

Jednotlivé kroky při výpočtech stručně, ale přesně odůvodněte. Pokud používáte nějaké tvrzení, nezapomeňte ověřit splnění předpokladů.

Uvažujte cylindrické souřadnice v \mathbb{R}^3 ,

$$x = r \cos \varphi,$$

$$y = r \sin \varphi,$$

$$z = z.$$

1. Ukažte, že gradient vektorového pole \mathbf{v} je vůči ortonormální bázi $\{\mathbf{g}_{\hat{k}}\}_{k=1}^3$ a $\{\mathbf{g}^{\hat{k}}\}_{k=1}^3$ dán vztahem

$$\nabla \mathbf{v} = \begin{bmatrix} \frac{\partial v^{\hat{r}}}{\partial r} & \frac{1}{r} \frac{\partial v^{\hat{r}}}{\partial \varphi} - \frac{v^{\hat{\varphi}}}{r} & \frac{\partial v^{\hat{r}}}{\partial z} \\ r \frac{\partial}{\partial r} \left(\frac{v^{\hat{\varphi}}}{r} \right) + \frac{v^{\hat{\varphi}}}{r} & \frac{1}{r} \frac{\partial v^{\hat{\varphi}}}{\partial \varphi} + \frac{v^{\hat{r}}}{r} & \frac{\partial v^{\hat{\varphi}}}{\partial z} \\ \frac{\partial v^{\hat{z}}}{\partial r} & \frac{1}{r} \frac{\partial v^{\hat{z}}}{\partial \varphi} & \frac{\partial v^{\hat{z}}}{\partial z} \end{bmatrix},$$

aneb ukažte, že

$$\nabla \mathbf{v} = \left(\frac{\partial v^{\hat{r}}}{\partial r} \right) \mathbf{g}_{\hat{r}} \otimes \mathbf{g}^{\hat{r}} + \left(\frac{1}{r} \frac{\partial v^{\hat{r}}}{\partial \varphi} - \frac{v^{\hat{\varphi}}}{r} \right) \mathbf{g}_{\hat{r}} \otimes \mathbf{g}^{\hat{\varphi}} + \dots + \left(\frac{\partial v^{\hat{z}}}{\partial z} \right) \mathbf{g}_{\hat{z}} \otimes \mathbf{g}^{\hat{z}}.$$

2. Ukažte, že symetrická část gradientu vektorového pole \mathbf{v} je dána vztahem

$$\mathbb{D} = \begin{bmatrix} \frac{\partial v^{\hat{r}}}{\partial r} & \frac{1}{2} \left(\frac{1}{r} \frac{\partial v^{\hat{r}}}{\partial \varphi} + \frac{\partial v^{\hat{\varphi}}}{\partial r} - \frac{v^{\hat{\varphi}}}{r} \right) & \frac{1}{2} \left(\frac{\partial v^{\hat{r}}}{\partial z} + \frac{\partial v^{\hat{z}}}{\partial r} \right) \\ \frac{1}{2} \left(\frac{1}{r} \frac{\partial v^{\hat{r}}}{\partial \varphi} + \frac{\partial v^{\hat{\varphi}}}{\partial r} - \frac{v^{\hat{\varphi}}}{r} \right) & \frac{1}{r} \frac{\partial v^{\hat{\varphi}}}{\partial \varphi} + \frac{v^{\hat{r}}}{r} & \frac{1}{2} \left(\frac{\partial v^{\hat{\varphi}}}{\partial z} + \frac{1}{r} \frac{\partial v^{\hat{z}}}{\partial \varphi} \right) \\ \frac{1}{2} \left(\frac{\partial v^{\hat{r}}}{\partial z} + \frac{\partial v^{\hat{z}}}{\partial r} \right) & \frac{1}{2} \left(\frac{\partial v^{\hat{\varphi}}}{\partial z} + \frac{1}{r} \frac{\partial v^{\hat{z}}}{\partial \varphi} \right) & \frac{\partial v^{\hat{z}}}{\partial z} \end{bmatrix}.$$

3. Spočtete \mathbb{D} pro vektorové pole ve tvaru $\mathbf{v} = \omega(r)r\mathbf{g}_{\hat{\varphi}}$, kde $\omega(r)$ je funkce r .

4. Buď \mathbb{T} tenzorové pole. Ukažte, že divergence tenzorového pole \mathbb{T} je vůči ortonormální bázi $\{\mathbf{g}_{\hat{k}}\}_{k=1}^3$ dána vztahem

$$\operatorname{div} \mathbb{T} = \begin{bmatrix} \frac{\partial T^{\hat{r}}_{\hat{r}}}{\partial r} + \frac{1}{r} \left(\frac{\partial T^{\hat{r}}_{\hat{\varphi}}}{\partial \varphi} - T^{\hat{\varphi}}_{\hat{\varphi}} + T^{\hat{r}}_{\hat{r}} \right) + \frac{\partial T^{\hat{r}}_{\hat{z}}}{\partial z} \\ \frac{\partial T^{\hat{\varphi}}_{\hat{r}}}{\partial r} + \frac{1}{r} \left(\frac{\partial T^{\hat{\varphi}}_{\hat{\varphi}}}{\partial \varphi} + T^{\hat{r}}_{\hat{\varphi}} + T^{\hat{\varphi}}_{\hat{r}} \right) + \frac{\partial T^{\hat{\varphi}}_{\hat{z}}}{\partial z} \\ \frac{\partial T^{\hat{z}}_{\hat{r}}}{\partial r} + \frac{1}{r} \left(\frac{\partial T^{\hat{z}}_{\hat{\varphi}}}{\partial \varphi} + T^{\hat{z}}_{\hat{r}} \right) + \frac{\partial T^{\hat{z}}_{\hat{z}}}{\partial z} \end{bmatrix}.$$