

ワイルテンソルの電場・磁場成分

万城秀人

理工学研究科 物理・情報科学専攻
素粒子論研究室

September 7, 2011

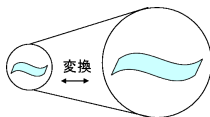
共形変換

共形変換¹

$$\hat{g}_{ij} = e^{2\Phi} g_{ij}$$

共形 (Weyl) テンソル

$$\hat{C}^i{}_{jkl} = C^i{}_{jkl}$$



角度を保存し、長さを局所的に変化させる変換
この共形変換において計量テンソルの性質は変わらない。リーマンテンソルにはこの自由度が存在する。ワイルテンソルが0になる空間を共形的に平坦な時空と呼ぶ。

したがって、共形的に平坦ではない時空ではワイルテンソルが0ではない。

ワイルテンソルの電磁場成分

ワイルテンソル

$$\begin{aligned} C_{abcd} = & R_{abcd} + \frac{1}{6}R(g_{ac}g_{bd} - g_{ad}g_{bc}) \\ & - \frac{1}{2}(g_{ac}R_{bd} - g_{bc}R_{ad} + g_{bd}R_{ac} - g_{ad}R_{bc}) \end{aligned}$$

ワイルテンソルはリーマンテンソルとリッチテンソルとスカラー曲率を使ってかける。

ワイルテンソルの電場・磁場部分²

$$\begin{aligned}C_{abcd}^* &\equiv C_{abcd} + i\tilde{C}_{abcd} \\ -Q_{ab} &\equiv C_{abcd}^* u^b u^d \equiv E_{ac} + iH_{ac} \\ u_c u^c &= -1 \text{ (time like な 4 元速度)}\end{aligned}$$

電場・磁場

$$\begin{aligned}E_{ac} &= C_{abcd} u^b u^d \\ H_{ac} &= \tilde{C}_{abcd} u^b u^d \\ E_{\mu}^{\mu} &= 0, H_{\mu}^{\mu} = 0 \\ E_{\mu\nu} &= E_{\nu\mu}, H_{\mu\nu} = H_{\nu\mu}\end{aligned}$$

4元速度与えられたとき、ワイルテンソルの電場・磁場成分が得られる。(Matte 1953)

²diag(-1,1,1,1)

ワイルテンソルの電場・磁場部分の不変量の定義

ワイルテンソルの電場・磁場成分の不変量の定義

$$I = (\mathbf{E}^{ab} \mathbf{E}_{ab} - \mathbf{H}^{ab} \mathbf{H}_{ab}) + i \mathbf{E}^{ab} \mathbf{H}_{ab}$$

これは、Maxwell 方程式のローレンツ変換に対する不変量

$$\mathbf{E}^2 - \mathbf{H}^2 \quad \mathbf{E} \cdot \mathbf{H}$$

と類似したように定義している。

bondi's formalism の時空でのワイル電場・磁場の計算

円筒対称で漸近的に平坦（遠方でフラットな時空）な計量テンソルの一般形³

$$ds^2 = \left(\frac{V}{r} e^{2\beta} - U^2 r^2 e^{2\gamma} \right) du^2 + 2e^{2\beta} dudr + 2Ur^2 e^{2\gamma} dud\theta - r^2 \left(e^{2\gamma} d\theta^2 + e^{-2\gamma} \sin^2 \theta d\phi^2 \right) \quad (1)$$

ここで V, β, U, γ は u, r, θ の関数を使ったワイル電場・磁場の計算

4

³H Bondi, 1962

⁴L.Herra, 2006

4次元の計量テンソルは $1/r$ で級数展開されるとして、アインシュタイン方程式方程式つかうと

$$\gamma = cr^{-1} + \left(C - \frac{1}{6}c^3 \right) r^{-3} + \dots \quad (2)$$

$$U = -(c_\theta + 2c \cot \theta) r^{-2} + [2N + 3cc_\theta + 4c^2 \cot \theta] r^{-3} \dots \quad (3)$$

$$V = r - 2M - \left(N_\theta + N \cot \theta - c_\theta^2 - 4cc_\theta \cot \theta - \frac{1}{2}c^2(1 + 8 \cot^2 \theta) \right) r^{-1} + \dots \quad (4)$$

$$\beta = -\frac{1}{4}c^2 r^{-2} + \dots \quad (5)$$

c, C, N と M は u と θ の関数, 添字は微分を表している。
ここで、座標変数は

$$x^{0,1,2,3} = u, r, \theta, \phi \quad (6)$$

としている。

$$4\mathbf{C}_u = 2\mathbf{c}^2\mathbf{c}_u + 2\mathbf{c}\mathbf{M} + \mathbf{N}\cot\theta - \mathbf{N}_\theta \quad (7)$$

関数 \mathbf{c} , \mathbf{M} , \mathbf{N} は 更に次の関係がある。

$$\mathbf{M}_u = -\mathbf{c}_u^2 + \frac{1}{2}(\mathbf{c}_{\theta\theta} + 3\mathbf{c}_\theta\cot\theta - 2\mathbf{c})_u \quad (8)$$

$$-3\mathbf{N}_u = \mathbf{M}_\theta + 3\mathbf{c}\mathbf{c}_{u\theta} + 4\mathbf{c}\mathbf{c}_u\cot\theta + \mathbf{c}_u\mathbf{c}_\theta \quad (9)$$

静的な場合 \mathbf{M} は系の質量を、 \mathbf{N} は双極子モーメントを、 \mathbf{C} は4重極子モーメントを表している。

計算すべきワイルテンソルの項

$$\mathbf{C}_{0101}, \mathbf{C}_{0102}, \mathbf{C}_{0112}, \mathbf{C}_{0202}, \mathbf{C}_{0212}, \mathbf{C}_{0303}$$

$$\mathbf{C}_{0313}, \mathbf{C}_{0323}, \mathbf{C}_{1212}, \mathbf{C}_{1313}, \mathbf{C}_{1323}, \mathbf{C}_{2323}.$$

しかし、これらは独立ではなく次の関係が存在する。

$$\frac{r^4 \sin^2 \theta}{e^{2\beta}} \mathbf{C}_{1010} = e^{2\gamma} (V - r^4 e^{2\gamma - 2\beta}) \mathbf{C}_{1313} - 2r^2 e^{2\gamma} \mathbf{C}_{0313}, \quad (10)$$

$$\frac{r^2 \sin^2 \theta}{e^{2\gamma}} \mathbf{C}_{0112} = e^{2\beta} \mathbf{C}_{1323} - r^2 e^{2\gamma} \mathbf{C}_{1313}, \quad (11)$$

$$\frac{2r^2 \sin^2 \theta}{e^{2\gamma}} \mathbf{C}_{0212} = e^{2\beta} \mathbf{C}_{2323} - r e^{2\gamma} \mathbf{C}_{1313}, \quad (12)$$

$$\sin^2 \theta \mathbf{C}_{1212} = -e^{4\gamma} \mathbf{C}_{1313}. \quad (13)$$

ワイル磁場でゼロになる項

$$\begin{aligned} H_0^0 &= H_1^0 = H_2^0 = H_0^1 = H_1^1 = H_2^1 \\ &= H_0^2 = H_1^2 = H_2^2 = H_0^3 = H_1^3 = H_2^3 = 0 \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} H_3^0 &= -\frac{1}{r} (2c_u \cos \theta + c_{\theta u} \sin \theta) \\ &+ \frac{1}{r^2} \left\{ 4c_u(c - M) \cos \theta + \left[\frac{3}{2}(N_u + M_\theta + c_u c_\theta) + \frac{7}{2}cc_{\theta u} - 2Mc_{\theta u} \right] \sin \theta \right\} \\ &+ \frac{1}{r^3} \left\{ -\frac{N}{\sin \theta} (1 + 2c_u) + \left[8Mc_u(c - M) + N_\theta(1 - 2c_u) + \frac{5}{2}c^2c_u - Nc_{\theta u} - P_u - 4Mc \right] \cos \theta \right. \\ &+ \left[2(N - Mc_\theta) - c_{\theta u}(7Mc - 4M^2 - N_\theta - \frac{7}{4}c^2) + 3M(N_u + M_\theta) - \frac{1}{2}P_{\theta u} \right. \\ &\left. \left. - 3cM_\theta + N_{\theta\theta} + c_u(8N + 3Mc_\theta + \frac{5}{2}cc_\theta) \right] \sin \theta \right\}, \end{aligned} \quad (14)$$

$$\begin{aligned}
H_3^1 = & \frac{1}{r} [(c_\theta c_{uu} + c_{\theta u}) \sin \theta + 2(cc_{uu} + c_u) \cos \theta] + \frac{1}{r^2} \left\{ \frac{4cc_u \cos \theta}{\sin^2 \theta} + \frac{2c_u c_\theta - cc_{\theta u}}{\sin \theta} \right. \\
& + \left[-\frac{1}{2} c_\theta c_{\theta u} + (2M - 3c) c_\theta c_{uu} - \frac{5}{2} (cc_{\theta u} + c_u c_\theta) - 2Nc_{uu} - \frac{3}{2} (N_u + M_\theta) \right] \sin \theta \\
& \quad \left. + \left[-6cc_u + 4c(M - c)c_{uu} - \frac{1}{2} c_\theta c_{\theta u} - cc_{\theta u} \right] \cos \theta \right\} \\
& + \frac{1}{r^3} \left\{ \frac{8cc_u(M - c) \cos \theta}{\sin^2 \theta} + \frac{1}{\sin \theta} [c_u c_\theta (4M - 3c) + N - 2cN_u + 2Ncc_{uu} + \right. \\
& + cc_{\theta u} (7c - 2M) - 4c_u N - cM_\theta] + \left[\frac{1}{2} P_{\theta u} - N_{\theta\theta} - 2N + 4cM_\theta - 4c_u N + 2cN_u \right. \\
& + c_u c_\theta \left(-\frac{9}{2} c - M + cc_u + \frac{1}{2} c_{\theta\theta} \right) + c_\theta (2M - cM_u + P_{uu} + N_{\theta u} + \frac{1}{2} M_{\theta\theta}) \\
& + c_{\theta u} \left(-\frac{19}{4} c^2 + 2c_\theta^2 + 2Mc \right) + c_{\theta\theta u} (N + 3cc_\theta - Mc_\theta) \\
& \quad \left. + c_\theta c_{uu} (-6Mc + \frac{1}{2} c^2 + N_\theta + 4M^2) - 2Nc_{uu} (c + 2M) \right] \sin \theta \\
& + \left[2c(2M + N_{\theta u} + P_{uu} - cM_u + \frac{1}{2} M_{\theta\theta}) + c_u (-2Mc - \frac{3}{2} c^2 + 2c^2 c_u + \frac{3}{2} c_\theta^2 + cc_{\theta\theta}) \right. \\
& + c_{\theta u} (N - Mc_\theta + 8cc_\theta) + c_{uu} (c^3 + 2cN_\theta + Nc_\theta - 8Mc^2 + 8M^2 c) \\
& \quad \left. + cc_{\theta\theta u} (5c - 2M) - c_\theta \left(\frac{1}{2} M_\theta + N_u \right) + P_u - N_\theta \right] \cos \theta \left. \right\},
\end{aligned}$$

$$\begin{aligned}
H_3^2 = & \frac{1}{r} (\sin \theta c_{uu}) + \frac{1}{r^2} \left\{ \frac{2c_u}{\sin \theta} - \frac{1}{2} c_{\theta u} \cos \theta + \left[2c_{uu}(M - c) - c_u - \frac{1}{2} c_{\theta\theta u} \right] \sin \theta \right\} \\
& + \frac{1}{r^3} \left\{ 4c_u \frac{M - c}{\sin \theta} + \left[\frac{3}{2} c_u c_\theta - N_u - \frac{1}{2} M_\theta + Nc_{uu} + \left(\frac{7}{2} c - M \right) c_{\theta u} \right] \cos \theta + \right. \\
& \left[\left(\frac{5}{2} c - M \right) c_{\theta\theta u} + \left(\frac{1}{2} c_{\theta\theta} - M \right) c_u + 2c_\theta c_{\theta u} + c_{uu}(2c^2 + 4M^2 - 4Mc + N_\theta) + \right. \\
& \left. \left. \frac{1}{2} M_{\theta\theta} - cM_u + N_{\theta u} + P_{uu} + cc_u^2 \right] \sin \theta \right\}, \tag{16}
\end{aligned}$$

$$H_1^3 = \frac{1}{r^3} \frac{2c_u \cos \theta + c_{\theta u} \sin \theta}{\sin^2 \theta}, \tag{17}$$

$$\begin{aligned}
H_2^3 = & \frac{1}{r} \frac{c_{uu}}{\sin \theta} + \frac{1}{r^2 \sin \theta} \left[2c_{uu}(c + M) - c_u - \frac{1}{2} c_{\theta\theta u} - \frac{1}{2} \cot \theta c_{\theta u} + 2 \frac{c_u}{\sin^2 \theta} \right] \\
& + \frac{1}{r^3 \sin \theta} \left\{ \frac{4Mc_u}{\sin^2 \theta} + \cot \theta \left[-N_u + Nc_{uu} - \frac{1}{2} c_u c_\theta - \left(\frac{1}{2} c + M \right) c_{\theta u} - \frac{1}{2} M_\theta \right] \right. \\
& + c_{uu}(N_\theta + 4Mc + 4M^2 + 2c^2) + cc_u^2 + \left(\frac{1}{2} c_{\theta\theta} - M \right) c_u + \left(\frac{1}{2} c - M \right) c_{\theta\theta u} \\
& \left. + P_{uu} + \frac{1}{2} M_{\theta\theta} + c_\theta c_{\theta u} - cM_u + N_{\theta u} \right\}. \tag{18}
\end{aligned}$$

ワイル電場でゼロになる項

$$E_0^0 = E_3^0 = E_0^1 = E_3^1 = E_0^2 \quad (19)$$

$$= E_3^2 = E_0^3 = E_1^3 = E_2^3 = 0 \quad (20)$$

$$E_1^0 = \frac{2(cc_u + M)}{r^3}, \quad (21)$$

$$E_2^0 = \frac{2c_u \cos \theta + c_{\theta u} \sin \theta}{r \sin \theta}$$

$$\begin{aligned} & + \frac{1}{2 \sin \theta r^2} \{8Mc_u \cos \theta + [c_{\theta u}(4M - 3c) - 3(M_\theta + c_u c_\theta + N_u)] \sin \theta\} \\ & + \frac{1}{4r^3} \left\{ (1 + 2c_u) \frac{4N}{\sin^2 \theta} + \cot \theta [4(Nc_{\theta u} + P_u - N_\theta) + c_u(32M^2 + 8N_\theta - 42c^2)] \right. \\ & \quad + 4(N - 3cN_u - N_{\theta\theta}) - 12M(M_\theta + N_u) + c_{\theta u}(4N_\theta + 16M^2 - 13c^2 - 12Mc) \\ & \quad \left. - c_u(30cc_\theta + 12Mc_\theta + 32N) + 2P_{\theta u} \right\}, \quad (22) \end{aligned}$$

$$E_1^1 = - \frac{2cc_u(1 + \cos^2 \theta) + (c_\theta c_{\theta u} + 2M) \sin^2 \theta + 2 \sin \theta \cos \theta (c_u c_\theta + cc_{\theta u})}{r^3 \sin^2 \theta}, \quad (23)$$

$$\begin{aligned}
E_2^1 = & -\frac{2(cc_{uu} + c_u) \cos \theta + (c_\theta c_{uu} + c_{\theta u}) \sin \theta}{r \sin \theta} \\
& + \frac{1}{2r^2} \left\{ 3(N_u + M_\theta) + c_{uu}(2cc_\theta - 4Mc_\theta + 4N) + 5c_\theta c_u + c_\theta c_{\theta u} + cc_{\theta u} \right. \\
& + \cot \theta [2c(c_{\theta u} + 2c_u - 4Mc_{uu}) + c_\theta c_{\theta u}] + \frac{2}{\sin^2 \theta} (cc_{\theta u} - 2c_\theta c_u) - \frac{8}{\sin^3 \theta} cc_u \cos \theta \left. \right\} \\
& - \frac{1}{r^3} \left\{ 8cc_u(M - c) \frac{\cos \theta}{\sin^3 \theta} + \frac{1}{\sin^2 \theta} \left[(4M - 7c)c_u c_\theta - 4c_u N + 2Ncc_{uu} + (c^2 - 2Mc)c_{\theta u} \right. \right. \\
& \left. \left. + N - c(M_\theta + 2N_u) \right] + \cot \theta \left[c_u \left(-\frac{1}{2}c_\theta^2 - 2Mc + cc_{\theta\theta} + 2c^2c_u - \frac{15}{2}c^2 \right) + \right. \right. \\
& \left. \left. c_\theta \left(c_{uu}N + (3c - M)c_{\theta u} - N_u - \frac{1}{2}M_\theta \right) + cc_{uu}(8M^2 - 3c^2 + 2N_\theta) + cc_{\theta u}(3c - 2M) \right. \right. \\
& \left. \left. + c_{\theta u}N + cM_{\theta\theta} + P_u - N_\theta + 2c(P_{uu} + N_{\theta u} - M - cM_u) \right] \right\} \\
& + c_{uu} \left[c_\theta \left(-\frac{7}{2}c^2 + N_\theta - 2Mc + 4M^2 \right) - 6Nc - 4MN \right] + c_u \left[c_\theta \left(\frac{1}{2}c_{\theta\theta} - \frac{9}{2}c - M + cc_u \right) - 4N \right] \\
& + c_{\theta u} \left(c_\theta^2 + 2Mc - \frac{15}{4}c^2 \right) + c_{\theta\theta u} (N - Mc_\theta + 2cc_\theta) + c_\theta \left(\frac{1}{2}M_{\theta\theta} - M + N_{\theta u} + P_{uu} - M_u c \right) \\
& \left. - N_{\theta\theta} + \frac{1}{2}P_{\theta u} - cN_u + N + cM_\theta \right\},
\end{aligned}$$

(24)

$$E_1^2 = -\frac{2c_u \cos \theta + c_{\theta u} \sin \theta}{r^3 \sin \theta}, \quad (25)$$

$$E_2^2 = -\frac{c_{uu}}{r} + \frac{1}{2r^2} \left(c_{\theta\theta u} - 4Mc_{uu} + 2c_u + \cot \theta c_{\theta u} - \frac{4c_u}{\sin^2 \theta} \right) \\ + \frac{1}{r^3} \left\{ M_u c - \frac{1}{2} M_{\theta\theta} + M - N_{\theta u} - P_{uu} \right. \\ \left. + \cot \theta \left[Mc_{\theta u} + \frac{1}{2} M_{\theta} + N_u - \frac{1}{2} c c_{\theta u} + \frac{1}{2} c_{\theta} c_u - Nc_{uu} \right] \right. \\ \left. + c_u \left[\frac{4(c - M)}{\sin^2 \theta} + M - c - c c_u - \frac{1}{2} c_{\theta\theta} \right] - c_{uu}(4M^2 + N_{\theta}) - c_{\theta} c_{\theta u} + c_{\theta u}(M - \frac{3}{2}c) \right\}, \quad (26)$$

$$E_3^3 = \frac{c_{uu}}{r} - \frac{1}{2r^2} \left(c_{\theta\theta u} - 4Mc_{uu} + 2c_u + \cot \theta c_{\theta u} - \frac{4c_u}{\sin^2 \theta} \right) \\ + \frac{1}{r^3} \left\{ M + N_{\theta u} + P_{uu} + \frac{1}{2} M_{\theta\theta} - cM_u \right. \\ \left. + \cot \theta \left[\frac{5}{2} c c_{\theta u} - \frac{1}{2} M_{\theta} - N_u + Nc_{uu} - Mc_{\theta u} + \frac{3}{2} c_u c_{\theta} \right] \right. \\ \left. + c_u \left[\frac{4M}{\sin^2 \theta} + c c_u - M + \frac{1}{2} c_{\theta\theta} - c \right] + c_{uu}(4M^2 + N_{\theta}) + 2c_{\theta} c_{\theta u} + \left(\frac{3}{2}c - M \right) c_{\theta u} \right\}, \quad (27)$$

ここで

$$P \equiv C - \frac{c^3}{6}.$$

この計算より次の不変量を計算してみると

$$\mathbf{Q} = H_{\beta}^{\alpha} E_{\alpha}^{\beta}, \quad L = E_{\beta}^{\alpha} E_{\alpha}^{\beta} - H_{\beta}^{\alpha} H_{\alpha}^{\beta}. \quad (29)$$

\mathbf{Q} はゼロになる。

$$\mathbf{Q} = \mathbf{0} \quad (30)$$

L の $1/r^6$ のオーダーでの不変量は

$$L = \frac{2}{r^6} \left[3(cc_u + M)^2 + (c^3 + 6P)c_{uu} + 6N(c_{\theta u} + 2c_u \cot \theta) \right] + O(1/r^7) \quad (31)$$

となる。

条件

$$H_{\beta}^{\alpha} = 0$$

とすると、条件より $M_{\theta} = 0, N_u, C_u = 0$ などが得られる。よって、N:dipole C:quadrupole モーメントは静的である。結果的には、ボンディが提唱した”non-natural non-radiative moving system(nnrms)” 以外では、ボンディ計量でのワイル電場は静的であることがわかる。

条件

$$E_{\beta}^{\alpha} = 0$$

をかすと、ワイル磁場のみの時空は存在しないことがわかる。

まとめ

- 共形的に平坦ではない時空はワイルテンソルが0ではない。ワイルテンソルと4元速度からワイル電場・磁場と呼ばれる量を定義することができる。
- Bondi 計量でワイル電場のみの条件をかすと、nnnrms 以外では静的解になる。
- Bondi 計量でのワイル磁場のみが存在する解は存在しない。