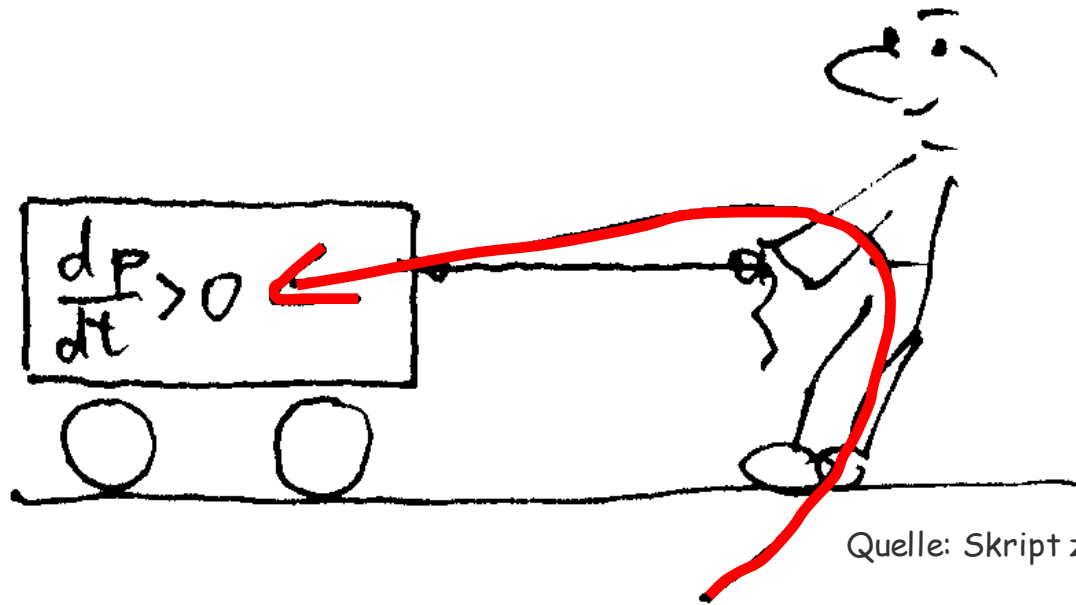


Vom Spannungstensor zum Impulsstrom

Christoph Kohstall

Physikalische Grundpraktika FU-Berlin



- Welche Größe wird durch den Pfeil symbolisiert?
- Wie hängt die Größe (formal) mit anderen Größen zusammen?
- Gibt es (formale) Einwände gegen die Verwendung der Größe im Schulunterricht?

Vom Spannungstensor zum Impulsstrom

Übersicht

- Allgemeines zu Tensoren
- Spannungstensor
- Impulsbilanz - Impulsstrom

>> Allgemeines zu Tensoren <<

Tensoren sind koordinatenunabhängige Größen die sich auf Richtungen beziehen

Beispiel 1: Skalare oder Tensoren 0. Stufe

Beispiel 2: Vektoren oder Tensoren 1. Stufe

$$\vec{v} = v^1 \cdot \vec{b}_1 + v^2 \cdot \vec{b}_2 = \sum_{i=1}^2 v^i \vec{b}_i$$

Maßzahlen / Koordinaten: v^1, v^2

Basisvektoren : \vec{b}_1, \vec{b}_2

Vereinfachung: Verwendung kartesischer Basisvektoren $\vec{e}_i \Rightarrow$
kein Unterschied zwischen ko- und kontravarianten Größen \Rightarrow
nur noch Indizes unten

Operationen mit Tensoren:

1. Vektoraddition für gleichartige Tensoren gleicher Stufe

$$\vec{T}_{III}(n) = \alpha \cdot \vec{T}_I(n) + \beta \cdot \vec{T}_{II}(n)$$

2. Tensorprodukt

$$\vec{T}_{III}(n+m) = \vec{T}_I(n) \otimes \vec{T}_{II}(m)$$

Beispiel:

$$\vec{r}_1 \otimes \vec{r}_2 = (\alpha \cdot \vec{e}_1 + \beta \cdot \vec{e}_2) \otimes (\gamma \cdot \vec{e}_1 + \delta \cdot \vec{e}_2) =$$

$$\alpha\gamma \cdot \vec{e}_1 \otimes \vec{e}_1 + \alpha\delta \cdot \vec{e}_1 \otimes \vec{e}_2 + \beta\gamma \cdot \vec{e}_2 \otimes \vec{e}_1 + \beta\delta \cdot \vec{e}_2 \otimes \vec{e}_2 \quad \text{Tensor 2. Stufe}$$

Matrixdarstellung

$$\begin{pmatrix} \alpha \\ \beta \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \gamma & \delta \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \alpha\gamma & \alpha\delta \\ \beta\gamma & \beta\delta \end{pmatrix}$$

$$\begin{pmatrix} a_{11} & a_{12} \\ a_{21} & a_{22} \end{pmatrix} = (a_{ij})$$

>> Allgemeines zu Tensoren <<

Operationen mit Tensoren:

3. Verjüngung / Spurbildung (Summation über Diagonalelemente)

$$\text{VJ}(\overleftrightarrow{T}_I(n+2)) = \overleftrightarrow{T}_{II}(n)$$

Beispiele:

$$\text{VJ}(\overleftrightarrow{T}(2)) \triangleq \text{Sp}(a_{ij}) = a_{11} + a_{22}$$

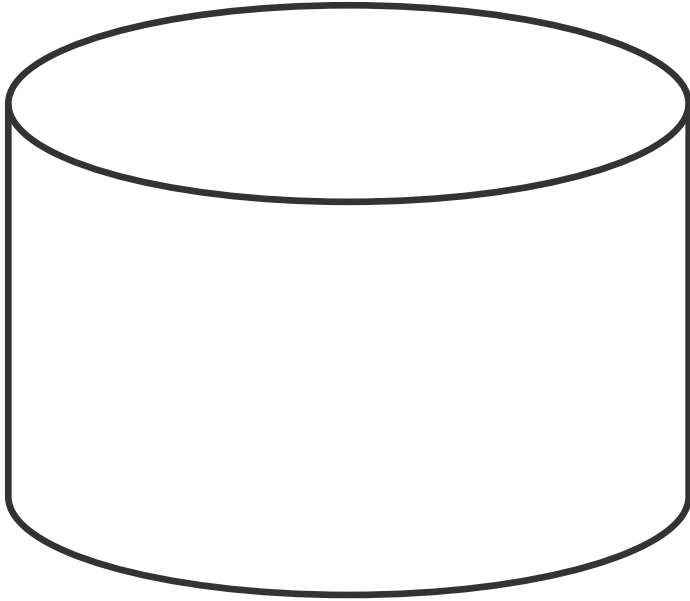
$$\text{Sp}(\vec{r}_1 \otimes \vec{r}_2) = \alpha\gamma + \beta\delta \quad \triangleq \text{Skalarprodukt von } \vec{r}_1 \text{ und } \vec{r}_2$$

$$\text{VJ}(\overleftrightarrow{T}(2) \otimes \vec{r}) \triangleq \text{Sp}_{jk}(a_{ij}b_k) = \begin{pmatrix} a_{11}b_1 + a_{12}b_2 \\ a_{21}b_1 + a_{22}b_2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} a_{11} & a_{12} \\ a_{21} & a_{22} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} b_1 \\ b_2 \end{pmatrix}$$

Mit Tensorprodukt und Verjüngung können koordinatenunabhängige Abhängigkeiten zwischen richtungsbezogenen Größen dargestellt werden

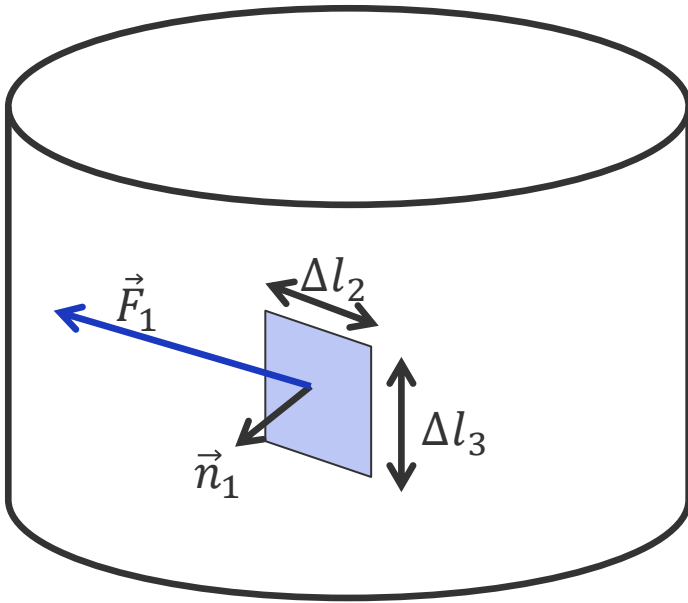
27. Karlsruher Didaktik-Workshop

>> Spannungstensor <<



Materie durch innere Kräfte
zusammengehalten

>> Spannungstensor <<



Materie wird durch innere Kräfte
zusammengehalten

Fläche mit Normalen \vec{n}_1 und dem
Flächeninhalt $\Delta l_2 \cdot \Delta l_3 = \Delta f$

Kraft $\vec{F}(\vec{n}_1)$, die durch die Fläche
wirkt

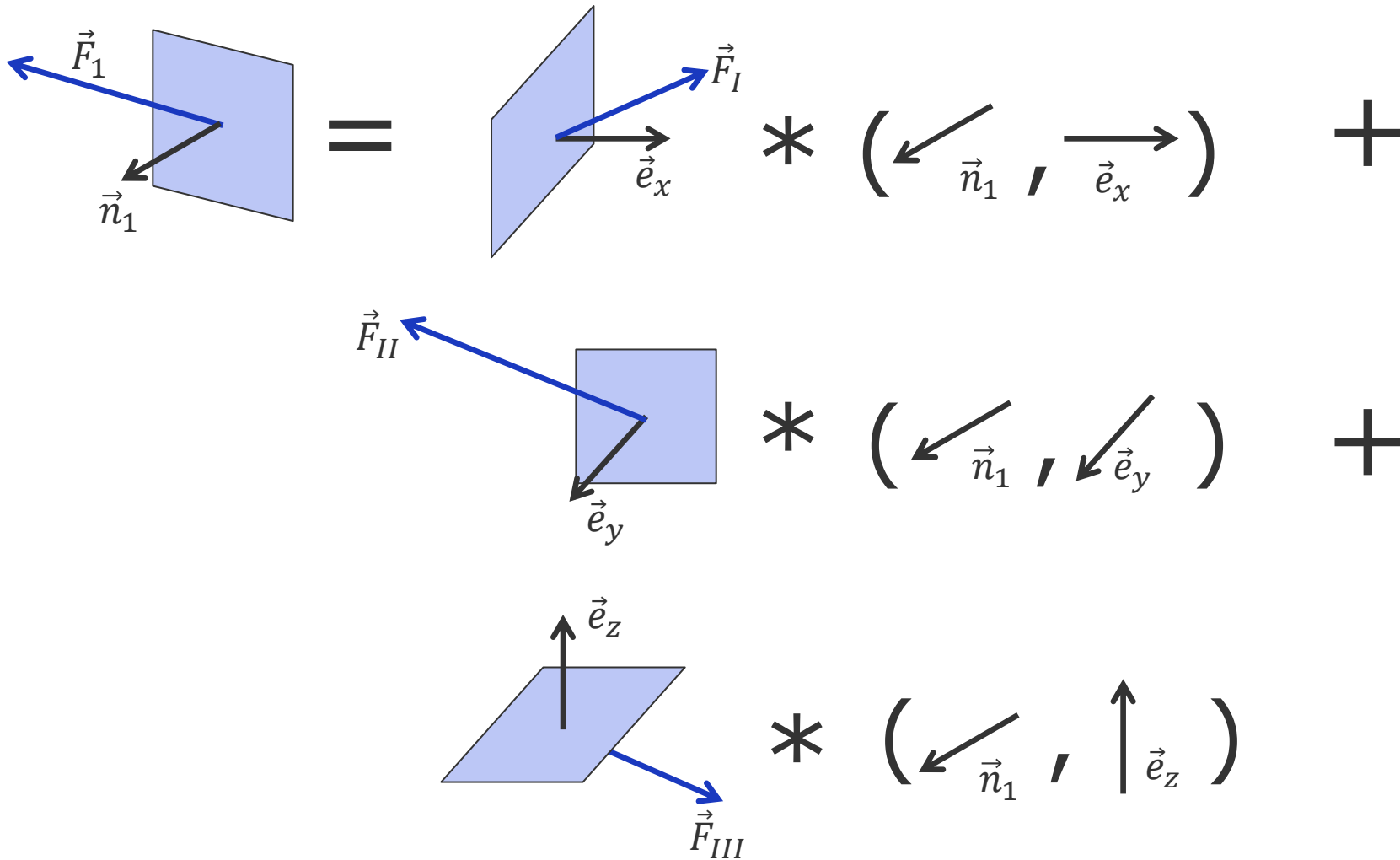
Im allgemeinen sind \vec{n}_1 und $\vec{F}(\vec{n}_1)$
nicht parallel zueinander

Der Spannungstensor \overleftrightarrow{S} verknüpft $\vec{F}(\vec{n}_1)$ mit $\vec{n}_1 \Delta f$:

$$\vec{F}(\vec{n}_1) = \overleftrightarrow{S} \vec{n}_1 \Delta f \quad , \quad \Delta f \text{ beliebig klein}$$

>> Spannungstensor <<

Darstellung in x, y, z-Koordinaten



>> Spannungstensor <<

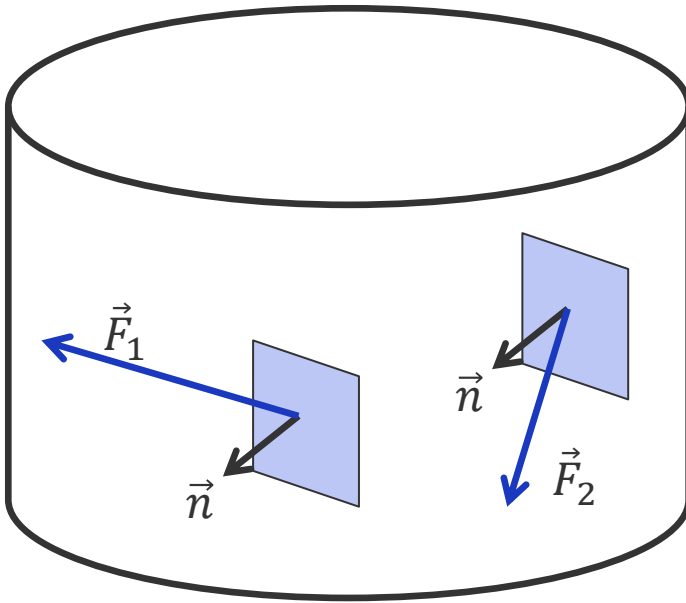
Matrixdarstellung in x, y, z-Koordinaten

$$\vec{S}\Delta f \triangleq \begin{pmatrix} S_{xx} & S_{xy} & S_{xz} \\ S_{yx} & S_{yy} & S_{yz} \\ S_{zx} & S_{zy} & S_{zz} \end{pmatrix} \Delta f = \begin{pmatrix} S_{xx}\Delta f & S_{xy}\Delta f & S_{xz}\Delta f \\ S_{yx}\Delta f & S_{yy}\Delta f & S_{yz}\Delta f \\ S_{zx}\Delta f & S_{zy}\Delta f & S_{zz}\Delta f \end{pmatrix} =$$

$$\begin{pmatrix} F_{xx} & F_{xy} & F_{xz} \\ F_{yx} & F_{yy} & F_{yz} \\ F_{zx} & F_{zy} & F_{zz} \end{pmatrix}$$

27. Karlsruher Didaktik-Workshop

>> Spannungstensor <<



im Allgemeinen gilt: $\vec{F}_1 \neq \vec{F}_2$

$\Rightarrow \vec{S}$ ist ein Tensorfeld

Weitere Eigenschaft:

\vec{S} ist symmetrisch, d.h. $S_{xy} = S_{yx}, S_{xz} = S_{zx}, S_{yz} = S_{zy}$



(z.B. Feynman Vorlesungen, Kapitel 31)

27. Karlsruher Didaktik-Workshop

>> Impulsbilanz - Impulsstrom <<

Impulsbilanz:

$$\frac{d}{dt} \iiint \vec{\pi} dV + \oiint \vec{\pi} \otimes \vec{v} \vec{n} df + \oiint (-\vec{S}) \vec{n} df + \iiint \rho \vec{f} dV = 0$$

Impulsänderung $\dot{\vec{p}}$
im Raumgebiet

Konvektion
Strom durch
Oberfläche

Spannungen
Strom durch
Oberfläche

Volumenkräfte
Senken oder Quellen
im Raumgebiet

27. Karlsruher Didaktik-Workshop

>> Impulsbilanz - Impulsstrom <<

Impulsbilanz:

$$\boxed{\text{Impulsänderung im Raumgebiet}} + \boxed{\text{Strom von Impuls durch Oberfläche}} + \boxed{\text{Quelle oder Senke von Impuls im Raumgebiet}} = 0$$

daher: negativer Spannungstensor $-\vec{S}$ = Impulsstromdichte \vec{j}

und

Impulsstromstärke $\vec{I} = \iint \vec{j} \cdot \vec{n} df$

Impulsbilanz:

$$\frac{d}{dt} \iiint \vec{\pi} dV + \oiint \vec{j} \cdot \vec{n} df =$$
$$\dot{\vec{p}} + \vec{I} = 0$$

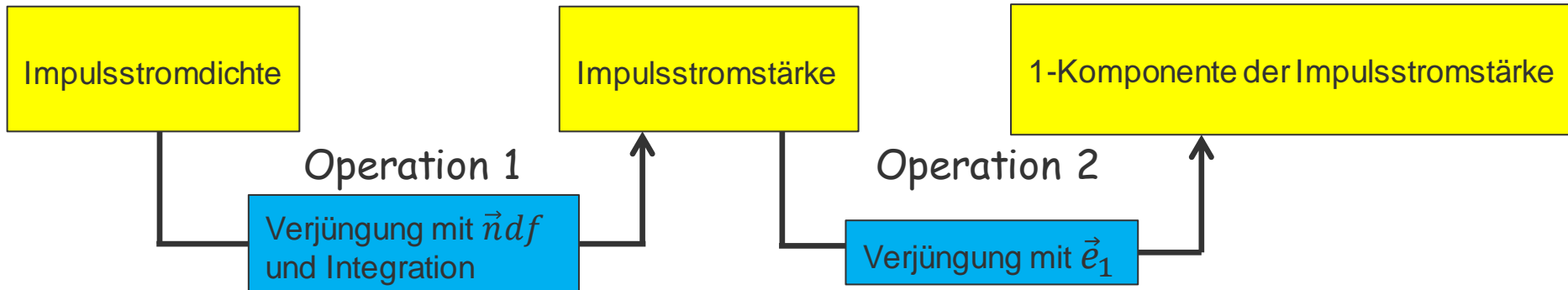
Vergleich mit $\dot{\vec{p}} = \vec{F}$ ergibt $\vec{I} = -\vec{F}$

27. Karlsruher Didaktik-Workshop

>> Impulsbilanz - Impulsstrom <<

Projektion von \vec{I} auf $\vec{e}_1 \Rightarrow$ 1-Komponenten I_1 von \vec{I}

$$I_1 = -F_1 = \left(\iint \vec{j} \cdot \vec{n} df \right) \cdot \vec{e}_1$$

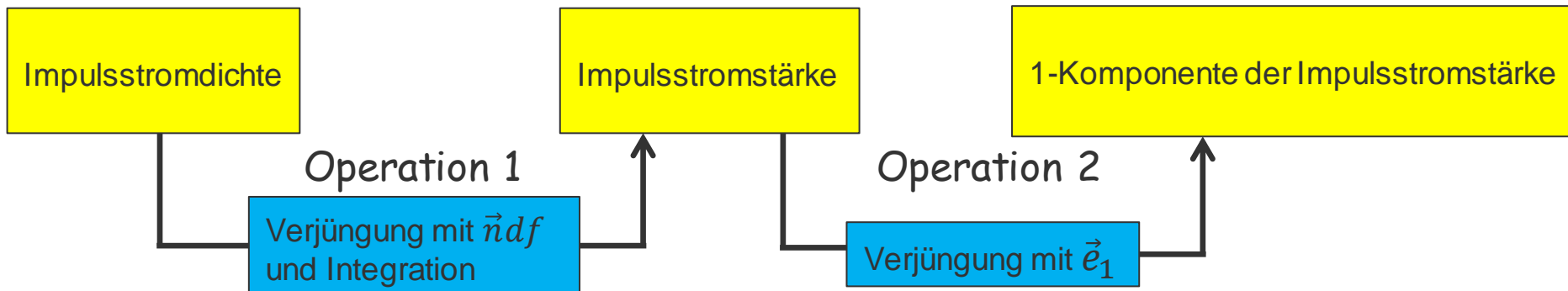


27. Karlsruher Didaktik-Workshop

>> Impulsbilanz - Impulsstrom <<

Projektion von \vec{I} auf $\vec{e}_1 \Rightarrow$ 1-Komponenten I_1 von \vec{I}

$$I_1 = -F_1 = \left(\iint \overleftrightarrow{j} \vec{n} df \right) \cdot \vec{e}_1$$



Da $\overleftrightarrow{j} = -\overleftrightarrow{S}$ ein symmetrischer Tensor ist,
sind die Operationen vertauschbar!

27. Karlsruher Didaktik-Workshop

>> Impulsbilanz - Impulsstrom <<

Projektion auf \vec{e}_1

$$\left(\frac{d}{dt} \iiint \vec{\pi} dV + \oiint \vec{j} \cdot \vec{n} df \right) \cdot \vec{e}_1 = \frac{d}{dt} \iiint \vec{\pi} \cdot \vec{e}_1 dV + \oiint (\vec{j} \cdot \vec{n}) \cdot \vec{e}_1 df =$$

$$\frac{d}{dt} \iiint \vec{\pi} \cdot \vec{e}_1 dV + \oiint (\vec{j} \cdot \vec{e}_1) \cdot \vec{n} df =$$

$$\frac{d}{dt} \iiint \pi_1 dV + \oiint \vec{j}_1 \cdot \vec{n} df = 0 \quad (1)$$

$$\text{mit: } p_1 = \iiint \pi_1 dV$$

27. Karlsruher Didaktik-Workshop

>> Impulsbilanz - Impulsstrom <<

Impulsbilanz:

$$\boxed{\text{Änderung von } p_1 \text{ im Raumgebiet}} + \boxed{\text{Strom von } p_1 \text{ durch Oberfläche}} \left(+ \boxed{\text{Quelle oder Senke von } p_1 \text{ im Raumgebiet}} \right) = 0$$

daher: $\vec{j}_1 = \vec{j} \vec{e}_1$ ist **Impulsstromdichtevektor**

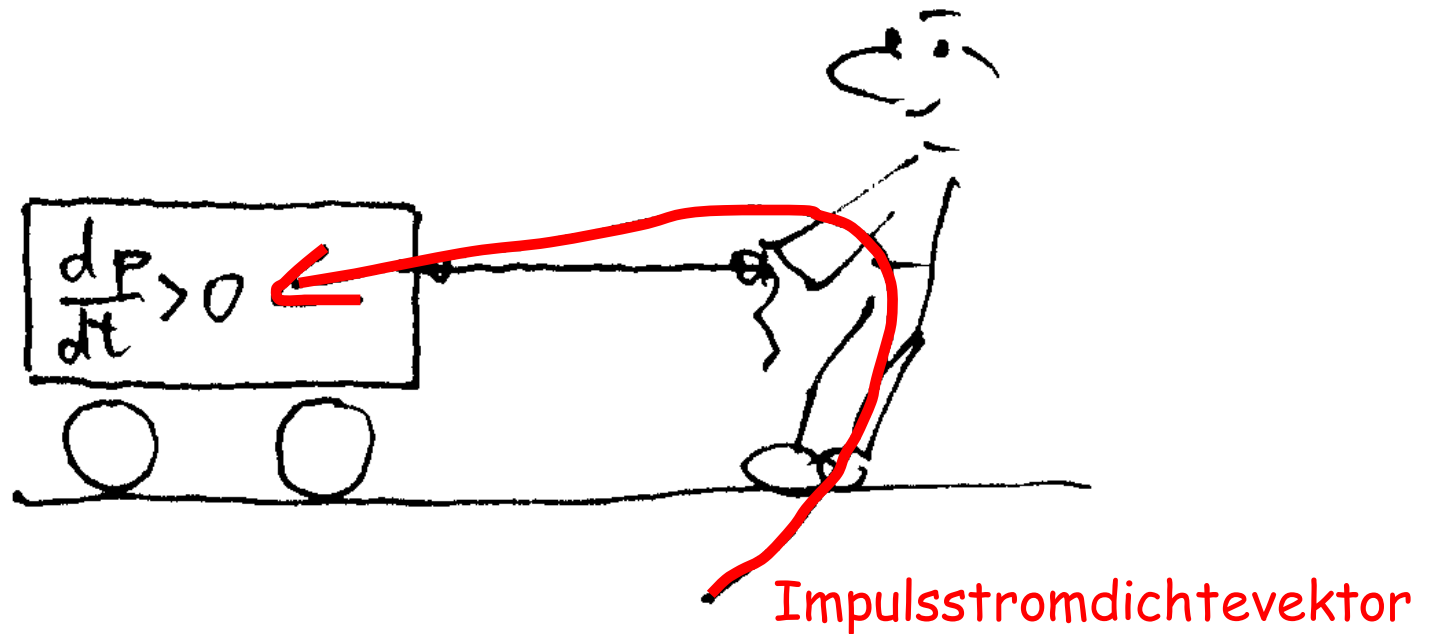
$I_1 = -F_1 = \oiint \vec{j}_1 \cdot \vec{n} df$ ist **1-Komponente der Impulsstärke**

\vec{j}_1 und \vec{e}_1 sind allgemein **nicht** parallel

$$\frac{d}{dt} \iiint \pi_1 dV + \oiint \vec{j}_1 \cdot \vec{n} df = \dot{p}_1 + I_1 = 0$$

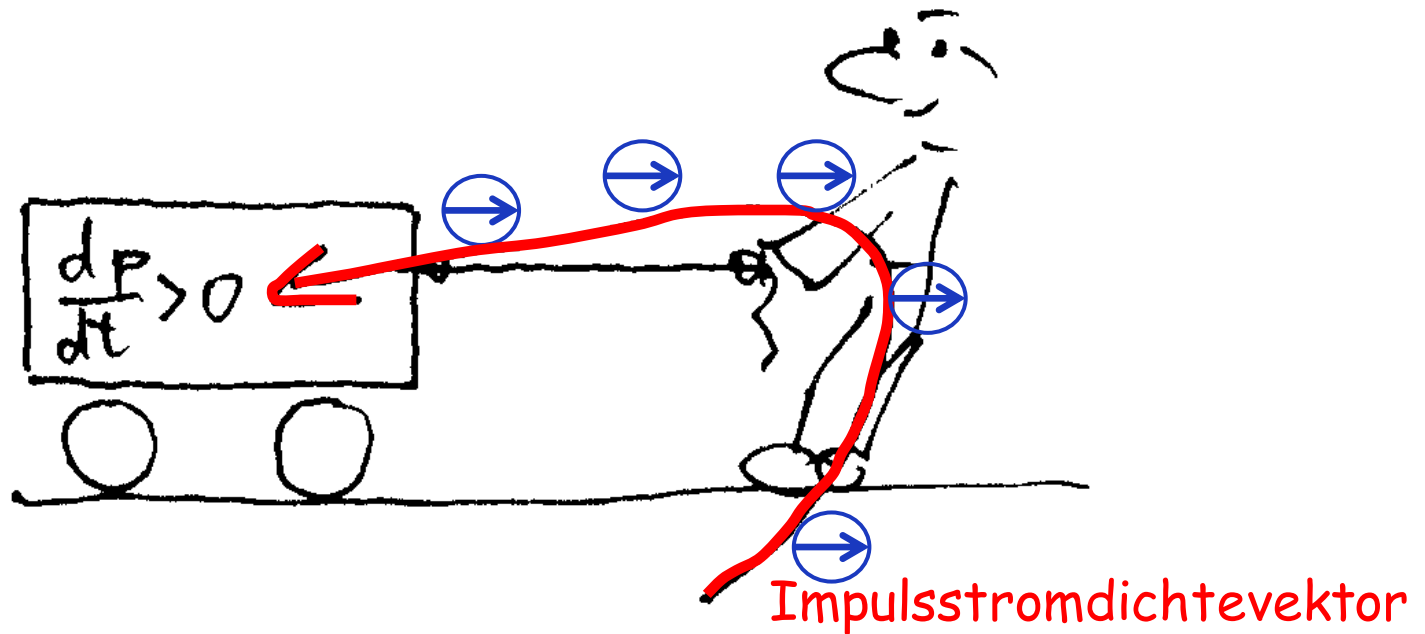
27. Karlsruher Didaktik-Workshop

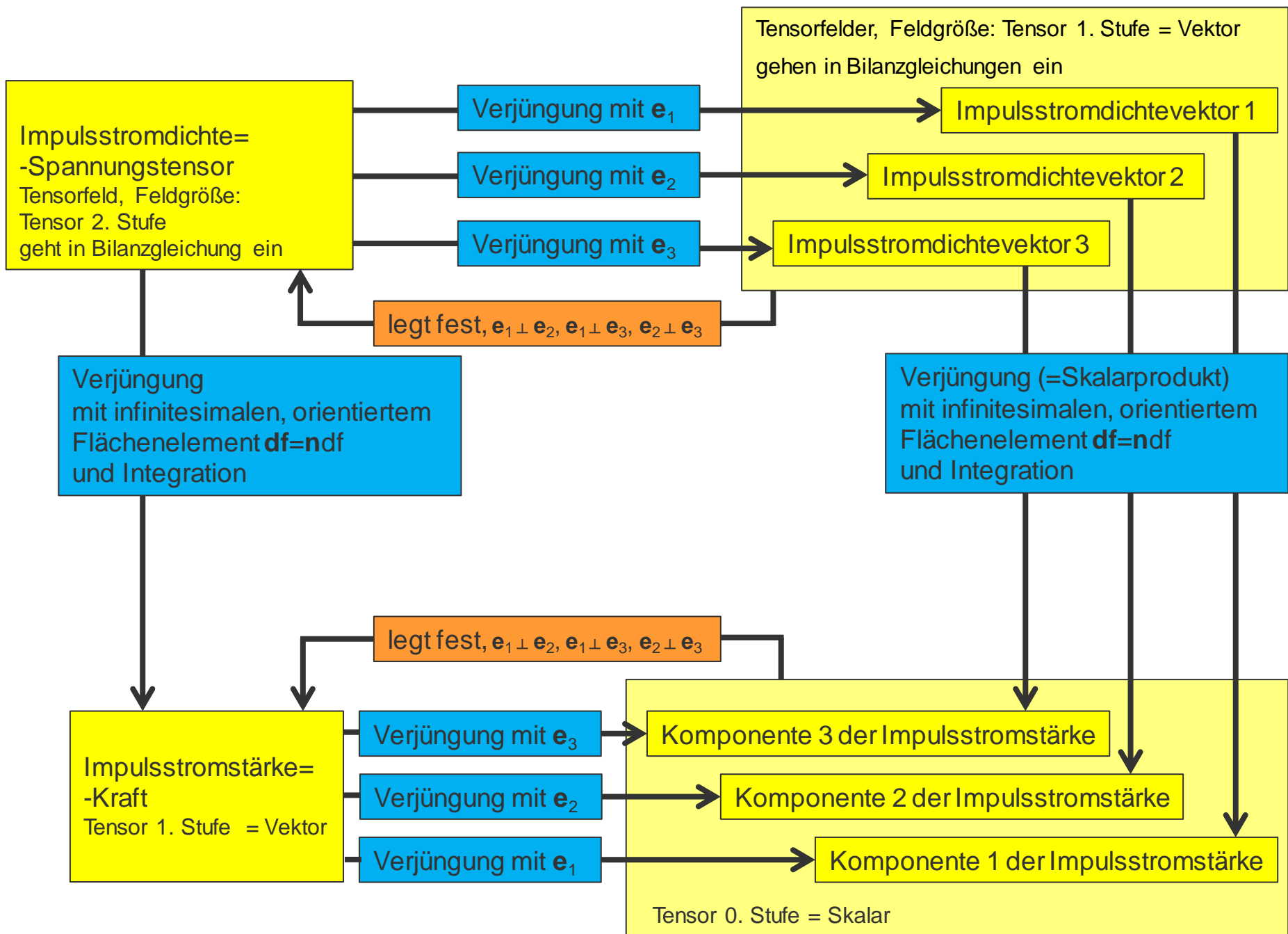
>> Impulsbilanz - Impulsstrom <<



27. Karlsruher Didaktik-Workshop

>> Impulsbilanz - Impulsstrom <<





Ende

Bronstein „Taschenbuch der Physik“ ergänzende Kapitel,
Kapitel 8.3.:

„Viele physikalische und geometrische Größen haben einerseits eine vom Koordinatensystem unabhängige Bedeutung, andererseits kann man ihnen in jedem Koordinatensystem gewisse Maßzahlen zuordnen, die sich im allgemeinen von Koordinatensystem zu Koordinatensystem ändern. ...

Die allgemeine Tensorrechnung untersucht die Eigenschaften solcher sich ändernder Maßzahlen.“

Vektoren oder Tensoren 1. Stufe

$$\vec{v} = v^1 \cdot \vec{b}_1 + v^2 \cdot \vec{b}_2 + v^3 \cdot \vec{b}_3 = \sum_{i=1}^3 v^i \vec{b}_i \quad (1)$$

Maßzahlen / Koordinaten: v^1, v^2, v^3

Basisvektoren : $\vec{b}_1, \vec{b}_2, \vec{b}_3$

Transformation von Basisvektoren und Koordinaten:

$$\vec{v} = \sum_{i=1}^3 v^i \vec{b}_i \quad (2)$$

$$\vec{v} = \sum_{i=1}^3 v'^i \vec{b}'_i \quad (3)$$

$$\vec{b}_i = \sum_{j=1}^3 A_i^j \vec{b}'_j \quad (4)$$

(4) in (2) und Vertauschung der Summation:

$$\vec{v} = \sum_{i=1}^3 v^i \vec{b}_i = \sum_{i=1}^3 v^i \left(\sum_{j=1}^3 A_i^j \vec{b}'_j \right) = \sum_{j=1}^3 \left(\sum_{i=1}^3 v^i A_i^j \right) \vec{b}'_j \quad (5)$$

Koeffizientenvergleich rechte Seite von (5) und (3) liefert:

$$v'^j = \sum_{i=1}^3 v^i A_i^j \quad (6)$$

Verwendung kartesischer Basisvektoren =>
keine Unterscheidung von ko- und kontravarianten Größen =>
nur noch Indizes unten

Tensor n-ter Stufe:

$$\vec{T}(n) = \sum_{i_1 \dots i_n = 1}^m a_{i_1 \dots i_n} \vec{e}_{i_1} \otimes \vec{e}_{i_2} \otimes \dots \otimes \vec{e}_{i_n}$$

\otimes dyadisches Produkt

Operationen mit Tensoren

a. Tensorprodukt

$$\vec{T}_{III}(n+m) = \vec{T}_I(n) \otimes \vec{T}_{II}(m)$$

$$a_{i_1 \dots i_n j_1 \dots j_m} \vec{e}_{i_1} \otimes \vec{e}_{i_2} \otimes \dots \otimes \vec{e}_{i_n} \otimes \vec{e}_{j_1} \otimes \dots \otimes \vec{e}_{j_m} =$$

$$(a_{i_1 \dots i_n} \vec{e}_{i_1} \otimes \vec{e}_{i_2} \otimes \dots \otimes \vec{e}_{i_n}) \otimes (a_{j_1 \dots j_m} \vec{e}_{j_1} \otimes \vec{e}_{j_2} \otimes \dots \otimes \vec{e}_{j_m}) =$$

$$a_{i_1 \dots i_n} * a_{j_1 \dots j_m} \vec{e}_{i_1} \otimes \vec{e}_{i_2} \otimes \dots \otimes \vec{e}_{i_n} \otimes \vec{e}_{j_1} \otimes \dots \otimes \vec{e}_{j_m}$$

b. Verjüngung (Spurbildung)

$$a_{i_1 \dots i_k \dots i_l \dots i_n} \vec{e}_{i_1} \otimes \vec{e}_{i_2} \otimes \dots \otimes \vec{e}_{i_k} \otimes \dots \otimes \vec{e}_{i_l} \otimes \dots \otimes \vec{e}_{i_n} \rightarrow$$

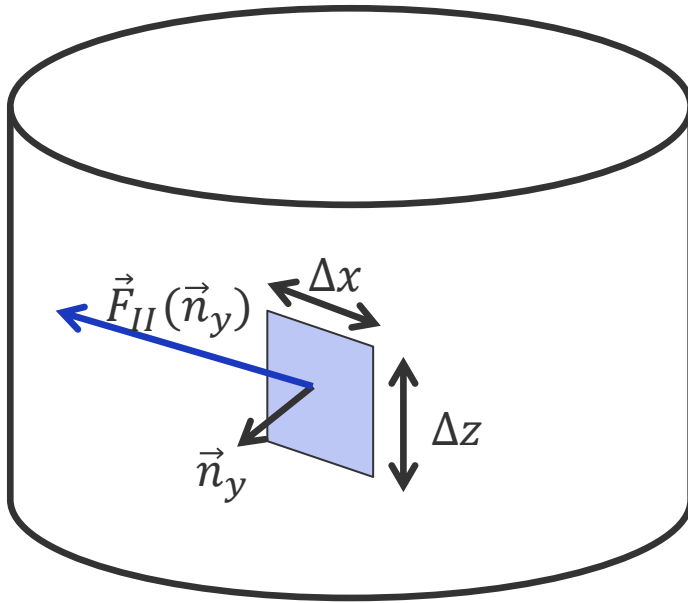
$$\sum_{i_k, i_l, i_k=i_l}^m a_{i_1 \dots i_k \dots i_l \dots i_n} \vec{e}_{i_1} \otimes \vec{e}_{i_2} \otimes \dots \otimes \vec{e}_{i_{k-1}} \otimes \vec{e}_{i_{k+1}} \otimes \dots \otimes \vec{e}_{i_{l-1}} \otimes \vec{e}_{i_{l+1}} \otimes \dots \otimes \vec{e}_{i_n} =$$

$$a_{i_1 \dots i_{k-1} i_{k+1} \dots i_{l-1} i_{l+1} \dots i_n} \vec{e}_{i_1} \otimes \vec{e}_{i_2} \otimes \dots \otimes \vec{e}_{i_{k-1}} \otimes \vec{e}_{i_{k+1}} \otimes \dots \otimes \vec{e}_{i_{l-1}} \otimes \vec{e}_{i_{l+1}} \otimes \dots \otimes \vec{e}_{i_n}$$

c. Überschiebung = Tensorprodukt + Verjüngung

27. Karlsruher Didaktik-Workshop

>> Spannungstensor <<



Materie wird durch innere Kräfte
zusammengehalten

Fläche mit Normalen \vec{n}_y und dem
Flächeninhalt $\Delta x \cdot \Delta z = \Delta f$
(beliebig klein)

Kraft $\vec{F}_{II}(\vec{n}_y)$, die durch die Fläche
wirkt

Im allgemeinen sind \vec{n}_y und $\vec{F}_{II}(\vec{n}_y)$
nicht parallel zueinander !

$$\text{Spannungsvektor: } \vec{S}_{II}(\vec{n}_y) = \frac{\vec{F}_{II}(\vec{n}_y)}{\Delta x \cdot \Delta z}$$

$$\text{analog: } \vec{S}_I(\vec{n}_x) = \frac{\vec{F}_I(\vec{n}_x)}{\Delta y \cdot \Delta z}, \quad \vec{S}_{III}(\vec{n}_z) = \frac{\vec{F}_{III}(\vec{n}_z)}{\Delta x \cdot \Delta y}$$

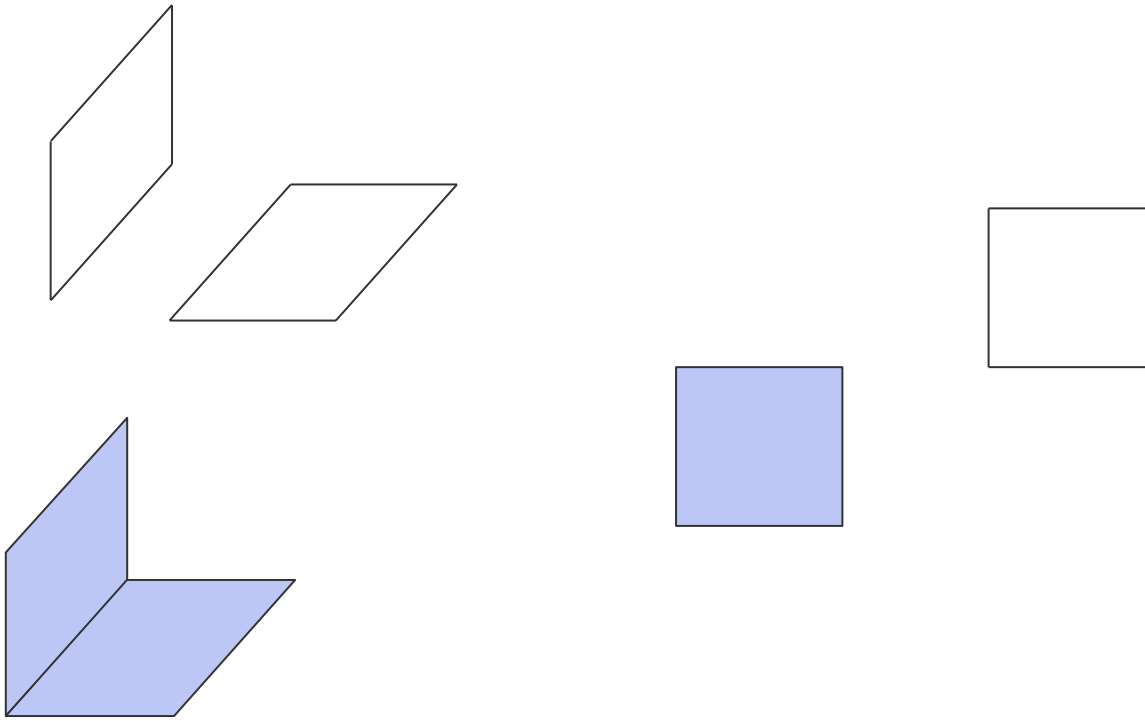
>> Spannungstensor <<

$$\vec{S} = \vec{S}_I(\vec{n}_x) \otimes \vec{n}_x + \vec{S}_{II}(\vec{n}_y) \otimes \vec{n}_y + \vec{S}_{III}(\vec{n}_z) \otimes \vec{n}_z$$

$$\begin{pmatrix} S_{xI} \\ S_{yI} \\ S_{zI} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} S_{xII} \\ S_{yII} \\ S_{zII} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 0 & 1 & 0 \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} S_{xIII} \\ S_{yIII} \\ S_{zIII} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} =$$

>> Spannungstensor <<

$\vec{S} \vec{n}$ in Matrixdarstellung



Impulsbilanz:

$$\frac{d}{dt} \iiint \vec{\pi} dV - \oiint \vec{S} \cdot \vec{n} df + \iiint \text{Volumen} dV = 0$$

Impulsänderung $\dot{\vec{p}}$

Impulsquelle
oder -senke

Strom durch
Oberfläche

daher: negativer Spannungstensor $-\vec{S} = \text{Impulsstromdichte } \vec{j}$

und

Impulsstromstärke

$$\vec{I} = \iint \vec{j} \cdot \vec{n} df$$