Аффинный ортогональный тензор

Верещагин Антон Сергеевич канд. физ.-мат. наук, старший преподаватель

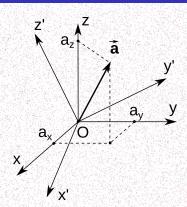
Кафедра аэрофизики и газовой динамики

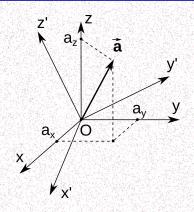


2 сентября 2020 г.

Аннотация

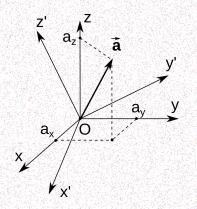
Аффинный ортогональный тензор второго ранга. Диада. Сопряженный тензор. Симметричные и антисимметричные тензоры. Теоремы о разложении тензора. Скалярное и векторное умножение тензора на вектор. Скалярное произведение тензоров.





Пусть в некоторой ортогональной прямолинейной системе координат *Охуг*

$$\vec{a} = ia_x + ja_y + ka_z.$$

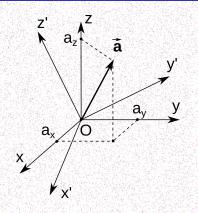


Пусть в некоторой ортогональной прямолинейной системе координат *Охуг*

$$\vec{a} = ia_x + ja_y + ka_z.$$

Тогда в другой ортогональной прямолинейной системе координат Ox'y'z' вектор будет иметь координаты:

$$a_{x'} = a_x \cos(x, x') + a_y \cos(y, x') + a_z \cos(z, x'),$$



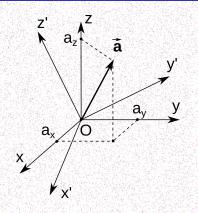
Пусть в некоторой ортогональной прямолинейной системе координат *Охух*

$$\vec{a} = ia_x + ja_y + ka_z.$$

Тогда в другой ортогональной прямолинейной системе координат Ox'y'z' вектор будет иметь координаты:

$$a_{x'} = a_x \cos(x, x') + a_y \cos(y, x') + a_z \cos(z, x'),$$

 $a_{y'} = a_x \cos(x, y') + a_y \cos(y, y') + a_z \cos(z, y'),$



Пусть в некоторой ортогональной прямолинейной системе координат *Охуг*

$$\vec{a} = ia_x + ja_y + ka_z.$$

Тогда в другой ортогональной прямолинейной системе координат Ox'y'z' вектор будет иметь координаты:

$$a_{x'} = a_x \cos(x, x') + a_y \cos(y, x') + a_z \cos(z, x'),$$

$$a_{y'} = a_x \cos(x, y') + a_y \cos(y, y') + a_z \cos(z, y'),$$

$$a_{z'} = a_x \cos(x, z') + a_y \cos(y, z') + a_z \cos(z, z').$$

Определение

Если для прямолинейной ортогональной системы координат Охуг имеется совокупность трех величин a_x , a_y , a_z , преобразующихся по вышеуказанным формулам в величины $a_{x'}$, $a_{y'}$, $a_{z'}$, в другой ортогональной прямолинейной системе координат $Ox^ty^tz^t$,

Определение

Если для прямолинейной ортогональной системы координат Охуг имеется совокупность трех величин a_x , a_y , a_z , преобразующихся по вышеуказанным формулам в величины $a_{x'}$, $a_{y'}$, $a_{z'}$, в другой ортогональной прямолинейной системе координат $Ox^ty^tz^t$, то совокупность этих величин определяет аффинный ортогональный вектор \vec{a} . Скалярные величины a_x , a_y , a_z называются составляющими (компонентами) вектора \vec{a} по осям Ox, Oy, Oz.

Аффинный ортогональный тензор второго ранга

Определение

Ecnu для прямолинейной ортогональной системы координат Охуг имеется совокупность трех векторов \vec{p}_x , \vec{p}_y , \vec{p}_z , преобразующихся по формулам в величины $\vec{p}_{x'}$, $\vec{p}_{y'}$, $\vec{p}_{z'}$, в другой системе координат Ox'y'z':

$$\vec{p}_{x'} = \vec{p}_x \cos(x, x') + \vec{p}_y \cos(y, x') + \vec{p}_z \cos(z, x'),
\vec{p}_{y'} = \vec{p}_x \cos(x, y') + \vec{p}_y \cos(y, y') + \vec{p}_z \cos(z, y'),
\vec{p}_{z'} = \vec{p}_x \cos(x, z') + \vec{p}_y \cos(y, z') + \vec{p}_z \cos(z, z'),$$

Аффинный ортогональный тензор второго ранга

Определение

Ecли для прямолинейной ортогональной системы координат Охуг имеется совокупность трех векторов \vec{p}_x , \vec{p}_y , \vec{p}_z , преобразующихся по формулам в величины $\vec{p}_{x'}$, $\vec{p}_{y'}$, $\vec{p}_{z'}$, в другой системе координат Ox'y'z':

$$\vec{p}_{x'} = \vec{p}_x \cos(x, x') + \vec{p}_y \cos(y, x') + \vec{p}_z \cos(z, x'),
\vec{p}_{y'} = \vec{p}_x \cos(x, y') + \vec{p}_y \cos(y, y') + \vec{p}_z \cos(z, y'),
\vec{p}_{z'} = \vec{p}_x \cos(x, z') + \vec{p}_y \cos(y, z') + \vec{p}_z \cos(z, z'),$$

то совокупность этих величин определяет аффинный ортогональный тензор второго ранга. Векторы \vec{p}_x , \vec{p}_y , \vec{p}_z называются составляющими (компонентами) тензора Π по осям Ox, Oy, Oz.

Будем обозначать

$$\Pi = i\vec{p}_x + j\vec{p}_y + k\vec{p}_z.$$

Будем обозначать

$$\Pi = i\vec{p}_x + j\vec{p}_y + k\vec{p}_z.$$

Таким образом, тензор представляет собой набор из 9 компонент:

$$\Pi = \begin{pmatrix} p_{xx} & p_{xy} & p_{xz} \\ p_{yx} & p_{yy} & p_{yz} \\ p_{zx} & p_{zy} & p_{zz} \end{pmatrix}$$

Будем обозначать

$$\Pi = i\vec{p}_x + j\vec{p}_y + k\vec{p}_z.$$

Таким образом, тензор представляет собой набор из 9 компонент:

$$\Pi = \begin{pmatrix} p_{xx} & p_{xy} & p_{xz} \\ p_{yx} & p_{yy} & p_{yz} \\ p_{zx} & p_{zy} & p_{zz} \end{pmatrix} \leftarrow \vec{p}_{x} = p_{xx}i + p_{xy}j + p_{xz}k \\ \leftarrow \vec{p}_{y} = p_{yx}i + p_{yy}j + p_{yz}k \\ \leftarrow \vec{p}_{z} = p_{zx}i + p_{zy}j + p_{zz}k$$

Будем обозначать

$$\Pi = i\vec{p}_x + j\vec{p}_y + k\vec{p}_z.$$

Таким образом, тензор представляет собой набор из 9 компонент:

$$\Pi = \begin{pmatrix} p_{xx} & p_{xy} & p_{xz} \\ p_{yx} & p_{yy} & p_{yz} \\ p_{zx} & p_{zy} & p_{zz} \end{pmatrix} \leftarrow \vec{p}_x = p_{xx}i + p_{xy}j + p_{xz}k \\ \leftarrow \vec{p}_y = p_{yx}i + p_{yy}j + p_{yz}k \\ \leftarrow \vec{p}_z = p_{zx}i + p_{zy}j + p_{zz}k$$

В дальнейшем:

вместо координат x, y,z будем писать x_1 , x_2 , x_3 ;

базисные векторы будем обозначать i_1, i_2, i_3 ;

компоненты тензора будем нумеровать, т.е. p_{ij} $(i,j=\overline{1,3})$.

Преобразование ортогональных систем координат

Пусть задано некоторое преобразование одной ортогональной прямолинейной системы координат в другую с помощью матрицы преобразования, т.е. заданы направляющие косинусы единичных векторов новых базисных векторов $\alpha_{ik} = \cos(x_i, x_k')$:

$$Q = \begin{pmatrix} \alpha_{11} & \alpha_{12} & \alpha_{13} \\ \alpha_{21} & \alpha_{22} & \alpha_{23} \\ \alpha_{31} & \alpha_{32} & \alpha_{33} \end{pmatrix},$$

Преобразование ортогональных систем координат

Пусть задано некоторое преобразование одной ортогональной прямолинейной системы координат в другую с помощью матрицы преобразования, т.е. заданы направляющие косинусы единичных векторов новых базисных векторов $\alpha_{ik} = \cos(x_i, x_k')$:

$$Q = \begin{pmatrix} \alpha_{11} & \alpha_{12} & \alpha_{13} \\ \alpha_{21} & \alpha_{22} & \alpha_{23} \\ \alpha_{31} & \alpha_{32} & \alpha_{33} \end{pmatrix}, \qquad \begin{cases} \sum_{i=1}^{3} \alpha_{is}^{2} = 1 & (s = \overline{1,3}), \\ \sum_{i=1}^{3} \alpha_{is} \alpha_{ik} = 0 & (s, k = \overline{1,3}; s \neq k). \end{cases}$$

Преобразование ортогональных систем координат

Пусть задано некоторое преобразование одной ортогональной прямолинейной системы координат в другую с помощью матрицы преобразования, т.е. заданы направляющие косинусы единичных векторов новых базисных векторов $\alpha_{ik} = \cos(x_i, x_k')$:

$$Q = \begin{pmatrix} \alpha_{11} & \alpha_{12} & \alpha_{13} \\ \alpha_{21} & \alpha_{22} & \alpha_{23} \\ \alpha_{31} & \alpha_{32} & \alpha_{33} \end{pmatrix}, \qquad \begin{cases} \sum_{i=1}^{3} \alpha_{is}^{2} = 1 & (s = \overline{1,3}), \\ \sum_{i=1}^{3} \alpha_{is} \alpha_{ik} = 0 & (s, k = \overline{1,3}; s \neq k). \end{cases}$$

Таким образом, Q – ортогональная матрица, т.к.

$$Q^{-1} = Q^{\mathsf{t}}.$$

Компоненты вектора \vec{a} и тензора Π в новой штрихованной системе координат a_1' , a_2' , a_3' и $\vec{p'}_1$, $\vec{p'}_2$, $\vec{p'}_3$ имеют вид:

$$a'_k = a_{x'_k} = \sum_{i=1}^3 \alpha_{ki} a_{x_i}, \quad \vec{p'}_k = \vec{p}_{x'_k} = \sum_{i=1}^3 \alpha_{ki} \vec{p}_{x_i} \quad (k = \overline{1,3}).$$

Компоненты вектора \vec{a} и тензора Π в новой штрихованной системе координат a_1', a_2', a_3' и $\vec{p'}_1, \vec{p'}_2, \vec{p'}_3$ имеют вид:

$$a'_k = a_{x'_k} = \sum_{i=1}^3 \alpha_{ki} a_{x_i}, \quad \vec{p'}_k = \vec{p}_{x'_k} = \sum_{i=1}^3 \alpha_{ki} \vec{p}_{x_i} \quad (k = \overline{1,3}).$$

Проекция вектора $\vec{p}_{x_k'}$ на ось x_l' : $(\vec{p}_{x_k'})_{x_l'} = \sum_{r=1}^3 \alpha_{kr} (\vec{p}_{x_r})_{x_l'}$.

Компоненты вектора \vec{a} и тензора Π в новой штрихованной системе координат a_1', a_2', a_3' и $\vec{p'}_1, \vec{p'}_2, \vec{p'}_3$ имеют вид:

$$a'_k = a_{x'_k} = \sum_{i=1}^3 \alpha_{ki} a_{x_i}, \quad \vec{p'}_k = \vec{p}_{x'_k} = \sum_{i=1}^3 \alpha_{ki} \vec{p}_{x_i} \quad (k = \overline{1,3}).$$

Проекция вектора $\vec{p}_{x_k'}$ на ось x_l' : $(\vec{p}_{x_k'})_{x_l'} = \sum_{r=1}^3 \alpha_{kr}(\vec{p}_{x_r})_{x_l'}$.

Из определения аффинного вектора: $(\vec{p}_{x_r})_{x_l'} = \sum_{s=1}^{3} \alpha_{ls} \vec{p}_{x_r x_s}$.

Компоненты вектора \vec{a} и тензора Π в новой штрихованной системе координат a_1', a_2', a_3' и $\vec{p'}_1, \vec{p'}_2, \vec{p'}_3$ имеют вид:

$$a'_k = a_{x'_k} = \sum_{i=1}^3 \alpha_{ki} a_{x_i}, \quad \vec{p'}_k = \vec{p}_{x'_k} = \sum_{i=1}^3 \alpha_{ki} \vec{p}_{x_i} \quad (k = \overline{1,3}).$$

Проекция вектора $\vec{p}_{x_k'}$ на ось x_l' : $(\vec{p}_{x_k'})_{x_l'} = \sum_{r=1}^3 \alpha_{kr} (\vec{p}_{x_r})_{x_l'}$.

Из определения аффинного вектора: $(\vec{p}_{x_r})_{x_l'} = \sum_{s=1}^{3} \alpha_{ls} \vec{p}_{x_r x_s}$.

Подставим последнее равенство в предпоследнее:

$$p_{x_k'x_l'} = \sum_{r=1}^3 \sum_{s=1}^3 lpha_{kr} lpha_{ls} p_{x_rx_s}$$
 или $p_{kl}' = \sum_{r=1}^3 \sum_{s=1}^3 lpha_{kr} lpha_{ls} p_{rs}.$

Определение тензора (альтернативное)

Определение (альтернативное)

Ecru для каждой прямолинейной прямоугольной системы координат $Ox_1x_2x_3$ имеется совокупность девяти величин p_{kl} , преобразующихся в величины p_{kl}' в новой системе координат $Ox_1'x_2'x_3'$ по формуле:

$$p'_{kl} = \sum_{r=1}^{3} \sum_{s=1}^{3} \alpha_{kr} \alpha_{ls} p_{rs},$$

то совокупность этих величин определяет аффинный ортогональный тензор второго ранга Π в пространстве трех измерений.

Альтернативная запись тензора

Записанную в новых обозначения формулу для разложения векторов

$$\vec{p}_k = \sum_{l=1}^{3} \vec{i}_l p_{kl}, \quad (k = 1, 2, 3)$$

Альтернативная запись тензора

Записанную в новых обозначения формулу для разложения векторов

$$\vec{p}_k = \sum_{l=1}^{3} \vec{i}_l p_{kl}, \quad (k = 1, 2, 3)$$

подставим в равенство, определяющее тензор, и получим условную запись

$$\Pi = \sum_{k=1}^{3} \sum_{l=1}^{3} \vec{i}_{k} \vec{i}_{l} p_{kl}.$$

Пусть

$$I = i_1 i_1 + i_2 i_2 + i_3 i_3.$$

Пусть

$$I = i_1 i_1 + i_2 i_2 + i_3 i_3.$$

$$I = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

Пусть

$$I = i_1 i_1 + i_2 i_2 + i_3 i_3.$$

$$I = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \begin{array}{ccc} \leftarrow & \vec{p}_1 = i_1 \\ \leftarrow & \vec{p}_2 = i_2 \\ \leftarrow & \vec{p}_3 = i_3 \end{array}$$

Пусть

$$I = i_1 i_1 + i_2 i_2 + i_3 i_3.$$

$$I = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \begin{array}{ll} \leftarrow & \vec{p}_1 = i_1 \\ \leftarrow & \vec{p}_2 = i_2 \\ \leftarrow & \vec{p}_3 = i_3 \end{array} \qquad p_{rs} = \delta_{rs} = \left\{ \begin{array}{ll} 1, r = s, \\ 0, r \neq s. \end{array} \right.$$

Пусть

$$I = i_1 i_1 + i_2 i_2 + i_3 i_3.$$

Тензор I называется единичным тензором.

$$I = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \leftarrow \begin{array}{l} \vec{p}_1 = i_1 \\ \leftarrow \vec{p}_2 = i_2 \\ \leftarrow \vec{p}_3 = i_3 \end{array} \qquad p_{rs} = \delta_{rs} = \left\{ \begin{array}{l} 1, r = s, \\ 0, r \neq s. \end{array} \right.$$

$$p'_{kl} =$$

Пусть

$$I = i_1 i_1 + i_2 i_2 + i_3 i_3.$$

Тензор I называется единичным тензором.

$$I = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \begin{array}{l} \leftarrow & \vec{p}_1 = i_1 \\ \leftarrow & \vec{p}_2 = i_2 \\ \leftarrow & \vec{p}_3 = i_3 \end{array} \qquad p_{rs} = \delta_{rs} = \left\{ \begin{array}{l} 1, r = s, \\ 0, r \neq s. \end{array} \right.$$

$$p'_{kl} = \sum_{r=1}^{3} \sum_{s=1}^{3} \alpha_{kr} \alpha_{ls} p_{rs} =$$

Пусть

$$I = i_1 i_1 + i_2 i_2 + i_3 i_3.$$

Тензор I называется единичным тензором.

$$I = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \begin{array}{ll} \leftarrow & \vec{p}_1 = i_1 \\ \leftarrow & \vec{p}_2 = i_2 \\ \leftarrow & \vec{p}_3 = i_3 \end{array} \qquad p_{rs} = \delta_{rs} = \left\{ \begin{array}{ll} 1, r = s, \\ 0, r \neq s. \end{array} \right.$$

$$p'_{kl} = \sum_{r=1}^{3} \sum_{s=1}^{3} \alpha_{kr} \alpha_{ls} p_{rs} = \sum_{r=1}^{3} \alpha_{kr} \alpha_{lr} =$$

Пусть

$$I = i_1 i_1 + i_2 i_2 + i_3 i_3.$$

Тензор I называется единичным тензором.

$$I = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \begin{array}{ll} \leftarrow & \vec{p}_1 = i_1 \\ \leftarrow & \vec{p}_2 = i_2 \\ \leftarrow & \vec{p}_3 = i_3 \end{array} \qquad p_{rs} = \delta_{rs} = \left\{ \begin{array}{ll} 1, r = s, \\ 0, r \neq s. \end{array} \right.$$

$$p'_{kl} = \sum_{r=1}^{3} \sum_{s=1}^{3} \alpha_{kr} \alpha_{ls} p_{rs} = \sum_{r=1}^{3} \alpha_{kr} \alpha_{lr} = \delta_{kl}.$$

Пусть

$$I = i_1 i_1 + i_2 i_2 + i_3 i_3.$$

Тензор I называется единичным тензором.

$$I = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \begin{array}{l} \leftarrow & \vec{p}_1 = i_1 \\ \leftarrow & \vec{p}_2 = i_2 \\ \leftarrow & \vec{p}_3 = i_3 \end{array} \qquad p_{rs} = \delta_{rs} = \left\{ \begin{array}{l} 1, r = s, \\ 0, r \neq s. \end{array} \right.$$

В альтернативной системе координат

$$p'_{kl} = \sum_{r=1}^{3} \sum_{s=1}^{3} \alpha_{kr} \alpha_{ls} p_{rs} = \sum_{r=1}^{3} \alpha_{kr} \alpha_{lr} = \delta_{kl}.$$

Тензор I имеет одни и те же компоненты в любой ортогональной системе координат.

Диада

Определение

Пусть
$$\vec{a} = i_1 a_1 + i_2 a_2 + i_3 a_3 \ u \ \vec{b} = i_1 b_1 + i_2 b_2 + i_3 b_3$$
,

Диада

Определение

Пусть $\vec{a}=i_1a_1+i_2a_2+i_3a_3$ и $\vec{b}=i_1b_1+i_2b_2+i_3b_3$, тогда диадным или тензорными произведением векторов \vec{a} и \vec{b} называется тензор, определяемый следующим соотношением:

Диада

Определение

Пусть $\vec{a}=i_1a_1+i_2a_2+i_3a_3$ и $\vec{b}=i_1b_1+i_2b_2+i_3b_3$, тогда диадным или тензорными произведением векторов \vec{a} и \vec{b} называется тензор, определяемый следующим соотношением:

$$ec{a}\otimesec{b}=ec{a}ec{b}=% ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b}ec{b$$

Диада

Определение

Пусть $\vec{a}=i_1a_1+i_2a_2+i_3a_3$ и $\vec{b}=i_1b_1+i_2b_2+i_3b_3$, тогда диадным или тензорными произведением векторов \vec{a} и \vec{b} называется тензор, определяемый следующим соотношением:

$$ec{a}\otimesec{b}=ec{a}ec{b}=egin{pmatrix} a_1b_1 & a_1b_2 & a_1b_3 \ a_2b_1 & a_2b_2 & a_2b_3 \ a_3b_1 & a_3b_2 & a_3b_3 \end{pmatrix}$$

Корректность определения диады

При переходе к новой системе координат $Ox_1'x_2'x_3'$ компоненты этих векторов преобразуются по формулам:

$$a'_{k} = \sum_{r=1}^{3} \alpha_{kr} a_{r}, \quad b'_{l} = \sum_{s=1}^{3} \alpha_{ls} b_{s} \quad (k, l = 1, 2, 3).$$

Корректность определения диады

При переходе к новой системе координат $Ox_1'x_2'x_3'$ компоненты этих векторов преобразуются по формулам:

$$a'_{k} = \sum_{r=1}^{3} \alpha_{kr} a_{r}, \quad b'_{l} = \sum_{s=1}^{3} \alpha_{ls} b_{s} \quad (k, l = 1, 2, 3).$$

Перемножив оба эти равенства, получим

$$a'_k b'_l = \sum_{r=1}^3 \sum_{s=1}^3 \alpha_{ks} \alpha_{ls} a_r b_s.$$

следовательно приведенное выражение является тензором по определению (альтернативному).

Определение

Тензор Π_c называется сопряженным к тензору Π , если компоненты его получены транспонированием компонент тензора Π .

Определение

Tензор Π_c называется сопряженным к тензору Π , если компоненты его получены транспонированием компонент тензора Π .

$$(\vec{a}\vec{b})_c =$$

Определение

Тензор Π_c называется сопряженным к тензору Π , если компоненты его получены транспонированием компонент тензора Π .

$$(\vec{a}\vec{b})_c = \begin{pmatrix} a_1b_1 & a_1b_2 & a_1b_3 \\ a_2b_1 & a_2b_2 & a_2b_3 \\ a_3b_1 & a_3b_2 & a_3b_3 \end{pmatrix}_c =$$

Определение

Тензор Π_c называется сопряженным к тензору Π , если компоненты его получены транспонированием компонент тензора Π .

$$(\vec{a}\vec{b})_c = \begin{pmatrix} a_1b_1 & a_1b_2 & a_1b_3 \\ a_2b_1 & a_2b_2 & a_2b_3 \\ a_3b_1 & a_3b_2 & a_3b_3 \end{pmatrix}_c = \begin{pmatrix} a_1b_1 & a_2b_1 & a_3b_1 \\ a_1b_2 & a_2b_2 & a_3b_2 \\ a_1b_3 & a_2b_3 & a_3b_3 \end{pmatrix} =$$

Определение

Тензор Π_c называется сопряженным к тензору Π , если компоненты его получены транспонированием компонент тензора Π .

$$(\vec{a}\vec{b})_c = \begin{pmatrix} a_1b_1 & a_1b_2 & a_1b_3 \\ a_2b_1 & a_2b_2 & a_2b_3 \\ a_3b_1 & a_3b_2 & a_3b_3 \end{pmatrix}_c = \begin{pmatrix} a_1b_1 & a_2b_1 & a_3b_1 \\ a_1b_2 & a_2b_2 & a_3b_2 \\ a_1b_3 & a_2b_3 & a_3b_3 \end{pmatrix} = \vec{b}\vec{a}.$$

Определение

Тензор Π_c называется сопряженным к тензору Π , если компоненты его получены транспонированием компонент тензора Π .

Сопряжение диады

$$(\vec{a}\vec{b})_c = \begin{pmatrix} a_1b_1 & a_1b_2 & a_1b_3 \\ a_2b_1 & a_2b_2 & a_2b_3 \\ a_3b_1 & a_3b_2 & a_3b_3 \end{pmatrix}_c = \begin{pmatrix} a_1b_1 & a_2b_1 & a_3b_1 \\ a_1b_2 & a_2b_2 & a_3b_2 \\ a_1b_3 & a_2b_3 & a_3b_3 \end{pmatrix} = \vec{b}\vec{a}.$$

Таким образом, $(\vec{a}\vec{b})_c = \vec{b}\vec{a}$.

Сумма тензоров

Определение

Суммой тензоров A и B называется тензор C, компоненты которого равны сумме компонент тензоров A и B. Пишут C = A + B.

Сумма тензоров

Определение

Суммой тензоров A и B называется тензор C, компоненты которого равны сумме компонент тензоров A и B. Пишут C = A + B.

Используя альтернативное определение легко показать, что определение суммы корректно, т.е. C является тензором.

Симметричный тензор

Определение

Тензор S называется симметричным, если $S_c = S$.

Симметричный тензор

Определение

Тензор S называется симметричным, если $S_c = S$.

Покомпонентная запись симметричного тензора

$$S = \begin{pmatrix} p_{11} & p_{12} & p_{13} \\ p_{12} & p_{22} & p_{23} \\ p_{13} & p_{23} & p_{33} \end{pmatrix}$$

Симметричный тензор

Определение

Тензор S называется симметричным, если $S_c = S$.

Покомпонентная запись симметричного тензора

$$S = \begin{pmatrix} p_{11} & p_{12} & p_{13} \\ p_{12} & p_{22} & p_{23} \\ p_{13} & p_{23} & p_{33} \end{pmatrix}$$

Симметричный тензор определяется 6 компонентами.

Определение

Tензор A называется антисимметричным, если $A_c = -A$.

Определение

Tензор A называется <mark>антисимметричным</mark>, если $A_c = -A$.

Определение

Tензор A называется <mark>антисимметричным</mark>, если $A_c = -A$.

$$A = i_1 \vec{p}_1 + i_2 \vec{p}_2 + i_3 \vec{p}_3 =$$

Определение

Tензор A называется антисимметричным, если $A_c = -A$.

$$A = i_1 \vec{p}_1 + i_2 \vec{p}_2 + i_3 \vec{p}_3 = \begin{pmatrix} 0 & -\omega_3 & \omega_2 \\ \omega_3 & 0 & -\omega_1 \\ -\omega_2 & \omega_1 & 0 \end{pmatrix},$$

Определение

Tензор A называется $\frac{1}{2}$ антисимметричным, если $A_c = -A$.

$$A = i_1 \vec{p}_1 + i_2 \vec{p}_2 + i_3 \vec{p}_3 = \begin{pmatrix} 0 & -\omega_3 & \omega_2 \\ \omega_3 & 0 & -\omega_1 \\ -\omega_2 & \omega_1 & 0 \end{pmatrix},$$

где
$$\vec{p}_1 = -\omega_3 i_2 + \omega_2 i_3 = i_1 \times \vec{\omega},$$

Определение

Tензор A называется $\frac{1}{2}$ антисимметричным, если $A_c = -A$.

$$A = i_1 \vec{p}_1 + i_2 \vec{p}_2 + i_3 \vec{p}_3 = \begin{pmatrix} 0 & -\omega_3 & \omega_2 \\ \omega_3 & 0 & -\omega_1 \\ -\omega_2 & \omega_1 & 0 \end{pmatrix},$$

где
$$\vec{p}_1 = -\omega_3 i_2 + \omega_2 i_3 = i_1 \times \vec{\omega}, \vec{p}_2 = \omega_3 i_1 - \omega_1 i_3 = i_2 \times \vec{\omega},$$

Определение

Tензор A называется $\frac{1}{2}$ антисимметричным, если $A_c = -A$.

$$A = i_1 \vec{p}_1 + i_2 \vec{p}_2 + i_3 \vec{p}_3 = \begin{pmatrix} 0 & -\omega_3 & \omega_2 \\ \omega_3 & 0 & -\omega_1 \\ -\omega_2 & \omega_1 & 0 \end{pmatrix},$$

где
$$\vec{p}_1 = -\omega_3 i_2 + \omega_2 i_3 = i_1 \times \vec{\omega}, \vec{p}_2 = \omega_3 i_1 - \omega_1 i_3 = i_2 \times \vec{\omega},$$
 $\vec{p}_3 = -\omega_2 i_1 + \omega_1 i_2 = i_3 \times \vec{\omega}.$

Определение

Tензор A называется $\frac{1}{2}$ антисимметричным, если $A_c = -A$.

Покомпонентная запись антисимметричного тензора Введем вектор $\vec{\omega} = \vec{i}_1 \omega_1 + \vec{i}_2 \omega_2 + \vec{i}_3 \omega_3$. Тогда

$$A = i_1 \vec{p}_1 + i_2 \vec{p}_2 + i_3 \vec{p}_3 = \begin{pmatrix} 0 & -\omega_3 & \omega_2 \\ \omega_3 & 0 & -\omega_1 \\ -\omega_2 & \omega_1 & 0 \end{pmatrix},$$

где
$$\vec{p}_1 = -\omega_3 i_2 + \omega_2 i_3 = i_1 \times \vec{\omega}, \vec{p}_2 = \omega_3 i_1 - \omega_1 i_3 = i_2 \times \vec{\omega},$$
 $\vec{p}_3 = -\omega_2 i_1 + \omega_1 i_2 = i_3 \times \vec{\omega}.$

Таким образом, $A = i_1(i_1 \times \vec{\omega}) + i_2(i_2 \times \vec{\omega}) + i_3(i_3 \times \vec{\omega}).$

Определение

Tензор A называется $\frac{1}{2}$ антисимметричным, если $A_c = -A$.

Покомпонентная запись антисимметричного тензора Введем вектор $\vec{\omega} = \vec{i}_1 \omega_1 + \vec{i}_2 \omega_2 + \vec{i}_3 \omega_3$. Тогда

$$A = i_1 \vec{p}_1 + i_2 \vec{p}_2 + i_3 \vec{p}_3 = \begin{pmatrix} 0 & -\omega_3 & \omega_2 \\ \omega_3 & 0 & -\omega_1 \\ -\omega_2 & \omega_1 & 0 \end{pmatrix},$$

где
$$\vec{p}_1 = -\omega_3 i_2 + \omega_2 i_3 = i_1 \times \vec{\omega}, \vec{p}_2 = \omega_3 i_1 - \omega_1 i_3 = i_2 \times \vec{\omega},$$
 $\vec{p}_3 = -\omega_2 i_1 + \omega_1 i_2 = i_3 \times \vec{\omega}.$

Таким образом, $A = i_1(i_1 \times \vec{\omega}) + i_2(i_2 \times \vec{\omega}) + i_3(i_3 \times \vec{\omega}).$

Антисимметричный тензор задается 3 компонентами.

Теорема

Всякий тензор можно разложить, и притом единственным образом, на сумму симметричного и антисимметричного тензора.

Теорема

Всякий тензор можно разложить, и притом единственным образом, на сумму симметричного и антисимметричного тензора.

Доказательство.

Пусть задан тензор П.

Теорема

Всякий тензор можно разложить, и притом единственным образом, на сумму симметричного и антисимметричного тензора.

Доказательство.

Пусть задан тензор П. Легко убедиться, что

$$\Pi = S + A$$
,

$$S_c =$$

Теорема

Всякий тензор можно разложить, и притом единственным образом, на сумму симметричного и антисимметричного тензора.

Доказательство.

Пусть задан тензор П. Легко убедиться, что

$$\Pi = S + A$$
,

$$S_c = \left(\frac{\Pi + \Pi_c}{2}\right)_c =$$

Теорема

Всякий тензор можно разложить, и притом единственным образом, на сумму симметричного и антисимметричного тензора.

Доказательство.

Пусть задан тензор П. Легко убедиться, что

$$\Pi = S + A$$
,

$$S_c = \left(\frac{\Pi + \Pi_c}{2}\right)_c = \frac{\Pi_c + (\Pi_c)_c}{2} =$$

Теорема

Всякий тензор можно разложить, и притом единственным образом, на сумму симметричного и антисимметричного тензора.

Доказательство.

Пусть задан тензор П. Легко убедиться, что

$$\Pi = S + A$$
,

$$S_c = \left(\frac{\Pi + \Pi_c}{2}\right)_c = \frac{\Pi_c + (\Pi_c)_c}{2} = \frac{\Pi + \Pi_c}{2} =$$

Теорема

Всякий тензор можно разложить, и притом единственным образом, на сумму симметричного и антисимметричного тензора.

Доказательство.

Пусть задан тензор П. Легко убедиться, что

$$\Pi = S + A$$
,

$$S_c = \left(\frac{\Pi + \Pi_c}{2}\right)_c = \frac{\Pi_c + (\Pi_c)_c}{2} = \frac{\Pi + \Pi_c}{2} = S,$$

$$A_c =$$

Теорема

Всякий тензор можно разложить, и притом единственным образом, на сумму симметричного и антисимметричного тензора.

Доказательство.

Пусть задан тензор П. Легко убедиться, что

$$\Pi = S + A$$
,

$$S_c = \left(\frac{\Pi + \Pi_c}{2}\right)_c = \frac{\Pi_c + (\Pi_c)_c}{2} = \frac{\Pi + \Pi_c}{2} = S,$$
 $A_c = \left(\frac{\Pi - \Pi_c}{2}\right)_c =$

Теорема

Всякий тензор можно разложить, и притом единственным образом, на сумму симметричного и антисимметричного тензора.

Доказательство.

Пусть задан тензор П. Легко убедиться, что

$$\Pi = S + A$$
,

$$S_c = \left(\frac{\Pi + \Pi_c}{2}\right)_c = \frac{\Pi_c + (\Pi_c)_c}{2} = \frac{\Pi + \Pi_c}{2} = S,$$

$$A_c = \left(\frac{\Pi - \Pi_c}{2}\right)_c = \frac{\Pi_c - (\Pi_c)_c}{2} =$$

Теорема

Всякий тензор можно разложить, и притом единственным образом, на сумму симметричного и антисимметричного тензора.

Доказательство.

Пусть задан тензор П. Легко убедиться, что

$$\Pi = S + A$$
,

$$S_c = \left(\frac{\Pi + \Pi_c}{2}\right)_c = \frac{\Pi_c + (\Pi_c)_c}{2} = \frac{\Pi + \Pi_c}{2} = S,$$
 $A_c = \left(\frac{\Pi - \Pi_c}{2}\right)_c = \frac{\Pi_c - (\Pi_c)_c}{2} = -\frac{\Pi - \Pi_c}{2} = 0$

Теорема

Всякий тензор можно разложить, и притом единственным образом, на сумму симметричного и антисимметричного тензора.

Доказательство.

Пусть задан тензор П. Легко убедиться, что

$$\Pi = S + A$$
,

$$S_c = \left(\frac{\Pi + \Pi_c}{2}\right)_c = \frac{\Pi_c + (\Pi_c)_c}{2} = \frac{\Pi + \Pi_c}{2} = S,$$

$$A_c = \left(\frac{\Pi - \Pi_c}{2}\right)_c = \frac{\Pi_c - (\Pi_c)_c}{2} = -\frac{\Pi - \Pi_c}{2} = -A.$$



Теорема

Всякий тензор можно разложить в сумму трёх диад, такое разложение не единственно.

Теорема о разложении тензора

Теорема

Всякий тензор можно разложить в сумму трёх диад, такое разложение не единственно.

Доказательство.

Пусть задан тензор П. Легко убедиться, что

$$\Pi = i\vec{p}_x + j\vec{p}_y + k\vec{p}_z,$$

где i, j, k — базисные векторы пространства $R^3; \vec{p}_x, \vec{p}_y, \vec{p}_z$ — компоненты тензора в указанном базисе.

Скалярное и векторное умножение тензора на вектор

Определение

 Π од скалярным произведением тензора $\Pi=\vec{i}_1\vec{p}_1+\vec{i}_2\vec{p}_2+\vec{i}_3\vec{p}_3$ на вектор $\vec{a}=\vec{i}_1a_1+\vec{i}_2a_2+\vec{i}_3a_3$ справа будем понимать вектор $\vec{a'}$:

$$\vec{a'} = \Pi \cdot \vec{a} = \vec{i}_1(\vec{p}_1 \cdot \vec{a}) + \vec{i}_2(\vec{p}_2 \cdot \vec{a}) + \vec{i}_3(\vec{p}_3 \cdot \vec{a}).$$

Скалярное и векторное умножение тензора на вектор

Определение

 Π од скалярным произведением тензора $\Pi=\vec{i}_1\vec{p}_1+\vec{i}_2\vec{p}_2+\vec{i}_3\vec{p}_3$ на вектор $\vec{a}=\vec{i}_1a_1+\vec{i}_2a_2+\vec{i}_3a_3$ справа будем понимать вектор $\vec{a'}$:

$$\vec{a'} = \Pi \cdot \vec{a} = \vec{i}_1(\vec{p}_1 \cdot \vec{a}) + \vec{i}_2(\vec{p}_2 \cdot \vec{a}) + \vec{i}_3(\vec{p}_3 \cdot \vec{a}).$$

Определение

 Π од скалярным произведением вектора \vec{a} на тензор Π слева понимается вектор $\vec{a''}$:

$$\vec{a''} = \vec{a} \cdot \Pi = (\vec{a} \cdot \vec{i}_1)\vec{p}_1 + (\vec{a} \cdot \vec{i}_2)\vec{p}_2 + (\vec{a} \cdot \vec{i}_3)\vec{p}_3 =$$

$$= a_1\vec{p}_1 + a_2\vec{p}_2 + a_3\vec{p}_3.$$

Диада (повтор)

Определение

Пусть $\vec{a} = i_1 a_1 + i_2 a_2 + i_3 a_3$ и $\vec{b} = i_1 b_1 + i_2 b_2 + i_3 b_3$, тогда диадным или тензорными произведением векторов \vec{a} и \vec{b} называется тензор, определяемый следующим соотношением:

$$\vec{a} \otimes \vec{b} = \vec{a}\vec{b} = \begin{pmatrix} a_1b_1 & a_1b_2 & a_1b_3 \\ a_2b_1 & a_2b_2 & a_2b_3 \\ a_3b_1 & a_3b_2 & a_3b_3 \end{pmatrix} = i_1(a_1\vec{b}) + i_2(a_2\vec{b}) + i_3(a_3\vec{b}).$$

Диада (повтор)

Определение

Пусть $\vec{a}=i_1a_1+i_2a_2+i_3a_3$ и $\vec{b}=i_1b_1+i_2b_2+i_3b_3$, тогда диадным или тензорными произведением векторов а и b называется тензор, определяемый следующим соотношением:

$$\vec{a} \otimes \vec{b} = \vec{a}\vec{b} = \begin{pmatrix} a_1b_1 & a_1b_2 & a_1b_3 \\ a_2b_1 & a_2b_2 & a_2b_3 \\ a_3b_1 & a_3b_2 & a_3b_3 \end{pmatrix} = i_1(a_1\vec{b}) + i_2(a_2\vec{b}) + i_3(a_3\vec{b}).$$

Линейность диады по каждому аргументу

$$(\vec{a} + \vec{b})\vec{c} = \vec{a}\vec{c} + \vec{b}\vec{c}.$$

$$\vec{c}(\vec{a} + \vec{b}) = \vec{c}\vec{a} + \vec{c}\vec{b}.$$

$$\vec{c}(\vec{a} + \vec{b}) = \vec{c}\vec{a} + \vec{c}\vec{b}$$

$$(\vec{b}\vec{c})\cdot\vec{a} =$$

$$(\vec{b}\vec{c})\cdot\vec{a}=(i_1b_1\vec{c}+i_2b_2\vec{c}+i_3b_3\vec{c})\cdot\vec{a}=$$

$$(\vec{b}\vec{c}) \cdot \vec{a} = (i_1b_1\vec{c} + i_2b_2\vec{c} + i_3b_3\vec{c}) \cdot \vec{a} = i_1b_1(\vec{c} \cdot \vec{a}) + i_2b_2(\vec{c} \cdot \vec{a}) + i_3b_3(\vec{c} \cdot \vec{a}) =$$

$$(\vec{b}\vec{c}) \cdot \vec{a} = (i_1b_1\vec{c} + i_2b_2\vec{c} + i_3b_3\vec{c}) \cdot \vec{a} = i_1b_1(\vec{c} \cdot \vec{a}) + i_2b_2(\vec{c} \cdot \vec{a}) + i_3b_3(\vec{c} \cdot \vec{a}) =$$

$$= (i_1b_1 + i_2b_2 + i_3b_3)(\vec{c} \cdot \vec{a}) =$$

$$(\vec{b}\vec{c})\cdot\vec{a} = (i_1b_1\vec{c} + i_2b_2\vec{c} + i_3b_3\vec{c})\cdot\vec{a} = i_1b_1(\vec{c}\cdot\vec{a}) + i_2b_2(\vec{c}\cdot\vec{a}) + i_3b_3(\vec{c}\cdot\vec{a}) =$$

$$= (i_1b_1 + i_2b_2 + i_3b_3)(\vec{c}\cdot\vec{a}) = \vec{b}(\vec{c}\cdot\vec{a}).$$

$$\vec{a} \cdot (\vec{b}\vec{c}) =$$

$$\begin{split} (\vec{b}\vec{c}) \cdot \vec{a} &= (i_1b_1\vec{c} + i_2b_2\vec{c} + i_3b_3\vec{c}) \cdot \vec{a} = i_1b_1(\vec{c} \cdot \vec{a}) + i_2b_2(\vec{c} \cdot \vec{a}) + i_3b_3(\vec{c} \cdot \vec{a}) = \\ &= (i_1b_1 + i_2b_2 + i_3b_3)(\vec{c} \cdot \vec{a}) = \vec{b}(\vec{c} \cdot \vec{a}). \end{split}$$

$$\vec{a}\cdot(\vec{b}\vec{c})=\vec{a}\cdot(i_1b_1\vec{c}+i_2b_2\vec{c}+i_3b_3\vec{c})=$$

$$\begin{split} (\vec{b}\vec{c})\cdot\vec{a} &= (i_1b_1\vec{c} + i_2b_2\vec{c} + i_3b_3\vec{c})\cdot\vec{a} = i_1b_1(\vec{c}\cdot\vec{a}) + i_2b_2(\vec{c}\cdot\vec{a}) + i_3b_3(\vec{c}\cdot\vec{a}) = \\ \\ &= (i_1b_1 + i_2b_2 + i_3b_3)(\vec{c}\cdot\vec{a}) = \vec{b}(\vec{c}\cdot\vec{a}). \end{split}$$

$$\vec{a} \cdot (\vec{b}\vec{c}) = \vec{a} \cdot (i_1b_1\vec{c} + i_2b_2\vec{c} + i_3b_3\vec{c}) = a_1b_1\vec{c} + a_2b_2\vec{c} + a_3b_3\vec{c} =$$

$$\begin{split} (\vec{b}\vec{c})\cdot\vec{a} &= (i_1b_1\vec{c} + i_2b_2\vec{c} + i_3b_3\vec{c})\cdot\vec{a} = i_1b_1(\vec{c}\cdot\vec{a}) + i_2b_2(\vec{c}\cdot\vec{a}) + i_3b_3(\vec{c}\cdot\vec{a}) = \\ \\ &= (i_1b_1 + i_2b_2 + i_3b_3)(\vec{c}\cdot\vec{a}) = \vec{b}(\vec{c}\cdot\vec{a}). \end{split}$$

$$\vec{a} \cdot (\vec{b}\vec{c}) = \vec{a} \cdot (i_1b_1\vec{c} + i_2b_2\vec{c} + i_3b_3\vec{c}) = a_1b_1\vec{c} + a_2b_2\vec{c} + a_3b_3\vec{c} =$$

$$= (a_1b_1 + a_2b_2 + a_3b_3)\vec{c} =$$

$$\begin{split} (\vec{b}\vec{c}) \cdot \vec{a} &= (i_1b_1\vec{c} + i_2b_2\vec{c} + i_3b_3\vec{c}) \cdot \vec{a} = i_1b_1(\vec{c} \cdot \vec{a}) + i_2b_2(\vec{c} \cdot \vec{a}) + i_3b_3(\vec{c} \cdot \vec{a}) = \\ &= (i_1b_1 + i_2b_2 + i_3b_3)(\vec{c} \cdot \vec{a}) = \vec{b}(\vec{c} \cdot \vec{a}). \end{split}$$

$$\vec{a} \cdot (\vec{b}\vec{c}) = \vec{a} \cdot (i_1b_1\vec{c} + i_2b_2\vec{c} + i_3b_3\vec{c}) = a_1b_1\vec{c} + a_2b_2\vec{c} + a_3b_3\vec{c} =$$

$$= (a_1b_1 + a_2b_2 + a_3b_3)\vec{c} = (\vec{a} \cdot \vec{b})\vec{c}.$$

Векторное произведение тензора на вектор

Определение

 Π од векторным произведением тензора Π на вектор \vec{a} справа понимается новый тензор Π' , вычисленный по формуле:

$$\Pi' = \Pi \times \vec{a} = \vec{i}_1(\vec{p}_1 \times \vec{a}) + \vec{i}_2(\vec{p}_2 \times \vec{a}) + \vec{i}_3(\vec{p}_3 \times \vec{a}).$$

Векторное произведение тензора на вектор

Определение

 Π од векторным произведением тензора Π на вектор \vec{a} справа понимается новый тензор Π' , вычисленный по формуле:

$$\Pi' = \Pi \times \vec{a} = \vec{i}_1(\vec{p}_1 \times \vec{a}) + \vec{i}_2(\vec{p}_2 \times \vec{a}) + \vec{i}_3(\vec{p}_3 \times \vec{a}).$$

Определение

 Π од векторным произведением вектора \vec{a} на тензор Π слева понимается новый тензор Π'' , вычисленный по формуле:

$$\Pi'' = \vec{a} \times \Pi = (\vec{a} \times \vec{i}_1)\vec{p}_1 + (\vec{a} \times \vec{i}_2)\vec{p}_2 + (\vec{a} \times \vec{i}_3)\vec{p}_3.$$

Векторное произведение тензора на вектор

Определение

 Π од векторным произведением тензора Π на вектор \vec{a} справа понимается новый тензор Π' , вычисленный по формуле:

$$\Pi' = \Pi \times \vec{a} = \vec{i}_1(\vec{p}_1 \times \vec{a}) + \vec{i}_2(\vec{p}_2 \times \vec{a}) + \vec{i}_3(\vec{p}_3 \times \vec{a}).$$

Определение

 Π од векторным произведением вектора \vec{a} на тензор Π слева понимается новый тензор Π'' , вычисленный по формуле:

$$\Pi'' = \vec{a} \times \Pi = (\vec{a} \times \vec{i}_1)\vec{p}_1 + (\vec{a} \times \vec{i}_2)\vec{p}_2 + (\vec{a} \times \vec{i}_3)\vec{p}_3.$$

$$(\vec{b}\vec{c}) \times \vec{a} =$$

$$(\vec{b}\vec{c}) \times \vec{a} = (i_1b_1\vec{c} + i_2b_2\vec{c} + i_3b_3\vec{c}) \times \vec{a} =$$

$$(\vec{b}\vec{c}) \times \vec{a} = (i_1b_1\vec{c} + i_2b_2\vec{c} + i_3b_3\vec{c}) \times \vec{a} =$$

$$= i_1b_1(\vec{c} \times \vec{a}) + i_2b_2(\vec{c} \times \vec{a}) + i_3b_3(\vec{c} \times \vec{a}) =$$

$$(\vec{b}\vec{c}) \times \vec{a} = (i_1b_1\vec{c} + i_2b_2\vec{c} + i_3b_3\vec{c}) \times \vec{a} =$$

$$= i_1b_1(\vec{c} \times \vec{a}) + i_2b_2(\vec{c} \times \vec{a}) + i_3b_3(\vec{c} \times \vec{a}) = \vec{b}(\vec{c} \times \vec{a}).$$

$$(\vec{b}\vec{c}) \times \vec{a} = (i_1b_1\vec{c} + i_2b_2\vec{c} + i_3b_3\vec{c}) \times \vec{a} =$$

$$= i_1b_1(\vec{c} \times \vec{a}) + i_2b_2(\vec{c} \times \vec{a}) + i_3b_3(\vec{c} \times \vec{a}) = \vec{b}(\vec{c} \times \vec{a}).$$

$$\vec{a} \times (\vec{b}\vec{c}) =$$

$$(\vec{b}\vec{c}) \times \vec{a} = (i_1b_1\vec{c} + i_2b_2\vec{c} + i_3b_3\vec{c}) \times \vec{a} =$$

$$= i_1b_1(\vec{c} \times \vec{a}) + i_2b_2(\vec{c} \times \vec{a}) + i_3b_3(\vec{c} \times \vec{a}) = \vec{b}(\vec{c} \times \vec{a}).$$

$$\vec{a}\times(\vec{b}\vec{c})=\vec{a}\times(i_1b_1\vec{c}+i_2b_2\vec{c}+i_3b_3\vec{c})=$$

$$(\vec{b}\vec{c}) \times \vec{a} = (i_1b_1\vec{c} + i_2b_2\vec{c} + i_3b_3\vec{c}) \times \vec{a} =$$

$$= i_1b_1(\vec{c} \times \vec{a}) + i_2b_2(\vec{c} \times \vec{a}) + i_3b_3(\vec{c} \times \vec{a}) = \vec{b}(\vec{c} \times \vec{a}).$$

$$\vec{a} \times (\vec{b}\vec{c}) = \vec{a} \times (i_1b_1\vec{c} + i_2b_2\vec{c} + i_3b_3\vec{c}) =$$

$$= (a \times i_1)(b_1\vec{c}) + (a \times i_2)(b_2\vec{c}) + (a \times i_3)(b_3\vec{c}) =$$

$$(\vec{b}\vec{c}) \times \vec{a} = (i_1b_1\vec{c} + i_2b_2\vec{c} + i_3b_3\vec{c}) \times \vec{a} =$$

$$= i_1b_1(\vec{c} \times \vec{a}) + i_2b_2(\vec{c} \times \vec{a}) + i_3b_3(\vec{c} \times \vec{a}) = \vec{b}(\vec{c} \times \vec{a}).$$

$$\vec{a} \times (\vec{b}\vec{c}) = \vec{a} \times (i_1b_1\vec{c} + i_2b_2\vec{c} + i_3b_3\vec{c}) =$$

$$= (a \times i_1)(b_1\vec{c}) + (a \times i_2)(b_2\vec{c}) + (a \times i_3)(b_3\vec{c}) =$$

$$= (a \times i_1b_1)\vec{c} + (a \times i_2b_2)\vec{c} + (a \times i_3b_3)\vec{c} =$$

$$(\vec{b}\vec{c}) \times \vec{a} = (i_1b_1\vec{c} + i_2b_2\vec{c} + i_3b_3\vec{c}) \times \vec{a} =$$

$$= i_1b_1(\vec{c} \times \vec{a}) + i_2b_2(\vec{c} \times \vec{a}) + i_3b_3(\vec{c} \times \vec{a}) = \vec{b}(\vec{c} \times \vec{a}).$$

$$\vec{a} \times (\vec{b}\vec{c}) = \vec{a} \times (i_1b_1\vec{c} + i_2b_2\vec{c} + i_3b_3\vec{c}) =$$

$$= (a \times i_1)(b_1\vec{c}) + (a \times i_2)(b_2\vec{c}) + (a \times i_3)(b_3\vec{c}) =$$

$$= (a \times i_1b_1)\vec{c} + (a \times i_2b_2)\vec{c} + (a \times i_3b_3)\vec{c} =$$

$$= (a \times i_1b_1 + a \times i_2b_2 + a \times i_3b_3)\vec{c} =$$

$$(\vec{b}\vec{c}) \times \vec{a} = (i_1b_1\vec{c} + i_2b_2\vec{c} + i_3b_3\vec{c}) \times \vec{a} =$$

$$= i_1b_1(\vec{c} \times \vec{a}) + i_2b_2(\vec{c} \times \vec{a}) + i_3b_3(\vec{c} \times \vec{a}) = \vec{b}(\vec{c} \times \vec{a}).$$

$$\vec{a} \times (\vec{b}\vec{c}) = \vec{a} \times (i_1b_1\vec{c} + i_2b_2\vec{c} + i_3b_3\vec{c}) =$$

$$= (a \times i_1)(b_1\vec{c}) + (a \times i_2)(b_2\vec{c}) + (a \times i_3)(b_3\vec{c}) =$$

$$= (a \times i_1b_1)\vec{c} + (a \times i_2b_2)\vec{c} + (a \times i_3b_3)\vec{c} =$$

$$= (a \times i_1b_1 + a \times i_2b_2 + a \times i_3b_3)\vec{c} = (a \times (i_1b_1 + i_2b_2 + i_3b_3))\vec{c} =$$

$$(\vec{b}\vec{c}) \times \vec{a} = (i_1b_1\vec{c} + i_2b_2\vec{c} + i_3b_3\vec{c}) \times \vec{a} =$$

$$= i_1b_1(\vec{c} \times \vec{a}) + i_2b_2(\vec{c} \times \vec{a}) + i_3b_3(\vec{c} \times \vec{a}) = \vec{b}(\vec{c} \times \vec{a}).$$

$$\vec{a} \times (\vec{b}\vec{c}) = \vec{a} \times (i_1b_1\vec{c} + i_2b_2\vec{c} + i_3b_3\vec{c}) =$$

$$= (a \times i_1)(b_1\vec{c}) + (a \times i_2)(b_2\vec{c}) + (a \times i_3)(b_3\vec{c}) =$$

$$= (a \times i_1b_1)\vec{c} + (a \times i_2b_2)\vec{c} + (a \times i_3b_3)\vec{c} =$$

$$= (\vec{a} \times \vec{b})\vec{c}.$$

 $=(a \times i_1b_1 + a \times i_2b_2 + a \times i_3b_3)\vec{c} = (a \times (i_1b_1 + i_2b_2 + i_3b_3))\vec{c} =$

Рассмотрим единичный тензор $I = i_1 i_1 + i_2 i_2 + i_3 i_3$.

Рассмотрим единичный тензор $I=i_1i_1+i_2i_2+i_3i_3$. Построим тензор Ψ

$$\Psi = \vec{\omega} \times I = (\vec{\omega} \times i_1)i_1 + (\vec{\omega} \times i_2)i_2 + (\vec{\omega} \times i_3)i_3.$$

Рассмотрим единичный тензор $I=i_1i_1+i_2i_2+i_3i_3$. Построим тензор Ψ

$$\Psi = \vec{\omega} \times I = (\vec{\omega} \times i_1)i_1 + (\vec{\omega} \times i_2)i_2 + (\vec{\omega} \times i_3)i_3.$$

$$\Psi \cdot \vec{a} =$$

Рассмотрим единичный тензор $I=i_1i_1+i_2i_2+i_3i_3$. Построим тензор Ψ

$$\Psi = \vec{\omega} \times I = (\vec{\omega} \times i_1)i_1 + (\vec{\omega} \times i_2)i_2 + (\vec{\omega} \times i_3)i_3.$$

$$\Psi \cdot \vec{a} = (\vec{\omega} \times i_1)(i_1 \cdot \vec{a}) + (\vec{\omega} \times i_2)(i_2 \cdot \vec{a}) + (\vec{\omega} \times i_3)(i_3 \cdot \vec{a}) =$$

Рассмотрим единичный тензор $I=i_1i_1+i_2i_2+i_3i_3$. Построим тензор Ψ

$$\Psi = \vec{\omega} \times I = (\vec{\omega} \times i_1)i_1 + (\vec{\omega} \times i_2)i_2 + (\vec{\omega} \times i_3)i_3.$$

$$\Psi \cdot \vec{a} = (\vec{\omega} \times i_1)(i_1 \cdot \vec{a}) + (\vec{\omega} \times i_2)(i_2 \cdot \vec{a}) + (\vec{\omega} \times i_3)(i_3 \cdot \vec{a}) =$$

$$=(\vec{\omega}\times i_1)a_1+(\vec{\omega}\times i_2)a_2+(\vec{\omega}\times i_3)a_3=$$

Рассмотрим единичный тензор $I=i_1i_1+i_2i_2+i_3i_3.$ Построим тензор Ψ

$$\Psi = \vec{\omega} \times I = (\vec{\omega} \times i_1)i_1 + (\vec{\omega} \times i_2)i_2 + (\vec{\omega} \times i_3)i_3.$$

$$\Psi \cdot \vec{a} = (\vec{\omega} \times i_1)(i_1 \cdot \vec{a}) + (\vec{\omega} \times i_2)(i_2 \cdot \vec{a}) + (\vec{\omega} \times i_3)(i_3 \cdot \vec{a}) =$$

$$= (\vec{\omega} \times i_1)a_1 + (\vec{\omega} \times i_2)a_2 + (\vec{\omega} \times i_3)a_3 =$$

$$= \vec{\omega} \times \vec{a}.$$

Рассмотрим единичный тензор $I=i_1i_1+i_2i_2+i_3i_3.$ Построим тензор Ψ

$$\Psi = \vec{\omega} \times I = (\vec{\omega} \times i_1)i_1 + (\vec{\omega} \times i_2)i_2 + (\vec{\omega} \times i_3)i_3.$$

Умножим тензор Ψ на произвольный вектор \vec{a} справа

$$\Psi \cdot \vec{a} = (\vec{\omega} \times i_1)(i_1 \cdot \vec{a}) + (\vec{\omega} \times i_2)(i_2 \cdot \vec{a}) + (\vec{\omega} \times i_3)(i_3 \cdot \vec{a}) =$$

$$= (\vec{\omega} \times i_1)a_1 + (\vec{\omega} \times i_2)a_2 + (\vec{\omega} \times i_3)a_3 =$$

$$= \vec{\omega} \times \vec{a}.$$

Таким образом, любой антисимметричный тензор может быть представлен в виде

$$A = \vec{\omega} \times I$$
.

Произведение тензоров

Рассмотрим два тензора A и B и вектор \vec{c} . Тогда пусть

$$\vec{c'} = B \cdot \vec{c}.$$

И

$$\vec{c''} = A \cdot \vec{c'} = A \cdot (B \cdot \vec{c}).$$

Произведение тензоров

Рассмотрим два тензора A и B и вектор \vec{c} . Тогда пусть

$$\vec{c'} = B \cdot \vec{c}$$
.

И

$$\vec{c''} = A \cdot \vec{c'} = A \cdot (B \cdot \vec{c}).$$

Определение

Если переход от вектора \vec{c} к вектору $\vec{c''}$ осуществляется с помощью одного тензора Π со скалярными элементами p_{kl} :

$$\vec{c''} = \Pi \cdot \vec{c},$$

то тензор Π называется скалярным произведением тензоров A и B

$$\Pi = A \cdot B$$
.

Покомпонентные формулы для скалярного произведения тензоров

Определитель тензора

Определение

Определителем тензора Π называется определитель матрицы его компонент:

$$D(\Pi) = \begin{vmatrix} p_{11} & p_{21} & p_{13} \\ p_{21} & p_{22} & p_{23} \\ p_{31} & p_{32} & p_{33} \end{vmatrix}.$$

Определитель тензора

Определение

Onpedeлителем тензора Π называется определитель матрицы его компонент:

$$D(\Pi) = \begin{vmatrix} p_{11} & p_{21} & p_{13} \\ p_{21} & p_{22} & p_{23} \\ p_{31} & p_{32} & p_{33} \end{vmatrix}.$$

Определитель произведения тензоров Т.к. тензоры перемножаются как матрицы, то

$$D(\Pi) = D(A)D(B).$$

Теорема

Пусть
$$A = \vec{p}\vec{q}$$
 и $B = \vec{r}\vec{s}$, тогда

$$\Pi = (\vec{p}\vec{q}) \cdot (\vec{r}\vec{s}) = (\vec{q} \cdot \vec{r})\vec{p}\vec{s}.$$

Теорема

Пусть $A = \vec{p}\vec{q}$ и $B = \vec{r}\vec{s}$, тогда

$$\Pi = (\vec{p}\vec{q}) \cdot (\vec{r}\vec{s}) = (\vec{q} \cdot \vec{r})\vec{p}\vec{s}.$$

Доказательство.

$$\Pi \cdot \vec{x} =$$

Теорема

Пусть $A = \vec{p}\vec{q}$ и $B = \vec{r}\vec{s}$, тогда

$$\Pi = (\vec{p}\vec{q}) \cdot (\vec{r}\vec{s}) = (\vec{q} \cdot \vec{r})\vec{p}\vec{s}.$$

Доказательство.

$$\Pi \cdot \vec{x} = (\vec{p}\vec{q}) \cdot ((\vec{r}\vec{s}) \cdot \vec{x}) = (\vec{p}\vec{q}) \cdot (\vec{r}(\vec{s} \cdot \vec{x})) =$$

Теорема

Пусть $A = \vec{p}\vec{q}$ и $B = \vec{r}\vec{s}$, тогда

$$\Pi = (\vec{p}\vec{q}) \cdot (\vec{r}\vec{s}) = (\vec{q} \cdot \vec{r})\vec{p}\vec{s}.$$

Доказательство.

$$\Pi \cdot \vec{x} = (\vec{p}\vec{q}) \cdot ((\vec{r}\vec{s}) \cdot \vec{x}) = (\vec{p}\vec{q}) \cdot (\vec{r}(\vec{s} \cdot \vec{x})) = \vec{p}(\vec{q} \cdot \vec{r})(\vec{s} \cdot \vec{x}) =$$

Теорема

Пусть $A = \vec{p}\vec{q}$ и $B = \vec{r}\vec{s}$, тогда

$$\Pi = (\vec{p}\vec{q}) \cdot (\vec{r}\vec{s}) = (\vec{q} \cdot \vec{r})\vec{p}\vec{s}.$$

Доказательство.

$$\begin{split} \Pi \cdot \vec{x} &= (\vec{p}\vec{q}) \cdot ((\vec{r}\vec{s}) \cdot \vec{x}) = (\vec{p}\vec{q}) \cdot (\vec{r}(\vec{s} \cdot \vec{x})) = \vec{p}(\vec{q} \cdot \vec{r})(\vec{s} \cdot \vec{x}) = \\ &= ((\vec{q} \cdot \vec{r})\vec{p}\vec{s}) \cdot \vec{x}. \end{split}$$

Теорема

Пусть $A = \vec{p}\vec{q}$ и $B = \vec{r}\vec{s}$, тогда

$$\Pi = (\vec{p}\vec{q}) \cdot (\vec{r}\vec{s}) = (\vec{q} \cdot \vec{r})\vec{p}\vec{s}.$$

Доказательство.

Для произвольного вектора \vec{x} рассмотрим

$$\Pi \cdot \vec{x} = (\vec{p}\vec{q}) \cdot ((\vec{r}\vec{s}) \cdot \vec{x}) = (\vec{p}\vec{q}) \cdot (\vec{r}(\vec{s} \cdot \vec{x})) = \vec{p}(\vec{q} \cdot \vec{r})(\vec{s} \cdot \vec{x}) =$$

$$= ((\vec{q} \cdot \vec{r})\vec{p}\vec{s}) \cdot \vec{x}.$$

Таким образом,

$$\Pi = (\vec{q} \cdot \vec{r})\vec{p}\vec{s}.$$



Литература

Кочин Н. Е. Векторное исчисление и начала тензорного исчисления. Изд. 9-е. М.: Наука, 1965.