

Tenzorová algebra

Tenzory ve více rozměrech

Tenzory různých řádů

Počítání s tenzory

výsledná veličina =
= **fyzikální vlastnost** • příčinná veličina

Počítání s tenzory

tenzor = složená veličina

míru složenosti určuje řád tenzoru

- tenzory 0. řádu = skaláry
- tenzory 1. řádu = vektory
- tenzory 2. řádu = matice
- tenzory 3. řádu
- tenzory 4. řádu

Počítání s tenzory

tenzor = složená veličina

počet parametrů určuje také rozměr
(dimenze – D)

- 1D = na přímce
- 2D = v rovině
- 3D = v prostoru
- 4D = ve čtyřrozměrném prostoru
- atd.

Počet parametrů

Rozměry → Řád tenzoru ↓	1	2	3	4

Tenzory 0. řádu

Skalární veličiny

Skalární veličiny

- Hustota
- Teplota, změna teploty
- Čas
- Všesměrný tlak
- ...

Lineární skalární vlastnosti:

= lineární vztah dvou skalárních veličin

neboli $c = t \cdot a$

Počet parametrů

Rozměry → Řád tenzoru ↓	1	2	3	4
0. - skalár	1	1	1	1

Tenzory 1. řádu

Vektorové veličiny

Vektorové veličiny

- Poloha (radiusvektor), přemístění („vektor“), směr (směrový vektor)
- Síla, napětí (tlak)
- Intenzita pole elektrického \mathbf{E} , magnetického \mathbf{H}
- Elektrická indukce \mathbf{D} , magnetická indukce \mathbf{B}
- Polarizace elektrická \mathbf{P} , magnetizace
- Minerální či chemické složení
- ...

Vektorové vlastnosti:

- Pyroelektrické vlastnosti krystalu $\Delta\mathbf{P} = \gamma \cdot \Delta T$
- Elektrokalorický jev $\Delta T = \mathbf{q} \cdot \Delta\mathbf{E}$
- ...

Tenzor prvního řádu – vektor ve dvou rozměrech

$$\mathbf{a} := \begin{bmatrix} a_1 \\ a_2 \end{bmatrix}$$

Tenzor prvního řádu – vektor ve třech rozměrech

$$\mathbf{a} := \begin{bmatrix} a_1 \\ a_2 \\ a_3 \end{bmatrix}$$

Tenzor prvního řádu - vektor

$$\mathbf{a} = [a_i]$$

Počet parametrů

Rozměry → Řád tenzoru ↓	1	2	3	4
0. - skalár	1	1	1	1
1. - vektor				

Počet parametrů

Rozměry → Řád tenzoru ↓	1	2	3	4
0. - skalár	1	1	1	1
1. - vektor	1	2	3	4

Počítání s tenzory

- počítání s tenzory 1. řádu – vektory
 - skalární příčina, vektorový výsledek → vlastnost musí být vektorová:
 - **vektor** = **vektor** . skalár (násobení vektoru skalárem)
 - např. pyroelektrický jev (po ohřátí se na krystalu objeví elektrická polarizace) $\Delta \mathbf{P} = \boldsymbol{\gamma} \cdot \Delta T$
 - $\boldsymbol{\gamma}$ = vektor pyroelektrických koeficientů
 - je možný jen u krystalů bez středové symetrie
 - $\Delta P_i = \gamma_i \cdot \Delta T$

Počítání s tenzory

- počítání s tenzory 1. řádu – vektory
 - vektorová příčina, skalární výsledek → vlastnost musí být vektorová:
 - skalár = **vektor** . **vektor** (skalární součin vektorů)
 - např. elektrokalorický jev (vlivem změny intenzity vnějšího elektrického pole krystal změni teplotu) $\Delta T = \mathbf{q} \cdot \Delta \mathbf{E}$
 - \mathbf{q} = vektor elektrokalorických součinitelů
 - $\Delta T = q_1 \cdot \Delta E_1 + q_2 \cdot \Delta E_2 + q_3 \cdot \Delta E_3 = \sum q_i \cdot \Delta E_i$

Tenzory 2. řádu

Matice

Tenzorové veličiny 2. řádu

= lineární vztah dvou vektorů $\mathbf{b} = \mathbf{T} \cdot \mathbf{a}$

neboli: $b_1 = t_{11} \cdot a_1 + t_{12} \cdot a_2 + t_{13} \cdot a_3 + t_{11} \cdot a_1$

... nebo tenzoru a skaláru

- Napjatost $\mathbf{s} = \mathbf{T} \cdot \mathbf{n}$ (směrový vektor plochy a vektor napětí)
- Deformace (polohový vektor původní a po deformaci, příp. polohový vektor a vektor přemístění při deformaci, aj.)
- Magnetická susceptibilita (magnetická polarizace a intenzita magnetického pole)
- Permittivita $\mathbf{D} = \boldsymbol{\varepsilon} \cdot \mathbf{E}$ (elektrická indukce a intenzita elektrického pole)
– určuje i optické vlastnosti, např. optickou indikatrix (indexy lomu)
- Teplotní roztažnost $\mathbf{T}_\varepsilon = \boldsymbol{\alpha} \cdot \Delta T$ (teplota a tenzor deformace)
- Matice převodu chemického na minerální složení či naopak
- ...

Tenzor druhého řádu ve dvou rozměrech

$$\mathbf{a} = \begin{bmatrix} a_{11} & a_{12} \\ a_{21} & a_{22} \end{bmatrix}$$

Tenzor druhého řádu ve třech rozměrech

$$\mathbf{a} := \begin{bmatrix} a_{11} & a_{12} & a_{13} \\ a_{21} & a_{22} & a_{23} \\ a_{31} & a_{32} & a_{33} \end{bmatrix}$$

Tenzor druhého řádu (matice)

$$\mathbf{a} = [a_{ij}]$$

Počet parametrů

Rozměry → Řád tenzoru ↓	1	2	3	4
0. - skalár	1	1	1	1
1. - vektor	1	2	3	4
2. (matice)				

Počet parametrů

Rozměry → Řád tenzoru ↓	1	2	3	4
0. - skalár	1	1	1	1
1. - vektor	1	2	3	4
2. (matice)	1	4	9	16

Počítání s tenzory

- počítání s tenzory 2. řádu (matice)
 - vektorová příčina, vektorový výsledek → vlastnost musí být tenzor 2. řádu:
 - **vektor** = **matice** . **vektor** (součin matic příslušných rozměrů)
 - např. napjatost: **T** = tenzor napjatosti (vztah mezi směrovým vektorem normály k ploše **n** a na ní působící napětí **s**):
 - **$s = T \cdot n$**
 - např. $s_1 = t_{11} \cdot n_1 + t_{12} \cdot n_2 + t_{13} \cdot n_3$
 - $s_i = \sum t_{ij} \cdot n_j \quad \rightarrow \quad s_i = t_{ij} \cdot n_j$

Počítání s tenzory

- počítání s tenzory 2. řádu (matice)
 - skalární příčina, výsledek tenzor 2. řádu → vlastnost musí být tenzor 2. řádu:
 - **matice** = **matice** . skalár (skalární násobek matice)
 - např. Teplotní roztažnost $\mathbf{T}_\varepsilon = \mathbf{T}_\alpha \cdot \Delta T$ (teplota ΔT a tenzor deformace \mathbf{T}_ε)
 - např. $\varepsilon_{11} = \alpha_{11} \cdot \Delta T$
 - $\varepsilon_{ij} = \alpha_{ij} \cdot \Delta T$

Tenzory 3. řádu

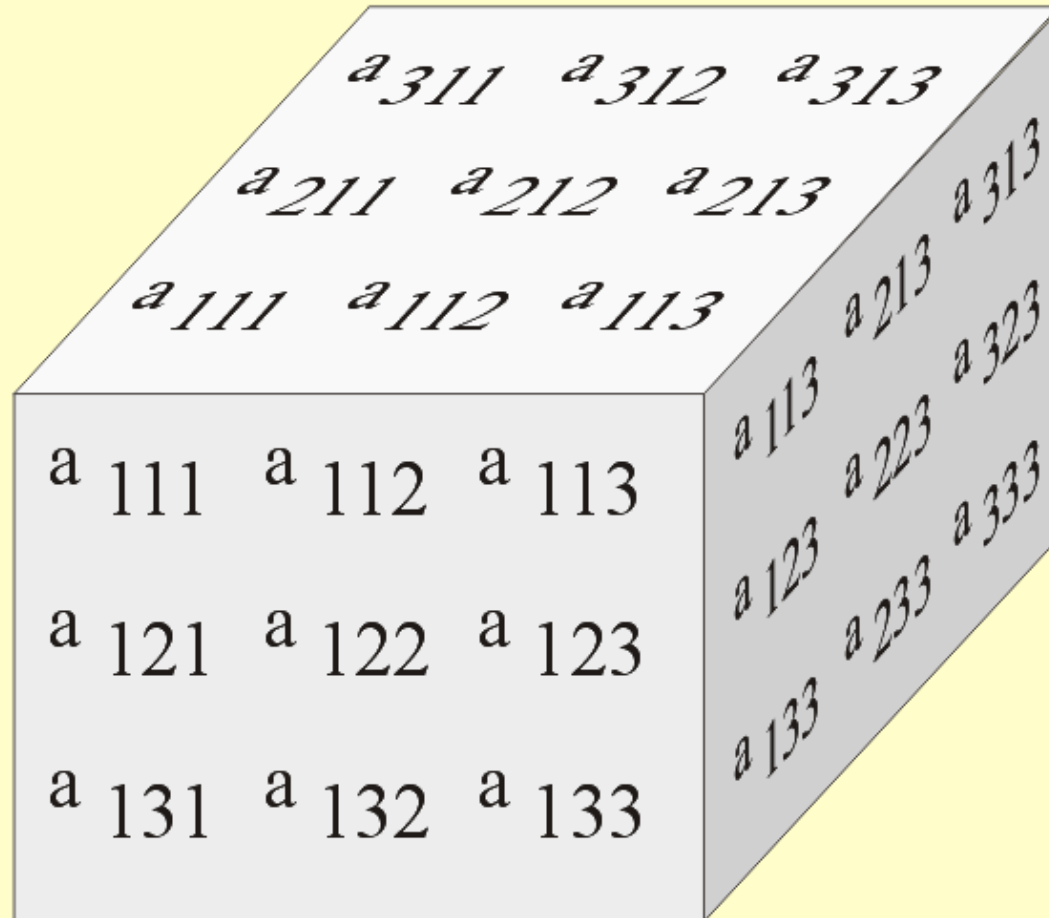
Tenzorové veličiny 3. řádu

= lineární vztah tenzoru 1. a 2. řádu $\mathbf{b}=\mathbf{T}\cdot\mathbf{a}$

- Piezoelektrický jev $\mathbf{P}=\mathbf{D}\cdot\mathbf{T}_\sigma$ (vektor piezoelektrického náboje a tenzor napjatosti)
- ...

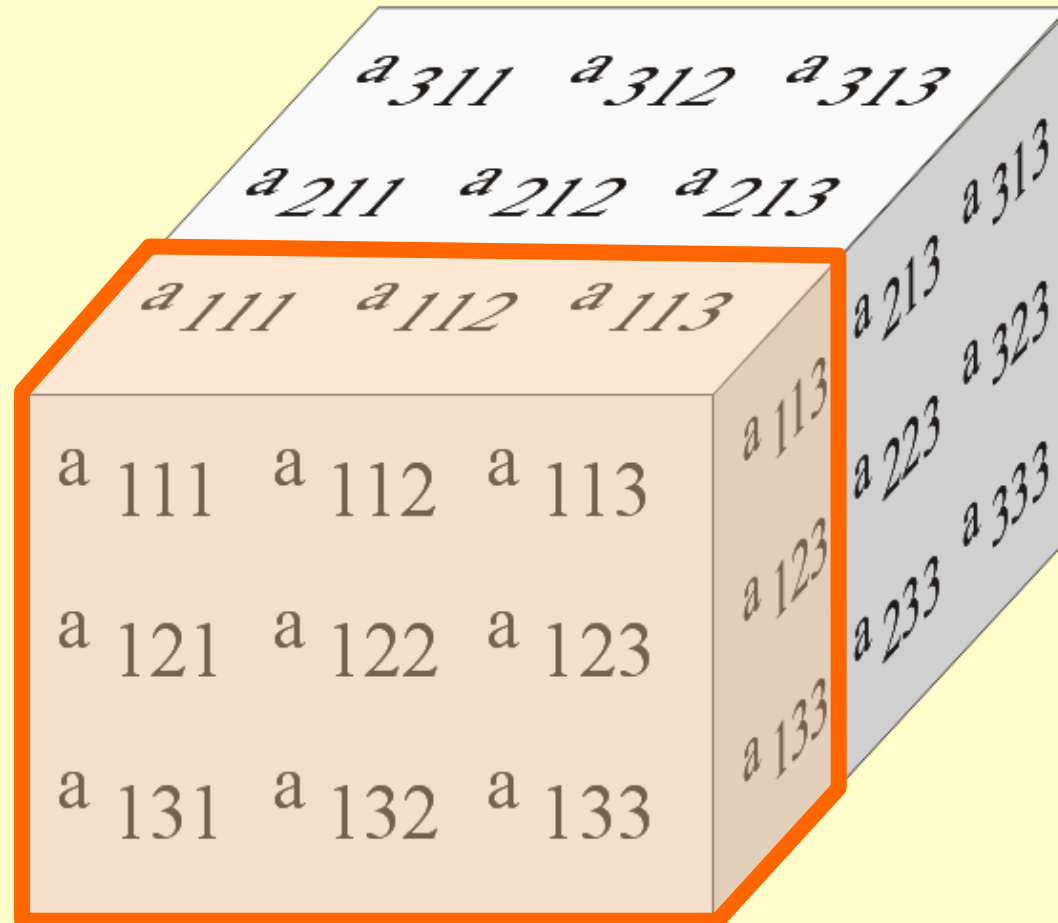
Tenzor třetího řádu

a =



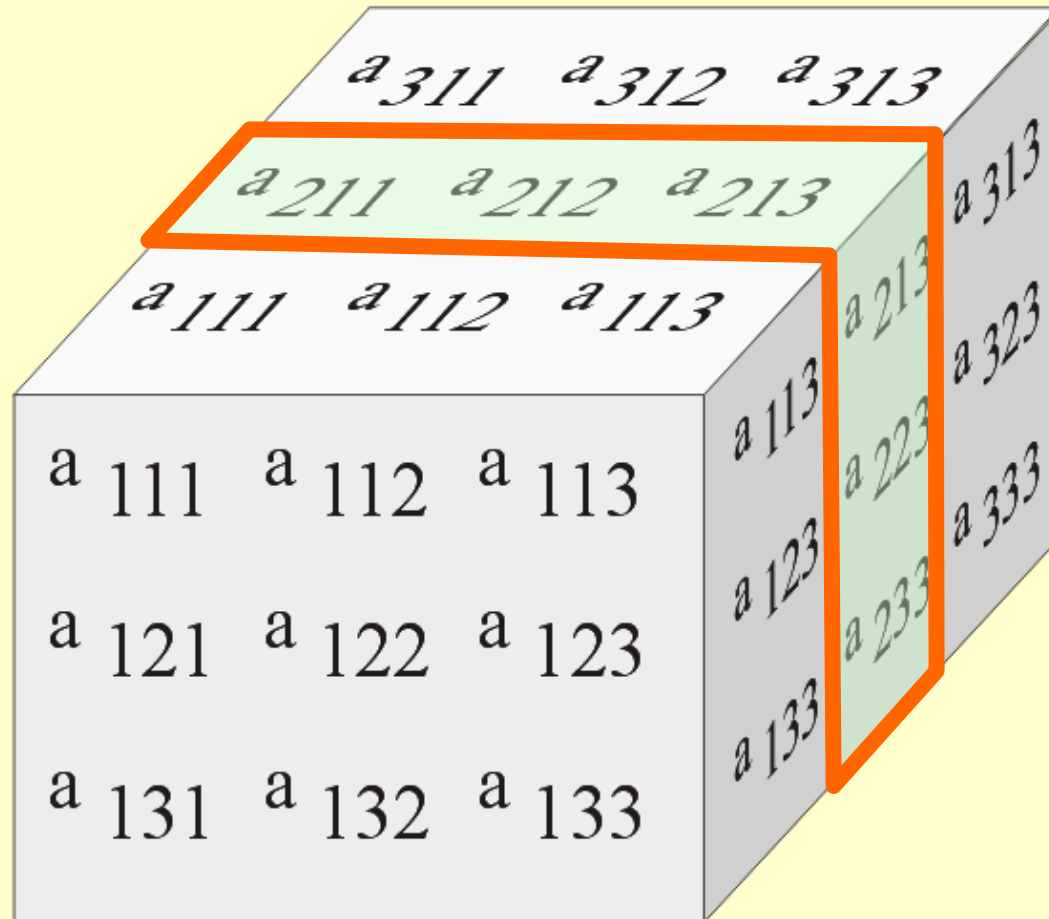
Tenzor třetího řádu

a =



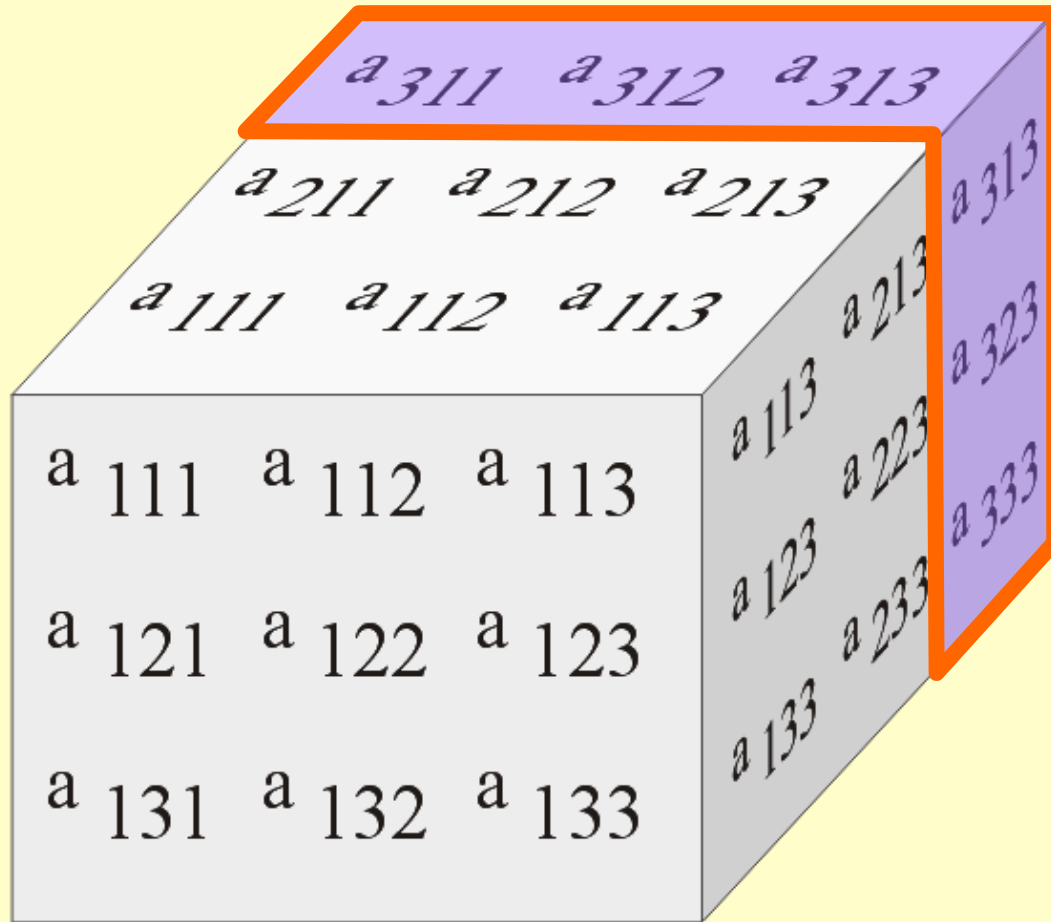
Tenzor třetího řádu

a =



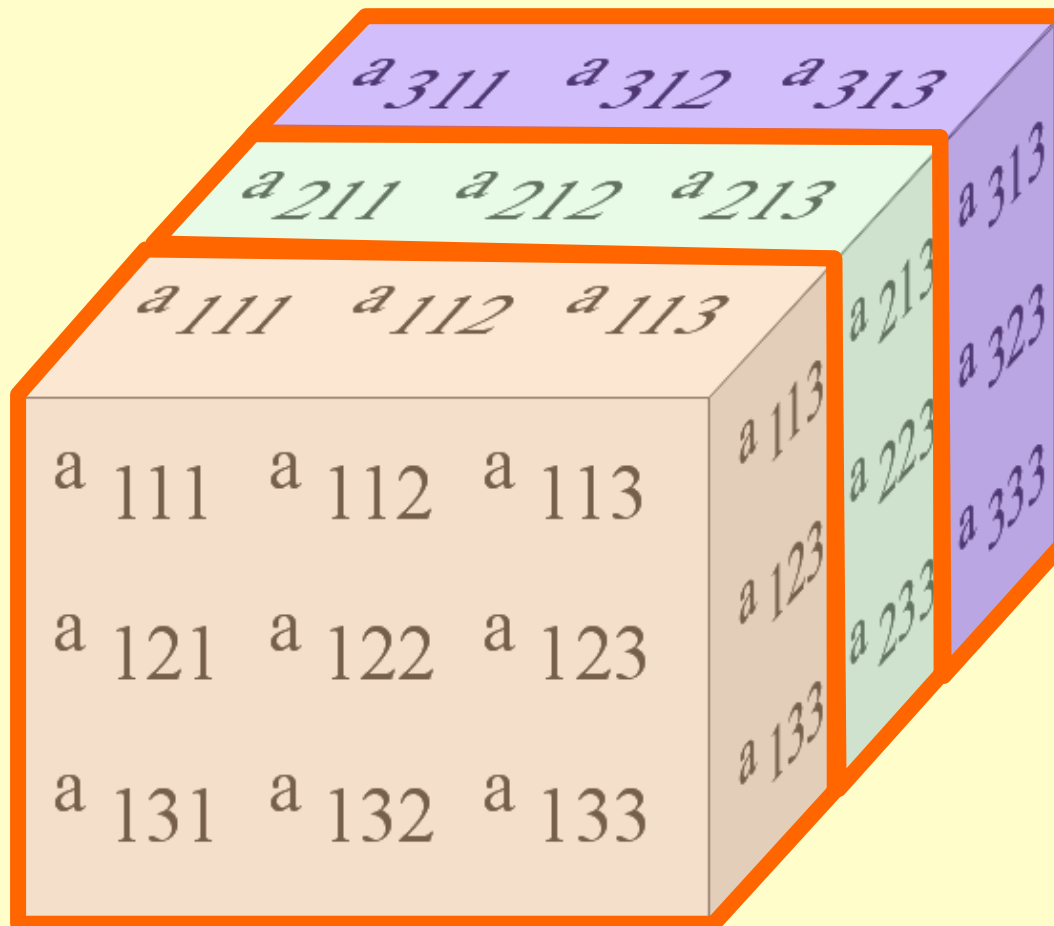
Tenzor třetího řádu

a =



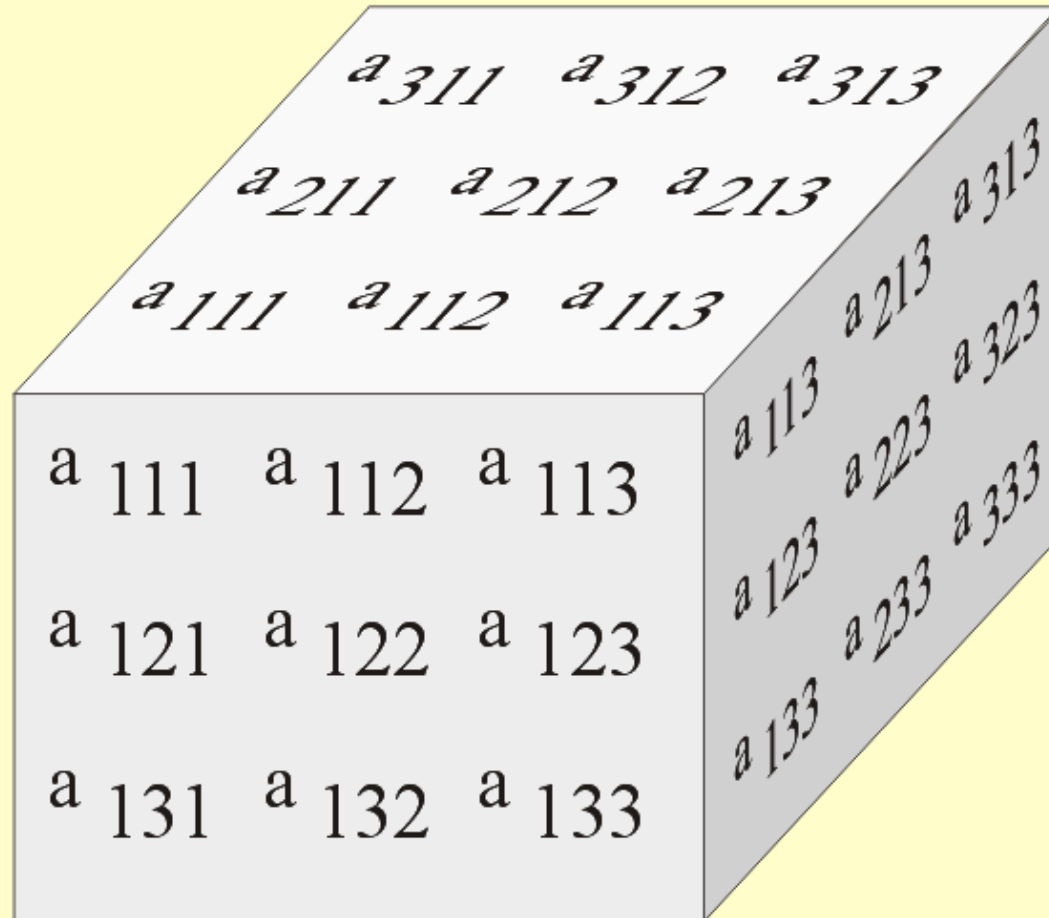
Tenzor třetího řádu

a =



Tenzor třetího řádu

a =



Tenzor třetího řádu

$$a = \begin{bmatrix} \begin{bmatrix} a_{111} & a_{112} & a_{113} \\ a_{121} & a_{122} & a_{123} \\ a_{131} & a_{132} & a_{133} \end{bmatrix} \\ \begin{bmatrix} a_{211} & a_{212} & a_{213} \\ a_{221} & a_{222} & a_{223} \\ a_{231} & a_{232} & a_{233} \end{bmatrix} \\ \begin{bmatrix} a_{311} & a_{312} & a_{313} \\ a_{321} & a_{322} & a_{323} \\ a_{331} & a_{332} & a_{333} \end{bmatrix} \end{bmatrix}$$

Tenzor třetího řádu

$$\mathbf{a} = [a_{ijk}]$$

Počet parametrů

Rozměry → Řád tenzoru ↓	1	2	3	4
0. - skalár	1	1	1	1
1. - vektor	1	2	3	4
2. (matice)	1	4	9	16
3. řád				

Počet parametrů

Rozměry → Řád tenzoru ↓	1	2	3	4
0. - skalár	1	1	1	1
1. - vektor	1	2	3	4
2. (matice)	1	4	9	16
3. řád	1	8	27	64

Počítání s tenzory

- počítání s tenzory 3. řádu
 - příčina tenzor 2. řádu, výsledek vektor → vlastnost musí být tenzor 3. řádu:
 - **vektor = tenzor3 . matice** (násobení tenzorů)
- Piezoelektrický jev $\mathbf{P} = \mathbf{D} \cdot \mathbf{T}_\sigma$ (vektor piezoelektrického náboje \mathbf{P} a tenzor napjatosti \mathbf{T}_σ)
 - $P_i = \sum_j \sum_k D_{ijk} \cdot T_{jk}$ – devět členů
 - $P_i = D_{ijk} \cdot T_{jk}$

Tenzory 4. řádu

Tenzor čtvrtého řádu

$$\mathbf{a} = [a_{ijkl}]$$

Počet parametrů

Rozměry → Řád tenzoru ↓	1	2	3	4
0. - skalár	1	1	1	1
1. - vektor	1	2	3	4
2. (matice)	1	4	9	16
3. řád	1	8	27	64
4. řád				

Počet parametrů

Rozměry → Řád tenzoru ↓	1	2	3	4
0. - skalár	1	1	1	1
1. - vektor	1	2	3	4
2. (matice)	1	4	9	16
3. řád	1	8	27	64
4. řád	1	16	81	256

Tenzorové veličiny 4. řádu

- počítání s tenzory 4. řádu
 - příčina tenzor 2. řádu, výsledek tenzor 2. řádu
→ vlastnost musí být tenzor 4. řádu:
 - **malice = tenzor4 . malice** (násobení tenzorů)
- = lineární vztah dvou tenzorů 2. řádu **$\mathbf{b} = \mathbf{T} \cdot \mathbf{a}$**
- např. tenzor napjatosti \mathbf{T}_σ a tenzor elastické deformace \mathbf{T}_e dávají do souvislosti dvě tenzorové veličiny 4. řádu: tenzor pružnosti a tenzor poddajnosti

Tenzorové veličiny 4. řádu

Tenzor napjatosti \mathbf{T} , a tenzor elastické deformace \mathbf{T}_e dávají do souvislosti dvě tenzorové veličiny 4. řádu:

- Tenzor pružnosti/tuhosti $\mathbf{C} = [C_{ijkl}] = \textit{stiffness constants/tensor}$
 - $\mathbf{T}_\sigma = \mathbf{C} \cdot \mathbf{T}_e$
- $t_{ij} = \sum_k \sum_l C_{ijkl} \cdot e_{kl} = C_{ijkl} \cdot t_{kl}$ – devět členů
- Tenzor poddajnosti $\mathbf{S} = [S_{ijkl}] = \textit{compliance constants/tensor}$
 - $\mathbf{T}_e = \mathbf{S} \cdot \mathbf{T}_\sigma$
- $e_{ij} = \sum_k \sum_l S_{ijkl} \cdot t_{kl} = S_{ijkl} \cdot t_{kl}$ – devět členů
- je tedy $\mathbf{C}^{-1} = \mathbf{S}$ a zároveň $\mathbf{S}^{-1} = \mathbf{C}$

Počet parametrů

Rozměry → Řád tenzoru ↓	1	2	3	4
0. - skalár	1	1	1	1
1. - vektor	1	2	3	4
2. (matice)	1	4	9	16
3. řád	1	8	27	64
4. řád	1	16	81	256

Počet parametrů

Rozměry → Řád tenzoru ↓	1	2	3	4
0. - skalár	$1^0 = 1$	$2^0 = 1$	$3^0 = 1$	$4^0 = 1$
1. - vektor	$1^1 = 1$	$2^1 = 2$	$3^1 = 3$	$4^1 = 4$
2. (matice)	$1^2 = 1$	$2^2 = 4$	$3^2 = 9$	$4^2 = 16$
3. řád	$1^3 = 1$	$2^3 = 8$	$3^3 = 27$	$4^3 = 64$
4. řád	$1^4 = 1$	$2^4 = 16$	$3^4 = 81$	$4^4 = 256$

Počet parametrů

$$p = r^s$$

p – počet nezávislých prvků

r – počet rozměrů

s – řád tenzorové veličiny

Počet parametrů

Rozměry → Řád tenzoru ↓	1	2	3	4
0. - skalár	$1^0 = 1$	$2^0 = 1$	$3^0 = 1$	$4^0 = 1$
1. - vektor	$1^1 = 1$	$2^1 = 2$	$3^1 = 3$	$4^1 = 4$
2. (matice)	$1^2 = 1$	$2^2 = 4$	$3^2 = 9$	$4^2 = 16$
3. řád	$1^3 = 1$	$2^3 = 8$	$3^3 = 27$	$4^3 = 64$
4. řád	$1^4 = 1$	$2^4 = 16$	$3^4 = 81$	$4^4 = 256$

Symetrické tenzory

Symetrie tenzorů

- Prvky tenzorů jsou stejné, pokud se vymění dva indexy
např. u tenzoru napjatosti \mathbf{T}_σ platí:
 - $t_{12} = t_{21}$, $t_{13} = t_{31}$, $t_{23} = t_{32}$ (jsou shodné)
 - dále jsou zde t_{11} , t_{22} , t_{33}
 - je zde tedy místo devíti nezávislých prvků pouze prvků šest

Počet parametrů (symetrický)

Rozměry → Řád tenzoru ↓	1	2	3	4
0. – skalár	1	1	1	1
1. – vektor n	1	2	3	4
2. (matice) $n \cdot (n+1)/2$	1	3	6	10
3. řádu $n \cdot n \cdot (n+1)/2$	1	6	18	40
4. řádu $[n \cdot (n+1)/2]^2$	1	9	36	100