

Тензорна алгебра - Афини тензорски рачун

Закон трансформације

Афини простор. Да би се физички закони могли формулисати у облику који је инваријантан у осп. на трансформације коорд. ^{у n-дименз. ефикалном} ~~координатном~~ је потребно је увести математички апарат који описује величине везане са ^{афиним} овим закон трансформације. Пашов математички апарат ^{афини} ~~координатни~~ тензорски рачун који има својом значај у теорији релативности.

По својој природи се појављује у Еуклидовом простору, па Пашов унутарског бројева

$$x = (x^1, x^2, \dots, x^n) \quad (1)$$

се зове тачка, а величине x^i координате те тачке, при чему се по конвенцији унутарској ~~координатној~~ порти ~~инкременти~~ инкременти. Скуп свих ових деф. тачка ~~зове~~ се афини n-димензиони простор који у афиним случајевима

не могу бити измерени. Пог неутралним простотом интерпретирамо
простоту u како је дефинисан истим јачинама.

Линије и површи → Удобарне геометријске структуре на отворит. Еукли-
довом простору генералнијем на n -димензиони простору уборети опредељене
дефиниције. При исто, параболнице их је дефинисати интерпретирамо истим
~~дефиницијама~~ ^{аналогичним} површама које су генералнијем одговарајућих структура
Еуклидовог простора, (и ист је ист јачина истине), Поне добар јачина
геометријски структури иста структура иста структура иста структура.

Почетна структура структура структура структура структура структура
 t_k , координате структура структура x^i структура структура структура структура

$$x^i = x^i(t_1, t_2, \dots, t_m) \quad (1) \quad \begin{matrix} i=1, 2, \dots, n \\ k=1, \dots, m \end{matrix}$$

Овако структура структура структура структура структура структура структура структура структура
 $x = (x^1, x^2, \dots, x^n)$, структура структура структура структура структура структура структура структура
структура структура структура структура структура структура структура структура

За $m=1$ структура структура структура структура структура структура структура структура
за $m=2$ структура структура структура структура структура структура структура структура

за $m=2$ структура структура структура структура структура структура структура структура

за $m=n-1$ структура структура структура структура структура структура структура структура

У структура структура структура структура структура структура структура структура
структура структура структура структура структура структура структура структура
структура структура структура структура структура структура структура структура

$$f(x^1, x^2, \dots, x^n) = 0 \quad (3)$$

Почетна структура структура структура структура структура структура структура структура

Нека структура структура структура структура структура структура структура структура
су $x = (x^1, x^2, \dots, x^n)$ и $\bar{x} = (\bar{x}^1, \bar{x}^2, \dots, \bar{x}^n)$ структура структура структура структура

исходные уравнения у двух различных систем и неважно, в какой мере они связаны:

$$\bar{x}^i = x^i + \alpha_i x \quad \bar{x}^i = \bar{x}^i(x^1, x^2, \dots, x^n) \quad (4) \quad i=1, 2, \dots, n$$

Неважно, что f — сводящая дифференцируемая и применима по стандартной процедуре на системе координат:

$$x^i = x^i(\bar{x}^1, \bar{x}^2, \dots, \bar{x}^n) \quad (5)$$

Если обе инверсии были возможны, то какой-либо из них можно считать от

$$D = \left| \frac{\partial \bar{x}^i}{\partial x^k} \right| \neq 0 \quad (6)$$

Такие замены (4), которые могут быть осуществлены, определяют инверсионные координаты по отношению к другим. Наиболее важными являются линейные инверсии

$$\bar{x}^i = \sum_{k=1}^n a_k^i x^k + b^i \quad (7)$$

Апримитивная конвенция — в своем выражении при се имеет индекс от обеих двух систем и это равно как при, а равно как при, инверсионная се суммирует по тому индексу. У исходных обрешет $\partial a^i / \partial x^k$ индекс k от индекса i равен. Это — генерализация решения уравнения суммирующей конвенции при се суммирует по индексам латинским индексом. Тогда же (7):

$$\bar{x}^i = a_k^i x^k + b^i \quad (8)$$

Важные различные приемы се различные отношения между инверсионными координатами (8).

III
I) У сводящих инверсионных систем все координаты коэффициенты у всех систем дате

$$(9) \quad \bar{x}^i = x^i + c^i, \quad c^i \rightarrow \text{коэффициент некой координаты}$$

дефиниција трансформације координата
 или позиција координатне системе
 или при трансформацији координата у
 $Ox_1'x_2'x_3'$

II) Трансформација система, кад се потврди трансформација према $x_i' = \sum_k a_{ik} x_k$, $a_{ik} = \cos(\vec{e}_i', \vec{e}_k)$, а он према Пјанхоајевом конвенцији има облик:

$$\vec{x}' = \sum_k \vec{e}_k' x_k' \quad (10) \quad \text{где су } \vec{e}_k' \text{ осилуци правца нових коорд. ос.}$$

III) Измена оријентације осе кад ипак ипак одмерава потврди

$$x_i' = -x_i \text{ итд.} \quad \vec{x}' = -\vec{x} \quad (11)$$

(према и усмеравајуће)

Док се у својој на први реду трансформације сви вектори у класичној теорији померају на исти начин, у опш. на ову одмеру истовремено се била разлика између првих вектора и секундарних: први при трансформацији одмерава потврди најмању зема, док то друго не најмању.

Скалари или инваријанте

Нека је ϕ некако ϕ -је потврди x_i' , а $\bar{\phi}$ је ϕ -је које се добије из ϕ трансформацијом координата: $\bar{\phi} = \phi(x_1', x_2', \dots, x_n')$ и $x_i' = x_i(x_1^{\bar{}}, x_2^{\bar{}}, \dots, x_n^{\bar{}})$

где је: $\bar{\phi} = \phi[x_1^{\bar{}}(\bar{x}_1, \dots, \bar{x}_n), \dots, x_n^{\bar{}}(\bar{x}_1, \dots, \bar{x}_n)]$

где су $x_i^{\bar{}}(\bar{x}_1, \dots, \bar{x}_n)$ инверзне трансформације потврди (5).

Ако је у својој ипак функција

$$\bar{\phi}(\bar{x}_1, \bar{x}_2, \dots, \bar{x}_n) = \phi(x_1, x_2, \dots, x_n) \quad (12)$$

онда ово функција ϕ је при трансформацији потврди у својој ипак оситоје неутрализована, она се зове скалар или инваријанте

Вектори III

Матрична ортогоналност

Нап. изражај векторске неке изачине од коорд. изачине:

$$y^2 = (x^1)^2 + (x^2)^2 + (x^3)^2$$

Ако се изврши ротација коорд. осе, да величина y^2 у свакој изачини остане инваријантно:

$$y^2 = (\bar{x}^1)^2 + (\bar{x}^2)^2 + (\bar{x}^3)^2 = y^2 \text{ (13)}$$

и изражава интегралну инваријантност. Зап. изражајте $(x^1)^2 + (x^2)^2$ неке остане инваријантно осити сити, или ротација осе x_3 осе да коорд. осе y^2 није скалар.

Ако величине при трансформацији коорд. није скалар y^2 .

$$\Phi(\bar{x}^1, \bar{x}^2, \dots, \bar{x}^n) = -\Phi(x^1, x^2, \dots, x^n) \quad (14)$$

Ако се исекује скалар. Нап. изражајте $V = \vec{A} \cdot (\vec{B} \times \vec{C})$ и трансформ. остане инваријантно. При томе те сви вектори \vec{A} и \vec{B} и \vec{C} трансформација сва y скалар се (14).

Коваријантни и контраваријантни вектори

Почетком сити од n величина x^i узиме све варијанте од 1 до n . Ако се све величине при трансформацији коорд. (4) трансформација сва y

$$\bar{A}^i = \sum_{k=1}^n \frac{\partial \bar{x}^i}{\partial x^k} A^k \quad (15), \text{ које св сити}$$

\bar{A}^i назива се контраваријантни вектор у односу A^i . Значи, контраваријантни вектор је деф. вектор трансформације:

$$\bar{N}^i = \frac{\partial \bar{x}^i}{\partial x^k} N^k \quad (16) \rightarrow \text{сумирање по } k$$

Коэф. $\frac{\partial \bar{x}^i}{\partial x^k}$ су одређени законом трансформ. координата (4) који мора бити униформан фид.

У случају линеарне трансформ. (8):

$$\frac{\partial \bar{x}^i}{\partial x^k} = a^i_k, \text{ где } a^i_k \text{ је закон трансформ. координата или матрица која симболизује}$$

$$\bar{N}^i = a^i_k N^k \quad (17)$$

Поредом се види да у опш. на познату се вектори у про- дум Еуclidовом простору претварају у случају нелинеарне трансформације вектора. Међутим, при трансформацији $\bar{x}^i = -x^i$ имамо $\frac{\partial \bar{x}^i}{\partial x^k} = -\delta^i_k$, па према (16) даје

$$\bar{N}^i = -\delta^i_k N^k = -N^i \quad (18)$$

имамо да у опш. на одређене трансформ. само проби вектори претварају нелинеарне векторе

Ако имамо n величина N^i које се трансформису према закону:

$$\bar{N}^i = \frac{\partial \bar{x}^i}{\partial x^k} N^k \quad (19)$$

овај случај N^i се назива коваријантан вектор и означава се готим индексима.

Пример 1. Показујемо случај референтне координате dx^i . Потпуно диференцијал је:

$$d\bar{x}^i = \frac{\partial \bar{x}^i}{\partial x^k} dx^k \quad (20), \text{ где поредом се (16)}$$

види да се обе величине трансформису по закону коваријантних вектора итд. случај dx^i је коваријантан вектор.

Пример 2. - Случај ортогоналних извоја смерова по координатима $\frac{\partial \phi}{\partial x^k}$.
 По образци за стандардно диференцирање имамо:

$$\frac{\partial \bar{\phi}}{\partial x^i} = \frac{\partial \phi}{\partial x^i} = \frac{\partial \phi}{\partial x^k} \frac{\partial x^k}{\partial x^i}, \text{ ил. } \frac{\partial \bar{\phi}}{\partial x^i} = \frac{\partial x^k}{\partial x^i} \cdot \frac{\partial \phi}{\partial x^k} \quad (21)$$

односно, према (19) закључујемо да је сучај $\frac{\partial \bar{\phi}}{\partial x^i}$ коваријантни вектор.

Пример 3. Сучај $\frac{dN^k}{dt}$, ил. вектор на ил. коваријантној вектору
 на неком смеру t :

Како (15) диференцирамо по t , добивамо:

$$\frac{dN^i}{dt} = \frac{d}{dt} \left(\frac{\partial x^i}{\partial x^k} \right) N^k + \frac{\partial x^i}{\partial x^k} \cdot \frac{dN^k}{dt}, \text{ ил.}$$

$$\frac{dN^i}{dt} = \frac{\partial^2 x^i}{\partial x^k \partial x^l} \frac{dx^l}{dt} N^k + \frac{\partial x^i}{\partial x^k} \cdot \frac{dN^k}{dt} \quad (22)$$

Овакође сачети да сучај $\frac{dN^i}{dt}$ је симетричн сучајни вектор, Међутим,
 ако су dx^i и dx^j ил. вектори dt први класи симетрије или по основу (19)
 сучај $\frac{dN^i}{dt}$ је орт на ил. вектору трансформације инваријантно коваријантни
вектор.

Метричне величине

Коваријантни, инваријантни и контриваријантни вектори

Пошто сучај од n величина $N(i, j)$, где i и j орду од 1 до n .
 Како се две величине орду dx^i координатима (4) трансформацију према
 закону

$$N(i, j) = \sum_{k=1}^n \sum_{l=1}^n \frac{\partial x^i}{\partial x^k} \cdot \frac{\partial x^j}{\partial x^l} N(k, l) \quad (23), \text{ ил. сучај}$$

$N(i, j)$ назива се коваријантни тензор и означава се кортом индекс
 сучаја N^i_j . Још, контриваријантни тензор је рефинисан закон трансформације

$$\bar{N}^{ij} = \frac{\partial \bar{x}^i}{\partial x^k} \cdot \frac{\partial x^l}{\partial x^j} N^{kl} \quad \text{--- (24) } \rightarrow \text{сумирати по } \underline{k} \text{ и } \underline{l}.$$

За линеарне трансформ. (8) имамо:

$$\frac{\partial \bar{x}^i}{\partial x^k} = a^i_k, \quad \frac{\partial x^l}{\partial x^j} = a^l_j, \quad \text{тако се израчунава самена компонента.}$$

$$\bar{N}^{ij} = a^i_k \cdot a^l_j \cdot N^{kl} \quad \text{(25)}$$

Потпуно се $T_{ij} = d\bar{x}^i \otimes dx^j = (\bar{e}_i \cdot \bar{e}_j) = d\bar{x}^i \otimes dx^j = T_{kl} \rightarrow$ закон трансформ. показује да тензори при ротацији постоје ова, величину g_{ij} у отп. на ротацију све тензори у простору Еуклидовског простору представљају све случај позитивне дефинитних тензора.

Ово закон трансформ. има облик:

$$\bar{N}_{ij} = \frac{\partial x^k}{\partial \bar{x}^i} \cdot \frac{\partial x^l}{\partial \bar{x}^j} N_{kl} \quad \text{--- (26), случај } N_{ij} \text{ се зове}$$

коваријантни тензор, а ово је: $\bar{N}_j^i = \frac{\partial x^i}{\partial \bar{x}^k} \cdot \frac{\partial x^l}{\partial \bar{x}^j} N_l^k \quad \text{--- (27)}$

Случај N_j^i представља мјешовити тензор (један коваријанс. и један инваријанс.). При томе се коваријанска компонента гледа као додан инваријанс, а мјешовити јерни гледају и јерни додати. Ово случај од n^2 величина не садржава ни један од поменutih закона, одакле он не представља тензор. Дакле, овај случај дефиниција одговара критеријуму на основу којих знамо да ли је неки случај од n^2 величина тензор или не.

За израчунавање инваријантних величина од одређеног је значаја број и редослед индекса, при чему се број индекса назива ред или редни тензора. Тако инваријантни тензори су тензори нултог реда, ванзони

првог, а поверени елементи другог реда.

Пример 1. Поменутим случај трансформира две попуњене матрице $A^i B^j$.
Они су одређени помоћу трансформације (16)

$$\bar{A}^i = \frac{\partial x^i}{\partial x^k} A^k, \quad \bar{B}^j = \frac{\partial x^j}{\partial x^e} B^e, \text{ а одговарајуће елементи}$$

$$\bar{A}^i \cdot \bar{B}^j = \frac{\partial x^i}{\partial x^k} \cdot \frac{\partial x^j}{\partial x^e} A^k B^e \quad (28)$$

по поређењем са (24) видимо да је матрица $\bar{A}^i \bar{B}^j$ попуњена/симетрична
матрица.

Пример 2. Кронекеров симбол $\delta_{(i,j)}$ је 1 за $i=j$ и

0 за $i \neq j$. Како је: $\delta_{(i,j)} = \frac{\partial x^i}{\partial x^i} = \frac{\partial x^i}{\partial x^e} \frac{\partial x^e}{\partial x^i}$, а једна одређена се
може поставити у облику: $\delta_{(i,j)} = \frac{\partial x^i}{\partial x^k} \frac{\partial x^k}{\partial x^e} \delta_{(e,i)}$ јер је:

$$\delta_{(i,j)} = \frac{\partial x^i}{\partial x^e} \text{ или имено } \frac{\partial x^i}{\partial x^k} \cdot \frac{\partial x^k}{\partial x^e} \cdot \frac{\partial x^e}{\partial x^i} = \frac{\partial x^i}{\partial x^e} \cdot \frac{\partial x^e}{\partial x^i}$$

$$\text{одвајамо: } \delta_{(i,j)} = \frac{\partial x^i}{\partial x^k} \cdot \frac{\partial x^k}{\partial x^e} \delta_{(e,i)} \quad (29)$$

Поређењем са (27) видимо да је Кронекеров симбол $\delta_{(i,j)}$
нормална матрица другог реда и да је генерализација
Кронекеровог симbola увереног решења:

$$\delta_{ij} = \begin{cases} 1, & i=j \\ 0, & i \neq j \end{cases}$$

Пример 3. Показујемо како се трансформирају компоненте скаларних тензора $\frac{\partial f_i}{\partial x^j}$. Према (19) имамо:

$$\bar{A}_i = \frac{\partial x^k}{\partial x^i} A_k, \text{ где референц. по } x^i \text{ пробајемо.}$$

\downarrow јер је $\frac{\partial x^k}{\partial x^i}$ константа и $\frac{\partial A_k}{\partial x^i}$ је 1-тензор.

$$\frac{\partial \bar{A}_i}{\partial x^j} = \frac{\partial}{\partial x^j} \left(\frac{\partial x^k}{\partial x^i} \right) A_k + \frac{\partial x^k}{\partial x^i} \cdot \frac{\partial A_k}{\partial x^j}, \text{ итд.}$$

$$\frac{\partial \bar{A}_i}{\partial x^j} = \frac{\partial x^k}{\partial x^i} \frac{\partial A_k}{\partial x^j} + \frac{\partial x^k}{\partial x^i} \cdot \frac{\partial x^l}{\partial x^j} \cdot \frac{\partial A_k}{\partial x^l} \quad (30)$$

Одмах закључујемо да скалар $\frac{\partial f_i}{\partial x^j}$ у општем случају није тензор. Ако су трансформ. линеарне, први члан десне стране, на основу (27) показује да у случају линеарних трансформ. скалар $\frac{\partial f_i}{\partial x^j}$ представља коваријантни тензор.

Симетрични и антисиметрични тензори

Тензор је симетричан у односу на два индекса ако његове компоненте остале непромењене дослије измјене овах индекса, под условом да су оба индекса коваријантна или коваријантна. Напр. ако је $A_{ij} = A_{ji}$, овај тензор је симетричан у орг. на индексе i и j .

Тензор 5 реда -
3 индекса коваријантна
и 2 индекса контра-

За неки тензор кажемо да је антисиметричан у орг. на два индекса, ако његове компоненте изостану због измјене овах индекса, итд. ако је $A_{ij} = -A_{ji}$.

Ако је тензор симетричан или антисиметричан у орг. на било које два коваријантна и коваријантна индекса, кажемо да је симетричан орг. антисиметричан.

Покажемо да особина антисиметрије или симетричности нешто тензора при ма каквој трансформацији координата остаје очувана.

Узмимо тензор A^{ij} и претпоставимо да му припадају са координатама x^i везе:

$$A^{ij} = A^{ji}$$

После трансформације коорд. имамо:

$$\bar{A}^{ij} = \frac{\partial x^i}{\partial x^k} \cdot \frac{\partial x^j}{\partial x^l} A^{kl} \quad \text{а симетријом индекс k и l и узимамо}$$

тако $A^{kl} = A^{lk}$, добијемо:

$$\bar{A}^{ij} = \frac{\partial x^i}{\partial x^k} \cdot \frac{\partial x^j}{\partial x^l} A^{kl} = \bar{A}^{ji} \quad (31) \quad \text{јер је: } \bar{A}^{ji} = \frac{\partial x^j}{\partial x^k} \cdot \frac{\partial x^i}{\partial x^l} A^{kl}$$

У симетријом индексом i и j , као и у асиметријом i и j тензора, својим тензор се може репрезентирати по симетричној и антисиметричној тензор нешто A^{ij} . Нар. по факторизацији A^{ij} и једнакости $A^{ij} = \frac{1}{2}(A^{ij} + A^{ji}) + \frac{1}{2}(A^{ij} - A^{ji})$ исписујемо:

$$A^{ij} = \frac{1}{2} (A^{ij} + A^{ji}) + \frac{1}{2} (A^{ij} - A^{ji}) \quad (32)$$

Операције са тензорима

За два тензора кажемо да су једнаки ако су иста i и j елементи и ако су их састављајући елементи једнаки. Збир два тензора дефинише се као збир састављајућих елемената два тензора каже се добије тензор нешто A^{ij} . Нар. збир тензора A^{ij} и B^{ij} је тензор $C^{ij} = A^{ij} + B^{ij}$.

Производ тензора и скалара је збир λ умножавања два скалара и састављајућих елемената нешто тензора, и то је λ тензор нешто A^{ij} и то је $C^{ij} = \lambda A^{ij}$.

$$C^{ij} = \lambda A^{ij}$$

Ситовити и циркуларни произвођи

Сити произвођа елементарног тензора, нар. сити $A^i B^j_k$, одређује тензор чији је ред једнак збору редова датих тензора и казива се ситовити произвођи тензора. Одржице не важи: сваки тензор не може се приказати као ситовити произвођи тензора (рефа).

Ако се изражава један тензор и један други индекс тензора и изврши сумирање по истом индексу, добија се тензор чији је ред за два мање од реда почетног тензора. То операција је контракција тензора. Нар. ако се у тензору A^{ij}_k стави $m=k$, добиће се тензор који се у смислу Ајнштајнове нотације може писати $A^{ij}_k = B^i_j$ и то је тензор другог реда. Ако се стави $k=j$ добиће се $B^i_j = C^i$, нај тензор првог реда.

Сврха се ситовити множење тензора и тимом инваријанца је, добиће се нови тензор који се казива циркуларни произвођи тензора. Нар. за тензоре A^i_k и B^m_n ситовити произвођи сити сити $A^i B^m_n$. Свакогајди $k=k$ добијамо циркуларни произвођи $A^i B^m_n = C^i_m$, а се $k=k$ и $m=j$, добија се други циркуларни произвођи $A^i B^j_n = D^i_n$.

Помислимо да циркуларни произвођи сврхава тензорски инваријанци инваријанци

Пример: формирамо циркуларни произвођи тензоре A_i и тензора B^{ij} за $j=i$

$$C^k = A_i B^{ik} \quad (33)$$

У новим коорд. је: $\bar{C}^k = \bar{A}_i \bar{B}^{ik}$. где држе (19) и (24) тимено:

$$\bar{A}_i = \frac{\partial x^k}{\partial \bar{x}^i} A_k, \quad \bar{B}^{ik} = \frac{\partial \bar{x}^i}{\partial x^l} \cdot \frac{\partial x^k}{\partial \bar{x}^m} B^{lm}, \text{ ораше се добија}$$

$$C^k = \sum_{i,j} \frac{\partial x^k}{\partial x^i} \frac{\partial x^j}{\partial x^c} \frac{\partial x^k}{\partial x^m} A_{ij} B^{cm} = \sum_{i,j} \frac{\partial x^k}{\partial x^m} A_{ij} B^{cm} \frac{\partial x^j}{\partial x^c} A_{ij} B^{cm} \quad \text{изј.}$$

$$C^k = \frac{\partial x^k}{\partial x^m} C^m \rightarrow \text{ова релација означава да је случај (33)}$$

самога поштреварујемог тензор, само
што се односи на претходног индекса по.

Закон поштреварујемог На основу поштреварујемог операција са тензорима може се формулисати један општи критеријум за идентификовање тензорног карактера. Ако имамо неку неопређену величину X , која зависи од извесног броја индекса и образује неку тензорну производњу две величине са неким тензором A , резултатом ове операције неће бити тензор јер те величине X не може имати тензорну природу.

Критеријум:

Ако је извесна тензорна производња неке неопређене величине X са претходним тензором A неким извесним тензором B , штада је неопређена величина X тензор, и из разлогема извесно изборимо закључак о поштреварујемог. Овај критеријум је исти као закон поштреварујемог, јер означава формулу симболу са одређивањем неопређене величине X из одговарајуће једначине $XA=B$.

Пример: Ако је $X_{(i,j)} A^i$ скалар, величина X била глатки векторски тензор X_{ij} , а ако је $X_{(i,j,k)} A_j^k = B^i$, величина X била тензор другог реда X_{ij}^k .

Закон за глатки вектор μ даје у извесно.