

接続係数を計量で表す

さて、接続係数はもちろん任意ではなく通常の空間で定義される直感的な平行移動の概念と矛盾しない事が必要である。そこで接続係数に対する条件として、平行移動によってベクトルの大きさと任意の二つのベクトルのなす角が不変に保たれる事を要求しよう。これは任意の二つのベクトルの内積が不変である事を意味する。すなわち、

$$\text{条件: } \mathbf{A}(\mathbf{x}) \cdot \mathbf{B}(\mathbf{x}) = \mathbf{A}_{\parallel}(\mathbf{x}; d\mathbf{x}) \cdot \mathbf{B}_{\parallel}(\mathbf{x}; d\mathbf{x})$$

となる。この条件を具体的に計算してみよう。まず左辺は、

$$\mathbf{A}(\mathbf{x}) \cdot \mathbf{B}(\mathbf{x}) = (A^\mu(\mathbf{x})e_\mu(\mathbf{x})) \cdot (B^\nu(\mathbf{x})e_\nu(\mathbf{x})) = A^\mu(\mathbf{x})B^\nu(\mathbf{x})e_\mu(\mathbf{x}) \cdot e_\nu(\mathbf{x}) = g_{\mu\nu}(\mathbf{x})A^\mu(\mathbf{x})B^\nu(\mathbf{x}) = g_{\mu\nu}A^\mu B^\nu$$

同様に右辺は、必要に応じテイラー展開で展開近似して、

$$\begin{aligned} \mathbf{A}_{\parallel}(\mathbf{x}; d\mathbf{x}) \cdot \mathbf{B}_{\parallel}(\mathbf{x}; d\mathbf{x}) &= (A^\mu(\mathbf{x})e_{\mu\parallel}(\mathbf{x}; d\mathbf{x})) \cdot (B^\nu(\mathbf{x})e_{\nu\parallel}(\mathbf{x}; d\mathbf{x})) \\ &= \left\{ \left(A^\mu(\mathbf{x}) - \Gamma^\mu_{\alpha\beta} A^\alpha(\mathbf{x}) dx^\beta \right) e_\mu(\mathbf{x} + d\mathbf{x}) \right\} \cdot \left\{ \left(B^\nu(\mathbf{x}) - \Gamma^\nu_{\kappa\lambda} B^\kappa(\mathbf{x}) dx^\lambda \right) e_\nu(\mathbf{x} + d\mathbf{x}) \right\} \\ &= \left(A^\mu(\mathbf{x}) - \Gamma^\mu_{\alpha\beta} A^\alpha(\mathbf{x}) dx^\beta \right) \left(B^\nu(\mathbf{x}) - \Gamma^\nu_{\kappa\lambda} B^\kappa(\mathbf{x}) dx^\lambda \right) e_\mu(\mathbf{x} + d\mathbf{x}) \cdot e_\nu(\mathbf{x} + d\mathbf{x}) \\ &= \left(A^\mu(\mathbf{x})B^\nu(\mathbf{x}) - A^\mu(\mathbf{x})\Gamma^\nu_{\kappa\lambda} B^\kappa(\mathbf{x}) dx^\lambda - B^\nu(\mathbf{x})\Gamma^\mu_{\alpha\beta} A^\alpha(\mathbf{x}) dx^\beta + O(dx^\beta dx^\lambda) \right) g_{\mu\nu}(\mathbf{x} + d\mathbf{x}) \\ &= \left(A^\mu B^\nu - A^\mu \Gamma^\nu_{\kappa\lambda} B^\kappa dx^\lambda - B^\nu \Gamma^\mu_{\alpha\beta} A^\alpha dx^\beta \right) \left(g_{\mu\nu}(\mathbf{x}) + g_{\mu\nu,\tau}(\mathbf{x}) dx^\tau + O(dx^{\tau^2}) \right) \\ &= g_{\mu\nu} A^\mu B^\nu + g_{\mu\nu,\tau} dx^\tau A^\mu B^\nu - g_{\mu\nu} A^\mu \Gamma^\nu_{\kappa\lambda} B^\kappa dx^\lambda - g_{\mu\nu} B^\nu \Gamma^\mu_{\alpha\beta} A^\alpha dx^\beta + O(dx^\beta dx^\tau) + O(dx^\lambda dx^\tau) \\ &= g_{\mu\nu} A^\mu B^\nu + g_{\mu\nu,\tau} dx^\tau A^\mu B^\nu - g_{\mu\nu} \Gamma^\nu_{\kappa\lambda} dx^\lambda A^\mu B^\kappa - g_{\mu\nu} \Gamma^\mu_{\alpha\beta} dx^\beta A^\alpha B^\nu \\ &= g_{\mu\nu} A^\mu B^\nu + g_{\mu\nu,\beta} dx^\beta A^\mu B^\nu - g_{\mu\alpha} \Gamma^\alpha_{\nu\beta} dx^\beta A^\mu B^\nu - g_{\alpha\nu} \Gamma^\alpha_{\mu\beta} dx^\beta A^\mu B^\nu \\ &= g_{\mu\nu} A^\mu B^\nu + (g_{\mu\nu,\beta} - g_{\mu\alpha} \Gamma^\alpha_{\nu\beta} - g_{\alpha\nu} \Gamma^\alpha_{\mu\beta}) dx^\beta A^\mu B^\nu \end{aligned}$$

となる。なお、 dx^* の 2 次以上の項は無視してよいので随時切り捨てている。よって、満たすべき条件は、

$$\mathbf{A}_{\parallel}(\mathbf{x}; d\mathbf{x}) \cdot \mathbf{B}_{\parallel}(\mathbf{x}; d\mathbf{x}) - \mathbf{A}(\mathbf{x}) \cdot \mathbf{B}(\mathbf{x}) = (g_{\mu\nu,\beta} - g_{\mu\alpha} \Gamma^\alpha_{\nu\beta} - g_{\alpha\nu} \Gamma^\alpha_{\mu\beta}) dx^\beta A^\mu B^\nu = 0$$

となる。いま、ベクトル A, B は任意のベクトルだから結局条件式は添字を整理すると、

$$g_{\alpha\beta,\gamma} - g_{\alpha\omega} \Gamma^\omega_{\beta\gamma} - g_{\omega\beta} \Gamma^\omega_{\alpha\gamma} = 0 \quad (1)$$

となる。(1) 式は、

$$\Gamma_{\alpha\beta\gamma} = g_{\alpha\omega} \Gamma^\omega_{\beta\gamma}$$

の関係式 (定義式と見てもかまわない) と、 $g_{\omega\beta} = g_{\beta\omega}$ を用いると、

$$g_{\alpha\beta,\gamma} - \Gamma_{\alpha\beta\gamma} - \Gamma_{\beta\alpha\gamma} = 0$$

と表される。ここで、添字の入れ替えを行うと、

$$g_{\alpha\beta,\gamma} - \Gamma_{\alpha\beta\gamma} - \Gamma_{\beta\alpha\gamma} = 0, \quad (2)$$

$$g_{\alpha\gamma,\beta} - \Gamma_{\alpha\gamma\beta} - \Gamma_{\gamma\alpha\beta} = 0, \quad (3)$$

$$g_{\gamma\beta,\alpha} - \Gamma_{\gamma\beta\alpha} - \Gamma_{\beta\gamma\alpha} = 0, \quad (4)$$

の 3 つの式が得られる。さて、

$$\frac{\partial x^{\alpha'}}{\partial x^\alpha} \frac{\partial x^\beta}{\partial x^{\beta'}} \frac{\partial x^\gamma}{\partial x^{\gamma'}} \Gamma^\alpha_{\beta\gamma} = \Gamma^{\alpha'}_{\beta'\gamma'} - \frac{\partial x^{\alpha'}}{\partial x^\alpha} \frac{\partial^2 x^\alpha}{\partial x^{\beta'} \partial x^{\gamma'}}$$

より、 $\Gamma^\alpha_{\beta\gamma}$ は明らかにテンソルの変換則を満たしていない。しかし、右辺の第 2 項は $\frac{\partial x^{\alpha'}}{\partial x^\alpha} \frac{\partial^2 x^\alpha}{\partial x^{\beta'} \partial x^{\gamma'}} = \frac{\partial x^{\alpha'}}{\partial x^\alpha} \frac{\partial^2 x^\alpha}{\partial x^{\gamma'} \partial x^{\beta'}}$ より添字 β' と γ' の入れ替えに対して対称となっている。そこで、

$$\frac{\partial x^{\alpha'}}{\partial x^{\alpha}} \frac{\partial x^{\beta}}{\partial x^{\beta'}} \frac{\partial x^{\gamma}}{\partial x^{\gamma'}} \Gamma^{\alpha}_{\beta\gamma} - \frac{\partial x^{\alpha'}}{\partial x^{\alpha}} \frac{\partial x^{\gamma}}{\partial x^{\gamma'}} \frac{\partial x^{\beta}}{\partial x^{\beta'}} \Gamma^{\alpha}_{\gamma\beta} = \Gamma^{\alpha'}_{\beta'\gamma'} - \frac{\partial x^{\alpha'}}{\partial x^{\alpha}} \frac{\partial^2 x^{\alpha}}{\partial x^{\beta'} \partial x^{\gamma'}}$$

より,

$$\frac{\partial x^{\alpha'}}{\partial x^{\alpha}} \frac{\partial x^{\beta}}{\partial x^{\beta'}} \frac{\partial x^{\gamma}}{\partial x^{\gamma'}} (\Gamma^{\alpha}_{\beta\gamma} - \Gamma^{\alpha}_{\gamma\beta}) = (\Gamma^{\alpha'}_{\beta'\gamma'} - \Gamma^{\alpha'}_{\beta'\gamma'})$$

つまり $\Gamma^{\alpha}_{\beta\gamma}$ の下付きの添字 β, γ に関する反対称部分,

$$\Gamma^{\alpha}_{[\beta\gamma]} \stackrel{\text{def}}{=} \frac{1}{2} (\Gamma^{\alpha}_{\beta\gamma} - \Gamma^{\alpha}_{\gamma\beta})$$

はテンソルになる.

$$\Gamma^{\alpha'}_{[\beta'\gamma']} = \frac{\partial x^{\alpha'}}{\partial x^{\alpha}} \frac{\partial x^{\beta}}{\partial x^{\beta'}} \frac{\partial x^{\gamma}}{\partial x^{\gamma'}} \Gamma^{\alpha}_{[\beta\gamma]} \quad (5)$$

さて, 我々が興味ある空間は局所的には平坦な空間と区別できない空間である. つまり任意の点において局所的にはデカルト座標が選べる. 具体的に言えば自由落下する物体を観測者とする系である. このとき, 接続係数 $\Gamma^{\alpha'}_{\beta'\gamma'}$ は, 0 となる. 一方,

$$\frac{\partial x^{\alpha'}}{\partial x^{\alpha}} \frac{\partial x^{\beta}}{\partial x^{\beta'}} \frac{\partial x^{\gamma}}{\partial x^{\gamma'}} \Gamma^{\alpha}_{\beta\gamma} = \Gamma^{\alpha'}_{\beta'\gamma'} - \frac{\partial x^{\alpha'}}{\partial x^{\alpha}} \frac{\partial^2 x^{\alpha}}{\partial x^{\beta'} \partial x^{\gamma'}}$$

がなりたつから, $\Gamma^{\alpha'}_{\beta'\gamma'} = 0$ より,

$$\frac{\partial x^{\alpha'}}{\partial x^{\alpha}} \frac{\partial x^{\beta}}{\partial x^{\beta'}} \frac{\partial x^{\gamma}}{\partial x^{\gamma'}} \Gamma^{\alpha}_{\beta\gamma} = - \frac{\partial x^{\alpha'}}{\partial x^{\alpha}} \frac{\partial^2 x^{\alpha}}{\partial x^{\beta'} \partial x^{\gamma'}} \quad (6)$$

が得られる. ここで下付き添字を入れ替えた式を作ると,

$$\frac{\partial x^{\alpha'}}{\partial x^{\alpha}} \frac{\partial x^{\gamma}}{\partial x^{\gamma'}} \frac{\partial x^{\beta}}{\partial x^{\beta'}} \Gamma^{\alpha}_{\gamma\beta} = - \frac{\partial x^{\alpha'}}{\partial x^{\alpha}} \frac{\partial^2 x^{\alpha}}{\partial x^{\gamma'} \partial x^{\beta'}} \quad (7)$$

も成り立つから, (6) - (7) より,

$$\frac{\partial x^{\alpha'}}{\partial x^{\alpha}} \frac{\partial x^{\beta}}{\partial x^{\beta'}} \frac{\partial x^{\gamma}}{\partial x^{\gamma'}} (\Gamma^{\alpha}_{\beta\gamma} - \Gamma^{\alpha}_{\gamma\beta}) = 0$$

つまり,

$$\frac{\partial x^{\alpha'}}{\partial x^{\alpha}} \frac{\partial x^{\beta}}{\partial x^{\beta'}} \frac{\partial x^{\gamma}}{\partial x^{\gamma'}} \Gamma^{\alpha}_{[\beta\gamma]} = 0 \quad (8)$$

が成り立つ. ところが (8) 式の左辺は (5) 式より $\Gamma^{\alpha'}_{[\beta'\gamma']}$ に等しいから, 結局接続係数 $\Gamma^{\alpha'}_{\beta'\gamma'} = 0$ からその反対称部分 $\Gamma^{\alpha'}_{[\beta'\gamma']} = 0$ も示されたことになる. すると $\Gamma^{\alpha'}_{[\beta'\gamma']}$ はテンソルであるから, $\Gamma^{\alpha'}_{[\beta'\gamma']} = 0$ であるなら任意の座標系で $\Gamma^{\alpha}_{[\beta\gamma]} = 0$ が成り立つ. つまり, 接続係数 $\Gamma^{\alpha}_{\beta\gamma}$ は任意の座標系で対称, つまり $\Gamma^{\alpha}_{\beta\gamma} = \Gamma^{\alpha}_{\gamma\beta}$ であることが示されたことになる. この対称性を用いると,

$$\Gamma_{\alpha\beta\gamma} = g_{\alpha\omega} \Gamma^{\omega}_{\beta\gamma} = g_{\alpha\omega} \Gamma^{\omega}_{\gamma\beta} = \Gamma_{\alpha\gamma\beta}$$

が成り立つので, (2) + (3) - (4) を計算すると,

$$\begin{aligned} (2) + (3) - (4) &= g_{\alpha\beta, \gamma} - \Gamma_{\alpha\beta\gamma} - \Gamma_{\beta\alpha\gamma} + g_{\alpha\gamma, \beta} - \Gamma_{\alpha\gamma\beta} - \Gamma_{\gamma\alpha\beta} - g_{\gamma\beta, \alpha} + \Gamma_{\gamma\beta\alpha} + \Gamma_{\beta\gamma\alpha} \\ &= (g_{\alpha\beta, \gamma} + g_{\alpha\gamma, \beta} - g_{\gamma\beta, \alpha}) - \Gamma_{\alpha\beta\gamma} - \Gamma_{\beta\alpha\gamma} - \Gamma_{\gamma\alpha\beta} - \Gamma_{\alpha\gamma\beta} + \Gamma_{\beta\gamma\alpha} + \Gamma_{\gamma\beta\alpha} \\ &= (g_{\alpha\beta, \gamma} + g_{\alpha\gamma, \beta} - g_{\gamma\beta, \alpha}) - \Gamma_{\alpha\beta\gamma} - \Gamma_{\beta\alpha\gamma} - \Gamma_{\gamma\alpha\beta} - \Gamma_{\alpha\gamma\beta} + \Gamma_{\beta\alpha\gamma} + \Gamma_{\gamma\alpha\beta} \\ &= (g_{\alpha\beta, \gamma} + g_{\alpha\gamma, \beta} - g_{\gamma\beta, \alpha}) - 2\Gamma_{\alpha\beta\gamma} \\ &= 0 \end{aligned}$$

これより,

$$\Gamma_{\alpha\beta\gamma} = \frac{1}{2} (g_{\alpha\beta, \gamma} + g_{\alpha\gamma, \beta} - g_{\gamma\beta, \alpha})$$

となることが示せた. よって接続係数は, 計量を用いて,

$$\Gamma^{\alpha}{}_{\beta\gamma} = \frac{1}{2} g^{\alpha\omega} (g_{\omega\beta, \gamma} + g_{\omega\gamma, \beta} - g_{\gamma\beta, \omega})$$

すなわち,

$$\Gamma^{\alpha}{}_{\beta\gamma} = \frac{1}{2} g^{\alpha\omega} \left(\frac{\partial g_{\omega\beta}}{\partial x^{\gamma}} + \frac{\partial g_{\omega\gamma}}{\partial x^{\beta}} - \frac{\partial g_{\gamma\beta}}{\partial x^{\omega}} \right)$$

となることが示された.