

微分形式を用いたラプラシアン の計算

せき

2024 年 2 月 9 日

目次

1 球座標におけるラプラシアン	1
1.1 基底の計算	1
1.2 ラプラシアン の計算	2

1 球座標におけるラプラシアン

1.1 基底の計算

球座標

$$x = r \sin \theta \cos \varphi \quad (1)$$

$$y = r \sin \theta \sin \varphi \quad (2)$$

$$z = r \cos \theta \quad (3)$$

を考える。このとき、

$$dx = \frac{\partial x}{\partial r} dr + \frac{\partial x}{\partial \theta} d\theta + \frac{\partial x}{\partial \varphi} d\varphi = \sin \theta \cos \varphi dr - r \sin \theta \sin \varphi d\theta - r \cos \theta \sin \varphi d\varphi \quad (4)$$

$$dy = \frac{\partial y}{\partial r} dr + \frac{\partial y}{\partial \theta} d\theta + \frac{\partial y}{\partial \varphi} d\varphi = \sin \theta \sin \varphi dr + r \cos \theta \sin \varphi d\theta + r \sin \theta \cos \varphi d\varphi \quad (5)$$

$$dz = \frac{\partial z}{\partial r} dr + \frac{\partial z}{\partial \theta} d\theta + \frac{\partial z}{\partial \varphi} d\varphi = \cos \theta dr - r \sin \theta d\theta \quad (6)$$

であるから、

$$dx \wedge dy \wedge dz = r^2 \sin \theta dr \wedge d\theta \wedge d\varphi \quad (7)$$

が得られる。ここで、以下のために作為的に、基底を

$$dr, r d\theta, r \sin \theta d\varphi \quad (8)$$

とする。この基底にもホッジ作用素を同様に作用させることができ

$$*(dr \wedge r d\theta \wedge r \sin \theta d\varphi) = 1 \rightarrow *(dr \wedge d\theta \wedge d\varphi) = \frac{1}{r^2 \sin \theta} \quad (9)$$

$$*(dr) = r d\theta \wedge r \sin \theta d\varphi = r^2 \sin \theta d\theta \wedge d\varphi \quad (10)$$

$$*(r d\theta) = r \sin \theta d\varphi \wedge dr \rightarrow *(d\theta) = \sin \theta d\varphi \wedge dr \quad (11)$$

$$*(r \sin \theta d\varphi) = r dr \wedge d\theta \rightarrow *(d\varphi) = \frac{1}{\sin \theta} dr \wedge d\theta \quad (12)$$

が得られる。

1.2 ラプラシアン の 計算

球座標におけるラプラシアンは,

$$\Delta = \text{div grad} \quad (13)$$

で与えられるが, 微分形式の表示においては,

$$\Delta = d\delta + \delta d \quad (14)$$

と書くことができる. とくに, 0-form においては

$$\Delta = *d*d \quad (15)$$

と書ける.

微分形式は, 外微分をどんな座標で計算しても良い. つまり,

$$df = \frac{\partial f}{\partial x} dx + \frac{\partial f}{\partial y} dy + \frac{\partial f}{\partial z} dz = \frac{\partial f}{\partial r} dr + \frac{\partial f}{\partial \theta} d\theta + \frac{\partial f}{\partial \varphi} d\varphi \quad (16)$$

が成立することが知られている. このことを用い, ラプラシアンに 0-form f を作用させると,

$$\Delta f = *d*d f \quad (17)$$

$$= *d*\left(\frac{\partial f}{\partial r} dr + \frac{\partial f}{\partial \theta} d\theta + \frac{\partial f}{\partial \varphi} d\varphi\right) \quad (18)$$

$$= *d\left(\frac{\partial f}{\partial r} r^2 \sin \theta d\theta \wedge d\varphi + \frac{\partial f}{\partial \theta} \sin \theta d\varphi \wedge dr + \frac{\partial f}{\partial \varphi} \frac{1}{\sin \theta} dr \wedge d\theta\right) \quad (19)$$

$$= *\left\{\left(\frac{\partial^2 f}{\partial r^2} r^2 \sin \theta + 2r \sin \theta \frac{\partial f}{\partial r}\right) + \left(\frac{\partial^2 f}{\partial \theta^2} \sin \theta + \cos \theta \frac{\partial f}{\partial \theta}\right) + \left(\frac{\partial^2 f}{\partial \varphi^2} \frac{1}{\sin \theta}\right)\right\} dr \wedge d\theta \wedge d\varphi \quad (20)$$

$$= \frac{\partial^2 f}{\partial r^2} + \frac{2}{r} \frac{\partial f}{\partial r} + \frac{1}{r^2} \frac{\partial^2 f}{\partial \theta^2} + \frac{1}{r^2 \tan \theta} \frac{\partial f}{\partial \theta} + \frac{1}{r^2 \sin^2 \theta} \frac{\partial^2 f}{\partial \varphi^2} \quad (21)$$

つまり,

$$\Delta = \frac{\partial^2}{\partial r^2} + \frac{2}{r} \frac{\partial}{\partial r} + \frac{1}{r^2} \frac{\partial^2}{\partial \theta^2} + \frac{1}{r^2 \tan \theta} \frac{\partial}{\partial \theta} + \frac{1}{r^2 \sin^2 \theta} \frac{\partial^2}{\partial \varphi^2} \quad (22)$$

が得られる.