

Автомодельність - особлива симетрія фізичної системи, яка полягає в тому, що зміна масштабів незалежних змінних може бути скомпенсовано перетворенням подібності інших динамічних змінних. Автомодельність призводить до ефективного скорочення числа незалежних змінних. Наприклад, якщо стан системи характеризується функцією

$$u(x, t)$$

де x - координата, t - час, то умова інваріантності щодо зміни масштабів $x' = kx$,

$$t' = lt$$

і перетворення подібності таке:

$$u(x, t) = k^{1/\alpha} l^\beta u(kx, lt)$$

Де α, β - Числа. Вибір $k^{1/\alpha} = l = m/t$ де m - критерій подібності (параметр), надає первісної функції автомодельний вид

$$u(x, t) = m^{(1+\beta)} t^{-(1+\beta)} u(m^\alpha t^{-\alpha} x, m$$

Т. о., функція u при постійному m залежить тільки від комбінації x/t^α

Автомодельність можлива, якщо набір параметрів, що визначають стан системи, не містить характерних масштабів незалежних змінних. Оскільки в більшості завдань форма перетворення подібності заздалегідь невідома, автомодельний підстановку треба в кожному випадку знаходити окремо. Для цього є 3 способи:

1. Аналіз розмірностей. Стан системи характеризується набором розмірних параметрів і функцій, що залежать від координат x, y, z і часу t . Якщо один з безрозмірних критеріїв подібності має вигляд $m = X_0/b^{T_0^\alpha}$, де b - параметр, що має розмірність $[b] = LT^{-\alpha}$, X_0, T_0 - характерні довжина і проміжок часу, L, T - одиниці довжини і часу відповідно, то в якості автомодельних змінних можна вибрати безрозмірні комбінації $x/bt^\alpha, y/bt^\alpha, z/bt^\alpha$. У тому випадку, коли є не більше двох визначальних параметрів з незалежними розмірностями, відмінними від довжини і часу, перехід до автомодельних змінних перетворює рівняння з приватними похідними в звичайне диференціальне рівняння.
2. Безпосередній підбір. Формально вводиться автомодельний заміна змінних $u = r f(x/t^\alpha)$ або, в більш загальному вигляді, $u = \varphi(t) \psi(\chi)$ $\chi = x/\eta(t)$. Рівняння, початкові та граничні умови повинні мати структуру, яка допускає таку заміну. Рішення існує не для будь-яких значень α, β і не для будь-яких функцій $\varphi(t), \eta(t)$. Для отримання відповідних значень необхідно вирішити нелінійну задачу на власні значення.
3. Дослідження групових властивостей рівнянь. Розглянемо систему диференціальних рівнянь з частинними похідними 1-го порядку $f_j(x_i, u_k, p_{ik}) = 0$, де x_i - незалежні змінні, u_k - шукані функції, $p_{ik} = \partial u_k / \partial x_i$. Всілякі заміни змінних x_i, u_k , допущені системою, утворюють групу Лі. Автомодельний заміни, є її однопараметричної підгрупою розтягнень. У деяких випадках знайти такі заміни дозволяє наступна процедура. У просторі змінних x_i, u_k група Лі задається своїми генераторами, що

мають загальний вигляд $X = \xi_i \frac{\partial}{\partial x_i} + \eta_k \frac{\partial}{\partial u_k}$, де ξ_i, η_k - деякі функції змінних x, i , по повторюваним індексам проводиться підсумовування. У просторі змінних

$$\tilde{X} = X + \xi_{ik} \frac{\partial}{\partial p_{ik}}$$

x_i, u_k, p_{ik} група Лі задається генераторами $D_i \eta_k - p_{ik} D_i \xi_i, D_i = \partial/\partial x_i + p_{ik} \partial/\partial u_k$, де

. Система рівнянь $f_j = 0$ визначає гіперповерхню в просторі змінних x_i, u_k, p_{ik} , яка є інваріантом групи за умови $Xf_j = 0$, коли $f_j = 0$; ці умови служать для визначення функцій $\xi_i(x, u)$ і $\eta_k(x, u)$.

Комбінації змінних, що дають потрібну заміну, є першими інтегралами рівняння. Наприклад, для двох незалежних змінних x, t і однієї шуканої функції u оператор розтягувань має вигляд

$$X = \alpha x \partial/\partial x + \beta t \partial/\partial t + \gamma u \partial/\partial u, \alpha, \beta, \gamma$$

$X\varphi = 0$ - Числа. Набір перших інтегралів рівняння

$$X\varphi = 0 \quad \mathcal{I}_1 = x/t^{\alpha/\beta}, \mathcal{I}_2 = u/t^{\gamma/\beta}$$

такий:

: тому автомодельного рішення рівнянь, що

$$u = t^{\gamma/\beta} \psi(x/t^{\alpha/\beta}), \psi$$

допускають групу розтягувань, буде мати вигляд - нова шукана

функція. Розглянемо, наприклад, рівняння Кортевега-де Фріса

$$\partial u/\partial t + u \partial u/\partial x + \mu \partial^3/\partial x^3 = 0$$

, де μ - постійний параметр; оно інваріантно

$$t \rightarrow kt, x \rightarrow k^{1/3} x, u \rightarrow k^{-2/3} u$$

относительно преобразования

$$X = x \partial/\partial x + 3t \partial/\partial t - 2u \partial/\partial u$$

. Генератор

- Оператор розтягувань, і автомодельного рішення має

$$u(x, t) = \mu (3\mu t)^{-2/3} \psi(z), z = (3\mu t)^{-1/3} x.$$

вигляд

Підставляючи це рішення у вихідне

$$\psi(z)$$

рівняння, отримуємо звичайне диференціальне рівняння для функції

$$\psi''' - z\psi' + \psi\psi' - 2\psi = 0$$

. Однопараметрична група розтягувань абелева. Якщо система

передбачає рішення, побудовані на інших однопараметричних абелевих підгрупах, то відповідною заміною цим рішенням можна надати автомодельний вигляд, що є наслідком подібності цих груп. Зокрема, автомодельний руху тісно пов'язані з нелінійними біжать

$$u = f(x - \lambda t + a)$$

хвилями, тобто рішеннями виду

$$x = \ln \xi, t = \ln \tau, a = \ln b$$

займає перетворення зсуву. Заміна

переводит волновое

$$f[\ln(\xi/bt^\lambda)] = F(\xi/bt^\lambda).$$

решение f в автомодельное:

Автомодельность, що відображає внутрішню симетрію, притаманна багатьом явищам і використовується при вирішенні різних фізичних задач, особливо в механіці суцільних середовищ.

Метод ренормализационной групи в квантовій теорії поля, по суті, також заснований на використанні автомодельного перетворення змінних. Цікаво, що в автомодельних змінних рівняння ренормгрупи виявляється тотожним одновимірному рівнянню переносу випромінювання. У фізиці елементарних частинок автомодельності виражається в тому, що перетини деяких процесів при високих енергіях залежать лише від безрозмірних автомодельних комбінацій імпульсів. Загальні принципи квантової теорії поля допускають широкий клас таких автомодельних асимптотик.