

Física Matemática II

Grupos:

$(G, +) \rightarrow$ conjunto G associado à operação $+$.

$(G, \cdot) \rightarrow$ conjunto G associado à operação \cdot .

Propriedades:

→ Elemento Neutro da operação de \cdot pertence ao conjunto G'

$(G, +) \rightarrow 0$ (zero) é o elemento neutro da $+$.

$(G, \cdot) \rightarrow 1$ é o elemento neutro da \cdot .

→ Inversos $g \in G$

$$(G, +) \rightarrow g + (-g) = 0$$

$$(G, \cdot) \rightarrow g \cdot (g^{-1}) = 1$$

↑
Elemento
Neutro

↑
Elemento
Neutro

→ Associatividade para a operação

$$(G, +) ; g_1, g_2, g_3 \in G$$

$$\boxed{(g_1 + g_2) + g_3 = g_1 + (g_2 + g_3)}$$

$$(G, \cdot) ; g_1, g_2, g_3 \in G$$

$$\boxed{(g_1 \cdot g_2) \cdot g_3 = g_1 \cdot (g_2 \cdot g_3)}$$

* Grupos Abelianos exigem que a operação do grupo seja também comutativa.

Anel: $(B, \cdot, +)$

$(B, +)$ = Grupo Abeliano

(B, \cdot) = Associativo

→ Distributividade entre as operações

$\beta_1, \beta_2, \beta_3 \in B$

$$\beta_1 \cdot (\beta_2 + \beta_3) = \beta_1 \cdot \beta_2 + \beta_1 \cdot \beta_3$$

* Escalar ou Corpo:

$(F, +, \cdot)$

→ Grupo Abeliano $(F, +)$

→ Grupo Abeliano (F^*, \cdot)

Elemento neutro da
adição

$$\{ \text{ } \circ F^* = F - \{0\} \}$$

Espaco Vetorial: $(V, +, F)$

↗ Operações
 ↗ corpo
 ↗ coníguente

- $(V, +)$ grupo abeliano
- $(F \times V) \rightarrow V$
 $(\alpha, v) \mapsto \alpha v$
 $\alpha \in F; v \in V$

*) Multiplicação
 por Escalar
- Distributividade entre a operações interna e a operações externa.

Álgebra:

$V : (V, +, F) \models$ Espaço Veto-
rial \mathcal{F}

- (V, \cdot) anel

↳ Multiplicação entre vetores
associativa

- Distributividade entre a multiplicação por escalar e a multiplicação entre vetores.

$$a \cdot (v_1 \cdot v_2) = (av_1) \cdot v_2 = v_1 \cdot (av_2)$$

Bases:

Subespaços Vetoriais:

- Subconjunto $W \subset V$
- $\emptyset \in W$
- $\begin{cases} a, b \in F \\ w_1, w_2 \in W \end{cases} \Rightarrow aw_1 + bw_2 \in W$

Então $(W, +, F)$ é um espaço vetorial

$W \subset V$ → é um subespaço vetorial
de V

- v_1, \dots, v_k de V
- a^1, \dots, a^k de F

→ Combinacão Linear do Conjunto
de k de vetores

$$v = a^i v_i ; i=1, \dots, k$$

Linearmente Independente:

$$\textcircled{1} \quad = a^1 v_1 + \cdots + a^k v_k$$

com $a^i \neq 0$ o conjunto $\{v_1, \dots, v_k\}$ é L.D.

* Fazendo a combinação linear $a^i v_i$ ser igual a zero. Podemos fazer a seguinte pergunta

Existe alguma maneira de realizar essa igualdade sem que a^i seja zero?

Se sim, chamamos o $\{v_i\}$ de L.D.

Se não, chamamos o $\{v_i\}$ de L.I.

Subconjunto formado pela combinações lineares de $\{v_1, \dots, v_k\}$

$\text{span}\{v_1, \dots, v_k\}$

Caso:

$$\emptyset \in \text{span}\{v_1, \dots, v_k\}$$

$$\left\{ \begin{array}{l} v, w \in \text{span}\{v_1, \dots, v_k\} \\ a, b \in F \end{array} \right.$$



$$av + bw \in \text{span}\{v_1, \dots, v_k\}$$

Então,

$\text{span}\{v_1, \dots, v_k\}$ é um subespaço vetorial gerado por v_1, \dots, v_k .

Bases:

1) $\{v_1, \dots, v_k\} \in \mathbb{V}$

$$W_k = \text{span}\{v_1, \dots, v_k\} \subset \mathbb{V}$$

2) $\{v_1, \dots, v_{k+1}\} \in \mathbb{V}$

$$W_{k+1} = \text{span}\{v_1, \dots, v_{k+1}\} \subset \mathbb{V}$$

⋮
⋮
⋮

3) $\{v_1, \dots, v_k\} \in \mathbb{V}$

$$\mathbb{V} = \text{span}\{v_1, \dots, v_n\}$$

→ é a base do espaço vetorial \mathbb{V}

→ A base é única?

Não

→ O número n é único?

Sim

→ n é a dimensão do espaço \mathbb{V}

Base Convencional:

Base: $\{v_1, \dots, v_n\}$ L.I

$$\nabla = \text{span}\{v_1, \dots, v_n\}$$

$$v \in \nabla \Rightarrow v = a^1 v_1 + \dots + a^n v_n$$

n é dimensão do espaço vetorial

Somar Direto: 

$$\cdot \nabla V \oplus \nabla W = (v, w) \in \nabla V \times \nabla W$$

Regras para $\nabla V \oplus \nabla W$ ser um espaço vetorial:

$$\rightarrow (v_1, w_1) + (v_2, w_2) = (v_1 + v_2, w_1 + w_2)$$

$$\rightarrow a(v, w) = (av, aw)$$

• Decompor espaço vetorial em subespaços

$$(V, +, F) = \nabla \quad \xrightarrow{\text{subespaço de}} \quad \nabla$$

$$U \subset \nabla; \quad \nabla \subset \nabla$$

Se $U \cap \nabla = \emptyset \rightarrow$ elemento neutro, então $\nabla = U \oplus \nabla$, ou seja, qualquer vetor pode ser escrito como,

$$v \in \nabla, a \in \nabla, u \in U$$

$$\boxed{\nabla = au + cb}$$

Mapeos lineares:

$$\nabla = (V, +, F), \quad W = (W, +, F)$$

Um mapeo T ,

$$T: \nabla \longrightarrow W$$

$$T(av_1 + bv_2) = a\underbrace{T(v_1)}_{\substack{a, b \in F \\ v_1, v_2 \in \nabla}} + b\underbrace{T(v_2)}_{\substack{a, b \in F \\ v_1, v_2 \in \nabla}}$$

vetores pertencentes
a W

* Preserva o somo e a multiplicação por escalar.

Homomorfismo: $\text{Hom}(\nabla, W)$

L_1 é o conjunto de mapeos lineares entre ∇ e W

$$T, S \in \text{Hom}(\nabla, W)$$

$$\cdot [T+S](v) = T(v) + S(v)$$

$$\cdot a \in F ; \quad aT(v) = a(T(v))$$

Assim, $(\text{Hom}(V, W), +, F)$ formam um espaço vetorial.

Isomorfismos: contidos em
 $\text{Hom}(V, W)$

$$\cdot T(v_1) = T(v_2) \Rightarrow v_1 = v_2$$

$$\cdot T(v) \in \text{Im } T = W$$

Inverso: $T: V \rightarrow W$

$T^{-1}: W \rightarrow V$

$$T \circ T^{-1} = \text{II}(V)$$

$$T^{-1} \circ T = \text{II}(W)$$

→ Isomorfismo: $\dim V = \dim W$

Endomorfismo: $\text{Hom}(V, V)$

• $T: V \rightarrow V$
 $v \rightarrow T(v)$

ágebra

→ Produto entre 2 endomorfismos
(Composição)

$$S \cdot (T(v)) = S[T(v)]$$

$$a \cdot S \cdot T = (aS) \cdot T = S \cdot (aT)$$

Espaço Dual:

$$(V, +, F) \iff (V^*, +, F)$$

$V^* = \text{Hom}(V, F)$ } Funções lineares
de V em F ,
 $\alpha: V \rightarrow F$

$$\dim V = \dim V^*$$

\hookrightarrow Isomórficos

Notações de Einstein

• $(V, +, F)$, $\dim V = n$

span $\{\phi_i\} = \bar{V}$, $i = 1, \dots, n$

• $v \in \bar{V}$ $v = \sum_n a^n \phi_n = a^n \phi_n$

→ Componentes: índice em cima.

→ Base: índice embaixo

→ Índices em cima e embaixo
se somam (repetido)

Bases do Espaço Dual

$$V = (V, +, F), \dim V = n$$

$$V = \text{span}\{\phi_1, \dots, \phi_n\}$$

$$\bullet \beta \in V^*, \beta(v) = \beta(v^i \phi_i) = v^i \beta(\phi_i)$$

$$\bullet \beta(\phi_i) = \beta_i \in \mathbb{R}$$

$$\beta = \beta_i \phi^i, \text{ onde } \phi^i \in V^*$$

$$\phi^i : V \rightarrow \mathbb{R}$$

$$\left[\phi^i(\phi_j) = \delta_j^i \right]$$

$$\begin{aligned} \rightarrow \beta(v) &= \beta_i \phi^i(v^j \phi_j) = \beta_i v^j \phi^i(\phi_j) \\ &= \beta_i v^j \delta_j^i = \beta_i v^i \end{aligned}$$

Representações Matriciais

$$v = v^i \phi_i \iff \phi_i = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ \vdots \\ 0 \end{pmatrix} \quad v = \begin{pmatrix} v_1 \\ \vdots \\ v_n \end{pmatrix}$$

Vetores

Matriz
linhas
($n \times 1$)

Covetores

$$\beta = \beta_i \phi^i \iff \beta = (\beta_1, \dots, \beta_n)$$
$$\phi^i (0 \dots 1 \dots 0)$$

matriz linha
($1 \times n$)

$T \in \text{End}(V)$

$$T(v) = T(v^i \phi_i) = v^i T(\phi_i)$$

$$T(\phi_i) = T_i^j \phi_j$$

$\rightarrow n \times n$

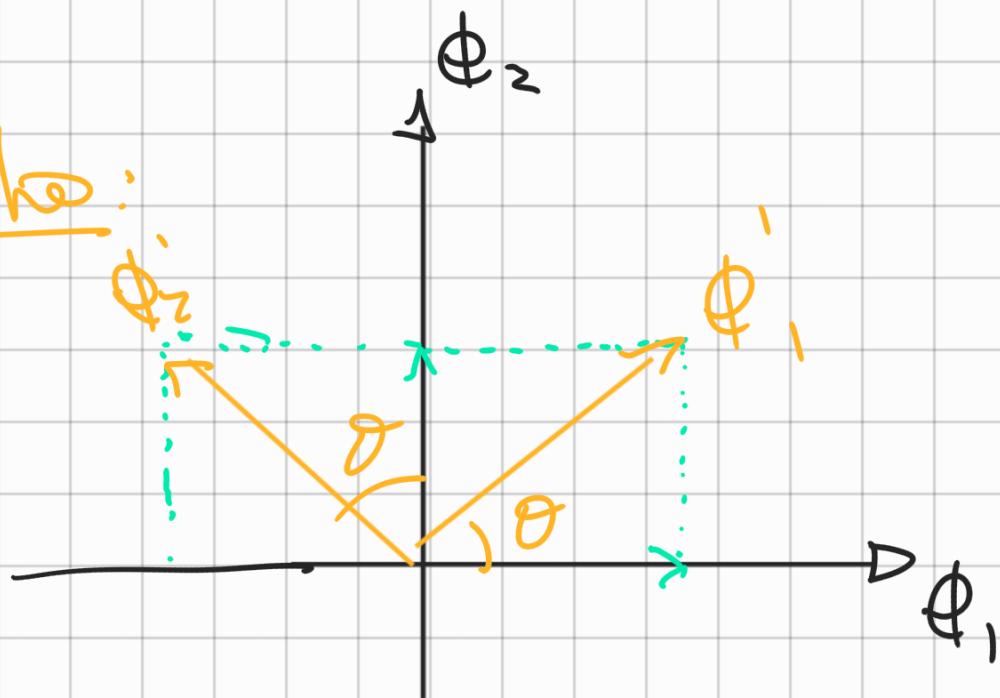
$$T(v) = T(v^i \phi_i) = v^i T(\phi_i) = v^i T_i^j \phi_j$$

$$\boxed{T_i^j v^i \phi_j} = \boxed{T(v)}^j \phi_j$$

$$\begin{pmatrix} T(v)^1 \\ \vdots \\ T(v)^n \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} T_1^1 & \cdots & T_1^n \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ T_n^1 & \cdots & T_n^n \end{pmatrix} \begin{pmatrix} v^1 \\ \vdots \\ v^n \end{pmatrix}$$

T_f \rightarrow linha
 T_i \rightarrow coluna

Exemplo:



$$\dot{\phi}'_2 = \cos \theta \phi_2 + \sin \theta \phi_1$$

$$\dot{\phi}'_1 = -\sin \theta \phi_2 + \cos \theta \phi_1$$

$$\left\{ \begin{array}{l} \dot{\phi}'_1 = T(\phi_1) = T_1 \dot{\phi}_j = T'_1 \phi_1 + T''_1 \phi_2 \\ \dot{\phi}'_2 = T(\phi_2) = T_2 \dot{\phi}_j = T'_2 \phi_1 + T''_2 \phi_2 \end{array} \right.$$

Por comparação:

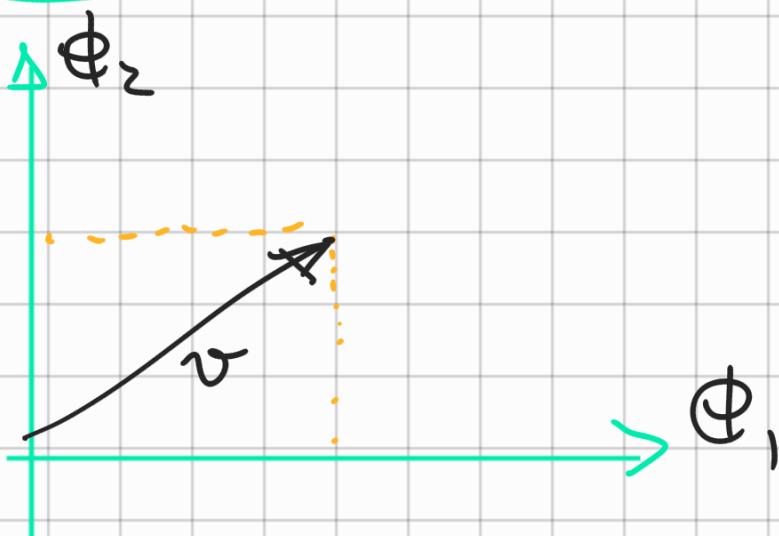
$$T_1^1 = \cos\theta; T_1^2 = \sin\theta$$

$$T_2^1 = -\sin\theta; T_2^2 = \cos\theta$$

$$T_i^j = \begin{pmatrix} \cos\theta & -\sin\theta \\ \sin\theta & \cos\theta \end{pmatrix}$$

$$\begin{pmatrix} v^{j1} \\ v^{j2} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \cos\theta & -\sin\theta \\ \sin\theta & \cos\theta \end{pmatrix} \begin{pmatrix} v^1 \\ v^2 \end{pmatrix}$$

Mudança de Base:



$$v = v^i \Phi_i$$

$$v = v^{j1} \Phi_j$$

$$| T(\Phi_i) = T_i^j \Phi_j | \beta$$

$$T(\phi_i) = \phi'_i = T_i^j \phi_j$$

$$v = v^{i'} \phi'_i = v^i \phi_i$$

$$v^{i'} T_i^j \phi_j = v^i \phi_i$$

$$v^{i'} = (T_i^j)^{-1} v^i$$

v^i = contravariante

ϕ_i = covariante

transforme-se com
a motriz inversa
da Troca de Box

(Vektoren): $\epsilon^i(\epsilon_j) = \delta_j^i$

$$\epsilon^{ii}(\epsilon_j) = \delta_j^i$$

$$\hookrightarrow \epsilon^{ii}(T_j^m \epsilon_m) = T_j^m \epsilon^i(\epsilon_m)$$

$$\epsilon^{ii} = A_k^i \epsilon^k$$

Transformations
gegen
Vektoren

↳ Transformieren
Vektoren

$$T_j^m \epsilon^{ii}(\epsilon_m) = T_j^m A_k^i \epsilon^k(\epsilon_m) = \delta_j^i$$

$\hookrightarrow \delta_m^k$

$$T_j^m A_m^i = \delta_j^i$$

$$AT = 1$$

- $\beta = \beta_i \oplus^i = \beta'_i \oplus^{ii}$

Componenten
je een covector

$$\beta'_i = T_i^j \beta_j$$

$$\beta' = T \beta$$

Mopos Multilineares

* Tensors \Leftrightarrow Mopos Multilineares
 (V, R) e (V^*, R^*)