

**Подбор операторов для построения общих решений движения  
анизотропных тел**

Гончарова С.В.

Белорусский национальный технический университет

Для анизотропных тел с единых позиций применим тот же операторный подход, что и ранее для температурной задачи. Представим дифференциальные уравнения движения в виде

$$L_{ij}(u_j) = 0.$$

Здесь введены обозначения, которые для удобства запишем в виде таблицы, составленной из операторов:

	$u_1$	$u_2$	$u_3$
I	$\square_1^2$	$a\partial_1\partial_2$	$b\partial_1\partial_3$
II	$a\partial_2\partial_1$	$\square_2^2$	$c\partial_2\partial_3$
III	$b\partial_3\partial_1$	$c\partial_3\partial_2$	$\square_3^2$

$$L_{11} = \square_1^2 = A_{11}\partial_1^2 + A_{66}\partial_2^2 + A_{44}\partial_3^2 - \rho\partial_t^2, \quad L_{12} = (A_{11} - A_{66})\partial_1\partial_2 = a\partial_1\partial_2,$$

$$L_{13} = (A_{13} + A_{44})\partial_1\partial_3 = b\partial_1\partial_3, \quad L_{21} = a\partial_2\partial_1,$$

$$L_{22} = \square_2^2 = A_{66}\partial_1^2 + A_{11}\partial_2^2 + A_{44}\partial_3^2 - \rho\partial_t^2, \quad L_{23} = (A_{13} + A_{44})\partial_2\partial_3 = c\partial_2\partial_3,$$

$$L_{31} = b\partial_3\partial_1, \quad L_{32} = c\partial_3\partial_2, \quad L_{22} = \square_2^2 = A_{66}\partial_1^2 + A_{11}\partial_2^2 + A_{44}\partial_3^2 - \rho\partial_t^2,$$

$$L_{33} = \square_3^2 = A_{44}\partial_1^2 + A_{44}\partial_2^2 + A_{33}\partial_3^2 - \rho\partial_t^2, \quad \partial_1 = \partial/\partial x, \quad \partial_2 = \partial/\partial y, \quad \partial_3 = \partial/\partial z, \\ \partial_t = \partial/\partial t.$$

Введем три функции, связанные с перемещениями следующим образом:

$$u_1 = \begin{vmatrix} x_1 L_{12} L_{13} \\ x_2 L_{22} L_{23} \\ x_3 L_{32} L_{33} \end{vmatrix}, \quad u_2 = \begin{vmatrix} L_{11} x_1 L_{13} \\ L_{21} x_2 L_{23} \\ L_{31} x_3 L_{33} \end{vmatrix}, \quad u_3 = \begin{vmatrix} L_{11} L_{12} x_1 \\ L_{21} L_{22} x_2 \\ L_{31} L_{32} x_3 \end{vmatrix}.$$

Далее следует найти эти определители, рассматривая эти операторы, как числа.

Так, например, перемещение  $U_1$  будет иметь вид

$$u_1 = \begin{vmatrix} L_{22} L_{23} \\ L_{32} L_{33} \end{vmatrix} x_1 - \begin{vmatrix} L_{12} L_{13} \\ L_{32} L_{33} \end{vmatrix} x_2 + \begin{vmatrix} L_{12} L_{13} \\ L_{22} L_{23} \end{vmatrix} x_3.$$

Аналогично по правилам теории определителей находятся перемещения  $u_2$  и  $u_3$ .