

$$\begin{aligned}\frac{\partial X_x^{(N-1)}}{\partial x} + \frac{\partial X_y^{(N-1)}}{\partial y} + N X_z^{(N)} &= 0, \\ \frac{\partial Y_x^{(N-1)}}{\partial x} + \frac{\partial Y_y^{(N-1)}}{\partial y} + N Y_z^{(N)} &= 0, \\ \frac{\partial Z_x^{(N-1)}}{\partial x} + \frac{\partial Z_y^{(N-1)}}{\partial y} + N Z_z^{(N)} &= 0,\end{aligned}$$

wobei  $X_z^{(N)}$ ,  $Y_z^{(N)}$ ,  $Z_z^{(N)}$  als bekannte Ausdrücke betrachtet werden können. In derselben Weise bestimmt man  $U_{N-2}$ ,  $V_{N-2}$ ,  $W_{N-2}$  u. s. w.

Für  $N = 1$  führt diese Methode zu den Ergebnissen, welche VOIGT im dritten Capitel seiner Theoretischen Studien über die Elasticitätsverhältnisse der Krystalle (Gött. Abh. 34, 3—100, 1887; diese Berichte 43 [1], 432—435, 1887) gefunden hat; für ein unbeschränkt wachsendes  $N$  zur Lösung des allgemeinen Problems der Deformation eines unendlichen Cylinders; unter besonderen Annahmen zu particulären Lösungen, welche sich physikalisch realisirbaren Fällen annähern. *Cy.*

VITO VOLTERRA. Sul principio di HUYGENS. Cim. (3) 33, 32—36, 71—77, 1893 †.

Fortsetzung der Cim. (3) 31, 244—255, 1892; 32, 59—65, 1892 begonnenen zusammenfassenden Darlegung der Untersuchungen von KIRCHHOFF, BELTRAMI und POINCARÉ über das HUYGENS'sche Princip. *Cy.*

VITO VOLTERRA. Sulle vibrazioni dei corpi elastici. Rend. Linc. (5) 2 [1], 389—397, 1893 †.

— — Sulla integrazione delle equazioni differenziali del moto di un corpo elastico isotropo. Ibid. 528, 549—558, 1893 †.

Sind die Verschiebungen  $u$ ,  $v$ ,  $w$  von  $z$  unabhängig und wirken auf den isotropen elastischen Körper keine äusseren Kräfte, so nehmen die Differentialgleichungen der Bewegung die Form

$$\begin{aligned}\frac{\partial^2 u}{\partial t^2} &= b^2 \frac{\partial \vartheta}{\partial x} + a^2 \frac{\partial \omega}{\partial y} \\ \frac{\partial^2 v}{\partial t^2} &= b^2 \frac{\partial \vartheta}{\partial y} - a^2 \frac{\partial \omega}{\partial x}\end{aligned}$$

an, in welcher

$$\vartheta = \frac{\partial u}{\partial x} + \frac{\partial v}{\partial y}, \quad \omega = \frac{\partial u}{\partial y} - \frac{\partial v}{\partial x}$$