Типовик по линейной алгебре 3, Задание 3 «Тензоры в линейном пространстве. Преобразование координат.»

Латыпов Владимир Витальевич, ИТМО КТ М3138, **Вариант 10**

10 июня 2022 г.

1. Формулировка условия

Утверждение 1. Тензор $\alpha_{kl}^{ij}\in T_{(2,2)}$ задан четырехмерной матрицей второго порядка $A=\alpha_{kl}^{ij}$. Задана матрица перехода T от старого базиса $\{e_i\}_{i=1}^2$ к новому базису $\{\tilde{e_i}\}_{i=1}^2$

- \cdot Вычислить элемент $ilde{lpha}_{kl}^{ij}$ матрицы тензора в новом базисе
- Вычислить следующие свертки тензора (в старом базисе): $\alpha_{ki}^{ij}, \alpha_{ki}^{ij}, \alpha_{ii}^{ij}, \alpha_{ii}^{ij}$.

Data section:

$$T = \begin{pmatrix} 2 & -1 \\ -1 & 2 \end{pmatrix} \tag{1}$$

$$A = \begin{vmatrix} -1 & -3 & -4 & -1 \\ 5 & 2 & 4 & 6 \\ \hline 0 & -2 & 1 & 0 \\ 1 & 1 & 0 & 2 \end{vmatrix}$$
 (2)

2. Вычисление элемента матрицы

Как известнго из формулы перехода матрицы тензора к новому базису,

$$\tilde{\alpha}_{k_1\cdots k_p}^{m_1\cdots m_q} = \alpha_{j_1\cdots j_p}^{i_1\cdots i_q} t_{k_1}^{j_1} t_{k_2}^{j_2} \cdots t_{k_p}^{j_p} s_{i_1}^{m_1} s_{i_2}^{m_2} \cdots s_{i_q}^{m_q}$$
(3)

В нашем случае:

$$\tilde{\alpha}_{12}^{21} = \sigma_k^2 \sigma_l^1 \tau_1^m \tau_2^n \alpha_{mn}^{kl}$$
 (4)

, где σ — элементы матрицы S, а τ — матрицы T.

$$S = T^{-1} = \begin{pmatrix} \frac{2}{3} & \frac{1}{3} \\ \frac{1}{3} & \frac{2}{3} \end{pmatrix} = \frac{1}{3} \begin{pmatrix} 2 & 1 \\ 1 & 2 \end{pmatrix}$$
 (5)

Переставим суммы и вычислим промежуточно матрицу B тензора $b_{mn}=\sigma_k^2\sigma_l^1\alpha_{mn}^{kl}$. Матрица станет разменрности 2×2 . Причём так как и для σ_k^2 , и для σ_l^1 зафиксирован номер строки, можно получить нужное значение

$$B_{mn} = \begin{pmatrix} \frac{1}{3} & \frac{2}{3} \end{pmatrix} A_{mn} \begin{pmatrix} \frac{2}{3} \\ \frac{1}{3} \end{pmatrix} = \frac{1}{9} \begin{pmatrix} 1 & 2 \end{pmatrix} A_{mn} \begin{pmatrix} 2 \\ 1 \end{pmatrix}$$
 (6)

Получим

$$B = \frac{1}{9} \begin{pmatrix} 19 & 19 \\ 22 & 6 \end{pmatrix} \tag{7}$$

Теперь применим к этим частичным суммам умножение на T. (Теперь будет постоянен номер столбца)

$$\tilde{\alpha}_{12}^{21} = \tau_1^m \tau_2^n b_{mn} = \begin{pmatrix} 2 & -1 \end{pmatrix} B_{mn} \begin{pmatrix} -1 \\ 2 \end{pmatrix} = \frac{16}{3}$$
 (8)

3. Вычисление свёрток

На повестке дня $\alpha_{ki}^{ij}, \alpha_{kj}^{ij}, \alpha_{ij}^{ij}, \alpha_{ji}^{ij}$

У α_{ki}^{ij} (2×2) вторая и третья координата определяются первой и второй кординатой матрицы, а по первой и четвёртой координате берётся сумма по таким, чтобы они совпадали.

То есть фиксирован для элемента матрицы слой (и равен номеру строки матрицы), а также фиксирован номер внутреннего столбца (и равен номеру столбца матрицы):

$$\alpha_{ki}^{ij} = \beta_k^j = \begin{pmatrix} -1+4 & 0+0 \\ -3+6 & -2+2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 3 & 0 \\ 3 & 0 \end{pmatrix}$$
 (9)

У α_{kj}^{ij} (2×2) первая и третья координата определяются первой и второй кординатой матрицы, а по второй и четвёртой координате берётся сумма по таким, чтобы они совпадали.

$$\alpha_{kj}^{ij} = \gamma_k^i = \begin{pmatrix} -1 - 1 & 0 + 0 \\ 5 + 6 & 1 + 2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -2 & 0 \\ 11 & 3 \end{pmatrix}$$
 (10)

Следующие два тензора можно посчитать используя первые два:

$$\alpha_{ij}^{ij} = \gamma_k^k = \operatorname{tr} \Gamma = -2 + 3 = 1 \tag{11}$$

$$\alpha_{ii}^{ij} = \beta_k^k = \text{tr}\,B = 3 + 0 = 3$$
 (12)