

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

1. Předpokládejte, že pracujete s dostatečně hladkými funkcemi. Uvažujte diferenciální rovnici

$$D_{\mathbf{x}}\boldsymbol{\chi}[\mathbf{U}] = \mathbb{R}\mathbb{C}^{\frac{1}{2}}\mathbf{U}, \quad (1)$$

aneb $\frac{\partial \chi_i}{\partial X_j} U_j = R_{im} C_{mk} U_k$. Ukažte, že požadavek na záměnnost parciálních derivací

$$D_{\mathbf{x}}^2 \boldsymbol{\chi}[\mathbf{U}, \mathbf{V}] = D_{\mathbf{x}}^2 \boldsymbol{\chi}[\mathbf{V}, \mathbf{U}] \quad (2)$$

vede k následující nutné podmínce pro řešitelnost rovnice (1)

$$(\mathbb{A}\mathbf{V}) \times (\mathbb{C}^{\frac{1}{2}}\mathbf{U}) - (\mathbb{A}\mathbf{U}) \times (\mathbb{C}^{\frac{1}{2}}\mathbf{V}) = (D_{\mathbf{x}}\mathbb{C}^{\frac{1}{2}}[\mathbf{U}])\mathbf{V} - (D_{\mathbf{x}}\mathbb{C}^{\frac{1}{2}}[\mathbf{V}])\mathbf{U}, \quad (3)$$

kde \mathbb{A} je matice vystupující ve vztahu

$$D_{\mathbf{x}}\mathbb{R}[\mathbf{U}] = \mathbb{R}j(\mathbb{A}\mathbf{U}), \quad (4)$$

a $j : \mathbb{R}^3 \mapsto \mathbb{R}^{3 \times 3}$ je operátor, který danému vektoru \mathbf{w} přiřadí odpovídající antisymetrickou matici $\mathbb{B}_{\mathbf{w}}$ takovou, že $\mathbb{B}_{\mathbf{w}}\mathbf{v} = \mathbf{w} \times \mathbf{v}$ platí pro libovolné $\mathbf{v} \in \mathbb{R}^3$. Ukažte, že podmínku (3) lze přepsat do tvaru¹

$$\left(\det \mathbb{C}^{\frac{1}{2}}\right) \left(\left(\text{Tr} \left(\mathbb{A} \mathbb{C}^{-\frac{1}{2}} \right) \mathbb{C}^{-\frac{1}{2}} \mathbf{W} \right) \bullet (\mathbf{V} \times \mathbf{U}) - \left(\mathbb{C}^{-\frac{1}{2}} \mathbb{A} \mathbb{C}^{-\frac{1}{2}} \mathbf{W} \right) \bullet (\mathbf{V} \times \mathbf{U}) \right) = - \left(\left(\text{rot} \mathbb{C}^{\frac{1}{2}} \right)^{\top} \mathbf{W} \right) \bullet (\mathbf{V} \times \mathbf{U}), \quad (6)$$

kde \mathbf{W} je libovolný konstantní vektor. Ukažte, že rovnice (6) je splněna pro libovolné \mathbf{U} , \mathbf{V} a \mathbf{W} právě když

$$\mathbb{A} = \frac{1}{\det \mathbb{C}^{\frac{1}{2}}} \left(\mathbb{C}^{\frac{1}{2}} \left(\text{rot} \mathbb{C}^{\frac{1}{2}} \right)^{\top} \mathbb{C}^{\frac{1}{2}} - \frac{1}{2} \text{Tr} \left(\mathbb{C}^{\frac{1}{2}} \left(\text{rot} \mathbb{C}^{\frac{1}{2}} \right)^{\top} \right) \mathbb{C}^{\frac{1}{2}} \right). \quad (7)$$

¹Návod: Rovnici (3) přenásobte konstantním vektorem \mathbf{W} . Pravou stranu upravte stejným postupem jako na přednášce. Při úpravě levé strany využijte vztahu mezi stopou a smíšeným součinem

$$\text{Tr} \mathbb{A} = \frac{\mathbb{A}\mathbf{u} \bullet (\mathbf{v} \times \mathbf{w}) + \mathbf{u} \bullet (\mathbb{A}\mathbf{v} \times \mathbf{w}) + \mathbf{u} \bullet (\mathbf{v} \times \mathbb{A}\mathbf{w})}{\mathbf{u} \bullet (\mathbf{v} \times \mathbf{w})}, \quad (5)$$

který platí pro libovolnou matici \mathbb{A} , viz přednáška Mechanika kontinua.