([0, T]; R^{n-1})$, где $C([0, T]; R^{n-1})$ - пространство ограниченных непрерывных функций в области $[0, T] \times R^{n-1}$.

ЛИТЕРАТУРА

1. Войт С.С. Распространение начальных уплотнений в вязком газе // Уч. записки МГУ. Механика-1954. - Вып. 172. N 5. - С. 125-142.
2. Атаманов Э.Р. О единственности восстановления правой части уравнения в частных производных третьего порядка // Исслед. по интегро-дифференц. уравнениям. - Фрунзе: Илим. - Вып. 18. - 1985. - с. 160-165.
3. Атаманов Э.Р. О единственности решения трехточечной задачи для псевдогиперболического уравнения // Условно-корректные задачи матем. физики и анализа. Изд-во Красноярского университета. - 1988. - С. 34-37.
4. Аблакимова С.А., Атаманов Э.Р. Обратная задача для псевдогиперболического уравнения // Исслед. по интегро-дифференц. уравнениям. - Бишкек: Илим. - Вып. 29. - 2000. - С. 341-345.

У.М.ИМАНАЛИЕВ, Т.М.ИМАНАЛИЕВ

К ТЕОРИИ НЕЛИНЕЙНЫХ ВОЛНОВЫХ УРАВНЕНИЙ В ЧАСТНЫХ ПРОИЗВОДНЫХ ЧЕТВЕРТОГО ПОРЯДКА

В настоящей работе авторы исследуют нелинейные дифференциальные уравнения четвертого порядка вида

$$u_{tt}(t,x) - u_{xx} - u_{xxx} + (A(t,x)u^2(t,x))_{xx} + u_{xxx}(t,x) = f(t,x,u(t,x)), \quad (1)$$

$$\text{с начальными условиями } u(0,x) = \varphi(x), \quad u_t(0,x) = \psi(x). \quad (2)$$

Задача (1)-(2) при $f(t,x,u) \equiv 0$, $A(t,x) = 1$ изучалась многими авторами. Такое уравнение в литературе называется волновым уравнением типа Буссинеска. Уравнение (1) с начальным условием (2) принадлежит к регуляризованным уравнениям типа Буссинеска [1-3].

Предположим, что $A(t,x) \in \bar{C}^{(0,1)}([0,T] \times R)$,

$$f(t,x,u) \in C([0,T] \times R \times R) \cup Lip(L_u), \quad \varphi(x), \psi(x) \in C^2(R).$$

Задача (1)-(2) сводится к интегральному уравнению следующим методом: положим

$$u_{tt} - u_{xx} = z(t,x) - A(t,x)u^2(t,x), \quad (3)$$

где $z(t,x)$ - новая неизвестная функция, подлежащая определению.

Тогда имеем

$$u_{xxx} - u_{xxxx} = z_{xx} - (A(t,x)u^2(t,x))_{xx}. \quad (4)$$

Из (3) и (4) вытекает, что

$$u_{tt} - u_{xx} - u_{xxx} + (A(t,x)u^2(t,x))_{xx} + u_{xxx} = z_{xx} + z_x - A(t,x)u^2(t,x). \quad (5)$$

Учитывая (1) из (5), получаем

$$u_{tt} - u_{xx} - u_{xxx} + (A(t,x)u)_{xx} + u_{xxx} = f(t,x,u) = z_{xx} + z_x - A(t,x)u^2(t,x). \quad (6)$$

Отсюда для определения неизвестной функции $z(t,x)$ получаем уравнение

$$z_{xx}(t,x) - z(t,x) = f(t,x,u(t,x)) + A(t,x)u^2(t,x). \quad (7)$$

Из уравнения (7) неизвестная функция $z(t,x)$ выражается через функции $u(t,x)$ в виде:

$$z(t,x) = \int_{-\infty}^x \sin(x-s) [f(t,x,u(t,x)) + A(t,x)u^2(t,x)] ds. \quad (8)$$

В самом деле,

$$z_x = \int_{-\infty}^x \cos(x-s) [f(t,x,u(t,x)) + A(t,x)u^2(t,x)] ds$$

$$z_{xx} = f(t,x,u(t,x)) + A(t,x)u^2(t,x) - \int_{-\infty}^x \sin(x-s) [f(t,x,u(t,x)) + A(t,x)u^2(t,x)] ds. \quad (9)$$