

表記と定義

表記と基本的な記号の定義をまとめています。よく使う関係もいくつか載せています。
余計な混乱を招かないように、添え字は全て4次元(0~3)だとしてしまいます。

- 計量の符号は (+, -, -, -)
- 4次元時空とせずに4次元空間と言っていきます
- 変換則(「テンソル解析」)
 - 反変ベクトルの変換則

$$\bar{V}^i = \frac{\partial \bar{x}^i}{\partial x^j} V^j$$

- 共変ベクトルの変換則

$$\bar{V}_i = \frac{\partial x^j}{\partial \bar{x}^i} V_j$$

- テンソルの変換則

$$\bar{T}_{l_1 \dots l_b}^{k_1 \dots k_a} = \left(\frac{\partial \bar{x}^{k_1}}{\partial x^{m_1}} \dots \frac{\partial \bar{x}^{k_a}}{\partial x^{m_a}} \right) \left(\frac{\partial x^{n_1}}{\partial \bar{x}^{l_1}} \dots \frac{\partial x^{n_b}}{\partial \bar{x}^{l_b}} \right) T_{n_1 \dots n_b}^{m_1 \dots m_a}$$

- テンソル密度(「テンソル解析」)

テンソル密度はテンソル $T_{cd\dots}^{ab\dots}$ によって

$$t_{cd\dots}^{ab\dots} = \sqrt{-g} T_{cd\dots}^{ab\dots}$$

テンソル密度の変換則

$$\bar{t}_{mn}^{ij} = \sqrt{-g} \frac{\partial \bar{x}^i}{\partial x^a} \frac{\partial \bar{x}^j}{\partial x^b} \dots \frac{\partial x^c}{\partial \bar{x}^m} \frac{\partial x^d}{\partial \bar{x}^n} \dots t_{cd\dots}^{ab\dots}$$

- 計量テンソル(「テンソル解析」)

計量は g_{ik} とし、線素 ds は

$$ds^2 = g_{ik} dx^i dx^k$$

行列式と計量の微分

$$g = \det g_{ik}$$

$$\frac{\partial g_{ij}}{\partial x^a} g^{jk} = -g_{ij} \frac{\partial g^{jk}}{\partial x^a}$$

$$\frac{1}{g} \frac{\partial g}{\partial g_{ik}} = g^{ik}, \quad \frac{1}{g} \frac{\partial g}{\partial g^{ik}} = -g_{ik}$$

$$\frac{1}{g} \frac{\partial g}{\partial g_{ij}} \frac{\partial g_{ij}}{\partial x^k} = \frac{1}{g} \frac{\partial g}{\partial x^k}$$

$$\frac{1}{g} \frac{\partial g}{\partial g_{ij}} \frac{\partial g_{ij}}{\partial x^k} = g^{ij} \frac{\partial g_{ij}}{\partial x^k} = -g_{ij} \frac{\partial g^{ij}}{\partial x^k}$$

最後の二つは「共変微分」参照

- クリストッフエル記号 (「アフィン接続と平行移動」)

- 第一種

$$[ik, l] = \frac{1}{2} \left(\frac{\partial g_{kl}}{\partial x^i} + \frac{\partial g_{li}}{\partial x^k} - \frac{\partial g_{ik}}{\partial x^l} \right)$$

- 第二種

$$\left\{ \begin{matrix} j \\ i \ k \end{matrix} \right\} = \Gamma_{ik}^j = g^{jl} [ik, l] = \frac{1}{2} g^{jl} \left(\frac{\partial g_{kl}}{\partial x^i} + \frac{\partial g_{li}}{\partial x^k} - \frac{\partial g_{ik}}{\partial x^l} \right)$$

下2つの文字に関して対称

$$\left\{ \begin{matrix} j \\ i \ k \end{matrix} \right\} = \left\{ \begin{matrix} j \\ k \ i \end{matrix} \right\}, \quad \Gamma_{ik}^j = \Gamma_{ki}^j$$

- 変換則

$$\bar{\Gamma}_{ab}^c = \frac{\partial \bar{x}^c}{\partial x^i} \frac{\partial x^k}{\partial \bar{x}^a} \frac{\partial x^j}{\partial \bar{x}^b} \Gamma_{kj}^i - \frac{\partial^2 \bar{x}^c}{\partial x^k \partial x^j} \frac{\partial x^k}{\partial \bar{x}^a} \frac{\partial x^j}{\partial \bar{x}^b} = \frac{\partial \bar{x}^c}{\partial x^i} \frac{\partial x^k}{\partial \bar{x}^a} \frac{\partial x^j}{\partial \bar{x}^b} \Gamma_{kj}^i + \frac{\partial \bar{x}^c}{\partial x^j} \frac{\partial^2 x^j}{\partial \bar{x}^a \partial \bar{x}^b}$$

- 関係

$$\frac{\partial g_{ij}}{\partial x^k} = g_{il} \Gamma_{jk}^l + g_{jl} \Gamma_{ik}^l$$

$$\Gamma_{jk}^k = \frac{1}{2} g^{ik} \frac{\partial g_{ik}}{\partial x^j} = \frac{\partial}{\partial x^l} \log \sqrt{-g}$$

2番目の式の最右辺は「共変微分」。

- 平行移動

$$d\xi^i = -\Gamma_{ik}^j dx^\alpha \xi^\beta$$

- 共変微分 (リーマン空間) (「共変微分」)

- スカラー

$$\phi_{||i} = \frac{\partial \phi}{\partial x^i} = \phi_{|i} \quad ((A_i B^i)_{||k} = (A_i B^i)_{|k})$$

- 反変ベクトル

$$A^i_{||k} = \frac{\partial A^i}{\partial x^k} + \Gamma_{kl}^i A^l = A^i_{|k} + \Gamma_{kl}^i A^l$$

- 共変ベクトル

$$A_{i||k} = A_{i|k} - \Gamma_{ik}^l A_l$$

- テンソル

$$T^{ij}_{k||l} = T^{ij}_{k|l} + \Gamma_{lm}^i T^{mj}_k + \Gamma_{lm}^j T^{mi}_k - \Gamma_{lk}^m T^{ij}_m$$

$$T^{i_1 i_2 \dots i_m}_{a_1 a_2 \dots a_n ||k} = T^{i_1 i_2 \dots i_m}_{a_1 a_2 \dots a_n |k} + \sum_{s=1}^m \Gamma_{kl}^{i_s} T^{i_1 \dots i_{s-1} l i_{s+1} \dots i_m}_{a_1 a_2 \dots a_n} - \sum_{s=1}^n \Gamma_{ka_s}^l T^{i_1 i_2 \dots i_m}_{a_1 \dots a_{s-1} l a_{s+1} \dots a_n}$$

- テンソル密度

$$\mathcal{V}^i_{||a} = \mathcal{V}^i_{|a} + \Gamma_{aj}^i \mathcal{V}^j - W \Gamma_{ja}^j \mathcal{V}^i$$

$$\mathcal{T}^{ij}_{||a} = \mathcal{T}^{ij}_{|a} + \Gamma_{ak}^i \mathcal{T}^{kj} + \Gamma_{ak}^j \mathcal{T}^{ik} - W \Gamma_{ja}^j \mathcal{T}^{ij}$$

- 計量テンソル、クロネッカーデルタ、レヴィ・チビタテンソル密度

$$g_{ab||i} = 0$$

$$\delta_{b||i}^a = 0$$

$$\epsilon_{||i}^{abcd} = 0$$

- 発散

$$\xi_{||i}^i = \text{div}\xi = \xi_{|i}^i + \left\{ \begin{matrix} i \\ i k \end{matrix} \right\} \xi^k = \frac{1}{\sqrt{-g}} [\xi^i \sqrt{-g}]_{|i}$$

$$\left\{ \begin{matrix} k \\ k l \end{matrix} \right\} = \frac{\partial}{\partial x^l} \log \sqrt{-g}$$

- ラプラシアン

$$\nabla^2 f = \text{div}(g^{ik} f_{|k}) = \frac{1}{\sqrt{-g}} [g^{ik} f_{|k} \sqrt{-g}]_{|i}$$

- 回転

$$A_{i||k} - A_{k||i} = A_{i|k} - A_{k|i}$$

- 不変体積要素 (「共変微分」)

$$\sqrt{-g} d^4x = \sqrt{-g} dx^0 dx^1 dx^2 dx^3$$

- リー微分 (「共変微分」)

t^i 方向のリー微分 \mathfrak{L}_t

- スカラー

$$\mathfrak{L}_t \phi = \phi_{|i} t^i = \phi_{||i} t^i$$

- 反変ベクトル

$$\mathfrak{L}_t A^i = A^i_{||j} t^j - t^i_{||j} A^j$$

- 共変ベクトル

$$\mathfrak{L}_t A_i = A_{i||j} t^j + t^j_{||i} A_j$$

- テンソル

$$\mathfrak{L}_t T^{ij} = T^i_{|k}{}^j t^k - T^{kj} t^i_{|k} - T^{ik} t^j_{|k}$$

$$\mathfrak{L}_t T_{ij} = T_{ij|k} t^k + T_{kj} t^k_{|i} + T_{ik} t^k_{|j}$$

$$\mathfrak{L}_t T^i_j = T^i_{j|k} t^k - T^k_j t^i_{|k} + T^i_k t^k_{|j}$$

- ・計量

$$\mathfrak{L}_t g_{ij} = t_{i|j} + t_{j|i}$$

- ・スカラー密度 $s = \sqrt{-g}S$

$$\mathfrak{L}_t s = t^i s_{;i} + s t^i_{;i}$$

- テンソルの対称

$$T_{ikl} = T_{kil} = T_{lik}$$

- テンソルの反対称

$$T_{ikl} = -T_{kil} = T_{lik}$$

- 対称化・反対称化

- ・対称化

$$(T_{ikl}) = T_{(ikl)} = \frac{1}{3!}(T_{ikl} + T_{kil} + T_{kli} + T_{ilk} + T_{lik} + T_{lki})$$

- ・反対称化

$$\{T_{ikl}\} = T_{\{ikl\}} = \frac{1}{3!}(T_{ikl} - T_{kil} + T_{kli} - T_{ilk} + T_{lik} - T_{lki})$$

- リーマン曲率テンソル

$$R^{\alpha}_{\eta\beta\gamma} = \left\{ \begin{matrix} \alpha \\ \eta \gamma \end{matrix} \right\}_{|\beta} - \left\{ \begin{matrix} \alpha \\ \eta \beta \end{matrix} \right\}_{|\gamma} - \left\{ \begin{matrix} \alpha \\ \gamma \mu \end{matrix} \right\} \left\{ \begin{matrix} \mu \\ \eta \beta \end{matrix} \right\} + \left\{ \begin{matrix} \alpha \\ \beta \mu \end{matrix} \right\} \left\{ \begin{matrix} \mu \\ \eta \gamma \end{matrix} \right\}$$

独立成分は 20 個

・ 対称性

$$R_{\alpha\eta\beta\gamma} = -R_{\eta\alpha\beta\gamma}$$

$$R_{\alpha\eta\beta\gamma} = -R_{\alpha\eta\gamma\beta}$$

$$R_{\alpha\eta\beta\gamma} = R_{\beta\gamma\alpha\eta}$$

$$\{R_{\alpha\eta\beta\gamma}\}_{(\alpha,\beta,\gamma)} = 0$$

• ビアンキの恒等式

$$R_{\alpha\eta\beta\gamma||\delta} + R_{\alpha\eta\delta\beta||\gamma} + R_{\alpha\eta\gamma\delta||\beta} = 0$$

• キリング方程式

$$\mathfrak{L}_t g_{\mu\nu} = 0$$

$$t_{\sigma||\rho} + t_{\rho||\sigma} = 0$$

t_σ はキリングベクトル

• 測地線方程式

$$\frac{d^2 x^i}{ds^2} + \left\{ \begin{array}{cc} i & \\ j & k \end{array} \right\} \frac{dx^j}{ds} \frac{dx^k}{ds} = 0$$