

ELASTİKLİK NƏZƏRİYYƏSİ TƏNLIYİNİN  
QRUP NÖQTEYİ-NƏZƏRİNDƏN TƏDQIQIƏ.Q.AĞAMALIYEV, M.R.BAXŞIYEV  
Bakı Dövlət Universiteti

Elastiklik nəzəriyyəsi tənliyi qrup nöqtəyi-nəzərindən tədqiq olunmuşdur. Bu tənliyin maksimal invariantlıq qrupu tapılmışdır. Həmin qrup 12-parametrlı Li qrupudur.

Tənliklərin qrup nöqtəyi-nəzərindən tədqiqi qarşıya qoyulan fiziki problemlərin həllini sadələşdirir. Belə məsələlərin həlli əvvəlki işlərimizdə [1] izah edilmişdir.

Metodda  $s$  tərtibli

$$F(x, u, u_1, u_2, \dots, u_s) = 0 \quad (1)$$

diferensial tənliyin qrupa nəzərən invariantlıq şərti

$$\left( X F \right)_{F=0} = 0 \quad (2)$$

olur [2]. Tənliyi invariant saxlayan davam operatorunun ümumi şəkli

$$X_s = X + \zeta_i^\alpha \frac{\partial}{\partial U^\alpha} + \zeta_{ij}^\alpha \frac{\partial}{\partial U_{ij}^\alpha} + \dots + \zeta_{i_1, i_2, \dots, i_s}^\alpha \frac{\partial}{\partial U_{i_1, i_2, \dots, i_s}^\alpha} \quad (3)$$

kimi təyin olunur. Burada  $s$ -diferensial tənliyin tərtibi,  $\alpha$ -tənliyə daxil olan funksiyaların sayı,  $i, j, \dots$  indeksləri isə sərbəst dəyişənlərin sayını göstərir.

Elastiklik nəzəriyyəsi tənliyini bu metodla tədqiq edək.

$$\rho \bar{u}_{tt} - (\lambda + \mu) \text{grad div } \bar{u} + \mu \text{rot rot } \bar{u} = 0 \quad (4)$$

Bu tənlik ikinci tərtibdən diferensial tənlik olduğundan  $s = 2$ ;  $\alpha = 1, 2, 3$ ;  $i = 1, 2, 3, 4$  qiymətlər alırlar və  $X_s$  operatoru

$$X_2 = X + \zeta_i^\alpha \frac{\partial}{\partial u_i^\alpha} + \zeta_{ij}^\alpha \frac{\partial}{\partial u_{ij}^\alpha} \quad (5)$$

şəklində olacaqdır. Burada

$$\begin{aligned} \zeta_i^\alpha &= D_i(\eta^\alpha) - u_j^\alpha D_i(\xi^j) \\ \zeta_{ij}^\alpha &= D_j(\zeta_i^\alpha) - u_{ik}^\alpha D_j(\xi^k) \end{aligned} \quad (6)$$

kimi təyin olunurlar.

(4) elastiklik nəzəriyyəsi tənliyində  $rot\,rot\,\vec{A} = grad\,div\,\vec{A} - \Delta\vec{A}$  olduğunu nəzərə alıb, komponentlərdə yazaraq:

$$\begin{aligned}\rho u_{tt}^1 - (\mu + \lambda)(u_{xx}^1 + u_{yy}^2 + u_{zz}^3) - \mu(u_{xx}^1 + u_{yy}^1 + u_{zz}^1) &= 0 \\ \rho u_{tt}^2 - (\mu + \lambda)(u_{xy}^1 + u_{yy}^2 + u_{yz}^3) - \mu(u_{xx}^2 + u_{yy}^2 + u_{zz}^2) &= 0 \\ \rho u_{tt}^3 - (\mu + \lambda)(u_{xz}^1 + u_{yz}^2 + u_{zz}^3) - \mu(u_{xx}^3 + u_{yy}^3 + u_{zz}^3) &= 0\end{aligned}\quad (7)$$

Birinci tənliyin invariantlıq şərti ümumi şəkildə

$$\left( X F_1 \right)_{F=0} = 0 \quad (8)$$

olur.

İkinci və üçüncü tənliklərin invariantlıq şərti birinci tənliyin invariantlıq şərtindən uyğun indekslərin yerini dəyişməklə alınır.  $\zeta_i^\alpha$  və  $\zeta_{ij}^\alpha$  kəmiyyətlərinin uyğun ifadələrini hesablayıb yerinə yazdıqdan sonra  $u_i^\alpha$  və  $u_{ij}^\alpha$  törəmələrinin əmsalları sıfıra bərabər götürülməlidir.

Hesablamalardan sonra aşağıdakı nəticələr alınır:

$$\zeta_t^1 = \zeta_x^2 = \zeta_y^3 = \zeta_z^4$$

Buradan uyğun törəmələri alaq.

$$\begin{aligned}\zeta_{tt}^1 = \zeta_{tx}^2 = \zeta_{ty}^3 = \zeta_{tz}^4 = 0, \quad \text{çünkü } \zeta_t^2 = \zeta_t^3 = \zeta_t^4 = 0. \\ \zeta_{tx}^1 = \zeta_{xx}^2 = \zeta_{yx}^3 = \zeta_{zx}^4 = 0, \quad \text{çünkü } \zeta_x^1 = 0. \\ \zeta_{ty}^1 = \zeta_{xy}^2 = \zeta_{yy}^3 = \zeta_{yz}^4 = 0, \quad \text{çünkü } \zeta_y^1 = 0. \\ \zeta_{tz}^1 = \zeta_{xz}^2 = \zeta_{yz}^3 = \zeta_{zz}^4 = 0, \quad \text{çünkü } \zeta_z^1 = 0. \\ \zeta_{xy}^2 = -\zeta_{yx}^4, \zeta_{yz}^2 = -\zeta_{xz}^3, \zeta_{xz}^3 = -\zeta_{xy}^4, \zeta_{xx}^3 = \zeta_{yy}^3 = \zeta_{zz}^3 = 0, \\ \zeta_{xx}^4 = \zeta_{yy}^4 = \zeta_{zz}^4 = 0, \zeta_z^3 = -\zeta_y^4, \zeta_z^2 = -\zeta_x^4, \zeta_y^2 = -\zeta_x^3.\end{aligned}$$

Bundan sonra  $\eta^\alpha$ -ları hesablayaq. Hesablamalar göstərir ki,

$$\eta_{tu^1}^1 = \eta_{tu^2}^1 = \eta_{tu^3}^1 = \eta_{tu^1}^2 = \eta_{tu^2}^2 = \eta_{tu^3}^2 = \eta_{tu^1}^3 = \eta_{tu^2}^3 = \eta_{tu^3}^3 = 0$$

olur.

Alınan nəticələr əsasında  $\zeta^i$  və  $\eta^\alpha$ -lar  $t, x, y, z, u^1, u^2$  və  $u^3$ -dən aşağıdakı kimi asılıdır.

$$\begin{aligned}
\xi^1 &= C_1 t + C_2 \\
\xi^2 &= C_1 x + C_3 y + C_4 z + C_5 \\
\xi^3 &= C_1 y - C_3 x - C_6 z + C_7 \\
\xi^4 &= C_1 z - C_4 x - C_6 y + C_8 \\
\eta^1 &= a_1 u^1 + C_3 u^2 + C_4 u^3 + a_2 \\
\eta^2 &= -C_3 u^1 + a_1 u^2 + C_5 u^3 + a_3 \\
\eta^3 &= -C_3 u^1 - C_5 u^2 + a_1 u^3 + a_4
\end{aligned}$$

$\xi^i$  və  $\eta^\alpha$  kəmiyyətlərini davam operatorunun ifadəsində yerinə yazıb  $C_i$  sabitlərindən birini vahidə, qalanlarını isə sıfıra bərabər götürək. Nəticədə tənliyi invariant saxlayan operatorları almış oluruq.

$$\begin{aligned}
X_1 &= t \frac{\partial}{\partial t} + x \frac{\partial}{\partial x} + y \frac{\partial}{\partial y} + z \frac{\partial}{\partial z}, \\
X_2 &= \frac{\partial}{\partial t}, \quad X_3 = y \frac{\partial}{\partial x} - x \frac{\partial}{\partial y} + u^2 \frac{\partial}{\partial u^1} - u^1 \frac{\partial}{\partial u^2}, \\
X_4 &= z \frac{\partial}{\partial x} - x \frac{\partial}{\partial z} + u^3 \frac{\partial}{\partial u^1} - u^1 \frac{\partial}{\partial u^3}, \quad X_5 = \frac{\partial}{\partial x}, \\
X_6 &= z \frac{\partial}{\partial y} - y \frac{\partial}{\partial z} + u^3 \frac{\partial}{\partial u^2} - u^2 \frac{\partial}{\partial u^3}, \quad X_7 = \frac{\partial}{\partial y}, \\
X_8 &= \frac{\partial}{\partial z}, \quad X_9 = u^1 \frac{\partial}{\partial u^1} + u^2 \frac{\partial}{\partial u^2} + u^3 \frac{\partial}{\partial u^3}, \\
X_{10} &= \frac{\partial}{\partial u^1}, \quad X_{11} = \frac{\partial}{\partial u^2}, \quad X_{12} = \frac{\partial}{\partial u^3}.
\end{aligned}$$

Deməli, elastiklik nəzəriyyəsi tənliyinin maksimal invariantlıq qrupu 12 parametrlili Li qrupundan ibarətdir.

#### ƏDƏBİYYAT

1. Ağamalıyev Ə.Q. Korteveq-Defriz tənliyinin maksimal invariantlıq qrupu. BDU-nun xəbərləri, fizika-riyaziyyat elmləri seriyası, 2002, №1, səh.23-25.
2. Ибрагимов Н.Х. Группы преобразований в математической физике. 1983 г. 280 стр.
3. Тихонов А.М., Самарский А.А. Уравнение математической физики. Изд. «Наука», М, 1977 г., 736 стр.

**ИССЛЕДОВАНИЕ УРАВНЕНИЯ ТЕОРИИ УПРУГОСТИ  
С ТОЧКИ ЗРЕНИЯ ТЕОРИИ ГРУП**

**А.Г.АГАМАЛИЕВ, М.Р.БАХШИЕВА**

**РЕЗЮМЕ**

Исследовано уравнение теории упругости с точки зрения групп. Найдена максимальная группа данного уравнения. Эта группа является 12-параметрической группой Ли.

**SCIENTIFIC RESEARCH OF THE EQUATIONS OF THE THEORY  
OF ELASTICITY FROM THE GROUP OF VIEW**

**A.G.AGAMALIYEV, M.R.BAKHSHIYEVA**

**SUMMARY**

The equations of the theory of elasticity from the group point of view has been investigated. The maximal invariance group of the equations investigated with group theory.

The maximal invariance group of the equation is found. This group is the group with 12-parameters Li group.