

**Trace of a tensor**

اثر یک تانسور، مجموع درایه‌های قطر اصلی آن است.

$$tr(\vec{a} \circ \vec{b}) = a_1 b_1 + a_2 b_2 + a_3 b_3 = a_i b_i = \vec{a} \cdot \vec{b}$$

$$tr(\tilde{T}) = tr(T_{ij} \hat{e}_i \circ \hat{e}_j) = T_{ij} tr(\hat{e}_i \circ \hat{e}_j) = T_{ij} (\hat{e}_i \cdot \hat{e}_j) = \delta_{ij} T_{ij} = T_{ii}$$

$$tr(\tilde{T}) = T_{ii} \quad \& \quad tr(\vec{a} \circ \vec{b}) = \vec{a} \cdot \vec{b}$$

$$tr(\tilde{T}^T) = tr(\tilde{T}) = T_{ii} = T_{11} + T_{22} + T_{33}$$

$T_{ii}$  کمیت عددی است که مستقل از دستگاه مختصات می‌باشد و لذا یک پایای تانسور (tensor invariant) است.

**Tensor inverse**

در هر تانسوری، رابطه‌ی  $\tilde{T}^{-1} \tilde{T} = \tilde{T} \tilde{T}^{-1} = \tilde{I}$  برقرار است.

$$\tilde{T} \vec{x} = \vec{b}$$

$$\tilde{T}^{-1} \tilde{T} \vec{x} = \tilde{T}^{-1} \vec{b} \rightarrow \tilde{I} \vec{x} = \tilde{T}^{-1} \vec{b} \Rightarrow \vec{x} = \tilde{T}^{-1} \vec{b}$$

$$\tilde{T}^{-1} = \frac{\text{adj} \tilde{T}}{\det \tilde{T}}, \quad \det \tilde{T} \neq 0$$

$$(\tilde{A} \tilde{B})^{-1} = \tilde{B}^{-1} \tilde{A}^{-1}$$

$$(\tilde{A}^{-1})^{-1} = \tilde{A}$$

$$(\tilde{A}^T)^{-1} = (\tilde{A}^{-1})^T = \tilde{A}^{-T} \quad \text{inverse transpose}$$

**Tensor determinant**

$$\det \tilde{A} = \begin{vmatrix} A_{11} & A_{12} & A_{13} \\ A_{21} & A_{22} & A_{23} \\ A_{31} & A_{32} & A_{33} \end{vmatrix} = A_{11} \begin{vmatrix} A_{22} & A_{23} \\ A_{32} & A_{33} \end{vmatrix} - A_{12} \begin{vmatrix} A_{21} & A_{23} \\ A_{31} & A_{33} \end{vmatrix} + A_{13} \begin{vmatrix} A_{21} & A_{22} \\ A_{31} & A_{32} \end{vmatrix}$$

$$= A_{11} (A_{22}A_{33} - A_{23}A_{32}) + A_{12} (A_{23}A_{31} - A_{21}A_{33}) + A_{13} (A_{21}A_{32} - A_{22}A_{31})$$

$$\det \tilde{A} = |\tilde{A}| = \varepsilon_{ijk} A_{i1} A_{j2} A_{k3} = \varepsilon_{ijk} A_{1i} A_{2j} A_{3k}$$

مثال: وارون تانسور  $\tilde{A}$  را به دست آورید.

$$\tilde{A} = \begin{bmatrix} 1 & -1 & 1 \\ 2 & 1 & -1 \\ 1 & -1 & 2 \end{bmatrix}$$

حل:

$$\tilde{A}^T = \begin{bmatrix} 1 & 2 & 1 \\ -1 & 1 & -1 \\ 1 & -1 & 2 \end{bmatrix} \quad \text{و} \quad \text{adj} \tilde{A} = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 0 \\ -5 & 1 & 3 \\ -3 & 0 & 3 \end{bmatrix}$$

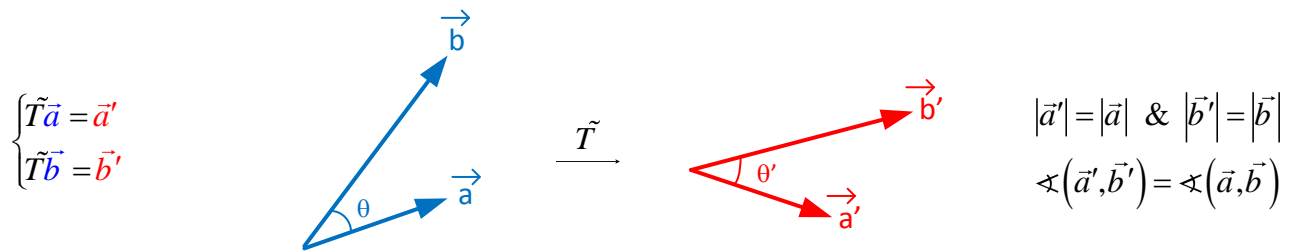
$$\det \tilde{A} = |\tilde{A}| = \begin{vmatrix} 1 & 2 & 1 \\ -1 & 1 & -1 \\ 1 & -1 & 2 \end{vmatrix} = 3 = |\tilde{A}^T|$$

$$\tilde{A}^{-1} = \frac{\text{adj} \tilde{A}}{|\tilde{A}|} = \frac{1}{3} \begin{bmatrix} 1 & 1 & 0 \\ -5 & 1 & 3 \\ -3 & 0 & 3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1/3 & 1/3 & 0 \\ -5/3 & 1/3 & 1 \\ -1 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

$$\tilde{A}^{-1} \neq \tilde{A}^T$$

**Orthogonal tensor**

تانسور متعامد، یک تبدیل خطی است که طول‌ها و زاویه‌ی بین بردارهای تبدیل‌شده را حفظ می‌کند.



$$\textcircled{1} \quad \vec{a}' \cdot \vec{b}' = (\tilde{T}\vec{a}) \cdot (\tilde{T}\vec{b}) = \vec{b} \cdot \tilde{T}^T (\tilde{T}\vec{a}) = \vec{b} \cdot (\tilde{T}^T \tilde{T}) \vec{a}$$

$$\textcircled{2} \quad \vec{a}' \cdot \vec{b}' = |\vec{a}'| |\vec{b}'| \cos \theta' = |\vec{a}| |\vec{b}| \cos \theta = \vec{a} \cdot \vec{b} = \vec{b} \cdot \tilde{I} \vec{a}$$

$$\textcircled{1} \text{ \& } \textcircled{2} \quad \tilde{T}^T \tilde{T} = \tilde{I}$$

orthogonality  $\tilde{T} \tilde{T}^T = \tilde{I} = \tilde{T}^T \tilde{T} \Rightarrow T_{im} T_{jm} = \delta_{ij} = T_{mi} T_{mj}$

orthogonal tensor  $\tilde{T}^T \tilde{T} = \tilde{I} \text{ \& } \tilde{T}^{-1} \tilde{T} = \tilde{I} \Rightarrow \tilde{T}^{-1} = \tilde{T}^T \text{ orthogonality}$

#### ۴-۱: بردار دوگان Dual Vector

برای هر تانسور پادمتقارن، می‌توان یک بردار دوگان تعریف نمود. درایه‌های قطری تانسور پادمتقارن، صفر و درایه‌های غیرقطری، قرینه هستند.

$$\tilde{T}^A \vec{a} = \vec{t}^A \times \vec{a}$$

$$\tilde{T}^A a_i \hat{e}_i = \vec{t}^A \times a_i \hat{e}_i \rightarrow \tilde{T}^A \hat{e}_i = \vec{t}^A \times \hat{e}_i \rightarrow T_{ki}^A \hat{e}_k = \vec{t}^A \times \hat{e}_i$$

ضرب طرفین رابطه در  $\hat{e}_j$ :

$$T_{ki}^A (\hat{e}_j \cdot \hat{e}_k) = \hat{e}_j \cdot (\vec{t}^A \times \hat{e}_i) \rightarrow T_{ki}^A \delta_{jk} = T_{ji}^A = \vec{t}^A \cdot (\hat{e}_i \times \hat{e}_j)$$

antisymmetric  $\tilde{T}^T = -\tilde{T} \text{ or } (T_{ij}^A)^T = T_{ji}^A = -T_{ij}^A$

$$-T_{ij}^A = \vec{t}^A \cdot (\hat{e}_i \times \hat{e}_j) = \vec{t}^A \cdot (\varepsilon_{ijk} \hat{e}_k) \Rightarrow T_{ij}^A = -\varepsilon_{ijk} (\vec{t}^A \cdot \hat{e}_k) = -\varepsilon_{ijk} t_k^A$$

$$T_{ij}^A = -\varepsilon_{ij1} t_1 - \varepsilon_{ij2} t_2 - \varepsilon_{ij3} t_3$$



دانشکده مهندسی مکانیک	مکانیک محیط پیوسته ۱	دکتر مهدی قنّاد
-----------------------	----------------------	-----------------

$$\tilde{T}^A = [T_{ij}^A] = \begin{bmatrix} 0 & -t_3 & t_2 \\ t_3 & 0 & -t_1 \\ -t_2 & t_1 & 0 \end{bmatrix}$$

$$\vec{t}^A = t_i \hat{e}_i = t_1 \hat{e}_1 + t_2 \hat{e}_2 + t_3 \hat{e}_3 \Rightarrow \vec{t}^A = \begin{pmatrix} T_{32}^A \\ T_{13}^A \\ T_{21}^A \end{pmatrix} = - \begin{pmatrix} T_{23}^A \\ T_{31}^A \\ T_{12}^A \end{pmatrix}$$

$$t_i^A = -\frac{1}{2} \varepsilon_{ijk} T_{jk}^A, \quad \vec{t}^A = -\frac{1}{2} \varepsilon_{ijk} T_{jk}^A \hat{e}_i$$

$$t_i^A = -\frac{1}{2} \varepsilon_{ijk} T_{jk}^A \quad \& \quad T_{ij}^A = -\varepsilon_{ijk} t_k^A$$

مثال: بردار دوگان بخش پادمتقارن تانسور  $\tilde{T}$  را به دست آورید.

$$\tilde{T} = \begin{bmatrix} 1 & 2 & 3 \\ 4 & 2 & 1 \\ 1 & 1 & 1 \end{bmatrix}$$

حل:

$$\tilde{T}^A = \frac{1}{2} (\tilde{T} - \tilde{T}^T) = \begin{bmatrix} 0 & -1 & 1 \\ 1 & 0 & 0 \\ -1 & 0 & 0 \end{bmatrix}$$

$$\vec{t}^A = -\frac{1}{2} \varepsilon_{ijk} T_{jk}^A \hat{e}_i = \begin{pmatrix} T_{32}^A \\ T_{13}^A \\ T_{21}^A \end{pmatrix} = - \begin{pmatrix} T_{23}^A \\ T_{31}^A \\ T_{12}^A \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}$$