

TENSORES

SEMINARIO 2

Jose Ramos

Universidad del Valle de Guatemala

OBJETIVOS

1. Presentar la definición de los tensores $(1,s)$ y $(0,s)$.
2. Generalizar el concepto utilizando tensores (r,s) .
3. Presentar ejemplos conocidos de tensores $(1,s)$ y $(0,s)$.

Recordemos:

$\{ \frac{\partial}{\partial x_i}, i \leq n \}$ es una base para $T_p M$

Notación:

$(\times A)^n = A \times A \times \dots \times A$ n veces.

Tensor covariante de grado s $(0,s)$ -tensor en p : [1]

Es un mapa multilineal $A_p : T_p M \times T_p M \times \dots \times T_p M = (\times T_p M)^s \rightarrow R$.

La base para el espacio vectorial de $(0,s)$ tensores consiste de los elementos: $(dx_{j_1} \otimes \dots \otimes dx_{j_s})$ que se definen por

$(dx_{j_1} \otimes \dots \otimes dx_{j_s}) := (dx_{j_1} \otimes \dots \otimes dx_{j_s})\left(\frac{\partial}{\partial x_{i_1}}, \dots, \frac{\partial}{\partial x_{i_s}}\right) = \delta_{j_1}^{i_1} \dots \delta_{j_s}^{i_s}$ donde $1 \leq i, j \leq n$

$(1,s)$ -tensor en p :

Es un mapa multilineal $A_p : T_p M \times T_p M \times \dots \times T_p M = (\times T_p M)^s \rightarrow T_p M$ donde los elementos de la base son de la forma $(dx_{j_1} \otimes \dots \otimes dx_{j_s}) \frac{\partial}{\partial x_i}$

EJEMPLOS

Def:

Un mapeo diferenciable es $X : M \rightarrow T_p M$,

$X_p = \sum_i c_i(p) \frac{\partial}{\partial x_i} |_p$, es un $(1,0)$ tensor.

Las uno formas tienen la forma siguiente:

$w(p) = \sum_i w_i(p) dx_i|_p$, $w : T_p M \rightarrow R$ por lo que son $(0,1)$ tensores.

Son funciones $f: M \rightarrow R$ entonces son tensores $(0,0)$.

Recordemos que las métricas Riemmanianas tienen la forma $g_p = \sum_{ij} g_{ij}(p) dx_i|_p \otimes dx_j|_p$, y estas pertenecen a los tensores $(0,2)$.

Un tensor s-covariante y r-contravariante en p ((r,s)-tensor) tiene la forma siguiente:

$$A_p : (\times T_p M^*)^r \times (\times T_p M)^s \rightarrow R$$

Entonces

$$A_p(dx_{k1}, \dots, \frac{\partial}{\partial x_{ls}}) = (\frac{\partial}{\partial x_{i1}} \otimes \dots \otimes \frac{\partial}{\partial x_{ir}} \otimes dx_{j1} \otimes \dots \otimes dx_{js})(dx_{k1}, \dots, \frac{\partial}{\partial x_{ls}})$$



Wolfgang Kühnel.

Differential geometry, volume 77.

American Mathematical Soc., 2015.