

1 Векторы и базисы в линейном пространстве

Базис (правило Эйнштейна) $\vec{x} \in L, \vec{e}_k \in L$

$$(\vec{e}_1 \dots \vec{e}_n) \quad (1)$$

$$\vec{x} = x^1 \vec{e}_1 + \dots + x^n \vec{e}_n = \sum_{i=1}^n x^i \vec{e}_i = x^i \vec{e}_i \quad (2)$$

$$X = \begin{pmatrix} x^1 \\ x^1 \\ \vdots \\ x^n \end{pmatrix}, \quad \vec{x} = (\vec{e}_1 \dots \vec{e}_n) \begin{pmatrix} x^1 \\ x^1 \\ \vdots \\ x^n \end{pmatrix} = (\vec{e}_1 \dots \vec{e}_n) X \quad (3)$$

Новый базис:

$$(\vec{e}'_1 \dots \vec{e}'_n) = (\vec{e}_1 \dots \vec{e}_n) S, \quad (4)$$

S - матрица перехода.

$$S = \begin{pmatrix} e_1^1 & e_2^1 & \dots & e_n^1 \\ e_1^2 & e_2^2 & \dots & e_n^2 \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ e_1^n & e_2^n & \dots & e_n^n \end{pmatrix} \quad (5)$$

$$SS^{-1} = S^{-1}S = E, \quad e_k^i (e^{-1})_j^k = (e^{-1})_k^i e_j^k = \delta_j^i \quad (6)$$

Смена базиса для вектора:

$$\vec{x} = (\vec{e}_1 \dots \vec{e}_n) X = (\vec{e}'_1 \dots \vec{e}'_n) X' = (\vec{e}_1 \dots \vec{e}_n) SX' \quad (7)$$

$$(\vec{e}_1 \dots \vec{e}_n) (X - SX') = 0 \quad (8)$$

$$\vec{e}_i (x^i - e_k^i x'^k) = 0 \quad \implies \quad \boxed{x^i = e_k^i x'^k} \quad (9)$$

$$X - SX' = 0 \quad (10)$$

$$X = SX', \quad X' = S^{-1}X \quad (11)$$

$$\boxed{x'^i = (e^{-1})_k^i x^k} \quad (12)$$

2 Ковекторы и дуальные базисы в дуальном пространстве

Лин. форма (ковектор)

$$\varphi : L \rightarrow \mathbb{R} \varphi(\vec{x}) = \varkappa \quad (13)$$

$$\varphi(\alpha \vec{x} + \beta \vec{y}) = \alpha \varphi(\vec{x}) + \beta \varphi(\vec{y}) \quad (14)$$

$$\varphi(\vec{x}) = \varphi(x^1 \vec{e}_1 + \dots + x^n \vec{e}_n) = x^1 \varphi(\vec{e}_1) + \dots + x^n \varphi(\vec{e}_n) \quad (15)$$

$$\varphi(\vec{e}_k) \equiv \varphi_k, \quad \varphi(\vec{x}) = x^k \varphi_k \quad (16)$$

Сумма форм

$$(\varphi + \psi)(\vec{x}) = \varphi(\vec{x}) + \psi(\vec{x}) = x^k (\varphi_k + \psi_k) \quad (17)$$

Умножение формы на число

$$\alpha \varphi(\vec{x}) = \alpha x^k \varphi_k = x^k (\alpha \varphi_k) \quad (18)$$

$\varphi \in L^*$ - дуальное пространство к L , φ - ковекторы.

Базисные формы:

$$\epsilon^1 = (1, 0, \dots, 0), \quad \epsilon^2 = (0, 1, \dots, 0), \quad \dots \quad \epsilon^n = (0, 0, \dots, 1) \quad (19)$$

$$\epsilon^i(\vec{e}_k) = \delta_k^i \quad (20)$$

$$\varphi_i \epsilon^i(\vec{x}) = \varphi_i \epsilon^i(x^k \vec{e}_k) = x^k \varphi_i \epsilon^i(\vec{e}_k) = x^k \varphi_i \delta_k^i = x^k \varphi_k = \varphi(\vec{x}) \quad (21)$$

$\epsilon^1 \dots \epsilon^n$ - базис в L^* , дуальный к $(\vec{e}_1 \dots \vec{e}_n)$.

Смена базиса для ковектора:

$$\varphi(\vec{x}) = x'^k \varphi'_k = x^i \varphi_i = e_k^i x'^k \varphi_i \quad (22)$$

$$x'^k (\varphi'_k - e_k^i \varphi_i) = 0, \quad \forall \vec{x} \quad (23)$$

$$x'^k = \delta_1^k \implies \varphi'_1 - e_1^i \varphi_i = 0, \implies \varphi'_1 = e_1^i \varphi_i \quad (24)$$

$$x'^k = \delta_2^k \implies \varphi'_2 - e_2^i \varphi_i = 0, \implies \varphi'_2 = e_2^i \varphi_i \quad (25)$$

и т.д.

$$\boxed{\varphi'_k = e_k^i \varphi_i, \quad \varphi_i = (e^{-1})_i^k \varphi'_k} \quad (26)$$

3 Тензоры

Понятие тензора

$$T : \underbrace{L \times \dots \times L}_p \times \underbrace{L^* \times \dots \times L^*}_q \rightarrow \mathbb{R} \quad (27)$$

$$T(\vec{x}_1, \dots, \vec{x}_p, \omega^1, \dots, \omega^q) = \alpha \in \mathbb{R}, \quad \vec{x}_\alpha \in L, \quad \omega^\beta \in L^* \quad (28)$$

$$T(\vec{x}_1, \dots, a\vec{x}_\alpha + b\vec{y}, \dots, \vec{x}_p, \omega^1, \dots, \omega^q) = aT(\vec{x}_1, \dots, \vec{x}_\alpha, \dots, \vec{x}_p, \omega^1, \dots, \omega^q) + bT(\vec{x}_1, \dots, \vec{y}, \dots, \vec{x}_p, \omega^1, \dots, \omega^q) \quad (29)$$

$$\vec{x}_\alpha = x_\alpha^i \vec{e}_i \in L, \quad \omega^j = \omega_j^\beta \epsilon^\beta \in L^*, \quad \epsilon^j(\vec{e}_i) = \delta_i^j. \quad (30)$$

$$\begin{aligned} T(\vec{x}_1, \dots, \vec{x}_p, \omega^1, \dots, \omega^q) &= T(x_1^{i_1} \vec{e}_{i_1}, \dots, x_p^{i_p} \vec{e}_{i_p}, \omega_{j_1}^1 \epsilon^{j_1}, \dots, \omega_{j_q}^q \epsilon^{j_q}) = \\ &= x_1^{i_1} \dots x_p^{i_p} \omega_{j_1}^1 \dots \omega_{j_q}^q T(\vec{e}_{i_1}, \dots, \vec{e}_{i_p}, \epsilon^{j_1}, \dots, \epsilon^{j_q}) = x_1^{i_1} \dots x_p^{i_p} \omega_{j_1}^1 \dots \omega_{j_q}^q T_{i_1 \dots i_p}^{j_1 \dots j_q}, \end{aligned} \quad (31)$$

где

$$T_{i_1 \dots i_p}^{j_1 \dots j_q} \equiv T(\vec{e}_{i_1}, \dots, \vec{e}_{i_p}, \epsilon^{j_1}, \dots, \epsilon^{j_q}). \quad (32)$$

Преобразование компонент тензоров при смене базиса

$$x^i = e_{i'}^i x^{i'}, \quad \omega_j = (e^{-1})_j^{j'} \omega_{j'} \quad (33)$$

$$T = x_1^{i_1} \dots x_p^{i_p} \omega_{j_1}^1 \dots \omega_{j_q}^q T_{i_1 \dots i_p}^{j_1 \dots j_q} = x_1^{i_1} \dots x_p^{i_p} \omega_{j_1}^1 \dots \omega_{j_q}^q T_{i_1 \dots i_p}^{j_1 \dots j_q} = \quad (34)$$

$$\begin{aligned} &= (e_{i_1}^{i_1'} x_1^{i_1'}) \dots (e_{i_p}^{i_p'} x_p^{i_p'}) \cdot [(e^{-1})_{j_1}^{j_1'} \omega_{j_1}^1] \dots [(e^{-1})_{j_q}^{j_q'} \omega_{j_q}^q] \cdot T_{i_1 \dots i_p}^{j_1 \dots j_q} \\ &= x_1^{i_1'} \dots x_p^{i_p'} \omega_{j_1}^1 \dots \omega_{j_q}^q T_{i_1' \dots i_p'}^{j_1 \dots j_q} - e_{i_1}^{i_1'} x_1^{i_1'} \dots e_{i_p}^{i_p'} x_p^{i_p'} \cdot (e^{-1})_{j_1}^{j_1'} \omega_{j_1}^1 \dots (e^{-1})_{j_q}^{j_q'} \omega_{j_q}^q \cdot T_{i_1 \dots i_p}^{j_1 \dots j_q} = 0 \end{aligned} \quad (35)$$

$$x_1^{i_1'} \dots x_p^{i_p'} \omega_{j_1}^1 \dots \omega_{j_q}^q [T_{i_1' \dots i_p'}^{j_1 \dots j_q} - e_{i_1}^{i_1'} \dots e_{i_p}^{i_p'} \cdot (e^{-1})_{j_1}^{j_1'} \dots (e^{-1})_{j_q}^{j_q'} \cdot T_{i_1 \dots i_p}^{j_1 \dots j_q}] = 0 \quad (36)$$

$\forall x_1^{i_1'} \dots x_p^{i_p'} \omega_{j_1}^1 \dots \omega_{j_q}^q :$

$$\boxed{T_{i_1' \dots i_p'}^{j_1 \dots j_q} = e_{i_1}^{i_1'} \dots e_{i_p}^{i_p'} \cdot (e^{-1})_{j_1}^{j_1'} \dots (e^{-1})_{j_q}^{j_q'} \cdot T_{i_1 \dots i_p}^{j_1 \dots j_q}} \quad (37)$$

Вектор - тоже тензор:

$$\vec{x}(\varphi) \equiv \varphi(\vec{x}) = x^i \varphi_i \in \mathbb{R}$$

4 Действия с тензорами

4.1 Умножение на число

$$S(\vec{x}_1, \dots, \vec{x}_p, \omega^1, \dots, \omega^q) = aT(\vec{x}_1, \dots, \vec{x}_p, \omega^1, \dots, \omega^q) \quad (38)$$

$$S_{i_1 \dots i_p}^{j_1 \dots j_q} = aT_{i_1 \dots i_p}^{j_1 \dots j_q} \quad (39)$$

4.2 Умножение

$$T_1(\vec{x}_1, \dots, \vec{x}_p, \omega^1, \dots, \omega^q) = \alpha, \quad T_2(\vec{y}_1, \dots, \vec{y}_s, \nu^1, \dots, \nu^t) = \beta \quad (40)$$

$$T_1(\vec{x}_1, \dots, \vec{x}_p, \omega^1, \dots, \omega^q) T_2(\vec{y}_1, \dots, \vec{y}_s, \nu^1, \dots, \nu^t) = \alpha\beta \quad (41)$$

$$T_1(\vec{x}_1, \dots, \vec{x}_p, \omega^1, \dots, \omega^q) T_2(\vec{y}_1, \dots, a\vec{y}_k + b\vec{z}, \dots, \vec{y}_s, \nu^1, \dots, \nu^t) = \quad (42)$$

$$= aT_1(\vec{x}_1, \dots, \vec{x}_p, \omega^1, \dots, \omega^q) T_2(\vec{y}_1, \dots, \vec{y}_k, \dots, \vec{y}_s, \nu^1, \dots, \nu^t) + bT_1(\vec{x}_1, \dots, \vec{x}_p, \omega^1, \dots, \omega^q) T_2(\vec{y}_1, \dots, \vec{z}, \dots, \vec{y}_s, \nu^1, \dots, \nu^t)$$

$$T_1(\vec{x}_1, \dots, \vec{x}_p, \omega^1, \dots, \omega^q) T_2(\vec{y}_1, \dots, \vec{y}_s, \nu^1, \dots, \nu^t) \equiv S(\vec{x}_1, \dots, \vec{x}_p, \vec{y}_1, \dots, \vec{y}_s, \omega^1, \dots, \omega^q, \nu^1, \dots, \nu^t) \quad (43)$$

$$S_{i_1 \dots i_{p+s}}^{j_1 \dots j_{q+t}} \equiv S(\vec{e}_{i_1}, \dots, \vec{e}_{i_p}, \vec{e}_{i_{p+1}}, \dots, \vec{e}_{i_{p+s}}, \epsilon_{j_1}, \dots, \epsilon_{j_q}, \epsilon_{j_{q+1}}, \dots, \epsilon_{j_{q+t}}) = (T_1)_{i_1 \dots i_p}^{j_1 \dots j_q} (T_2)_{i_{p+1} \dots i_s}^{j_{q+1} \dots j_t} \quad (44)$$

пример двух векторов

$$\vec{x}(\omega) \vec{y}(\nu) = x^i y^k \omega_i \nu_k \quad (45)$$

Аргументы должны быть разные: рассмотрим $\vec{x}(\omega) \vec{y}(\omega)$:

$$\begin{aligned} \vec{x}(\alpha\omega + \beta\nu) \vec{y}(\alpha\omega + \beta\nu) &= \alpha\vec{x}(\omega) \vec{y}(\alpha\omega + \beta\nu) + \beta\vec{x}(\nu) \vec{y}(\alpha\omega + \beta\nu) = \\ &= [\alpha^2 \vec{x}(\omega) \vec{y}(\omega) + \alpha\beta \vec{x}(\omega) \vec{y}(\nu)] + [\alpha\beta \vec{x}(\nu) \vec{y}(\omega) + \beta^2 \vec{x}(\nu) \vec{y}(\nu)] = \\ &= \alpha^2 \vec{x}(\omega) \vec{y}(\omega) + \alpha\beta [\vec{x}(\omega) \vec{y}(\nu) + \vec{x}(\nu) \vec{y}(\omega)] + \beta^2 \vec{x}(\nu) \vec{y}(\nu) \neq \\ &\neq \alpha\vec{x}(\omega) \vec{y}(\omega) + \beta\vec{x}(\nu) \vec{y}(\nu) \end{aligned} \quad (46)$$

4.3 Сложение

$$S = T_1 + T_2 = \alpha + \beta, \quad (47)$$

$$T_1(\vec{x}_1, \dots, \omega^q) + T_2(\dots, a\vec{y}_k + b\vec{z}, \dots) = T_1 + aT_2(\dots, \vec{y}_k, \dots) + bT_2(\dots, \vec{z}, \dots) \neq a(T_1 + T_2) + b(T_1 + T_2) \quad (48)$$

$$(T_1 + T_2)(\vec{x}_1, \dots, \omega^q) = T_1(\vec{x}_1, \dots, \omega^q) + T_2(\vec{x}_1, \dots, \omega^q) = S(\vec{x}_1, \dots, \omega^q) \quad (49)$$

Аргументы одинаковые.

$$S_{i_1 \dots i_p}^{j_1 \dots j_q} = (T_1)_{i_1 \dots i_p}^{j_1 \dots j_q} + (T_2)_{i_1 \dots i_p}^{j_1 \dots j_q} \quad (50)$$

4.4 Перестановка индексов

$$S(\vec{x}_1, \dots, \vec{x}_p, \omega^1, \dots, \omega^k, \dots, \omega^m, \dots, \omega^q) \equiv T(\vec{x}_1, \dots, \vec{x}_p, \omega^1, \dots, \omega^m, \dots, \omega^k, \dots, \omega^q) \quad (51)$$

$$T_{i_1 \dots i_p}^{j_1 \dots k \dots m \dots j_q} \longrightarrow S_{i_1 \dots i_p}^{j_1 \dots k \dots m \dots j_q} = T_{i_1 \dots i_p}^{j_1 \dots m \dots k \dots j_q} \quad (52)$$

(аналогично снизу)

4.4.1 Симметризация

$$T_{i_1 \dots i_p}^{j_1 \dots (j_k \dots j_q)} = \frac{1}{(q-k+1)!} \sigma_{j'_k \dots j'_q}^{j_k \dots j_q} T_{i_1 \dots i_p}^{j_1 \dots j'_k \dots j'_q} \quad (53)$$

$$\sigma_{j'_k \dots j'_q}^{j_k \dots j_q} = \begin{cases} 1, & \{j_k, \dots, j_q\} = \{j'_k, \dots, j'_q\} \\ 0 & \end{cases} \quad (54)$$

Двухиндексный пример:

$$A^{(ik)} = \frac{1}{2} (A^{ik} + A^{ki}) \quad (55)$$

Трёхиндексный пример:

$$B^{(ijk)} = \frac{1}{6} (B^{ijk} + B^{ikj} + B^{kij} + B^{kji} + B^{jki} + B^{jik}) \quad (56)$$

4.4.2 Антисимметризация

Нечётные перестановки - с минусом:

$$T_{i_1 \dots i_p}^{j_1 \dots [j_k \dots j_q]} = \frac{1}{(q-k+1)!} \delta_{j'_k \dots j'_q}^{j_k \dots j_q} T_{i_1 \dots i_p}^{j_1 \dots j'_k \dots j'_q} \quad (57)$$

$$A^{[ik]} = \frac{1}{2} (A^{ik} - A^{ki}) \quad (58)$$

$$B^{[ijk]} = \frac{1}{6} (B^{ijk} - B^{ikj} + B^{kij} - B^{kji} + B^{jki} - B^{jik}) \quad (59)$$

4.5 Свёртка индексов

$$\begin{aligned} T(\vec{x}_1, \dots, \vec{x}_p, \omega^1, \dots, \omega^q) &\longrightarrow T_{i_1 \dots i_{m-1} i_m i_{m+1} \dots i_p}^{j_1 \dots j_{k-1} j_k j_{k+1} \dots j_q} \longrightarrow \left(\sum_{r=1}^n \right) T_{i_1 \dots i_{m-1} r i_{m+1} \dots i_p}^{j_1 \dots j_{k-1} r j_{k+1} \dots j_q} = S_{i_1 \dots i_{m-1} i_{m+1} \dots i_p}^{j_1 \dots j_{k-1} j_{k+1} \dots j_q} \longrightarrow \\ &\longrightarrow S(\vec{x}_1, \dots, \vec{x}_{p-1}, \omega^1, \dots, \omega^{q-1}). \end{aligned} \quad (60)$$

При смене базиса:

$$\begin{aligned} S_{i'_1 \dots i'_{m-1} i'_{m+1} \dots i'_p}^{j'_1 \dots j'_{k-1} j'_{k+1} \dots j'_q} &= T_{i'_1 \dots r' \dots i'_p}^{j'_1 \dots r' \dots j'_q} = [e_{i'_1}^{i_1} \dots e_{r'}^{r_2} \dots e_{i'_p}^{i_p}] [(e^{-1})_{j'_1}^{j_1} \dots (e^{-1})_{r'_1}^{r_1} \dots (e^{-1})_{j'_q}^{j_q}] T_{i_1 \dots r_2 \dots i_p}^{j_1 \dots r_1 \dots j_q} = \\ &= [e_{i'_1}^{i_1} \dots e_{i'_p}^{i_p}] [(e^{-1})_{j'_1}^{j_1} \dots (e^{-1})_{j'_q}^{j_q}] e_{r'}^{r_2} (e^{-1})_{r'_1}^{r_1} T_{i_1 \dots r_2 \dots i_p}^{j_1 \dots r_1 \dots j_q}, \end{aligned} \quad (61)$$

$$e_{r'}^{r_2} (e^{-1})_{r'_1}^{r_1} T_{i_1 \dots r_2 \dots i_p}^{j_1 \dots r_1 \dots j_q} = \delta_{r_1}^{r_2} T_{i_1 \dots r_2 \dots i_p}^{j_1 \dots r_1 \dots j_q} = T_{i_1 \dots r_1 \dots i_p}^{j_1 \dots r_1 \dots j_q} = S_{i_1 \dots i_p}^{j_1 \dots j_q} \quad (62)$$

$$S_{i'_1 \dots i'_{m-1} i'_{m+1} \dots i'_p}^{j'_1 \dots j'_{k-1} j'_{k+1} \dots j'_q} = [e_{i'_1}^{i_1} \dots e_{i'_p}^{i_p}] [(e^{-1})_{j'_1}^{j_1} \dots (e^{-1})_{j'_q}^{j_q}] S_{i_1 \dots i_p}^{j_1 \dots j_q} \quad (63)$$

- тензорный закон преобразования.

5 Некоторые тензоры

5.1 Тензор Кронекера ($n = 4$)

$$\delta_j^i = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \quad (64)$$

$$\begin{aligned} T_{i_1 \dots i_p}^{j_1 \dots j_k \dots j_q} \delta_{j_k}^m &= T_{i_1 \dots i_p}^{j_1 \dots 1 \dots j_q} \delta_1^m + \dots + T_{i_1 \dots i_p}^{j_1 \dots m \dots j_q} \delta_m^m + \dots + T_{i_1 \dots i_p}^{j_1 \dots n \dots j_q} \delta_n^m = \\ &= 0 + \dots + T_{i_1 \dots i_p}^{j_1 \dots m \dots j_q} \cdot 1 + \dots + 0 = T_{i_1 \dots i_p}^{j_1 \dots m \dots j_q} \end{aligned} \quad (65)$$

$$\delta_{j'}^{i'} = S_{j'}^j (S^{-1})_i^{i'} \delta_j^i = S_{j'}^j (S^{-1})_j^{i'} = S_{j'}^j (S^{-1})_j^{i'} = (S^{-1})_j^{i'} S_{j'}^j = (S^{-1} \cdot S)_{j'}^{i'} = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \quad (66)$$

компоненты сохраняются при смене базиса.

5.2 Скалярное произведение

$$(X \cdot Y) = G(X, Y) = g_{ik} x^i y^k \in \mathbb{R} \quad (67)$$

Симметрия:

$$g_{ik} = g_{ki}, \quad \det \|g_{ik}\| \neq 0 \quad (68)$$

Метрика в дуальном пространстве:

$$g_{ik} g^{kj} = \delta_i^j \quad (69)$$

$$(\varphi \cdot \omega) = \tilde{G}(\varphi, \omega) = g^{kj} \varphi_k \omega_j \quad (70)$$

Тензор Минковского:

$$\eta_{ik} = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & -1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & -1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & -1 \end{pmatrix}, \quad \eta^{ik} = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & -1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & -1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & -1 \end{pmatrix} \quad (71)$$

$$\eta^{ik} \eta_{kj} = \delta_j^i \quad (72)$$

Поднятие и опускание индексов

$$T_{i_1 \dots i_p}^{j_1 \dots j_{k-1} j_k j_{k+1} \dots j_q} g_{j_k m} = T_{i_1 \dots i_p m}^{j_1 \dots j_{k-1} j_{k+1} \dots j_q} \quad (73)$$

$$A_{i_j}^{\cdot m} = A_{ijk} g^{km}, \quad A_{i \cdot k}^{\cdot m} = A_{ijk} g^{jm}, \quad R_{ijkl} = R^i_{jkl} g_{it} \quad (74)$$