

$$[A_{ij}] = \begin{bmatrix} 4 & -1 & 0 \\ -1 & 4 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} \quad \text{w bazie } \{e^i \otimes e^j\} \text{ przestrzeni } \mathcal{T}_2$$

przy czym dana jest macierz dodatnio określona

$$[g^{ij}] = [e^i e^j] = \begin{bmatrix} \frac{3}{5} & \frac{2}{5} & 0 \\ \frac{2}{5} & \frac{3}{5} & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

Znaleźć rozkład widmowy tensora symetrycznego \underline{A} .

Zadanie 7.4. Niech \mathcal{T}_2 będzie przestrzenią tensorową nad przestrzenią kartezjańską R^3 .

a) znaleźć tensor ortogonalny $\underline{Q} \in \mathcal{V}$ obracający wektory przestrzeni R^3 o kąt $\frac{\pi}{3}$ wokół osi wyznaczonej przez wektor $[2, 1, 2] \in R^3$,

b) znaleźć tensor ortogonalny $\underline{Q} \in \mathcal{V}$ obracający lustrzane wektory przestrzeni R^3 o kąt $\frac{\pi}{3}$ wokół osi wyznaczonej przez wektor $[2, 1, 2] \in R^3$.

Zadanie 7.5. Niech tensor $\underline{A} \in \mathcal{T}_2 = E^3 \otimes E^3$ ma reprezentację

$$[A^{ij}] = \begin{bmatrix} -1 & -1 & 1 \\ 1 & 1 & 1 \\ \frac{1}{2}\sqrt{2} & -\frac{1}{2}\sqrt{2} & 0 \end{bmatrix} \quad \begin{array}{l} \text{w bazie ortonormalnej} \\ \{i_i \otimes i_j\} \text{ przestrzeni } \mathcal{T}_2 \end{array}$$

gdzie $\{i_i\}$ jest bazą ortonormalną przestrzeni euklidesowej E^3 . Znaleźć rozkład biegunowy tensora \underline{A} .

8. SYMETRIE TENSORÓW I FUNKCJI TENSOROWYCH

8.1. Definicja grupy symetrii zewnętrznej tensora Tensory izotropowe i hemitropowe

Definicja 8.1. Grupą symetrii zewnętrznej tensora $\underline{A} \in \mathcal{T}_p$ nazywamy zbiór $\mathcal{V}_{\underline{A}} := \{\underline{Q} \in \mathcal{V} : \underline{Q} * \underline{A} = \underline{A}\}$, gdzie $*$ jest działaniem obrotu tensorów.

Wykażemy, że zbiór \mathcal{V}_A z działaniem prostego nasunięcia tensorów jest grupą. Wystarczy pokazać, że jest to podgrupa grupy tensorów ortogonalnych \mathcal{V} . Ponieważ dla dowolnych tensorów $Q_1, Q_2 \in \mathcal{V}_A$ mamy

$$(Q_1 Q_2) * A = Q_1 * (Q_2 * A) = Q_1 * A = A, \text{ stąd } Q_1 Q_2 \in \mathcal{V}_A$$

i dla dowolnego tensora $Q \in \mathcal{V}_A$ mamy

$$Q^{-1} * A = Q^{-1} * (Q * A) = (Q Q^{-1}) * A = 1 * A = A, \text{ stąd } Q^{-1} \in \mathcal{V}_A$$

Zatem zbiór \mathcal{V}_A jest podgrupą grupy \mathcal{V} .

Definicja 8.2. Grupą symetrii zewnętrznej tensorów $A, B \in \mathcal{T}_p$ nazywamy zbiór $\mathcal{V}_{A,B} := \{Q \in \mathcal{V} : Q * A = A \text{ i } Q * B = B\}$. Łatwo zauważyć, że $\mathcal{V}_{A,B} = \mathcal{V}_A \cap \mathcal{V}_B$. Grupy symetrii tensorów są niepuste, bo należy do nich tensor jednostkowy 1.

Definicja 8.3. Tensor $A \in \mathcal{T}_p$ nazywamy:

- a) izotropowym wtedy i tylko wtedy, gdy $\mathcal{V}_A = \mathcal{V}$;
- b) hemitropowym wtedy i tylko wtedy, gdy $\mathcal{V}_A = \mathcal{R}$;
- c) anizotropowym wtedy i tylko wtedy, gdy $\mathcal{V}_A \neq \mathcal{R}$ i $\mathcal{V}_A \neq \mathcal{V}$;

gdzie \mathcal{R} jest właściwą grupą tensorów ortogonalnych.

W przestrzeni tensorowej \mathcal{T}_{2p} (o walencji parzystej) nie ma tensorów hemitropowych. Istotnie, jeśli tensor

$$A = A^{i_1 j_1 \dots i_p j_p} e_{i_1} \otimes e_{j_1} \otimes \dots \otimes e_{i_p} \otimes e_{j_p} \in \mathcal{T}_{2p}$$

to

$$-1 * A = A^{i_1 j_1 \dots i_p j_p} (-e_{i_1}) \otimes (-e_{j_1}) \otimes \dots \otimes (-e_{i_p}) \otimes (-e_{j_p}) = (-1)^{2p} A = A$$

stąd $-1 \in \mathcal{V}_A$, a więc $\mathcal{V}_A \neq \mathcal{R}$.

W przestrzeni tensorowej \mathcal{T}_{2p+1} (o walencji nieparzystej) nie ma tensorów izotropowych. Istotnie, jeśli tensor

$$A = A^{i_1 j_1 \dots i_p j_p k} e_{i_1} \otimes e_{j_1} \otimes \dots \otimes e_{i_p} \otimes e_{j_p} \otimes e_k \in \mathcal{T}_{2p+1}$$

to

$$-1 * A = A^{1j \dots k} (-1e_1) \otimes (-1e_j) \otimes \dots \otimes (-1e_k) = (-1)^{2p+1} A = -A$$

stąd $-1 \notin \mathcal{V}_A$, a więc $\mathcal{V}_A \neq \mathcal{V}$.

P r z y k ł a d 8.1. Niech będzie dany niezerowy wektor $\underline{a} \in \mathcal{T}_1 = E^3$. Znajdziemy grupę symetrii $\mathcal{V}_{\underline{a}}$ tego wektora.

Zatem szukamy tensorów ortogonalnych $Q \in \mathcal{V}$ spełniających równanie $Q\underline{a} = \underline{a}$, tzn. zachowujących wektor \underline{a} . Tensorami tymi są wszystkie tensory obrotu R_k^φ dla $\varphi \in \langle 0, 2\pi \rangle$ i $\underline{k} = \frac{\underline{a}}{\|\underline{a}\|}$ wokół osi wyznaczonej przez wektor \underline{a} , wszystkie tensory lustrzanego odbicia $I_{\underline{l}}$ dla $\underline{l} \perp \underline{k}$ względem płaszczyzny równoległej do wektora \underline{a} oraz wszystkie ich proste nasunięcia. Stąd wynika, że grupa symetrii $\mathcal{V}_{\underline{a}}$ jest generowana przez zbiór tensorów $\{R_k^\varphi, I_{\underline{l}} \text{ dla } \underline{k} = \frac{\underline{a}}{\|\underline{a}\|} \wedge \varphi \in \langle 0, 2\pi \rangle \wedge \underline{k}\underline{l} = 0\}$. Łatwo udowodnić, że $\mathcal{V}_{\underline{a}} = \mathcal{V}_{\underline{k}}$ dla $\underline{k} = \frac{\underline{a}}{\|\underline{a}\|}$.

P r z y k ł a d 8.2. Niech będą dane wektory liniowo niezależne $\underline{a}, \underline{b} \in \mathcal{T}_1 = E^3$. Znajdziemy grupę symetrii $\mathcal{V}_{\underline{a}, \underline{b}}$ tych wektorów.

Zatem szukamy tensorów ortogonalnych $Q \in \mathcal{V}$ spełniających równania $Q\underline{a} = \underline{a}$ i $Q\underline{b} = \underline{b}$, tzn. zachowujących wektory \underline{a} i \underline{b} . Tensorami tymi są tensor jednostkowy $\underline{1}$ i tensor lustrzanego odbicia $I_{\underline{n}}$ dla $\underline{n} \perp \underline{a}, \underline{b}$, względem płaszczyzny prostopadłej do wektorów \underline{a} i \underline{b} . Stąd wynika, że $\mathcal{V}_{\underline{a}, \underline{b}} = \{\underline{1}, I_{\underline{n}} \text{ dla } \underline{n}\underline{a} = 0 \wedge \underline{n}\underline{b} = 0\}$. Łatwo zauważyć, że $\mathcal{V}_{\underline{a}, \underline{b}} = \mathcal{V}_{\underline{k}, \underline{l}}$, przy czym wektory ortonormalne \underline{k} i \underline{l} rozpinają tę samą podprzestrzeń co wektory $\underline{a}, \underline{b}$.

P r z y k ł a d 8.3. Niech będą dane wektory liniowo niezależne $\underline{a}, \underline{b}, \underline{c} \in \mathcal{T}_1 = E^3$. Znajdziemy grupę symetrii $\mathcal{V}_{\underline{a}, \underline{b}, \underline{c}}$ tych wektorów.

Zatem szukamy tensorów ortogonalnych $Q \in \mathcal{V}$ spełniających równania $Q\underline{a} = \underline{a}$, $Q\underline{b} = \underline{b}$, $Q\underline{c} = \underline{c}$, tzn. zachowujących wektory $\underline{a}, \underline{b}, \underline{c}$. Takim tensorem jest tylko tensor jednostkowy $\underline{1}$, a więc $\mathcal{V}_{\underline{a}, \underline{b}, \underline{c}} = \{\underline{1}\}$. Łatwo udowodnić, że $\mathcal{V}_{\underline{a}, \underline{b}, \underline{c}} = \mathcal{V}_{\underline{k}, \underline{l}, \underline{n}}$, gdzie $\{\underline{k}, \underline{l}, \underline{n}\}$ jest dowolną bazą ortonormalną przestrzeni E^3 .

Z powyższych przykładów wynikają inkluzje $\mathcal{V}_{\underline{a}, \underline{b}, \underline{c}} \subset \mathcal{V}_{\underline{a}, \underline{b}} \subset \mathcal{V}_{\underline{a}}$.

P r z y k ł a d 8.4. Niech będzie dany niezerowy wektor $\underline{a} \in \mathcal{T}_1 = \mathbb{E}^3$ i tensor $\underline{a} \otimes \underline{a} \in \mathcal{T}_2 = \mathbb{E}^3 \otimes \mathbb{E}^3$. Znajdziemy grupę symetrii $\mathcal{V}_{\underline{a} \otimes \underline{a}}$ tego tensora.

Zatem szukamy tensorów ortogonalnych $\underline{Q} \in \mathcal{V}$ spełniających równanie $\underline{Q} * (\underline{a} \otimes \underline{a}) = \underline{a} \otimes \underline{a}$, które jest równoważne równaniu $(\underline{Q}\underline{a}) \otimes (\underline{Q}\underline{a}) = \underline{a} \otimes \underline{a}$, a stąd $\underline{Q}\underline{a} = \underline{a}$ lub $\underline{Q}\underline{a} = -\underline{a}$. Należy więc znaleźć tensory ortogonalne zachowujące kierunek wektora \underline{a} . Tensorami tymi są wszystkie tensory obrotu $\underline{R}_{\underline{k}}^\varphi$ dla $\underline{k} = \frac{\underline{a}}{\|\underline{a}\|}$ i $\varphi \in \langle 0, 2\pi \rangle$ wokół osi równoległej do wektora \underline{a} , wszystkie tensory lustrzanego odbicia $\underline{I}_{\underline{l}}$ dla $\underline{l} \perp \underline{a}$ względem płaszczyzn równoległych do wektora \underline{a} , tensor lustrzanego odbicia $\underline{I}_{\underline{k}}$ względem płaszczyzny prostopadłej do wektora \underline{a} oraz ich wszystkie proste nasunięcia. Stąd wynika, że grupa $\mathcal{V}_{\underline{a} \otimes \underline{a}}$ jest generowana przez zbiór tensorów:

$$\{ \underline{R}_{\underline{k}}^\varphi, \underline{I}_{\underline{l}}, \underline{I}_{\underline{k}} \text{ dla } \underline{k} = \frac{\underline{a}}{\|\underline{a}\|} \wedge \varphi \in \langle 0, 2\pi \rangle \wedge \underline{l} \underline{k} = 0 \}$$

Łatwo udowodnić, że $\mathcal{V}_{\underline{a} \otimes \underline{a}} = \mathcal{V}_{\underline{k} \otimes \underline{k}}$ gdzie $\underline{k} = \frac{\underline{a}}{\|\underline{a}\|}$. Oczywiście jest również, że $\mathcal{V}_{\underline{a}} \subset \mathcal{V}_{\underline{a} \otimes \underline{a}}$.

P r z y k ł a d 8.5. Niech będą dane wektory liniowo niezależne $\underline{a}, \underline{b} \in \mathbb{E}^3$ i tensor $\underline{a} \otimes \underline{b} \in \mathcal{T}_2 = \mathbb{E}^3 \otimes \mathbb{E}^3$. Znajdziemy grupę symetrii $\mathcal{V}_{\underline{a} \otimes \underline{b}}$ tego tensora.

Zatem szukamy tensorów ortogonalnych $\underline{Q} \in \mathcal{V}$ spełniających równanie $\underline{Q} * (\underline{a} \otimes \underline{b}) = \underline{a} \otimes \underline{b}$, które jest równoważne równaniu tensorowemu $(\underline{Q}\underline{a}) \otimes (\underline{Q}\underline{b}) = \underline{a} \otimes \underline{b}$, a stąd wynika, że $(\underline{Q}\underline{a} = \underline{a}$ i $\underline{Q}\underline{b} = \underline{b})$ lub $(\underline{Q}\underline{a} = -\underline{a}$ i $\underline{Q}\underline{b} = -\underline{b})$. Tensorami spełniającymi ostatnie zależności są tensor jednostkowy $\underline{1}$, tensor przeciwny do tensora jednostkowego $-\underline{1}$, tensor lustrzanego odbicia $\underline{I}_{\underline{n}}$ dla $\underline{n} \perp \underline{a}, \underline{b}$ względem płaszczyzny równoległej do wektorów \underline{a} i \underline{b} oraz tensor obrotu $\underline{R}_{\underline{n}}^\pi$ o kąt π względem osi prostopadłej do wektorów $\underline{a}, \underline{b}$. Stąd wynika, że grupa $\mathcal{V}_{\underline{a} \otimes \underline{b}}$ jest generowana przez zbiór tensorów $\{ \underline{1}, -\underline{1}, \underline{I}_{\underline{n}}, \underline{R}_{\underline{n}}^\pi \text{ dla } \underline{n} \underline{a} = 0 \wedge \underline{n} \underline{b} = 0 \}$. Łatwo

udowodnić, że $\mathcal{V}_{\underline{a} \otimes \underline{b}} = \mathcal{V}_{\underline{k} \otimes \underline{l}}$, przy czym wektory ortonormalne \underline{k} i \underline{l} rozpinają tę samą podprzestrzeń co wektory \underline{a} i \underline{b} .

Oczywiste jest również, że $\mathcal{V}_{\underline{a}, \underline{b}} \subset \mathcal{V}_{\underline{a} \otimes \underline{b}}$.

P r z y k ł a d 8.6. Niech będzie dany tensor symetryczny $\underline{A} \in \mathcal{T}_2 = \mathbb{R}^3 \otimes \mathbb{R}^3$. Znajdziemy grupę symetrii $\mathcal{V}_{\underline{A}}$ tego tensora.

Zatem szukamy tensorów ortogonalnych $\underline{Q} \in \mathcal{V}$ spełniających równanie $\underline{Q} * \underline{A} = \underline{A}$. Z twierdzenia o rozkładzie widmowym dla tensora symetrycznego wynika, że istnieją liczby rzeczywiste $\lambda_1, \lambda_2, \lambda_3 \in \mathbb{R}$ i baza ortonormalna $\{\underline{k}, \underline{l}, \underline{n}\}$ przestrzeni \mathbb{R}^3 takie, że tensor \underline{A} można przedstawić w postaci

$$\underline{A} = \lambda_1 \underline{k} \otimes \underline{k} + \lambda_2 \underline{l} \otimes \underline{l} + \lambda_3 \underline{n} \otimes \underline{n}$$

1) jeśli wartości własne są różne $\lambda_1 \neq \lambda_2 \neq \lambda_3 \neq \lambda_1$, to kierunki własne wyznaczone są jednoznacznie. Tensory ortogonalne należące do grupy symetrii tensora \underline{A} muszą zachowywać te kierunki, więc grupa symetrii $\mathcal{V}_{\underline{A}}$ jest generowana przez zbiór tensorów $\{1, -1, \underline{I}_{\underline{k}}, \underline{I}_{\underline{l}}, \underline{I}_{\underline{n}}\}$.

2) jeśli dwie wartości własne są równe $\lambda_1 \neq \lambda_2 = \lambda_3$, to jeden kierunek własny \underline{k} jest wyznaczony jednoznacznie. Tensory ortogonalne należące do grupy symetrii tensora \underline{A} muszą zachowywać ten kierunek, więc grupa symetrii $\mathcal{V}_{\underline{A}}$ jest generowana przez zbiór $\{\underline{R}_{\underline{k}}^\varphi, \underline{I}_{\underline{k}}, \underline{I}_{\underline{n}} \text{ dla } \varphi \in (0, 2\pi) \wedge \underline{k} \underline{n} = 0\}$.

3) jeśli wszystkie wartości własne są równe $\lambda_1 = \lambda_2 = \lambda_3$, to żaden kierunek nie jest wyznaczony jednoznacznie. Stąd wynika, że $\mathcal{V}_{\underline{A}} = \mathcal{V}$.

Uwaga 8.1. Niech tensor $\underline{A} \in \mathcal{T}_2$ i $\underline{A} = \overset{s}{\underline{A}} + \overset{a}{\underline{A}}$, gdzie $\overset{s}{\underline{A}}$ jest częścią symetryczną, a $\overset{a}{\underline{A}}$ częścią antysymetryczną tensora \underline{A} . Wtedy $\mathcal{V}_{\underline{A}} = \mathcal{V}_{\overset{s}{\underline{A}}} \cap \mathcal{V}_{\overset{a}{\underline{A}}}$.

Uwaga 8.2. Niech \mathcal{T}_p będzie przestrzenią, a \sum_p grupą permutacji zbioru p elementowego. Wtedy dla dowolnego tensora $\underline{A} \in \mathcal{T}_p$ i dowolnej permutacji $\sigma \in \sum_p$ mamy $\mathcal{V}_{\underline{A}} = \mathcal{V}_{\sigma * \underline{A}}$.

Twierdzenie 8.1. Niech będzie \mathcal{T}_p przestrzenią tensorową, a $\hat{\mathcal{V}}$ daną podgrupą grupy tensorów ortogonalnych \mathcal{V} . Wtedy zbiór $\mathcal{T}_{p,\hat{\mathcal{V}}} := \{\underline{A} \in \mathcal{T}_p : \hat{\mathcal{V}} \underline{A} = \underline{A}\}$ tensorów o walencji p i grupie symetrii $\hat{\mathcal{V}}$ jest podprzestrzenią liniową przestrzeni tensorowej \mathcal{T}_p .

Dowód. Niech $\underline{Q} \in \hat{\mathcal{V}}$. Wtedy dla dowolnych tensorów $\underline{A}, \underline{B} \in \mathcal{T}_{p,\hat{\mathcal{V}}}$ i dowolnej liczby rzeczywistej $\alpha \in \mathbb{R}$ mamy:

$$1) \underline{Q} * (\underline{A} + \underline{B}) = \underline{Q} * \underline{A} + \underline{Q} * \underline{B} = \underline{A} + \underline{B}, \text{ stąd } \underline{A} + \underline{B} \in \mathcal{T}_{p,\hat{\mathcal{V}}}$$

$$2) \underline{Q} * (\alpha \underline{A}) = \alpha (\underline{Q} * \underline{A}) = \alpha \underline{A}, \text{ stąd } \alpha \underline{A} \in \mathcal{T}_{p,\hat{\mathcal{V}}}$$

Zatem z twierdzenia 1.2 wnioskujemy, że zbiór $\mathcal{T}_{p,\hat{\mathcal{V}}}$ jest podprzestrzenią liniową przestrzeni \mathcal{T}_p .

Uwaga 8.3. Jeśli mamy daną przestrzeń tensorową \mathcal{T}_p i daną podgrupę $\hat{\mathcal{V}}$ grupy tensorów ortogonalnych \mathcal{V} , to problem znalezienia podprzestrzeni liniowej $\mathcal{T}_{p,\hat{\mathcal{V}}}$ sprowadza się do znalezienia wymiaru tej podprzestrzeni i podania bazy.

Uwaga 8.4. Jeśli \mathcal{V} jest grupą tensorów ortogonalnych, to wymiar podprzestrzeni izotropowych $\mathcal{T}_{p,\mathcal{V}}$ odczytujemy z tabelki

p	0	2	4	6	8
dim $\mathcal{T}_{p,\mathcal{V}}$	1	1	3	15	91

Jeśli \mathcal{R} jest właściwą grupą tensorów ortogonalnych, to wymiar podprzestrzeni tensorów hemitropowych $\mathcal{T}_{p,\mathcal{R}}$ odczytujemy z tabelki

p	1	3	5	7	9
dim $\mathcal{T}_{p,\mathcal{R}}$	0	1	6	36	232

P r z y k ł a d 8.7. Niech \mathcal{T}_2 będzie przestrzenią tensorową o walencji dwa, a \mathcal{V} - grupą tensorów ortogonalnych. Znajdziemy podprzestrzeń tensorów izotropowych $\mathcal{T}_{2,\mathcal{V}}$.

Z uwagi 8.4 wynika, że $\dim \mathcal{T}_{2,\mathcal{V}} = 1$, a więc baza tej podprzestrzeni składa się z jednego tensora. Tensor jednostkowy jest izotropowy, ponieważ dla dowolnego tensora $\underline{Q} \in \mathcal{V}$ mamy $\underline{Q} * \underline{1} = \underline{Q} \underline{1} \underline{Q}^T = \underline{Q} \underline{Q}^T = \underline{1}$. Stąd wynika, że tensor $\underline{1}$ stanowi bazę w podprzestrzeni $\mathcal{T}_{2,\mathcal{V}}$. Zatem $\mathcal{T}_{2,\mathcal{V}} = \{\underline{A} \in \mathcal{T}_2 : \underline{A} = \alpha \underline{1} \text{ dla } \alpha \in \mathbb{R}\}$.

P r z y k ł a d 8.8. Niech \mathcal{T}_3 będzie przestrzenią tensorową o walencji trzy nad przestrzenią euklidesową E^3 o orientacji wyznaczonej przez bazę ortonormalną $\{\underline{i}_1\}$, \mathcal{R} - właściwą grupą tensorów ortogonalnych. Znajdziemy podprzestrzeń tensorów hemitropowych $\mathcal{T}_{3,\mathcal{R}}$.

Z uwagi 8.4 wynika, że $\dim \mathcal{T}_{3,\mathcal{R}} = 1$, a więc baza tej podprzestrzeni składa się z jednego tensora. Tensor Ricciego

$$\underline{E} = \varepsilon^{ijk} \underline{i}_1 \otimes \underline{i}_j \otimes \underline{i}_k$$

$$\text{gdzie: } \varepsilon^{ijk} = \begin{cases} 0 & \text{dla } i = j \text{ lub } j = k \text{ lub } i = k \\ 1 & \text{dla parzystej permutacji liczb } (i,j,k) \\ -1 & \text{dla nieparzystej permutacji liczb } (i,j,k) \end{cases}$$

jest hemitropowy, ponieważ dla dowolnego tensora obrotu $\underline{Q} \in \mathcal{R}$ mamy

$$\underline{Q} * \underline{E} = \underline{Q} * (\varepsilon^{ijk} \underline{i}_1 \otimes \underline{i}_j \otimes \underline{i}_k) = \varepsilon^{ijk} (\underline{Q}\underline{i}_1) \otimes (\underline{Q}\underline{i}_j) \otimes (\underline{Q}\underline{i}_k) = \underline{E}$$

$\{\underline{Q}\underline{i}_1\}$ jest bazą ortonormalną przestrzeni E^3 o orientacji zgodnej z bazą $\{\underline{i}_1\}$. Stąd wynika, że tensor \underline{E} stanowi bazę w podprzestrzeni $\mathcal{T}_{3,\mathcal{R}}$. Zatem

$$\mathcal{T}_{3,\mathcal{R}} = \{ \underline{A} \in \mathcal{T}_3 : \underline{A} = \alpha \underline{E} \text{ dla } \alpha \in \mathbb{R} \}$$

P r z y k ł a d 8.9. Niech \mathcal{T}_4 będzie przestrzenią tensorową o walencji cztery, \mathcal{O} - grupą tensorów ortogonalnych. Znajdziemy podprzestrzeń $\mathcal{T}_{4,\mathcal{O}}$ tensorów ortogonalnych.

Z uwagi 8.4 wynika, że $\dim \mathcal{T}_{4,\mathcal{O}} = 3$, a więc baza tej podprzestrzeni składa się z trzech tensorów. Łatwo udowodnić, że tensory $\underline{1} \otimes \underline{1}$, $\mu * (\underline{1} \otimes \underline{1})$, $\nu * (\underline{1} \otimes \underline{1})$, gdzie $\mu = (1,3,2,4)$, $\nu = (1,4,3,2)$ permutacje z grupy \sum_4 , są izotropowe i tworzą zbiór liniowo niezależny, a więc stanowią bazę podprzestrzeni $\mathcal{T}_{4,\mathcal{O}}$. Zatem

$$\mathcal{T}_{4,\mathcal{O}} = \{ \underline{L} \in \mathcal{T}_4 : \underline{L} = \alpha \underline{1} \otimes \underline{1} + \beta \mu * (\underline{1} \otimes \underline{1}) + \gamma \nu * (\underline{1} \otimes \underline{1}) \text{ dla } \alpha, \beta, \gamma \in \mathbb{R} \}$$

P r z y k ł a d 8.10. Niech \mathcal{T}_{2p} będzie przestrzenią tensorową o walencji parzystej $2p$, \mathcal{V} - grupą tensorów ortogonalnych.

Można wykazać, że bazę podprzestrzeni tensorów izotropowych $\mathcal{T}_{2p, \mathcal{V}}$ stanowi każdy liniowo niezależny układ zawierający $\dim \mathcal{T}_{2p, \mathcal{V}}$ tensorów spośród tensorów o postaci

$$\delta * (\underset{\sim}{1} \otimes \underset{\sim}{1} \otimes \dots \otimes \underset{\sim}{1}) \text{ (p-razy) dla } \delta \in \sum_{2p}$$

Niech \mathcal{T}_{2p+1} będzie przestrzenią tensorową o walencji nieparzystej $2p+1$, a \mathcal{R} właściwą grupą tensorów ortogonalnych.

Można wykazać, że bazę podprzestrzeni tensorów hemitropowych $\mathcal{T}_{2p+1, \mathcal{R}}$ stanowi każdy liniowo niezależny układ tensorów zawierający $\dim \mathcal{T}_{2p+1, \mathcal{R}}$ tensorów spośród tensorów o postaci

$$\delta * (\underset{\sim}{E} \otimes \underset{\sim}{1} \otimes \dots \otimes \underset{\sim}{1}) \text{ (p-razy) dla } \delta \in \sum_{2p+1}$$

P r z y k ł a d 8.11. Niech $\mathcal{T}_4 = E^3 \otimes E^3 \otimes E^3 \otimes E^4$, $\mathcal{V}_{\underset{\sim}{a} \otimes \underset{\sim}{a}}$ będzie grupą symetrii tensora $\underset{\sim}{a} \otimes \underset{\sim}{a} \in \mathcal{T}_2$, przy czym wektor $\underset{\sim}{a} \in E^3$ (przykład 8.4). Znajdziemy podprzestrzeń $\mathcal{T}_{4, \mathcal{V}_{\underset{\sim}{a} \otimes \underset{\sim}{a}}}$ izotropową poprzecznie.

Tensor $\underset{\sim}{A} \in \mathcal{T}_4$ taki, że dla każdego tensora ortogonalnego $\underset{\sim}{Q} \in \mathcal{V}_{\underset{\sim}{a} \otimes \underset{\sim}{a}}$ spełnia równanie $\underset{\sim}{Q} * \underset{\sim}{A} = \underset{\sim}{A}$, należy do podprzestrzeni $\mathcal{T}_{4, \mathcal{V}_{\underset{\sim}{a} \otimes \underset{\sim}{a}}}$. Bazę tej podprzestrzeni budujemy w oparciu o ten-

sory $\underset{\sim}{1}$, $\underset{\sim}{a} \otimes \underset{\sim}{a} \in \mathcal{T}_2$. Dowodzi się, że zbiór tensorów o postaci $\underset{\sim}{1} \otimes \underset{\sim}{1}$, $\mu * (\underset{\sim}{1} \otimes \underset{\sim}{1})$, $\nu * (\underset{\sim}{1} \otimes \underset{\sim}{1})$, $\underset{\sim}{1} \otimes \underset{\sim}{a} \otimes \underset{\sim}{a}$, $\underset{\sim}{a} \otimes \underset{\sim}{a} \otimes \underset{\sim}{1}$, $\delta_1 * (\underset{\sim}{a} \otimes \underset{\sim}{1} \otimes \underset{\sim}{a})$, $\delta_2 * (\underset{\sim}{a} \otimes \underset{\sim}{1} \otimes \underset{\sim}{a})$, $\delta_3 * (\underset{\sim}{a} \otimes \underset{\sim}{1} \otimes \underset{\sim}{a})$, $\delta_4 * (\underset{\sim}{a} \otimes \underset{\sim}{1} \otimes \underset{\sim}{a})$, $\underset{\sim}{a} \otimes \underset{\sim}{a} \otimes \underset{\sim}{a} \otimes \underset{\sim}{a}$, gdzie $\mu = (1, 3, 2, 4)$, $\nu = (1, 4, 3, 2)$, $\delta_1 = (1, 2, 3, 4)$, $\delta_2 = (2, 1, 3, 4)$, $\delta_3 = (1, 2, 4, 3)$, $\delta_4 = (3, 4, 1, 2)$ są permutacjami grupy \sum_4 , stanowi bazę przestrzeni $\mathcal{T}_{4, \mathcal{V}_{\underset{\sim}{a} \otimes \underset{\sim}{a}}}$. Stąd

$\dim \mathcal{T}_{4, \mathcal{V}_{\underset{\sim}{a} \otimes \underset{\sim}{a}}} = 10$. Łatwo zauważyć, że tensory podprzestrzeni $\mathcal{T}_{4, \mathcal{V}_{\underset{\sim}{a} \otimes \underset{\sim}{a}}}$ nie zmieniają się pod wpływem obrotów i odbić zachowujących kierunek wektora $\underset{\sim}{a}$.