

Mecánica de Sólidos

Guía N° 2: Tensores - Parte II

1. Demostrar

$$a) \operatorname{tr}(\mathbf{ST}) = \operatorname{tr}(\mathbf{TS})$$

$$b) \operatorname{tr}(\mathbf{ST}) = \operatorname{tr}(\mathbf{S}^T \mathbf{T}^T)$$

$$c) \operatorname{tr}(\mathbf{ST}^T) = \operatorname{tr}(\mathbf{S}^T \mathbf{T}).$$

2. Sea $\mathbf{T} \in \text{CT}(2)$ arbitrario e $\mathbf{I} \in \text{CT}(2)$ identidad. Mostrar que $\mathbf{TI} = \mathbf{T}$.

3. Mostrar

$$\begin{aligned} (\mathbf{T}^T)^T &= \mathbf{T} \\ (\alpha \mathbf{S} + \beta \mathbf{T})^T &= \alpha \mathbf{S}^T + \beta \mathbf{T}^T \\ (\mathbf{ST})^T &= \mathbf{T}^T \mathbf{S}^T \end{aligned}$$

$$\forall \mathbf{T}, \mathbf{S} \in \mathcal{L}(\mathbb{E} \times \mathbb{E}, \mathbb{R}).$$

4. Mostrar

$$\det(\operatorname{adj} \mathbf{T}) = (\det \mathbf{T})^2$$

5. Sea $A_{ijkl}^\pm = \frac{1}{2}(\delta_{ik}\delta_{jl} \pm \delta_{il}\delta_{jk})$. Si T_{ij} son componentes de un $\text{CT}(2)$, mostrar:

a) $A_{ijkl}^+ T_{kl}$ son componentes de un $\text{CT}(2)$ simétrico;

b) $A_{ijkl}^- T_{kl}$ son componentes de un $\text{CT}(2)$ antisimétrico

6. Sean T_{ij} componentes de un $\text{CT}(2)$ arbitrario y $\varepsilon_{ijk} T_{jk}$ componentes de un $\text{CT}(1)$. Mostrar que T_{ij} es simétrico si y sólo si $\varepsilon_{ijk} T_{jk} = 0$.

7. Si W_{ij} componentes de un $\text{CT}(2)$ antisimétrico \mathbf{W} , luego \mathbf{w} de componentes $w_i = \frac{1}{2}\varepsilon_{ijk} W_{kj}$ es llamado *vector axial* de \mathbf{W} . Mostrar:

$$a) \varepsilon_{ipq} w_i = W_{qp}.$$

$$b) \mathbf{w} \times \mathbf{a} = \mathbf{W} \mathbf{a} \text{ para todo } \mathbf{a} \in \mathbb{E}.$$

$$c) \mathbf{u} \times \mathbf{v} \text{ es el vector axial de } \mathbf{v} \otimes \mathbf{u} - \mathbf{u} \otimes \mathbf{v}.$$

8. Sea

$$\mathbf{T} \equiv \begin{bmatrix} 0 & T_{12} & 0 \\ -T_{12} & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}$$

la matriz de componentes de un $\mathbf{T} \in \text{CT}(2)$ antisimétrico en la base $\{\mathbf{e}_i\}$. Mostrar que, para todo cambio de base $\mathbf{e}_i \rightarrow \mathbf{e}'_i = Q_{ij}\mathbf{e}_j$ tal que $\mathbf{e}'_3 = \mathbf{e}_3$, la matriz de coeficientes de \mathbf{T} no cambia.