

Métodos Matemáticos de la Física 1
Examen Parcial
Tensores y Coordenadas
 Noviembre 2004

Nombre _____

1. Dado el sistema de coordenadas parabólicas

$$x = \xi\eta \cos \varphi; \quad y = \xi\eta \sin \varphi; \quad z = \frac{1}{2}(\eta^2 - \xi^2)$$

Expresar el diferencial de volumen $\mathbf{d}v = \mathbf{d}x \mathbf{d}y \mathbf{d}z$ en estas coordenadas (3 pts.)

2. Dado un sistema genérico de coordenadas oblicuas

$$|\tilde{\mathbf{e}}_1\rangle = a|\mathbf{i}\rangle + b|\mathbf{j}\rangle; \quad |\tilde{\mathbf{e}}_2\rangle = c|\mathbf{i}\rangle + d|\mathbf{j}\rangle$$

- (a) Encuentre la expresión para la métrica \tilde{g}_{ij} en estas coordenadas (2 pts.)
 (b) Encuentre la expresión para un vector genérico $\tilde{\mathbf{v}} = v_x|\mathbf{i}\rangle + v_y|\mathbf{j}\rangle$ en estas coordenadas (2 pts.)
 (c) Suponga ahora una base y un tensor concreto

$$|\tilde{\mathbf{e}}_1\rangle = |\mathbf{i}\rangle; \quad |\tilde{\mathbf{e}}_2\rangle = \frac{\sqrt{2}}{2}|\mathbf{i}\rangle + \frac{\sqrt{2}}{2}|\mathbf{j}\rangle; \quad T_j^i = \begin{pmatrix} 4 & 2 \\ 1 & 4 \end{pmatrix}$$

Encuentre la expresión matricial para el tensor \tilde{T}_{ij}^{-1} (3 pts.)

3. Definimos una transformación ortogonal (una transformación de un sistema de coordenadas ortogonales a otro ortogonal también) si se cumple

$$\tilde{x}^i = \frac{\partial \tilde{x}^i}{\partial x^k} x^k + a^i; \quad x^i = \frac{\partial x^i}{\partial \tilde{x}^k} \tilde{x}^k + \tilde{a}^i; \quad \text{donde } \det\left(\frac{\partial x^k}{\partial \tilde{x}^l}\right) = \det\left(\frac{\partial \tilde{x}^k}{\partial x^i}\right) = \pm 1$$

con

$$\frac{\partial \tilde{x}^k}{\partial x^i} \frac{\partial x^i}{\partial \tilde{x}^l} = \frac{\partial x^k}{\partial \tilde{x}^i} \frac{\partial \tilde{x}^i}{\partial x^l} = \delta_l^k$$

- (a) Muestre que las transformaciones de Galileo en 2 dimensiones

$$\begin{pmatrix} \tilde{x}^1 \\ \tilde{x}^2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \cos \theta & -\sin \theta \\ \sin \theta & \cos \theta \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x^1 \\ x^2 \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} V_{O\tilde{O}}^1 t \\ V_{O\tilde{O}}^2 t \end{pmatrix}$$

son transformaciones ortogonales (3 pts.). Note que $V_{O\tilde{O}}^1$ y $V_{O\tilde{O}}^2$ son las velocidades en la dirección 1 y 2, respectivamente, del observador \tilde{O} con coordenadas \tilde{x}^i respecto al observador O con coordenadas x^i , mientras t es el tiempo medido por ambos observadores.

¹**Ayuda** dada una matriz genérica $A_j^i = \begin{pmatrix} A & B \\ C & D \end{pmatrix}$, su inversa será $\begin{pmatrix} \frac{D}{AD-BC} & -\frac{B}{AD-BC} \\ -\frac{C}{AD-BC} & \frac{A}{AD-BC} \end{pmatrix}$

- (b) Las transformaciones de Galileo nos permiten relacionar las posiciones de una partícula respecto a dos observadores los cuales se encuentran en movimiento, uno respecto al otro. Considere entonces el movimiento de una partícula visto desde el sistema de coordenadas x^i tal que

$$x = V_{0x}t; \quad y = V_{0y}t - g\frac{t^2}{2}$$

Expresé el vector velocidad \vec{V} de esta partícula visto del sistema de coordenadas \tilde{x}^k (2 pts.)

4. Consideremos este par de tensores provenientes de la teoría de elasticidad

$$u_{ik} = \frac{1}{2} (\partial_k u_i + \partial_i u_k) \equiv \frac{1}{2} \left(\frac{\partial u_i}{\partial x^k} + \frac{\partial u_k}{\partial x^i} \right); \quad (u_k^i)^0 = u_k^i - \frac{1}{3} u_m^m \delta_k^i;$$

y construyamos el tensor de esfuerzos como

$$p_j^i = 2\lambda (u_j^i)^0 + K u_i^l \delta_j^l$$

Calcule la energía libre para el medio elástico, definida como $F = \frac{1}{2} p_j^i u_i^j$ (3 pts.)

5. Considere ahora la siguiente transformación de coordenadas

$$\tilde{x}^\alpha = L_\beta^\alpha x^\beta + a^\alpha; \quad \text{con } \gamma = \frac{1}{\sqrt{1 - v^k v_k}}; \quad \alpha, \beta = 0, 1, 2, 3; \quad i, j, k = 1, 2, 3 \text{ y } \begin{cases} L_0^0 = \gamma \\ L_0^i = L_i^0 = \gamma v^i \\ L_j^i = L_i^j = \delta_j^i + v^i v_j \frac{(\gamma-1)}{v^k v_k} \end{cases}$$

las L_β^α se denomina impulso (*boost*) de Lorentz donde las v^k son las componentes tridimensionales de la velocidad relativa entre los observadores \tilde{O} y O con coordenadas \tilde{x}^α y x^β , respectivamente. La coordenada x^0 representa el tiempo medido por el observador O mientras que las x^j representan las coordenadas espaciales x, y, z para $i, j = 1, 2, 3$ respectivamente. Nótese que $0 \leq v^k v_k < 1$. Suponga, por facilidad, que el movimiento es en una dimensión $\alpha, \beta = 0, 1$ y $i, j = 1$

- (a) Muestre que los tiempos se alargan cuando son medidos por observadores en movimiento (3 pts.)
 (b) Muestre como las distancias se acortan cuando son medidas respecto a observadores en movimiento (3 pts.)