

重力場のゲージ理論 (「一般ゲージ場論序説」岩波 内山龍雄著 一より)

相対論の接続 Γ^i_{jk} をゲージ理論の立場から考察してみよう。

方針は、大域の変換である Lorentz 変換 a^k_l を局所変換 $a^k_l(x)$ に置き換え、それでもなお作用 I を不変に保つためには何を導入すべきかということになる。

任意の点 P には、 X^k と x^μ という 2 つの座標が与えられているとする。

X^k Lorentz 座標 (添え字はラテン文字で表す)

x^μ 曲線座標 (添え字はギリシャ文字で表す)

$X = X(x)$

$$h^k_{\mu}(x) \equiv \frac{\partial X^k(x)}{\partial x^\mu}, \quad h^\mu_k \equiv \frac{\partial x^\mu}{\partial X^k} \quad (1)$$

$$\frac{\partial h^k_{\mu}}{\partial x^\nu} = \frac{\partial h^k_{\nu}}{\partial x^\mu} \quad (2)$$

曲線座標系の成分 (ギリシャ添字) を Lorentz 系の成分 (ラテン添字) に、あるいはその逆の転換をするには、 h^k_{μ} や h^μ_k を用いればよい。例えば、

$$V^k h^\mu_k \equiv V^\mu, \quad h^\mu_k \frac{\partial}{\partial X^k} V^l(X) \equiv \frac{\partial}{\partial x^\mu} V^l\{X(x)\}$$

不変距離 ds

$$ds^2 = \eta_{kl} dX^k dX^l = g_{\mu\nu}(x) dx^\mu dx^\nu \quad \eta_{kl} = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & -1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & -1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & -1 \end{pmatrix} \quad g_{\mu\nu}(x) \text{ は対称}$$

$$g_{\mu\nu}(x) \equiv \eta_{kl} h^k_{\mu} h^l_{\nu} \quad (3)$$

$$h^\mu_k h^\nu_l g_{\mu\nu} = \eta_{kl} \quad (3')$$

$$g_{\mu\nu} h^\nu_l h^{lk} = h^k_{\mu} \quad (3'')$$

一般に、ラテン字およびギリシャ字の添字の上げ下げには、それぞれ η^{kl} , η_{kl} および $g^{\mu\nu}$, $g_{\mu\nu}$ を掛ければよい。

Lorentz 変換

$$X^k \rightarrow X'^k = a^k_l X^l \quad (4)$$

$$h'^k_{\mu} = a^k_l h^l_{\mu}, \quad h'^{\mu}_k = h^{\mu}_l (a^{-1})^l_k \quad (5)^*$$

$$* \quad h^k_{\mu} = \frac{\partial X^k}{\partial x^\mu} \rightarrow h'^k_{\mu} = \frac{\partial (a^k_l X^l)}{\partial x^\mu} = a^k_l \frac{\partial X^l}{\partial x^\mu} = a^k_l h^l_{\mu}$$

$$h'^{\mu}_k = (h'^k_{\mu})^{-1} = (a^k_l h^l_{\mu})^{-1} = h^{\mu}_l (a^{-1})^l_k$$

ベクトル場 ψ_A ($A = 1, \dots, N$)

X -系の Lorentz 変換 (4) により、無限小変換で、次のように変換されるとする。

$$\psi'_A = \mathbf{T}(a)_A^B \cdot \psi_B = \left(1 + \frac{1}{2} \epsilon^{ij} \mathbf{G}_{ij}\right)_A^B \cdot \psi_B \quad \epsilon^{ij} \text{ は小さな値} \quad \epsilon^{ij} = -\epsilon^{ji} \quad (6)$$

ここで、 $\mathbf{G}_{ij} (= -\mathbf{G}_{ji})$ は Lorentz 群の 6 個の生成元を表わす N 次の表現行列。4 次の表現では、

$$\mathbf{G}_{12} = \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & -1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}, \quad \mathbf{G}_{23} = \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & -1 & 0 \end{pmatrix}, \quad \mathbf{G}_{31} = \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & -1 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \end{pmatrix}$$

$$\mathbf{G}_{01} = \begin{pmatrix} 0 & 1 & 0 & 0 \\ 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}, \quad \mathbf{G}_{02} = \begin{pmatrix} 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \\ 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}, \quad \mathbf{G}_{03} = \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \\ 1 & 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$$

他の成分は $G_{ij} = -G_{ji}$ ($G_{00} = 0, \dots, G_{33} = 0$) で定義される。本来 6 個の線形結合でよいのだが、計算表現をすっきりさせるため 16 個にしてある。したがって、この ij は行列要素を表すものではなく、16 個の識別符号にすぎない。重複を考慮して $1/2$ がついている。詳しくは、「ローレンツ群とスピノル / ローレンツ群のリー代数」参照 <http://www.yam-web.net/blog/wp-content/uploads/science/science010.pdf#zoom=160&page=2>

ψ_A 場の作用積分 I (これは Lorentz 不変と仮定する)

$$I = \int L(\psi_A, \frac{\partial \psi_A}{\partial X^k}) d^4X \quad (7)$$

ここで ψ_A に含まれる X を $X^k(x)$ とみなすことにより、 ψ_A を x の関数 $\psi_A(x)$ と書くと、

$$I = \int L'(\psi_A(x), \frac{\partial \psi_A}{\partial x^\mu}, h^k_\mu) d^4x \quad (7)'$$

$$= \int L \cdot \frac{\partial(X^0 \dots X^3)}{\partial(x^0 \dots x^3)} d^4x \quad \frac{\partial(X^0 \dots X^3)}{\partial(x^0 \dots x^3)} \equiv \left| \frac{\partial X^k}{\partial x^\mu} \right| = \det(h^k_\mu)$$

となる。「相対性理論 / リーマン時空での積分」参照 <http://www.yam-web.net/science-note/RT.pdf#page=32&zoom=160>

大域の変換 → 局所の変換への置き換え

ゲージ理論の一般的方法にしたがって、Lorentz 変換のパラメーター ϵ^{ij} を $\xi^{ij}(x)$ ($= -\xi^{ji}(x)$) に置き換える。

この置き換え後も、物理系が局所的 Lorentz 変換に対して不変であるためには、 $\partial_\mu \psi_A$ を

$$D_\mu \psi_A(x) \equiv \left(\frac{\partial}{\partial x^\mu} + \frac{1}{2} A^{ij}_\mu \cdot \mathbf{G}_{ij} \right) \psi_A \quad \text{共変微分} \quad (8)$$

に置き換えなければならない。ここで $A^{ij}_\mu(x)$ ($= -A^{ji}_\mu(x)$) はゲージ場である。

「ゲージ理論とリー代数 / 共変微分」参照 <http://www.yam-web.net/blog/wp-content/uploads/science/science007.pdf#zoom=160&page=2>

「ゲージ理論 / SU(N) ゲージ理論 (非可換ゲージ理論)」参照 <http://www.yam-web.net/blog/wp-content/uploads/science/science004.pdf#zoom=160&page=3>

大域である Lorentz 変換を局所の変換に置き換えることに伴い、(2) は不成立となる。そこで、(1) を満足するような $X^k(x)$ という座標系を時空全域にわたって設置できるという前提も、これからは放棄しなければならない。

そこでこれからは、 h^k_μ ($k = 0, \dots, 3$) は x -系を基準にした場合、4 個の共変ベクトル場とみなす。これを局所 Lorentz 系の局所的座標軸 (Tetrad) とよぶことにする。

X -系の存在を前提から除外した現在は、時空点の座標は x^μ で表す。また距離は

$$ds^2 = g_{\mu\nu} dx^\mu dx^\nu \quad (9)$$

としなければならない。この $g_{\mu\nu}$ は (3) で与えられるものである。

なお $h^{\mu}_k(x)$ を $h^k_\mu(x)$ の逆行列として定義すれば、(1)、(2) という定義や関係式がなくても、いままで述べたことはすべて成立する。

そこで ψ_A 系の作用積分 I は、(7)' の中の $\partial_\mu \psi_A$ を単に $D_\mu \psi_A$ に置き換えればよい。

$$I' = \int L'(\psi_A, D_\mu \psi_A, h^k_\mu(x)) d^4x \quad (7)''$$

A^{ij}_μ の変換則

共変微分 (8) が x -変換に対して、添え字 μ の示すような共変ベクトルとして変換されるためには A は

$$A'^{ij}_\mu(x') = \frac{\partial x^\nu}{\partial x'^\mu} A^{ij}_\nu(x) \quad (10)$$

のように変換されなければならない。

一方、局所的 Lorentz 変換に対しては、一般論に従い A^{ij}_μ は次のように変換される。

$$A'_\mu(x) \equiv \frac{1}{2} A^{ij}_\mu(x) \cdot \mathbf{G}_{ij} \quad \text{とおけば、} \quad (11)$$

$$A'_\mu(x) \equiv \frac{1}{2} A^{ij}_\mu(x) \mathbf{G}_{ij} \equiv \mathbf{T} A_\mu \mathbf{T}^{-1} - \partial_\mu \mathbf{T} \cdot \mathbf{T}^{-1} \quad (12) \quad \text{上と同じ箇所を参照}$$

ここで N 次の正方行列 \mathbf{T} は、(6) のパラメーター a^k_l を $a^k_l(x)$ に置き換えたものである。

A^{ij}_μ と相対性理論の接続 $\Gamma^\lambda_{\mu\nu}$ との関係

ψ_A として通常の 4 次ベクトル V_k を例にとる。

局所 Lorentz 系から見た場合、 V_k の共変微分は、Lorentz 変換に対する V_k の変換性と一般公式 (8) から

$$D_\mu V_k = \partial_\mu V_k + (A_k^l)_\mu V_l \quad \leftarrow \quad (11) \quad (A_k^l)_\mu = \frac{1}{2} A^{ij}_\mu \cdot G_{ij} \quad A_\mu \text{ は 4 次の行列} \quad ij \text{ は 16 個の標識}$$

である。

以降、 $(A_k^l)_\mu$ を $A_{k\mu}^l$ と書くことにする。*

$$D_\mu V_k = \partial_\mu V_k + A_{k\mu}^l V_l \quad (13)$$

* $A_{k\mu}^{kl}$ や $A_{kl\mu}$ は k, l について反対称となる。 $A_{k\mu}^{kl} = -A_{k\mu}^{lk}$, $A_{kl\mu} = -A_{lk\mu}$ また、 $A_{k\mu}^l = -A_{l\mu}^k$
 なぜなら添え字の上げ下げを考えたとき、その基底の G_{ij} に対して計量 η を作用させたものは反対称となるからである。(G_{ij} や η の具体的な形を参照)

(13) を x -系から眺めた場合の形式に書き換えるには、 h^k_ν をかければよい (X -系から x -系への変換)。

$$h^k_\nu D_\mu V_k = h^k_\nu \partial_\mu V_k + h^k_\nu A_{k\mu}^l V_l = \partial_\mu V_\nu - \partial_\mu h^k_\nu V_k + h^k_\nu A_{k\mu}^l V_l$$

$$V_\nu = V_k h^k_\nu \quad (X\text{-系から } x\text{-系への変換})$$

$$\partial_\mu V_\nu = \partial_\mu (V_k h^k_\nu) = \partial_\mu V_k \cdot h^k_\nu + V_k \partial_\mu h^k_\nu \text{ より}$$

$$h^k_\nu \partial_\mu V_k = \partial_\mu V_\nu - \partial_\mu h^k_\nu \cdot V_k$$

次のように書き換える。

$$h^k_\nu D_\mu V_k = \partial_\mu V_\nu - S^{\lambda}_{\mu\nu} V_\lambda \quad (14)$$

$$\text{ここで、} S^{\lambda}_{\mu\nu} \equiv h^{\lambda}_k \partial_\mu h^k_\nu - A^{kl}_\mu h_{k\nu} h^{\lambda}_l \quad (15)$$

$$S^{\lambda}_{\mu\nu} V_\lambda = h^{\lambda}_k \partial_\mu h^k_\nu V_\lambda - A^{kl}_\mu h_{k\nu} h^{\lambda}_l V_\lambda \quad h^{\lambda}_k \text{ で添字の転換}$$

$$= \partial_\mu h^k_\nu V_k - A^{kl}_\mu h_{k\nu} V_l$$

$$= \partial_\mu h^k_\nu V_k - h^k_\nu A_{k\mu}^l V_l$$

(14) の左辺は x -系の一般座標変換 ($x^\mu \rightarrow x'^\mu = f^\mu(x)$) に対して 2 階の共変テンソルである。したがってこの右辺は V_ν の共変微分とみなすことができる。そのときは、 $S^{\lambda}_{\mu\nu}$ は接続係数の役目を果たす。事実、(15) の右辺が一般座標変換 (x -変換) に対して、 $\Gamma^{\lambda}_{\mu\nu}$ とまったく同じふるまいをすることがわかる。つまり、(14) の右辺は V_ν の共変微分といえる。

こうして

$$D_\mu V_\nu \equiv \partial_\mu V_\nu - S^{\lambda}_{\mu\nu} V_\lambda \quad (14)'$$

という定義に到達する。

(「相対性理論 / 一般相対性理論 共変微分」参照 <http://www.yam-web.net/science-note/RT.pdf#page=23&zoom=160>)

(15) は次のように書きかえることもできる。

$$\partial_\mu h^k_\nu - A_{l\mu}^k h^l_\nu - S^{\lambda}_{\mu\nu} h^k_\lambda = 0 \quad (16)$$

$$\text{あるいは、} \partial_\mu h^k_\nu + A_{l\mu}^k h^l_\nu - S^{\lambda}_{\mu\nu} h^k_\lambda = 0$$

$$(15) S^{\lambda}_{\mu\nu} \equiv h^{\lambda}_m \partial_\mu h^m_\nu - A^{ml}_\mu h_{m\nu} h^{\lambda}_l$$

$$h^{\lambda}_m \partial_\mu h^m_\nu - A^{ml}_\mu h_{m\nu} h^{\lambda}_l - S^{\lambda}_{\mu\nu} = 0$$

$$h^{\lambda}_m \partial_\mu h^m_\nu h^k_\lambda - A^{ml}_\mu h_{m\nu} h^{\lambda}_l h^k_\lambda - S^{\lambda}_{\mu\nu} h^k_\lambda = 0$$

$$\text{第 1 項 } h^{\lambda}_m \partial_\mu h^m_\nu h^k_\lambda = \partial_\mu h^k_\nu \quad \leftarrow h^{\lambda}_m h^k_\lambda = \delta_m^k$$

$$\text{第 2 項 } -A^{ml}_\mu h_{m\nu} h^{\lambda}_l h^k_\lambda = -A_{\nu\mu}^{\lambda k} h^k_\lambda = -A_{l\mu}^k h^l_\nu$$

これは $\partial_\mu h^k_\nu$ を 2 種の接続係数 (あるいはゲージ場) A と S を用いて書きあらわした式である。 4×16 個の独立成分をもつ $\partial_\mu h^k_\nu$ をあらわすには、 4×6 個の $A_{l\mu}^k$ のほかにさらに、 S が 4×10 個の独立成分をもてば十分である。

そこで

$$S^{\lambda}_{\mu\nu} = S^{\lambda}_{\nu\mu} \quad (17)$$

とする。

ここで $\partial_\lambda g_{\mu\nu}$ を計算する。(3) と (16) を使うと、

$$\partial_\lambda g_{\mu\nu} = S^{\rho}_{\lambda\mu} g_{\rho\nu} + S^{\rho}_{\lambda\nu} g_{\rho\mu}$$

$$(3) g_{\mu\nu} = \eta_{kl} h^k_\mu h^l_\nu = h^k_\mu h_{k\nu} \quad (16) \partial_\mu h^k_\nu = A_{l\mu}^k h^l_\nu + S^{\lambda}_{\mu\nu} h^k_\lambda$$

$$\partial_\lambda g_{\mu\nu} = \partial_\lambda (\eta_{kl} h^k_\mu h^l_\nu) \quad \eta_{kl} \text{ は定数}$$

$$\begin{aligned}
&= \eta_{kl} \partial_\lambda (h_\mu^k h_\nu^l) \\
&= \partial_\lambda (h_\mu^k) h_{k\nu} + h_{l\mu} \partial_\lambda h_\nu^l \\
&= (A_{l\lambda}^k h_\mu^l + S_{\lambda\mu}^\rho h_\rho^k) h_{k\nu} + h_{l\mu} (A_{k\lambda}^l h_\nu^k + S_{\lambda\nu}^\rho h_\rho^l) \\
&= A_{l\lambda}^k h_\mu^l h_{k\nu} + A_{k\lambda}^l h_{l\mu} h_\nu^k + S_{\lambda\mu}^\rho h_\rho^k h_{k\nu} + S_{\lambda\nu}^\rho h_{l\mu} h_\rho^l \quad \leftarrow A_{lk\lambda} = -A_{k\lambda l} \text{ および (3) } g_{\mu\nu} = h_\mu^k h_{k\nu} \\
&= S_{\lambda\mu}^\rho g_{\rho\nu} + S_{\lambda\nu}^\rho g_{\mu\rho}
\end{aligned}$$

となる。この関係式と (17) から、ここで導入されたゲージ場 $S_{\mu\nu}^\lambda$ は $\Gamma_{\mu\nu}^\lambda$ とまったく同一のものであることがわかる。

(「相対性理論 / 一般相対性理論 準備 (クリストッフエル記号) ④式」参照 <http://www.yam-web.net/science-note/RT.pdf#page=20&zoom=160>)