

INGENIERÍA GEOLÓGICA: MECÁNICA DE MEDIOS CONTINUOS

PROBLEMAS TEMA 0: ÁLGEBRA Y CÁLCULO TENSORIAL

Curso 2005/06

Problema 1

Sea una base ortonormal a derechas $\{\mathbf{e}_1, \mathbf{e}_2, \mathbf{e}_3\}$. Se pide:

- 1) Demostrar que los vectores $\mathbf{u} = \mathbf{e}_1 + \mathbf{e}_2 - \mathbf{e}_3$ y $\mathbf{v} = \mathbf{e}_1 - \mathbf{e}_2$ son ortogonales.
- 2) Determinar una nueva base $\{\mathbf{g}_1, \mathbf{g}_2, \mathbf{g}_3\}$ de forma que \mathbf{g}_1 y \mathbf{g}_2 lleven las direcciones de \mathbf{u} y \mathbf{v} respectivamente, y esta nueva base forme un triedro ortonormal a derechas.
- 3) Determinar la matriz de transformación que permite obtener la nueva base, mediante los coeficientes $\mathbf{g}_i = \mathbf{e}_p A_{pi}$.
- 4) Determinar la relación matricial de cambio de coordenadas, $\{\mathbf{v}\}_g = [\mathbf{A}]^T \{\mathbf{v}\}_e$.

Problema 2

Sean los vectores $\{\mathbf{u}\} = (1, 2, 0)^T$, $\{\mathbf{v}\} = (0, 1, 1)^T$, definidos mediante sus coordenadas en una base ortonormal a derechas. Se pide:

- 1) Obtener su producto escalar y vectorial.
- 2) Se realiza un cambio de base consistente en una rotación de $+45^\circ$ alrededor del eje $z(= x_3)$; obtener la matriz de cambio de coordenadas $[\mathbf{A}]^T$, así como las nuevas coordenadas de los vectores $\{\mathbf{u}'\}$ y $\{\mathbf{v}'\}$.
- 3) Comprobar que el producto escalar calculado con las nuevas componentes se conserva.
- 4) Comprobar que las las coordenadas del producto vectorial en la base nueva corresponden a las antiguas aplicando $[\mathbf{A}]^T$.

Problema 3

Demostrar las siguientes identidades empleando notación indicial:

- 1) $\nabla \wedge (\nabla \phi) = 0$, para toda función escalar ϕ .
- 2) $\nabla \cdot (\nabla \wedge \mathbf{a}) = 0$, para todo vector \mathbf{a} .
- 3) $(A_{ijk} + A_{jki} + A_{jik})v_i v_j v_k = 3A_{ijk}v_i v_j v_k$, para todo tensor de tercer orden \mathbf{A} y todo vector \mathbf{v} .
- 4) $\mathbf{a} \wedge (\mathbf{b} \wedge \mathbf{c}) = (\mathbf{a} \cdot \mathbf{c})\mathbf{b} - (\mathbf{a} \cdot \mathbf{b})\mathbf{c}$, siendo $\mathbf{a}, \mathbf{b}, \mathbf{c}$ vectores.
- 5) $\mathbf{a} \otimes \mathbf{a} : \hat{\mathbf{a}} = 0$, para cualquier vector \mathbf{a} .
- 6) $\mathbf{n} \otimes \mathbf{n} - \hat{\mathbf{n}}\hat{\mathbf{n}} = \mathbf{1}$, siendo \mathbf{n} un vector unitario.
- 7) Si \mathbf{A} es un tensor simétrico de segundo orden y sus invariantes principales son I_1, I_2, I_3 ,

$$\frac{\partial I_1}{\partial \mathbf{A}} = \mathbf{1}, \quad \frac{\partial I_2}{\partial \mathbf{A}} = I_1 \mathbf{1} - \mathbf{A}, \quad \frac{\partial I_3}{\partial \mathbf{A}} = \det(\mathbf{A}) \mathbf{A}^{-1}.$$

Problema 4

Sea \mathbf{S} un tensor de segundo orden simétrico con descomposición espectral

$$\mathbf{S} = \sum_{i=1}^3 \lambda_i \mathbf{v}_i \otimes \mathbf{v}_i .$$

- 1) Demostrar que \mathbf{S} es definido positivo si y sólo si los tres autovalores λ_i son positivos.
- 2) Asumiendo que \mathbf{S} sea definido positivo, definimos un nuevo tensor \mathbf{P} , denominado la raíz cuadrada de \mathbf{S} , de la siguiente forma:

$$\mathbf{P} = \sum_{i=1}^3 \sqrt{\lambda_i} \mathbf{v}_i \otimes \mathbf{v}_i .$$

Demostrar que $\mathbf{P}^2 = \mathbf{S}$.

Problema 5

Consideramos ahora los tensores de orden dos *en dos dimensiones*, es decir, las aplicaciones lineales que transforman vectores de dimensión 2 en otros vectores, también de dimensión dos.

- 1) Encontrar el polinomio característico de estos tensores. Describir los invariantes principales.
- 2) Demostrar que puede haber tensores de este tipo que, al contrario de lo que ocurre con los que están definidos en \mathbb{R}^3 , no poseen ningún autovalor real. Dar un ejemplo.

Problema 6

Sea $\widehat{\mathbf{W}}$ un tensor hemisimétrico:

- 1) Demostrar que para todo vector \mathbf{a} ,

$$\mathbf{a} \cdot \widehat{\mathbf{W}} \cdot \mathbf{a} = 0 .$$

- 2) De la expresión anterior se deduce que el tensor $\widehat{\mathbf{W}}$ tiene al menos un autovalor nulo. Sea \mathbf{u} su autovector asociado y \mathbf{v}, \mathbf{w} otros dos vectores que forman una base orthonormal a derechas $\mathcal{B} = \{\mathbf{u}, \mathbf{v}, \mathbf{w}\}$ junto con el autovector. Demostrar que $\widehat{\mathbf{W}}$ ha de ser de la forma

$$\widehat{\mathbf{W}} = (\mathbf{w} \cdot \widehat{\mathbf{W}} \cdot \mathbf{v})(\mathbf{w} \otimes \mathbf{v} - \mathbf{v} \otimes \mathbf{w}) .$$

- 3) Demostrar que el vector axial de $\widehat{\mathbf{W}}$ es precisamente

$$\mathbf{W} = (\mathbf{w} \cdot \widehat{\mathbf{W}} \cdot \mathbf{v})\mathbf{u} .$$