

Indeks notasjon

M kap 4

Fun fact - Indeks notasjon i dagens form ble oppfunnet av Einstein, da han var lei av å skrive lange likninger!

Kalles også Einstein notasjon, eller Einstein's summeringskonvensjon.

Med indeksnotasjon skriver vi vektorer på komponentform.

Vi har vektoren \vec{u} , (u_1, u_2, u_3)

$$\vec{u} = \sum_{i=1,2,3} u_i \hat{e}_i$$

der

$$u_1 = \langle u, e_1 \rangle, u_2 = \langle u, e_2 \rangle, u_3 = \langle u, e_3 \rangle \quad (e_1, e_2, e_3)$$

u_i , $i \in \{1, 2, 3\}$, er komponentene til vektoren \vec{u} .

Vi har

$$u_i = \langle e_i, \vec{u} \rangle$$

siden

$$\begin{aligned} \langle e_i, \sum_{j=1,2,3} u_j e_j \rangle &= \sum_{j=1,2,3} u_j \langle e_i, e_j \rangle \\ &= u_i \end{aligned}$$

siden

$$\langle e_i, e_j \rangle = \delta_{ij} = \begin{cases} 1 & \text{for } i=j \\ 0 & \text{for } i \neq j \end{cases}$$

δ_{ij} kalles Kronecker delta

Vi kommer nå til det geniale med indeksnotasjon ...

Vi har altså

$$\vec{u} = \sum_{i=1,2,3} u_i \hat{u}_i$$

Med indeksnotasjon kan vi skrive

$$\vec{u} = u_i \hat{u}_i$$

uten summasjonstegnet.

Einstein's summasjonskonvensjon sier at man skal summere

over repeterte indekser. Så

$$u_i \hat{u}_i = u_1 \hat{u}_1 + u_2 \hat{u}_2 + u_3 \hat{u}_3$$

siden vi har indeksen i to ganger.

Dvs, indeks i er repetert.

Ta nå produktet mellom

to vektorer \vec{a} og \vec{b} . Med

vanlig basisvektor notasjon har

vi

$$\begin{aligned}\vec{a} \cdot \vec{b} &= \sum_{i=1,2,3} a_i \hat{u}_i \cdot \sum_{j=1,2,3} b_j \hat{u}_j \\ &= \sum_{i=1,2,3} \sum_{j=1,2,3} a_i b_j \underbrace{\hat{u}_i \cdot \hat{u}_j}_{\delta_{ij}} \\ &= \sum_{i=1,2,3} a_i b_i\end{aligned}$$

Med indeksnotasjon har vi derfor

$$\begin{aligned}\vec{a} \cdot \vec{b} &= a_i \hat{u}_i \cdot b_j \hat{u}_j \\ &= a_i b_j \delta_{ij} \quad \leftarrow \text{summasjon p\u00e5 } i \text{ og } j. \\ &= a_i b_i\end{aligned}$$

Med indeksnotasjon s\u00e5 er det ogs\u00e5 gitt at basisvektorene er de Kartesiske, \hat{u}_i , s\u00e5 disse skrives nesten aldri ut. Vi har ganske enkelt

$$\vec{a} \cdot \vec{b} = a_i b_i$$

Og man ser på vektorene komponentvis, så vi ser som regel

$$a_i, b_i$$

og nesten aldri

$$a_i u_i, b_i u_i$$

Hvis vi trenger vektoren, så er det jo enklest å skrive

$$\vec{a} \quad \vec{b} \quad !$$

Kronecker delta δ_{ij} fungerer som en substitusjonstensor.

$$\delta_{ij} a_j = \delta_{i1} a_1 + \delta_{i2} a_2 + \delta_{i3} a_3$$

Vi ser at hvis $i=1$, så er

$$\delta_{1j} a_j = \delta_{11} a_1 = a_1$$

$$\text{Hvis } i=2 \Rightarrow \delta_{2j} a_j = \delta_{22} a_2 = a_2$$

$$\Rightarrow \delta_{ij} a_j = a_i$$

↗
Bytter indeks på a fra j til i .

Flere eksempler

$$\underbrace{(\vec{a} \cdot \vec{b})}_{\text{skalar}} \underbrace{\vec{c}}_{\text{vektor}}$$

⇒ Dette er en skalart vektor \vec{c} .

Med indeksnotasjon ser vi på én komponent av denne vektoren.

$$\begin{aligned} ((\vec{a} \cdot \vec{b}) \vec{c})_i &= \delta_i^j \cdot (\vec{a} \cdot \vec{b}) c_i \\ &= a_j b_j c_i \end{aligned}$$

$\delta_i^j \cdot \vec{c} = c_i$
← Kort og fint!

↗ Summasjon på j . ↖ vektor komponent i

j er her en repetert indeks.

i er her en fri indeks.
En vektor har alltid én fri indeks, som angir komponenten til vektoren.

Merk: Den repeterte indeksen har vilkårlig bokstav, bare den er forskjellig fra den frie. Dus, vi kan skrive

$$((\vec{a} \cdot \vec{b}) \vec{c})_i = a_j b_j c_i$$

$$\vee a_k b_k c_i$$

$$\vee a_l b_l c_i$$

↗

Vilkårlig, siden vi uansett skal summere over 1,2,3.

Plasseringen av komponentene er også likegyldig. Vi kan skrive

$$a_j c_i b_j = c_i b_m a_m$$

Annent eksempel

$$\beta = \underbrace{(\vec{a} \cdot \vec{b})}_{\text{skalar}} \underbrace{(\vec{c} \cdot \vec{d})}_{\text{skalar}}$$

$$= a_i b_i c_j d_j$$

$$(\text{= } a_j b_j c_i d_i \text{ = } a_k b_k c_l d_l \dots)$$

Plasseringen er igjen likegyldig:

$$= a_i c_j b_i d_j \text{ (= } a_k c_m b_k d_m)$$

↑
og bokstaven er
likegyldig

Huskeregler

– Summering over repeterte indekser.

– Hvilken bokstav som brukes for fri eller repetert indeks er vilkårlig.

a_i og a_j betyr samme ting

siden vi ikke kjenner verdien
til i eller j . Vet bare at
 $i \in (1, 2, 3)$ og $j \in (1, 2, 3)$

a_i = komponent i av vektor
 \vec{a} , $i \in (1, 2, 3)$

a_j = komponent j av vektor
 \vec{a} , $j \in (1, 2, 3)$

— Samme indeks kan ikke
forekomme mer enn 2 ganger
i ett uttrykk.

Dvs ~~$a_i b_i c_i$~~ finnes ikke

— Gjelder kun for Kartesiske
koordinater

— I en likning med flere
uttrykk så må den frie indeksen

alltid være den samme

Vektorlikning $\vec{a} + \vec{b} = \vec{c}$

Komponentvis
(indeksform) $a_i + b_i = c_i, i \in \{1, 2, 3\}$

Ikke $a_i + b_j = c_k$!

Andre ordens tensorer (matriser)

$$A = \begin{pmatrix} a_{11} & a_{12} & a_{13} \\ a_{21} & a_{22} & a_{23} \\ a_{31} & a_{32} & a_{33} \end{pmatrix}$$

En andre ordens tensor i fysikken kaldes ofte en dyade, og har to basisvektorer

$$A = a_{ij} \hat{u}_i \hat{u}_j$$

Summering
på både
i og j.

$$\begin{aligned}
 A &= a_{11} \hat{u}_1 \hat{u}_1 + a_{12} \hat{u}_1 \hat{u}_2 + a_{13} \hat{u}_1 \hat{u}_3 \\
 &\quad + a_{21} \hat{u}_2 \hat{u}_1 + a_{22} \hat{u}_2 \hat{u}_2 + a_{23} \hat{u}_2 \hat{u}_3 \\
 &\quad + a_{31} \hat{u}_3 \hat{u}_1 + a_{32} \hat{u}_3 \hat{u}_2 + a_{33} \hat{u}_3 \hat{u}_3
 \end{aligned}$$

Rad k i matrisen ($k \in \{1, 2, 3\}$)

$$\begin{aligned}
 \hat{u}_k \cdot A &= \hat{u}_k \cdot a_{ij} \hat{u}_i \hat{u}_j \\
 &= a_{ij} \underbrace{(\hat{u}_k \cdot \hat{u}_i)}_{\delta_{ki}} \hat{u}_j \\
 &= a_{kj} \hat{u}_j \quad (\text{Bytter } i \text{ med } k) \\
 &= a_{k1} \hat{u}_1 + a_{k2} \hat{u}_2 + a_{k3} \hat{u}_3
 \end{aligned}$$

Man tenker ofte på en dyade som en vektor av vektorer.

Merk at for a_{ij} så er første indeks rad (her i) og andre

(her j) kolonne. Bokstaven er imidlertid fremdeles likegyldig. For a_{ji} er j rad og i kolonne.

Et matrise-matrise produkt kan skrives på indeksnotasjon som

$$(AB)_{ij} = a_{ik} b_{kj}$$

Kronecker delta δ_{ij} er komponent i, j i en matrise I

$$I = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

Denne kalles ofte identitetsmatrisen.

Gradienten av en vektor er en 2 ordens tensor, med kompo-

nenter

$$(\text{grad } \vec{u})_{ij} = \frac{\partial u_i}{\partial x_j}$$

i rad
j kolonne

$$\text{grad } \vec{u} = \begin{pmatrix} \frac{\partial u}{\partial x} & \frac{\partial u}{\partial y} & \frac{\partial u}{\partial z} \\ \frac{\partial v}{\partial x} & \frac{\partial v}{\partial y} & \frac{\partial v}{\partial z} \\ \frac{\partial w}{\partial x} & \frac{\partial w}{\partial y} & \frac{\partial w}{\partial z} \end{pmatrix}$$

$$= \begin{pmatrix} \text{grad } u \\ \text{grad } v \\ \text{grad } w \end{pmatrix}$$

← vektor
av
vektorer

Mer om grad og indeksnotasjon
kommer neste gang.

Kryssprodukter

$$\vec{a} \times \vec{b} = ?$$

Hvordan skrive dette med indeks-
notasjon?

Vi har rett foem at

$$\begin{aligned}\vec{a} \times \vec{b} &= a_i \hat{u}_i \times b_j \hat{u}_j \\ &= a_i b_j \hat{u}_i \times \hat{u}_j\end{aligned}$$

Vi må nå summere over repeterte indekser i og j . Og vi vet at de eneste leddene som da er forskjellig fra 0 er

$$\begin{aligned}\hat{u}_1 \times \hat{u}_2 &= \hat{u}_3, & \hat{u}_2 \times \hat{u}_1 &= -\hat{u}_3 \\ \hat{u}_2 \times \hat{u}_3 &= \hat{u}_1, & \hat{u}_3 \times \hat{u}_2 &= -\hat{u}_1 \\ \hat{u}_3 \times \hat{u}_1 &= \hat{u}_2, & \hat{u}_1 \times \hat{u}_3 &= -\hat{u}_2\end{aligned}$$

Legg merke til symmetrien. Hver likning inneholder 1, 2 og 3.

Kryssproduktet blir ved summering på i og j :

$$\vec{a} \times \vec{b} = (a_1 b_2 - a_2 b_1) \hat{e}_3 \\ + (a_2 b_3 - a_3 b_2) \hat{e}_1 \\ + (a_3 b_1 - a_1 b_3) \hat{e}_2$$

Som vi vet fra før. Hva med den enkle indeksnotasjonen?

Det finnes en tredje ordens tensor som heter "Levi-Cevita" symbolet, eller "alternerende" tensor, eller "permutasjons" tensoren ϵ_{ijk}

$$\epsilon_{ijk} = \begin{cases} 1 & \text{hvis } ijk \text{ i } 12312 \\ -1 & \text{hvis } ijk \text{ i } 32132 \\ 0 & \text{ellers} \end{cases}$$

$$\epsilon_{312} = 1 \quad , \quad \epsilon_{213} = -1$$

$$\epsilon_{122} = 0$$

I indeksnotasjon så er kryssproduktet sin komponent i

$$(\vec{a} \times \vec{b})_i = \epsilon_{ijk} a_j b_k$$

↑
1 för i indeks

2 repetererte indekser j, k

Ved summasjon får vi

$$\begin{aligned}
 (\vec{a} \times \vec{b})_i &= \cancel{\epsilon_{i11}} a_1 b_1 + \epsilon_{i12} a_1 b_2 \\
 &\quad + \epsilon_{i13} a_1 b_3 + \epsilon_{i21} a_2 b_1 \\
 &\quad + \cancel{\epsilon_{i22}} a_2 b_2 + \epsilon_{i23} a_2 b_3 \\
 &\quad + \epsilon_{i31} a_3 b_1 + \epsilon_{i32} a_3 b_2 \\
 &\quad + \cancel{\epsilon_{i33}} a_3 b_3
 \end{aligned}$$

$$\begin{aligned}
 (\vec{a} \times \vec{b})_1 &= \cancel{\epsilon_{112}} a_1 b_2 + \cancel{\epsilon_{113}} a_1 a_3 \\
 &\quad + \cancel{\epsilon_{121}} a_2 b_1 + \underline{\epsilon_{123}^{(+1)}} a_2 b_3 \\
 &\quad + \cancel{\epsilon_{131}} a_3 b_1 + \underline{\epsilon_{132}^{(-1)}} a_3 b_2 \\
 &= \underline{a_2 b_3 - a_3 b_2}
 \end{aligned}$$

$$\begin{aligned}
 (\vec{a} \times \vec{b})_2 &= \epsilon_{213}^{-1} a_1 b_3 + \epsilon_{231}^{-1} a_3 b_1 \\
 &= \underline{a_3 b_1 - a_1 b_3}
 \end{aligned}$$

$$\begin{aligned}
 (\vec{a} \times \vec{b})_3 &= \epsilon_{312}^{-1} a_1 b_2 + \epsilon_{321}^{-1} a_2 b_1 \\
 &= \underline{a_1 b_2 - a_2 b_1}
 \end{aligned}$$

Eksempel Vis at

$$\vec{a} \cdot (\vec{b} \times \vec{c}) = (\vec{a} \times \vec{b}) \cdot \vec{c}$$

Merk: Her må man ta kryssproduktet først, ellers gir det ingen mening

$$\vec{a} \cdot (\vec{b} \times \vec{c}) = (\vec{a} \times \vec{b}) \cdot \vec{c}$$

$$\vec{a} \cdot (\vec{b} \times \vec{c}) = a_i \underbrace{\epsilon_{ijk} b_j c_k}_{(\vec{b} \times \vec{c})_i}$$

$$= \underline{\epsilon_{ijk} a_i b_j c_k}$$

← prikkprod. er summasjon på i .

$$(\vec{a} \times \vec{b}) \cdot \vec{c} = \underbrace{\epsilon_{ijk} a_j b_k}_{(\vec{a} \times \vec{b})_i} c_i$$

$$= \epsilon_{kij} a_i b_j c_k = \epsilon_{ijk} a_i b_j c_k$$

Merk at $\epsilon_{ijl} = \epsilon_{kij} = \epsilon_{jik}$. Husk at $\epsilon_{ijk} = 1$ hvis ijk er i 12312. Så hvis $ijk = 123$ så er

$$\epsilon_{ijk} = \epsilon_{123} = 1 \quad 123 \text{ er i } \textcircled{123}12$$

$$\epsilon_{kij} = \epsilon_{312} = 1 \quad 312 \text{ er i } 12\textcircled{312}$$

$$\epsilon_{jki} = \epsilon_{231} = 1 \quad 231 \text{ er i } 1\textcircled{231}2$$

Samme med $ijk = 321$

$$\Rightarrow \epsilon_{321} = \epsilon_{132} = \epsilon_{213} = -1$$

Vil vise

$$(\vec{a} \times \vec{b}) \cdot \vec{c} = \epsilon_{ijk} a_i b_j c_k$$

$$\epsilon_{kij} a_i b_j c_k$$

$$\epsilon_{kij} = \epsilon_{ijk}$$

↓

$$\Rightarrow \epsilon_{ijk} a_i b_j c_k$$

Et viktig forhold mellom ϵ_{ijk} og δ_{ij} er

$$\epsilon_{ijk} \epsilon_{klm} = \delta_{il} \delta_{jm} - \delta_{im} \delta_{jl}$$

4 (!) [↑] frie indekser

i, j, l, m

⇒ 87 ledd ved summering (3^4)

Men bare forskjellig fra 0

når $i=l$ og $j=m$ eller $i=m$ og $j=l$

Denne identiteten brukes til
doble kryssprodukter, som

$$(\vec{a} \times (\vec{b} \times \vec{c}))_i = \epsilon_{ijk} a_j (\vec{b} \times \vec{c})_k$$

$$((\vec{b} \times \vec{c})_k = \epsilon_{klm} b_l c_m)$$

$$= \epsilon_{ijk} a_j \epsilon_{klm} b_l c_m$$

↓ identity $\epsilon_{ijk} \epsilon_{klm} = -$

$$= (\delta_{il} \delta_{jm} - \delta_{im} \delta_{jl}) a_j b_l c_m$$

$$= a_m b_l c_m - a_l b_l c_i$$

1) $i=l, j=m$
2) $i=m, j=l$

$$= \underline{(\vec{a} \cdot \vec{c}) b_i - (\vec{a} \cdot \vec{b}) c_i}$$

Neste gang skal vi se på
ligninger, og ∇ -operatoren
i indeksnotation.