

1. MATEMATIČKE OSNOVE

1.1 Veličine u fizici

U fizici razlikujemo skalarne, vektorske i tenzorske veličine

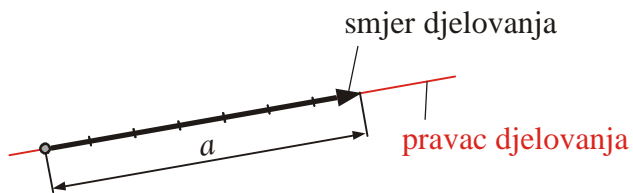
- skalarne: m, V, T, ρ, \dots

- vektorske: $\vec{r}, \vec{v}, \vec{a}, \vec{F}, \vec{M}, \dots$

- tenzorske: \mathbf{T} (tenzor naprezanja), \mathbf{D} (tenzor deformacije), \mathbf{I} (tenzor momenata inercije),

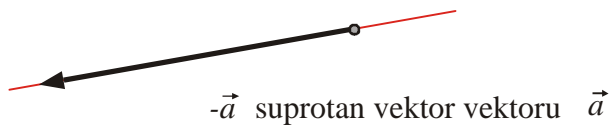
1.2 Vektori i operacije s vektorima

Vektori su određeni modulom te smjerom i pravcem djelovanja.

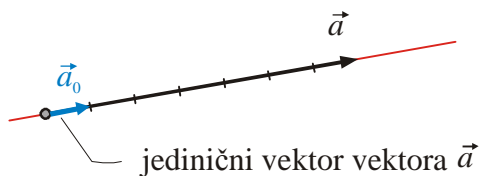


a -modul ili veličina vektora, $a = |\vec{a}|$

➤ suprotan vektor



➤ jedinični vektor (ort)



$$\vec{a}_0 = \frac{\vec{a}}{a} \text{ ili } \vec{a} = a \vec{a}_0, \quad |\vec{a}_0| = a_0 = 1$$

- Množenje vektora skalarom, $\vec{b} = \lambda \vec{a}$

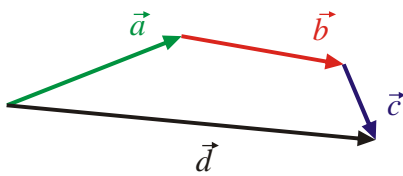
Umnožak skalara i vektora je vektor.

Npr. $\vec{b} = 2\vec{a}$



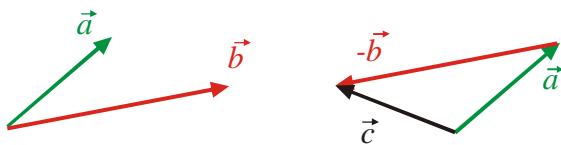
- Zbrajanje vektora, $\vec{d} = \vec{a} + \vec{b} + \vec{c}$

Zbroj dvaju ili više vektora je vektor.

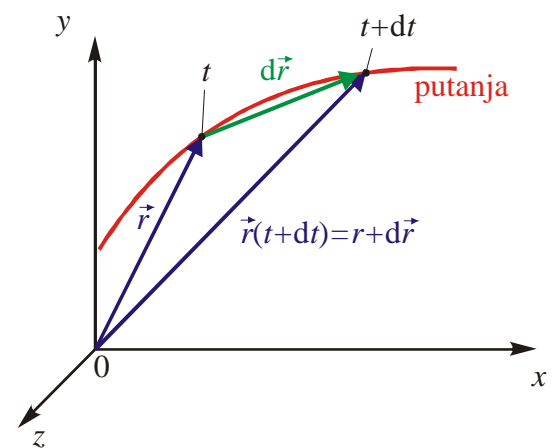


- Oduzimanje vektora = zbrajanje suprotnog vektora

$$\vec{c} = \vec{a} - \vec{b} = \vec{a} + (-\vec{b})$$



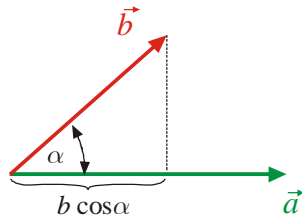
Npr.



- nul vektor, (za $\vec{a} = \vec{b}$) $\vec{a} - \vec{b} = \vec{0}$, $|\vec{0}| = 0$

➤ Skalarni umnožak vektora: $\lambda = \vec{a} \cdot \vec{b}$

Skalarni umnožak dvaju vektora je skalar čiji je modul jednak umnošku modula obaju vektora i kosinusa kuta između njih.



$$\vec{a} \cdot \vec{b} = a \cdot b \cos \alpha$$

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

- Ako su oba vektora jedinična ($a = 1, b = 1$): $\vec{a}_0 \cdot \vec{b}_0 = \cos \alpha$

Skalarni umnožak dvaju jediničnih vektora jednak je kosinusu kuta među njima.

- Za $a = 1$ $\vec{a}_0 \cdot \vec{b} = b \cos \alpha = b_a$ projekcija vektora \vec{b} na smjer vektora \vec{a}_0

- Za $b = 1$ $\vec{a} \cdot \vec{b}_0 = a \cos \alpha = a_b$ projekcija vektora \vec{a} na smjer vektora \vec{b}_0

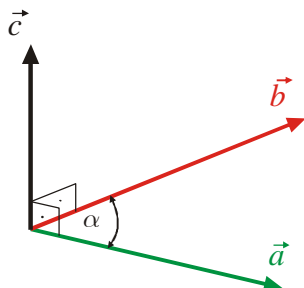
$$\vec{a} \cdot \vec{b} = a \cdot \underbrace{b \cos \alpha}_{b_a} = \underbrace{a \cos \alpha}_{a_b} \cdot b$$

$\vec{a} \cdot \vec{b}$ = umnožak modula vektora \vec{a} i projekcije vektora \vec{b} na vektor \vec{a} ili umnožak modula \vec{b} i projekcije vektora \vec{a} na vektor \vec{b}

Npr. $\vec{a} \cdot \vec{a} = a \cdot a \cdot \cos(0) = a^2$

➤ Vektorski umnožak vektora, $\vec{c} = \vec{a} \times \vec{b}$

Vektorski (vanjski) umnožak dvaju vektora je vektor, koji je okomit na oba vektora koja čine produkt, a po veličini je jednak umnošku modula tih vektora te sinusa kuta između vektora.



1) $c = ab \sin \alpha$

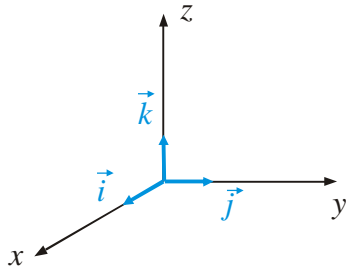
2) pravac c je okomit na \vec{a} i \vec{b}

3) smjer \vec{c} po pravilu desne ruke

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

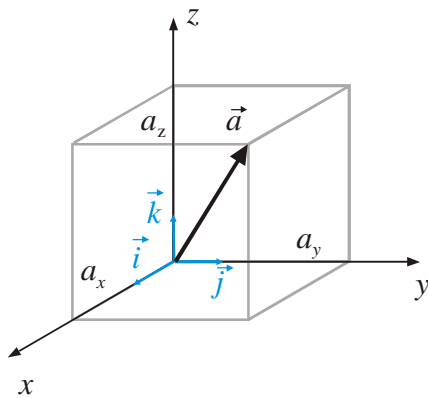
1.3 Prikaz vektora komponentama

Prethodne definicije su pogodne za geometrijsku interpretaciju operacija s vektorima. Za potrebe analitičkog računanja s vektorima nužno je uvesti koordinatni sustav i prikazati vektore komponentama.



Ortovi $\vec{i}, \vec{j}, \vec{k}$ čine bazu vektorskog prostora.

- Svaki se vektor u prostoru može prikazati linearnom kombinacijom baznih ortova. Koeficijenti te linearne kombinacije su komponente vektora.



$$\vec{a} = a_x \vec{i} + a_y \vec{j} + a_z \vec{k} \quad \vec{a} = (a_x, a_y, a_z)$$

$$\left. \begin{aligned} a_x &= \vec{a} \cdot \vec{i} = a \cos(x, \vec{a}) \\ a_y &= \vec{a} \cdot \vec{j} = a \cos(y, \vec{a}) \\ a_z &= \vec{a} \cdot \vec{k} = a \cos(z, \vec{a}) \end{aligned} \right\}$$

Komponente vektora su projekcije vektora \vec{a} na smjerove ortova

- Analitički izrazi za operacije s vektorima

- množenje vektora skalarom, $\vec{b} = \lambda \cdot \vec{a} = \begin{cases} b_x = \lambda a_x \\ b_y = \lambda a_y \\ b_z = \lambda a_z \end{cases}$

- zbrajanje vektora, $\vec{c} = \vec{a} + \vec{b} = \begin{cases} c_x = a_x + b_x \\ c_y = a_y + b_y \\ c_z = a_z + b_z \end{cases}$

- skalarni umnožak vektora

$$\lambda = \vec{a} \cdot \vec{b} = (a_x \vec{i} + a_y \vec{j} + a_z \vec{k}) \cdot (b_x \vec{i} + b_y \vec{j} + b_z \vec{k})$$

$$\lambda = \vec{a} \cdot \vec{b} = a_x b_x + a_y b_y + a_z b_z$$

Npr. $a^2 = \vec{a} \cdot \vec{a} = a_x^2 + a_y^2 + a_z^2$

$$\vec{a}_0 = \frac{\vec{a}}{a} = \frac{a_x}{a} \vec{i} + \frac{a_y}{a} \vec{j} + \frac{a_z}{a} \vec{k}$$

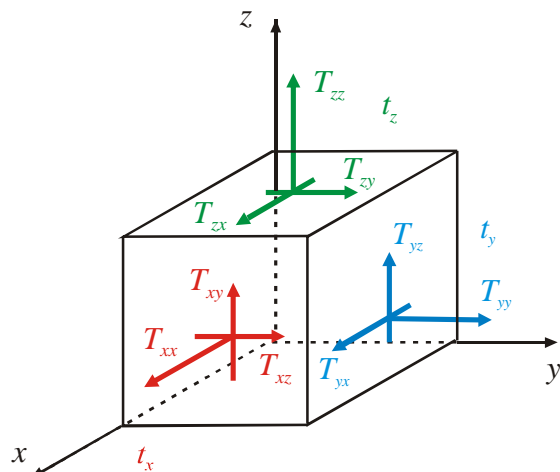
$$\vec{c} = \vec{a} \times \vec{b} = \begin{vmatrix} \vec{i} & \vec{j} & \vec{k} \\ a_x & a_y & a_z \\ b_x & b_y & b_z \end{vmatrix} = (a_y b_z - a_z b_y) \vec{i} + (a_z b_x - a_x b_z) \vec{j} + (a_x b_y - a_y b_x) \vec{k}$$

- mješoviti umnožak, $\lambda = \vec{d} \cdot (\vec{a} \times \vec{b})$

Skalarni umnožak vektora \vec{d} s vektorom $(\vec{a} \times \vec{b})$ je skalar. Geometrijski gledano skalarno vektorski umnožak je volumen paralelopipeda kojemu su bridovi \vec{d} , \vec{a} i \vec{b}

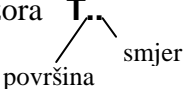
$$\lambda = \vec{d} \cdot (\vec{a} \times \vec{b}) = \begin{vmatrix} d_x & d_y & d_z \\ a_x & a_y & a_z \\ b_x & b_y & b_z \end{vmatrix}$$

1.3 Tenzori i operacije s tenzorima



baza tenzorskog prostora

$$\begin{bmatrix} \vec{i}\vec{i} & \vec{i}\vec{j} & \vec{i}\vec{k} \\ \vec{j}\vec{i} & \vec{j}\vec{j} & \vec{j}\vec{k} \\ \vec{k}\vec{i} & \vec{k}\vec{j} & \vec{k}\vec{k} \end{bmatrix}$$

- Označavanje komponenti tenzora \mathbf{T}
- 

$$\mathbf{T} = T_{xx}\vec{i}\vec{i} + T_{xy}\vec{i}\vec{j} + T_{xz}\vec{i}\vec{k} \\ + T_{yx}\vec{j}\vec{i} + T_{yy}\vec{j}\vec{j} + T_{yz}\vec{j}\vec{k} \\ + T_{zx}\vec{k}\vec{i} + T_{zy}\vec{k}\vec{j} + T_{zz}\vec{k}\vec{k}$$

ili $\mathbf{T} = \begin{bmatrix} T_{xx} & T_{xy} & T_{xz} \\ T_{yx} & T_{yy} & T_{yz} \\ T_{zx} & T_{zy} & T_{zz} \end{bmatrix} \begin{matrix} \vec{t}_x \\ \vec{t}_y \\ \vec{t}_z \end{matrix}$

glavna dijagonala tenzora

- Množenje tenzora skalarom

$$\mathbf{B} = \lambda \mathbf{A} \quad \text{ili} \quad \begin{matrix} B_{xx} = \lambda A_{xx} \\ B_{xy} = \lambda A_{xy} \\ \vdots \\ B_{zz} = \lambda B_{zz} \end{matrix}$$

- Zbrajanje tenzora

$$\mathbf{C} = \mathbf{A} + \mathbf{B} \quad \text{ili} \quad \begin{matrix} C_{xx} = A_{xx} + B_{xx} \\ C_{xy} = A_{xy} + B_{xy} \\ \vdots \\ C_{zz} = A_{zz} + B_{zz} \end{matrix}$$

- Tenzorski produkt vektora – dijada

$$\mathbf{A} = \vec{a}\vec{b} = (a_x\vec{i} + a_y\vec{j} + a_z\vec{k})(b_x\vec{i} + b_y\vec{j} + b_z\vec{k})$$

$$\mathbf{A} = \begin{bmatrix} a_x b_x & a_x b_y & a_x b_z \\ a_y b_x & a_y b_y & a_y b_z \\ a_z b_x & a_z b_y & a_z b_z \end{bmatrix}$$

- Skalarni produkt vektora i tenzora

$$\vec{t} = \vec{n} \cdot \mathbf{T} = (n_x, n_y, n_z) \begin{bmatrix} T_{xx} & T_{xy} & T_{xz} \\ T_{yx} & T_{yy} & T_{yz} \\ T_{zx} & T_{zy} & T_{zz} \end{bmatrix}, \quad \text{prema pravilu za množenje matrica}$$

$$\vec{t} = (n_x T_{xx} + n_y T_{yx} + n_z T_{zx}, \quad n_x T_{xy} + n_y T_{yy} + n_z T_{zy}, \quad n_x T_{xz} + n_y T_{yz} + n_z T_{zz})$$

Oprez! $\vec{n} \cdot \mathbf{T} \neq \mathbf{T} \cdot \vec{n}$

➤ Dvostruki skalarni umnožak tenzora $\lambda = \mathbf{A} : \mathbf{B}$

$$\lambda = \mathbf{A} : \mathbf{B} = \begin{bmatrix} A_{xx} & A_{xy} & A_{xz} \\ A_{yx} & A_{yy} & A_{yz} \\ A_{zx} & A_{zy} & A_{zz} \end{bmatrix} : \begin{bmatrix} B_{xx} & B_{xy} & B_{xz} \\ B_{yx} & B_{yy} & B_{yz} \\ B_{zx} & B_{zy} & B_{zz} \end{bmatrix}$$

$$\lambda = A_{xx}B_{xx} + A_{xy}B_{xy} + A_{xz}B_{xz} + A_{yx}B_{yx} + A_{yy}B_{yy} + A_{yz}B_{yz} + A_{zx}B_{zx} + A_{zy}B_{zy} + A_{zz}B_{zz}$$

- trag tenzora = zbroj članova na glavnoj dijagonali (I invarijanta tenzora)

- transponirani tenzor \mathbf{T}^T - zamjena redaka u tablici stupcima

$$\mathbf{T} = \begin{bmatrix} T_{xx} & T_{xy} & T_{xz} \\ T_{yx} & T_{yy} & T_{yz} \\ T_{zx} & T_{zy} & T_{zz} \end{bmatrix}, \quad \mathbf{T}^T = \begin{bmatrix} T_{xx} & T_{yx} & T_{zx} \\ T_{xy} & T_{yy} & T_{zy} \\ T_{xz} & T_{yz} & T_{zz} \end{bmatrix}$$

- simetrični tenzor $\mathbf{S} = \mathbf{S}^T$

$$\text{ili } \begin{matrix} S_{xy} = S_{yx} \\ S_{xz} = S_{zx} \\ S_{yz} = S_{zy} \end{matrix} \quad \text{npr.: } \mathbf{S} = \begin{bmatrix} 3 & 2 & -4 \\ 2 & -1 & 6 \\ -4 & 6 & 5 \end{bmatrix}$$

- antisimetrični tenzori $\mathbf{A} = -\mathbf{A}^T$

$$\text{ili } A_{xx} = A_{yy} = A_{zz} = 0$$

$$\begin{matrix} A_{xy} = -A_{yx} \\ A_{xz} = -A_{zx} \\ A_{yz} = -A_{zy} \end{matrix} \quad \text{npr.: } \mathbf{A} = \begin{bmatrix} 0 & 4 & -1 \\ -4 & 0 & -5 \\ 1 & 5 & 0 \end{bmatrix}$$

- Pravilo: Dvostruki skalarni umnožak simetričnog i antisimetričnog tenzora jednak je nuli.

$$\mathbf{S} : \mathbf{A} = 0$$

Poopćenje: skalari i vektori su tenzori nultog i prvog reda.

Broj komponenti tenzora n-tog reda u trodimenzijskom prostoru je 3^n .

skalar $n = 0$ $3^0 = 1$ komponenta
vektor $n = 1$ $3^1 = 3$ komponente

tenzor $n = 2$ $3^2 = 9$ komponenti
tenzor $n = 3$ $3^3 = 27$ komponenti

- Skalarni (unutarnji) produkt \rightarrow red tenzora rezultata jednak je zbroju redova faktora umanjen za 2

- Vektorski produkt \rightarrow red tenzora rezultata jednak je zbroju redova faktora umanjen za 1

- Tenzorski produkt \rightarrow red tenzora rezultata jednak je zbroju redova faktora

Primjeri:

$$\begin{array}{l} \vec{a} \cdot \vec{b} = \lambda \\ 1+1-2 = 0 \end{array}$$

$$\begin{array}{l} \vec{a} \times \vec{b} = \vec{c} \\ 1+1-1 = 1 \end{array}$$

$$\begin{array}{l} \mathbf{A} : \mathbf{B} = \lambda \\ 2+2-2 \times 2 = 0 \end{array}$$

$$\begin{array}{l} \mathbf{A} \times \mathbf{B} = \mathbf{C} \quad (\text{tenzor trećeg reda}) \\ 2+2-1 = 3 \end{array}$$

$$\begin{array}{l} \vec{a} \mathbf{B} = \mathbf{C} \quad (\text{tenzor trećeg reda}) \\ 1+2-0 = 3 \end{array}$$

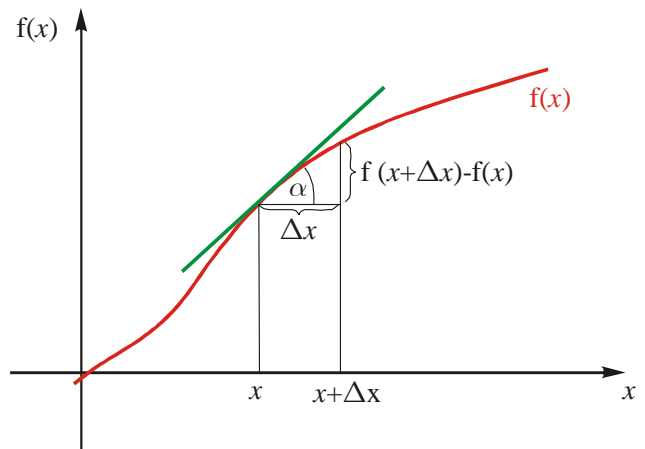
$$\begin{array}{l} \vec{a} \cdot \mathbf{B} = \vec{c} \quad (\text{vektor}) \\ 1+2-2 = 1 \end{array}$$

1.4 Diferencijalni račun

- Derivacija funkcije jedne varijable

$$\frac{df}{dx} = \lim_{\Delta x \rightarrow 0} \frac{f(x + \Delta x) - f(x)}{\Delta x} = \operatorname{tg} \alpha$$

$$f(x + \Delta x) = f(x) + \underbrace{\frac{df}{dx}}_{\text{prirast funkcije}} \Delta x$$



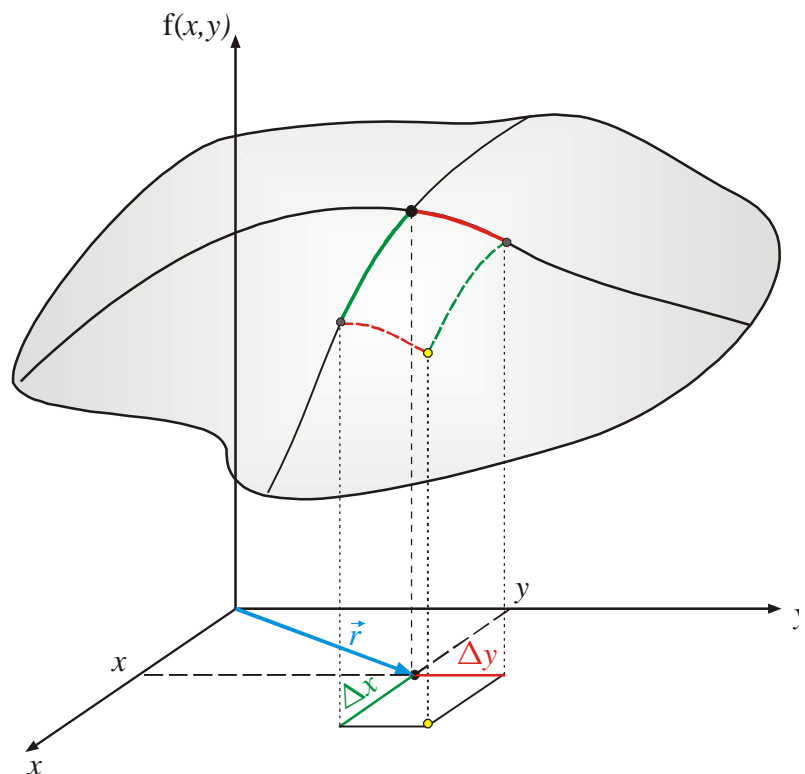
- Parcijalna derivacija

vektor položaja

$$\vec{r} = x\vec{i} + y\vec{j}$$

$$\frac{\partial f}{\partial x} = \lim_{\Delta x \rightarrow 0} \frac{f(x + \Delta x, y) - f(x, y)}{\Delta x}$$

$$\frac{\partial f}{\partial y} = \lim_{\Delta y \rightarrow 0} \frac{f(x, y + \Delta y) - f(x, y)}{\Delta y}$$



- Totalni prirast funkcije $\Delta f = \frac{\partial f}{\partial x} \Delta x + \frac{\partial f}{\partial y} \Delta y$

- Gradijent $\operatorname{grad} f = \frac{\partial f}{\partial x} \vec{i} + \frac{\partial f}{\partial y} \vec{j} + \frac{\partial f}{\partial z} \vec{k}$

$$\Delta \vec{r} = \Delta x \vec{i} + \Delta y \vec{j} + \Delta z \vec{k} \quad \text{pomak u prostoru varijabli}$$

$$\Delta f = \operatorname{grad} f \cdot \Delta \vec{r} \quad \text{totalni prirast funkcije}$$

➤ Prirast polja, $d\varphi = \text{grad}\varphi \cdot d\vec{r}$

$$d\vec{r} = dx\vec{i} + dy\vec{j} + dz\vec{k}$$

φ = skalar, vektor ili tenzor

$d\varphi_{\max}$ za $\text{grad}\varphi \uparrow\uparrow d\vec{r}$: φ najbrže raste u smjeru gradijenta = gradijent pokazuje smjer najbrže promjene φ

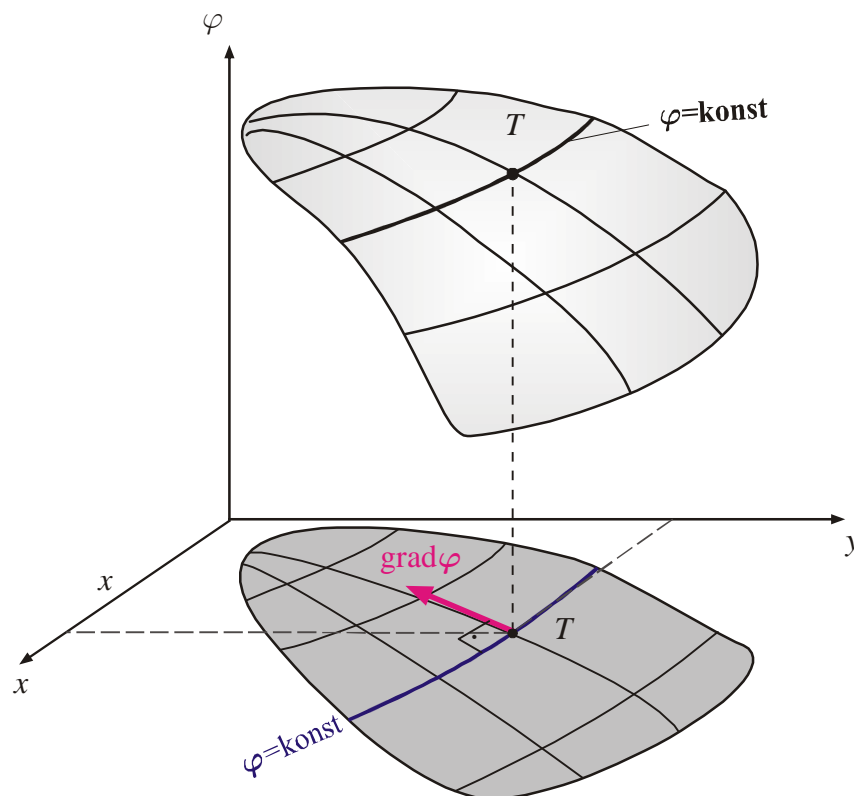
$d\varphi_{\max}$ za $\text{grad}\varphi \uparrow\downarrow d\vec{r}$: φ najbrže opada u smjeru suprotnom od $\text{grad}\varphi$

$d\varphi = 0$ za $\text{grad}\varphi \perp d\vec{r}$: $\text{grad}\varphi$ je okomit na $\varphi = \text{konst.}$

➤ Usmjereni derivacija u smjeru jediničnog vektora \vec{s}_0

$$d\varphi = \text{grad}\varphi \cdot \underbrace{ds \cdot \vec{s}_0}_{d\vec{s}} = \text{prirast u smjeru puta } d\vec{s} / : ds$$

$$\boxed{\frac{d\varphi}{ds} = \text{grad}\varphi \cdot \vec{s}_0} = \text{projekcija vektora } \text{grad}\varphi \text{ na } \vec{s}_0$$

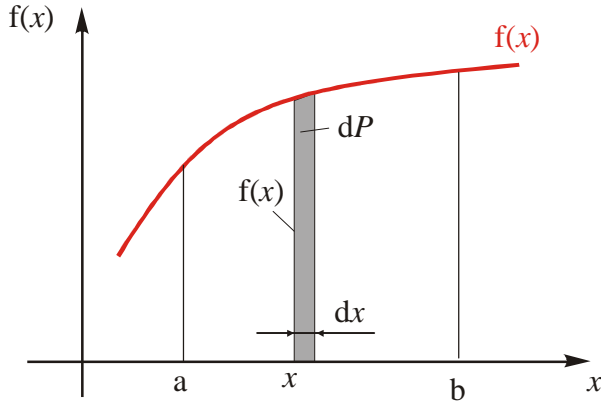


➤ Operator nabra $\nabla = \frac{\partial}{\partial x} \vec{i} + \frac{\partial}{\partial y} \vec{j} + \frac{\partial}{\partial z} \vec{k}$...vektor

operator	primjeri	zapis	raspis
grad $\nabla *$	grad f grad \vec{v} grad \mathbf{T}	∇f $\nabla \vec{v}$ $\nabla \mathbf{T}$	$\frac{\partial f}{\partial x} \vec{i} + \frac{\partial f}{\partial y} \vec{j} + \frac{\partial f}{\partial z} \vec{k}$ (vektor) $\begin{bmatrix} \frac{\partial v_x}{\partial x} & \frac{\partial v_x}{\partial y} & \frac{\partial v_x}{\partial z} \\ \frac{\partial v_y}{\partial x} & \frac{\partial v_y}{\partial y} & \frac{\partial v_y}{\partial z} \\ \frac{\partial v_z}{\partial x} & \frac{\partial v_z}{\partial y} & \frac{\partial v_z}{\partial z} \end{bmatrix}$ tenzor tenzor trećeg reda
div $\nabla \cdot *$	div \vec{v} div \mathbf{T}	$\nabla \cdot \vec{v}$ $\nabla \cdot \mathbf{T}$	$\frac{\partial v_x}{\partial x} + \frac{\partial v_y}{\partial y} + \frac{\partial v_z}{\partial z}$ (skalar) $\left(\frac{\partial T_{xx}}{\partial x} + \frac{\partial T_{yx}}{\partial y} + \frac{\partial T_{zx}}{\partial z} \right) \vec{i} +$ $\left(\frac{\partial T_{xy}}{\partial x} + \frac{\partial T_{yy}}{\partial y} + \frac{\partial T_{zy}}{\partial z} \right) \vec{j} +$ $\left(\frac{\partial T_{xz}}{\partial x} + \frac{\partial T_{yz}}{\partial y} + \frac{\partial T_{zz}}{\partial z} \right) \vec{k}$ (vektor)
rot $\nabla \times *$	rot \vec{v}	$\nabla \times \vec{v}$	$\begin{vmatrix} \vec{i} & \vec{j} & \vec{k} \\ \frac{\partial}{\partial x} & \frac{\partial}{\partial y} & \frac{\partial}{\partial z} \\ v_x & v_y & v_z \end{vmatrix} = \left(\frac{\partial v_z}{\partial y} - \frac{\partial v_y}{\partial z} \right) \vec{i} +$ $\left(\frac{\partial v_x}{\partial z} - \frac{\partial v_z}{\partial x} \right) \vec{j} +$ $\left(\frac{\partial v_y}{\partial x} - \frac{\partial v_x}{\partial y} \right) \vec{k}$ (vektor)

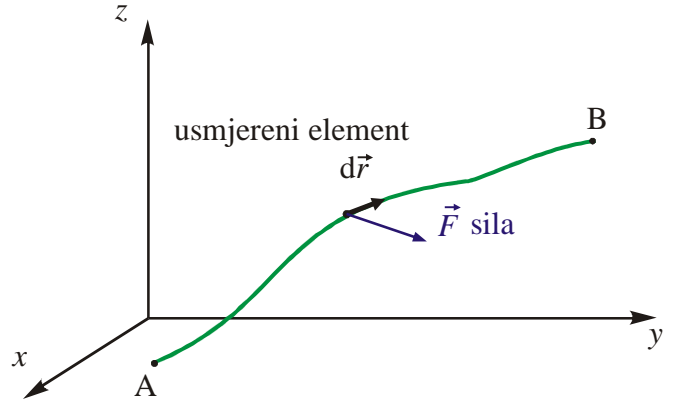
1.5 Integrali

jednostruki



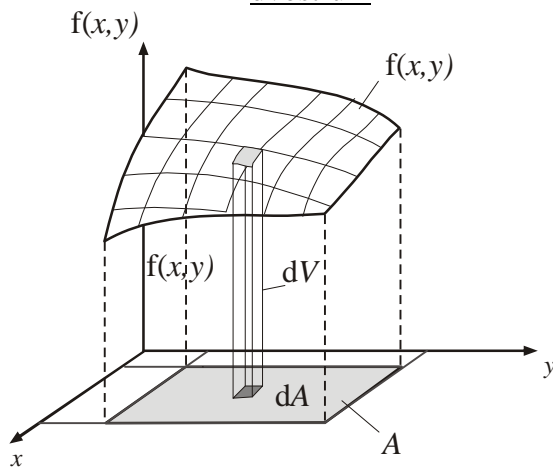
$$P = \int_a^b \underbrace{f(x)}_{dP} dx$$

krivuljni



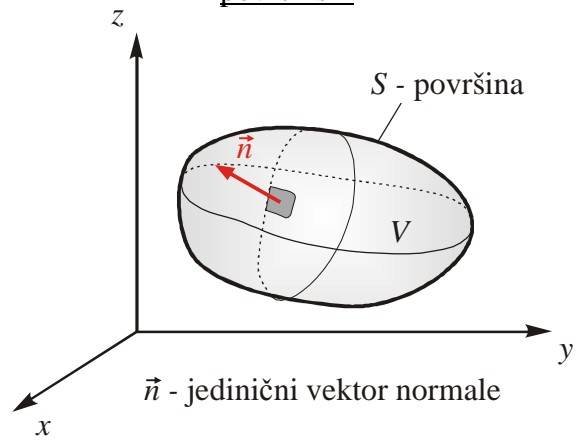
$$W = \int_A^B \vec{F} \cdot d\vec{r} = \text{hod vektora po krivulji}$$

dvostruki



$$V = \int_A \underbrace{f(x,y)}_{dV} dA$$

površinski

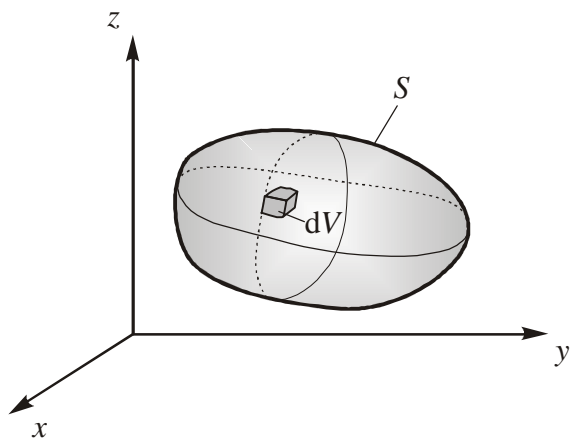


φ = površinska gustoća fizikalnog svojstva

$$I = \int_S \varphi dS$$

- Fluks vektora \vec{v} kroz površinu S

$$F = \int_S \underbrace{\vec{v} \cdot \vec{n}}_{\text{projekcija vektora na smjer normale}} dS$$

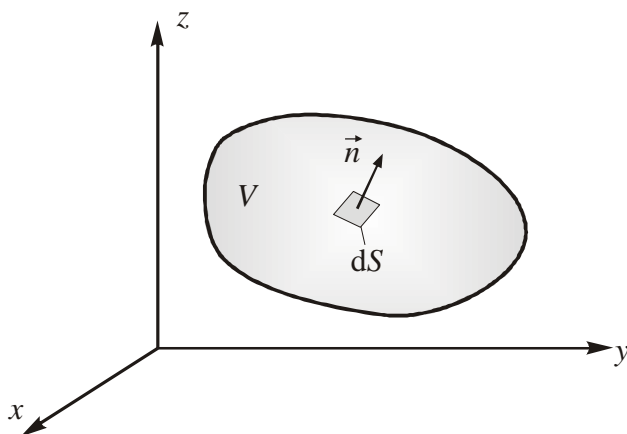
volumenski integral

$$I = \int_V \Phi \, dV$$

Φ = volumenska gustoća fizikalnog svojstva

npr. gustoća = volumenska gustoća mase

$$m = \int_V \rho \cdot dV$$

➤ Gaussova formula

Primjeri:

$$\int_S p \vec{n} \, dS = \int_V \overline{\text{grad} p} \, dV$$

$$\int_S \vec{v} \cdot \vec{n} \, dS = \int_V \overline{\text{div} \vec{v}} \, dV$$

$$\int_S \varphi \otimes \vec{n} \, dS = \int_V \nabla \otimes \varphi \, dV$$

\otimes = operator

φ = skalar, vektor ili tenzor