



INFORMAL NOTES ON

MATHEMATICS

2023.01.27

### A Brief on Tensor (Continue)

上次我们看到了二阶张量的矩阵表达，下面来看张量的笛卡尔基底。

先来看二维的情形。

$$Tv = v_x (T_{xx} e_x + T_{xy} e_y) + v_y (T_{yx} e_x + T_{yy} e_y)$$

$$\text{但又有 } v_x = v \cdot e_x, \therefore v_x \cdot e_x = (v \cdot e_x) \cdot e_x = e_x \otimes e_x (v)$$

$$\therefore Tv = (T_{xx} e_x \otimes e_x + T_{xy} e_x \otimes e_y + T_{yx} e_y \otimes e_x + T_{yy} e_y \otimes e_y) v, \forall v$$

$$\therefore \text{我们认为, } T = T_{xx} e_x \otimes e_x + T_{xy} e_x \otimes e_y + T_{yx} e_y \otimes e_x + T_{yy} e_y \otimes e_y$$

注意，可以证明这样的表示唯一，即证  $(T_{xx}, T_{xy}, T_{yx}, T_{yy})$  唯一确定。见书 P19.

类比到三维，我们有

$$T = T_{xx} e_x \otimes e_x + T_{xy} e_x \otimes e_y + \dots + T_{yz} e_y \otimes e_z$$

即  $\forall T$  可以用  $\{e_i \otimes e_j\}_{i=x,y,z, j=x,y,z}$  的线性组合表示，表明了上次提到的结论。

$\{e_i \otimes e_j\}_{i,j=x,y,z}$  称为二阶张量的一组基（9个元素，均为 dyads）

好，第一章到此为止。习题有时间再做。在继续前唠叨两句：

张量分析果真是角标大战。要不是把直积写成  $\otimes$ ，恐怕一个式子从头到尾除了加号就是字母和角标，而这些角标一层层垒出来，信息熵极大。下面还有  $T_{ij}, T^{ij}, T_j^k, \epsilon_{ijk}, \epsilon_{ijk}, \Gamma_j^k, g_{ij}, g^{ij}, \epsilon_{ab}, \epsilon^{ab}$  之类，*玛格希丘卡瓦！*

（再说一，虽然 1-tensor, 2-tensor, 3-tensor 逐步叠加的定义有点类似 1-category.

2-category, ...  $\infty$ -category，但给人的感觉的抽象程度不同。虽然都是数学，但前者极物理，后者极纯数。两种感觉的对比很奇妙。当然张量和作用的“身份交替”和 CW 复形里的 cell 和 skeleton 又有点像，但感觉差异更大了，简直像两种推广方式。）

Chapter II 开头向量空间的基就跳过了。

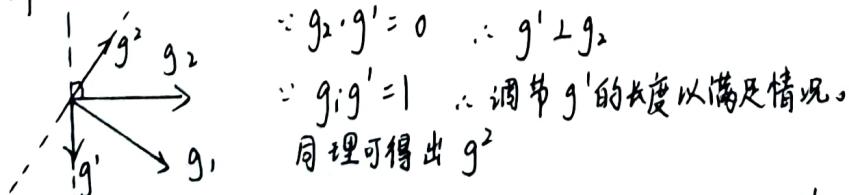
它通过向量的基引出点积的展开，再说为了简化，引入 reciprocal base. 我们从这开始：

$$\text{选 } u = u^i g_i, \quad v = v^j g^j$$

$$\therefore u \cdot v = u^1 v_1 g_1 g^1 + u^1 v_2 g_1 g^2 + u^2 v_1 g_2 g^1 + u^2 v_2 g_2 g^2$$

为了让  $u \cdot v = u^1 v_1 + u^2 v_2$ ，我们要让  $g_1 g^1 = g_2 g^2 = 1, g_1 g^2 = g_2 g^1 = 0$

即 我们几何地处理这件事：



同理，我们推广到  $n$  维空间。让  $\{g_1, g_2, \dots, g_n\} = \{g_i\}$  为一组基。

我们先回头补充一个概念。

让  $G = [g_1, g_2, \dots]$  表示  $n \times n$  矩阵，其中每列为  $g_i$  的笛卡尔表示，那么如果  $\{g_i\}$  为基，则  $\det G \neq 0$ ，反之亦然。我们把  $G$  称为  $\{g_i\}$  的雅可比矩阵，用记号  $J \equiv \det G$  表示 the Jacobian of  $\{g_1, g_2, \dots\}$

好，我们回到刚刚的位置。 $\because \det G \neq 0 \therefore G^{-1}$  存在。 $G^{-1}$  中第  $i$  行的元素可以被视作  $g_i$  的笛卡尔表示，i.e.,

$$G^{-1} = \begin{bmatrix} g^1 \\ g^2 \\ \vdots \end{bmatrix} = [g^1, g^2, \dots]^T = [g^i]$$

(Consistent with this notation we may set  $G \equiv [g^i]$  when we wish to regard  $G$  as a collection of column vectors.)

矩阵的乘法法则告诉我们， $G^{-1}G$  的  $a_{ij}$  等于  $G^{-1}$  的第  $i$  行与  $G$  的第  $j$  列依次相乘再相加  
又因为  $G^{-1}G = I$ ，所以这等于告诉我们：

$$g^i \cdot g_j = \delta_j^i = \begin{cases} 1, & \text{if } i=j \\ 0, & \text{if } i \neq j \end{cases}$$

$\delta_{ij}$  被称为 Kronecker delta. 集合  $\{g_i\}$  被称为 reciprocal basis，其元素被称为 reciprocal base vectors.之所以也称为 basis 是因为显然  $\det G^{-1} \neq 0$ .

### Problem 2-2

Find the reciprocal base vectors of the given basis :

$$g_1 = (1, -1, 2), \quad g_2 = (0, 1, 1), \quad g_3 = (-1, -2, 1)$$

Solution :

$$G = \begin{bmatrix} 1 & 0 & -1 \\ -1 & 1 & -2 \\ 2 & 1 & 1 \end{bmatrix}, \quad \text{下面用我上次用还是半年前的高斯消元求 } G^{-1}!$$

$$\begin{array}{c} \left[ \begin{array}{ccc|ccc} 1 & 0 & -1 & 1 & 0 & 0 \\ -1 & 1 & -2 & 0 & 1 & 0 \\ 2 & 1 & 1 & 0 & 0 & 1 \end{array} \right] = \left[ \begin{array}{ccc|ccc} 1 & 0 & -1 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & -3 & 1 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 3 & -2 & 0 & 1 \end{array} \right] \\ = \left[ \begin{array}{ccc|ccc} 1 & 0 & -1 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 2 & 0 & -1 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 6 & -3 & -1 & 1 \end{array} \right] = \left[ \begin{array}{ccc|ccc} 1 & 0 & -1 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & -\frac{1}{2} & \frac{1}{2} & \frac{1}{2} \\ 0 & 0 & 1 & -\frac{1}{2} & -\frac{1}{6} & \frac{1}{6} \end{array} \right] \\ = \left[ \begin{array}{ccc|ccc} 1 & 0 & 0 & \frac{1}{2} & -\frac{1}{6} & \frac{1}{6} \\ 0 & 1 & 0 & -\frac{1}{2} & \frac{1}{2} & \frac{1}{2} \\ 0 & 0 & 1 & -\frac{1}{2} & -\frac{1}{6} & \frac{1}{6} \end{array} \right] \quad \therefore G^{-1} = \left[ \begin{array}{ccc} \frac{1}{2} & -\frac{1}{6} & \frac{1}{6} \\ -\frac{1}{2} & \frac{1}{2} & \frac{1}{2} \\ -\frac{1}{2} & -\frac{1}{6} & \frac{1}{6} \end{array} \right] \\ \therefore g^1 = \begin{bmatrix} \frac{1}{2} \\ -\frac{1}{6} \\ -\frac{1}{2} \end{bmatrix}, \quad g^2 = \begin{bmatrix} \frac{1}{2} \\ \frac{1}{2} \\ -\frac{1}{6} \end{bmatrix}, \quad g^3 = \begin{bmatrix} \frac{1}{6} \\ \frac{1}{2} \\ \frac{1}{6} \end{bmatrix} \end{array}$$

下面是 the root (contravariant) and cellar (covariant) components of a vector. (话说 component 到底翻译成什么，本义是组成但直接这么说太不正式了，我先前都把 Cartesian component 说成笛卡尔表示，就是绝意译了。)  
给定一组基  $\{g_i\}$ ，我们有  $v = v^i g_i$ ；当然也有  $v = v_i g^i$

于是我们有了些烦人的专用名词。

$v^i \rightarrow$  roof components of  $v$      $g^i \rightarrow$  roof base vectors

$v_i \rightarrow$  floor components of  $v$      $g_i \rightarrow$  floor base vectors

当然还有一套更正式的名字但太长了也记不住。它还说了一种记忆法，把行列也联系上了：

$$A_{C(\text{column})}^{R(\text{row})} \leftrightarrow A_C^R \leftrightarrow A_{C(\text{cellar})}^{R(\text{roof})}$$

### Problem 2.3

Compute the cellar components of the vector  $v = (3, 3, 6)$  with the same basis in Problem 2.2.

Solution: 注意到  $v \cdot g_1 = (v_1 g^1 + v_2 g^2 + v_3 g^3) \cdot g_1$   
 $= v_1 g^1 \cdot g_1 + v_2 g^2 \cdot g_1 + v_3 g^3 \cdot g_1 = v_1$

$$\therefore v_1 = v \cdot g_1 = 3 - 3 + 12 = 12$$

$$v_2 = v \cdot g_2 = 0 + 3 + 6 = 9$$

$$v_3 = v \cdot g_3 = -3 - 6 + 6 = -3$$

(实际上不仅有  $v_i = v \cdot g_i$ , 还有  $v^j = v \cdot g^j$ )。以下推导一遍：

$$v \cdot g^j = (v^i g_i) \cdot g^j$$

展开后仅在  $v^j g_j \cdot g^j$  这一行不为 0 (用  $\delta_{ij}$ ),  $g_j \cdot g^j = 1 \therefore v \cdot g^j = v^j$

下面再推导一个 trivial 的例子。让  $u = u^i g_i$ ,  $v = v^j g^j$

$$u \cdot v = (u^i g_i) \cdot (v^j g^j) = u^i g_i \delta_{ij} = u^1 g_1 + u^2 g_2 + u^3 g_3$$

### Problem 2.4

Compute  $u \cdot v$ :  $u = 2g_1 - g_2 + 4g_3$ ,  $v = 3g_1 + 3g_2 + bg_3$ ,  $w = -3g^1 + 2g^2 - 2g^3$

Then  $w \cdot v$ ,  $u \cdot w$ ,  $\{g_i\}$  is the same as Problem 2.2.

Solution: 我们刚刚已经算出来  $v = 12g^1 + 9g^2 + (-3)g^3$

$$\therefore u \cdot v = 24 - 9 - 12 = 3, \quad w \cdot v = \underline{v^1 + b - 12 = -15} \times$$

$$u \cdot w = -b - 2 - 8 = -16 \quad \text{题目抄错了。} \quad v = (3, 3, 6)$$

犯了一个相当 ~~maonyo~~ 的错误。 $v = (3, 3, 6)$  显然不是  $v = 3g_1 + 3g_2 + bg_3$

$v$  的 floor components 还得重算一遍。

鉴于  $\{g^i\}$  我们算过了, 所以直接用  $v^j = v \cdot g^j$  也能算, 但我还是打算用正常的方法。

$$\begin{cases} 3 = v^1 \times 1 + v^2 \times 0 + v^3 \times (-1) \\ 3 = v^1 \times (-1) + v^2 \times 1 + v^3 \times (-2) \\ b = v^1 \times 2 + v^2 \times 1 + v^3 \times 1 \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} v^1 = 2 \\ v^2 = 3 \\ v^3 = -1 \end{cases}$$

$$\therefore w \cdot v = -b + b + 2 = 2$$

下面我们来看如何用 general basis 算叉积。

为了方便起见, 我们用  $(v)^i$  和  $(v)_j$  来表示 floor/cellar components.

所以我们记  $uxv = (uxv)_k g^k$

不妨设  $u=u^i g_i$ ,  $v=v^j g_j$ ,  $\therefore$  我们有

$$(uxv)_k = (uxv) \cdot g_k = (u^i g_i \times v^j g_j) \cdot g_k = u^i v^j (g_i \times g_j) \cdot g_k \\ = u^i v^j \epsilon_{ijk}$$

其中  $\epsilon_{ijk}$  有  $3! = 6$  个, 被称为 the collar components of the permutation tensor  $P$   
这玩意似乎是三阶张量

下面来看一些性质:

$$\epsilon_{123} = (g_1 \times g_2) \cdot g_3 = \begin{vmatrix} g_{11} & g_{12} & g_{13} \\ g_{21} & g_{22} & g_{23} \\ g_{31} & g_{32} & g_{33} \end{vmatrix} = \det [g_1, g_2, g_3] = J$$

见上次笔记中  
对混合积的行列式表示

$$\epsilon_{132} = (g_1 \times g_3) \cdot g_2 = -J, \quad \epsilon_{231} = (g_2 \times g_3) \cdot g_1 = J$$

$\therefore$  我们易知:

$$\epsilon_{ijk} = \begin{cases} J, & (i,j,k) \text{ 是 } (1,2,3) \text{ 的偶置换} \\ -J, & (i,j,k) \text{ 是 } (1,2,3) \text{ 的奇置换} \\ 0, & (i,j,k) \text{ 里有相等的} \end{cases}$$