

## 1.6 アインシュタインの縮約規則とベクトル微積分学

電磁気学では、ベクトルとしての様々な物理量を使ってベクトルの微分、勾配、発散、回転などの演算を行うことが多い:

$$\mathbf{A}, \varphi \mapsto \frac{d\mathbf{A}}{dt}, \nabla\varphi, \nabla\cdot\mathbf{A}, \nabla\times\mathbf{A}, \dots \text{ など} \quad (1.6.1)$$

一般的に式 (1.6.1) に示すような演算を行うことはとっても計算が複雑なものである。この節では、「アインシュタインの縮約規則」および「完全反対称テンソル」を用いて、より簡単なベクトル演算の計算方法について学ぶ。

### 1.6.1 完全反対称テンソルの定義

3 階の完全反対称テンソル  $\epsilon_{\mu\nu\delta}$  は次のように置換を用いて定義される。

$$\epsilon_{\mu\nu\delta} = \begin{cases} \text{sgn}(\sigma), & \mu = \sigma(1), \nu = \sigma(2), \delta = \sigma(3) \\ 0, & \text{else} \end{cases} \quad (1.6.2)$$

ここで、置換  $\sigma \in S_3$  は次のように定義される:

$$\sigma = \begin{pmatrix} 1 & 2 & 3 \\ \sigma(1) & \sigma(2) & \sigma(3) \end{pmatrix}, \quad (\sigma \in S_3) \quad (1.6.3)$$

この辺りは、前期の線形対数で習ったものである (試験も受けてた!). 分からない方は、反省しながら、線形対数のテキストを見ながら復習しよう。

一方で、 $\epsilon_{\mu\nu\delta} = 0$  となる場合は、置換として表せない:

$$(\mu, \nu, \delta) = (1, 1, 2), (1, 2, 2), \dots \quad (1.6.4)$$

などである。このように定義されたテンソル  $\epsilon_{\mu\nu\delta}$  を**完全反対称テンソル**、あるいは、**レヴィ=チヴィタ記号**と呼ぶ。

### 1.6.2 完全反対称テンソルと行列

このこと (完全反対称テンソルの定義) を分かったら、次のある 3 次正方行列  $A = [a_{\mu\nu}]_{3 \times 3}$  の行列式が次のように書けることが分かる:

$$\det A = \sum_{\sigma \in S_3} \text{sgn}(\sigma) a_{1\sigma(1)} a_{2\sigma(2)} a_{3\sigma(3)} = \sum_{\mu, \nu, \delta} \epsilon_{\mu\nu\delta} a_{1\mu} a_{2\nu} a_{3\delta}. \quad (1.6.5)$$

このことから、ベクトルの外積も次のように簡単に書ける。

つまり、あるベクトル  $\mathbf{A}, \mathbf{B}$  の間の外積:

$$\mathbf{A} \times \mathbf{B} = \det \begin{bmatrix} \hat{\mathbf{r}}_1 & \hat{\mathbf{r}}_2 & \hat{\mathbf{r}}_3 \\ A_1 & A_2 & A_3 \\ B_1 & B_2 & B_3 \end{bmatrix} = \left( \sum_{\mu, \nu, \delta} \epsilon_{\delta\mu\nu} A_\mu B_\nu \right) \hat{\mathbf{r}}_\delta. \quad (1.6.6)$$

あるいは、完全反対称テンソルの定義から、 $\epsilon_{\delta\mu\nu} = \epsilon_{\mu\nu\delta}$  が成り立つことを用いると、より簡単に外積の成分ごとで:

$$\boxed{\therefore (\mathbf{A} \times \mathbf{B})_\delta = \sum_{\mu, \nu} \epsilon_{\mu\nu\delta} A_\mu B_\nu.} \quad (1.6.7)$$

として書ける。これは、とっても重要な結果である。理解のため、 $\delta = 1$  をとり、例として計算してみる。 $\epsilon_{\mu\nu\delta} \neq 0$  となる組は:

$$(\mu, \nu, \delta) = (2, 3, 1), (3, 2, 1)$$

しかない。より、

$$(\mathbf{A} \times \mathbf{B})_1 = \underbrace{\epsilon_{231}}_1 A_2 B_3 + \underbrace{\epsilon_{321}}_{-1} A_3 B_2 = A_y B_z - A_z B_y.$$

を分かる。これは、既知の外積の定義とも一致することが確かめられる。

### 1.6.3 完全反対称テンソルの特性

今まで、行列と完全反対称テンソルの関係について調べた。ならば、次のことを計算することで、素晴らしい結論に辿り着く。

$$\begin{aligned} \det(AB) &= \sum_{\mu, \nu, \delta} \epsilon_{\mu\nu\delta} (AB)_{1\mu} (AB)_{2\nu} (AB)_{3\delta} \\ &= \sum_{\mu, \nu, \delta} \sum_{l, m, k} \epsilon_{\mu\nu\delta} (a_{1l} b_{l\mu}) (a_{2m} b_{m\nu}) (a_{3k} b_{k\delta}) \\ &= \sum_{\mu, \nu, \delta} \sum_{l, m, k} \epsilon_{\mu\nu\delta} a_{1l} a_{2m} a_{3k} b_{l\mu} b_{m\nu} b_{k\delta} \end{aligned} \quad (1.6.8)$$

一方で、行列式の積  $\det A \det B$  は:

$$\begin{aligned} \det A \det B &= \left( \sum_{\mu', \nu', \delta'} \epsilon_{\mu'\nu'\delta'} a_{1\mu'} a_{2\nu'} a_{3\delta'} \right) \underbrace{\left( \sum_{l', m', k'} \epsilon_{l'm'k'} b_{l'1} b_{m'2} b_{k'3} \right)}_{\det B^t} \\ &= \sum_{\mu', \nu', \delta'} \sum_{l', m', k'} \epsilon_{\mu'\nu'\delta'} \epsilon_{l'm'k'} a_{1\mu'} a_{2\nu'} a_{3\delta'} b_{l'1} b_{m'2} b_{k'3}. \end{aligned} \quad (1.6.9)$$

ここから、前期の線形対数で習った  $\det(AB) = \det A \det B$  を用いて互いの項が一致されように比べる (赤い添え字と青い添え字に注目して見てみよう).

$$\underbrace{\sum_{\mu, \nu, \delta} \sum_{l, m, k} \epsilon_{\mu\nu\delta} a_{1l} a_{2m} a_{3k} b_{l\mu} b_{m\nu} b_{k\delta}}_L = \sum_{\mu', \nu', \delta'} \sum_{l', m', k'} \epsilon_{\mu'\nu'\delta'} \epsilon_{l'm'k'} a_{1\mu'} a_{2\nu'} a_{3\delta'} b_{l'1} b_{m'2} b_{k'3}$$

ここから、次のような関係が成り立つことが分かる.

$$\begin{aligned} L &= \sum_{l, m, k} a_{1l} a_{2m} a_{3k} (b_{l1} b_{m2} - b_{m1} b_{l2}) b_{k3} \\ &\quad + \sum_{l, m, k} a_{1l} a_{2m} a_{3k} (b_{m1} b_{k2} - b_{k1} b_{m2}) b_{l3} \\ &\quad + \sum_{l, m, k} a_{1l} a_{2m} a_{3k} (b_{k1} b_{l2} - b_{l1} b_{k2}) b_{m3} \\ &= \sum_{\mu', \nu', \delta'} \sum_{l', m', k'} \underbrace{\left( \det \begin{bmatrix} \delta_{\mu'l'} & \delta_{\mu'm'} & \delta_{\mu'k'} \\ \delta_{\nu'l'} & \delta_{\nu'm'} & \delta_{\nu'k'} \\ \delta_{\delta'l'} & \delta_{\delta'm'} & \delta_{\delta'k'} \end{bmatrix} \right)}_{\epsilon_{\mu'\nu'\delta'} \epsilon_{l'm'k'}} a_{1\mu'} a_{2\nu'} a_{3\delta'} b_{l'1} b_{m'2} b_{k'3} \end{aligned}$$

このことから、次の結論に辿り着く:

$$\epsilon_{\mu'\nu'\delta'} \epsilon_{l'm'k'} = \det \begin{bmatrix} \delta_{\mu'l'} & \delta_{\mu'm'} & \delta_{\mu'k'} \\ \delta_{\nu'l'} & \delta_{\nu'm'} & \delta_{\nu'k'} \\ \delta_{\delta'l'} & \delta_{\delta'm'} & \delta_{\delta'k'} \end{bmatrix}. \quad (1.6.10)$$

特に、 $\delta' = k'$  の場合は:

$$\epsilon_{\mu'\nu'k'} \epsilon_{l'm'k'} = \det \begin{bmatrix} \delta_{\mu'l'} & \delta_{\mu'm'} & 0 \\ \delta_{\nu'l'} & \delta_{\nu'm'} & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} = \delta_{\mu'l'} \delta_{\nu'm'} - \delta_{\mu'm'} \delta_{\nu'l'}. \quad (1.6.11)$$

これは、とっても重要な結果なので覚えてほしい.

#### 1.6.4 アインシュタインの縮約規則

この縮約規則法則は、成分などの上下添え字を持つものからなる総和:

$$\sum_{\mu=1}^N c_{\mu} x_{\mu} \quad (1.6.12)$$

を次のように、より簡単に書くための記法である.

$$\sum_{\mu=1}^N c_{\mu} x_{\mu} \xrightarrow{\text{アインシュタインの縮約規則}} c_{\mu} x_{\mu} \quad (1.6.13)$$

これが、いわゆる**アインシュタインの縮約規則**と呼ばれる、略された表記法である。この場合は、総和の指数  $\mu$  で表したある一般項  $c_\mu x_\mu$  書いとして、それ以外の総和記号  $\sum_{\mu=1}^N$  は略した。これは、総和の範囲  $1 \leq \mu \leq N$  だけを覚えておくと、総和記号は次のように**いつでも復活させる**ことができる：

$$c_\mu x_\mu \xrightarrow{\text{対数的記法}} \sum_{\mu=1}^N c_\mu x_\mu \quad (1.6.14)$$

アインシュタインの縮約規則は、このようなこと<sup>\*1</sup>に基づいて行われる。

練習のため、次のような色々な計算に対して縮約規則を適用してみる。総和の指数が3個ある場合は：

$$\sum_{\mu=1}^N \sum_{\nu=1}^N \sum_{\delta=1}^N a_\mu b_\nu c_\delta d_\mu e_\nu f_\delta \xrightarrow{\text{アインシュタインの縮約規則}} a_\mu d_\mu b_\nu e_\nu c_\delta f_\delta \quad (1.6.15)$$

のように略することができる。つまり、**同じ添え字が2回被るもの**を探して、縮約したり、復元すればよい。逆に、例として、アインシュタインの縮約規則からの復元の場合は：

$$\epsilon_{\mu\nu\delta} A_\mu B_\nu \xrightarrow{\text{対数的記法}} \sum_{\mu=1}^N \sum_{\nu=1}^N \epsilon_{\mu\nu\delta} A_\mu B_\nu = (\mathbf{A} \times \mathbf{B})_\delta \quad (1.6.16)$$

となり、外積を意味することが簡単にわかる。しかし、ここでは、とっても大事な**注意事項**が1つある：

$$\sum_{\mu=1}^N c_\mu \stackrel{?}{\rightarrow} c_\mu \quad (1.6.17)$$

のよに、**1個の添え字**からなる総和を上式のように**略することはない**！その理由は、頭がいい人は次式を計算するときに自然に分かるだろう。

$$a_\mu b_\nu c_\mu \stackrel{?}{\rightarrow} \left( \sum_{\mu=1}^N a_\mu c_\mu \right) \left( \sum_{\nu=1}^N b_\nu \right), \quad a_\mu b_\nu c_\mu \stackrel{?}{\rightarrow} \left( \sum_{\mu=1}^N a_\mu c_\mu \right) b_\nu \quad (1.6.18)$$

式(1.6.17)のようなものも略して書くことになると、総和記号  $\sum$  を復元するときに、上式で示す**2つのケースのうち、どちらなのか分からなくなってしまう**。この理由により、1つのみの添え字が現れる総和は略しないことにする。

(例)

$$\epsilon_{\mu\nu\delta} A_\mu B_\nu \xrightarrow{\text{対数的記法}} \underbrace{\sum_{\mu=1}^N \sum_{\nu=1}^N}_{\mu, \nu \text{ のみが 2 回現れる。}} \epsilon_{\mu\nu\delta} A_\mu B_\nu \quad (1.6.19)$$

<sup>\*1</sup> いつでも、総和記号を復活させる。どうせ、演算の過程では最初に想定した総和記号  $\sum_{\mu=1}^N$  は変わることなく、ただ式が増えるだけなので、計算に邪魔になるだけだ。

例えば、式 (1.6.19) の例では、添え字が2回現れるのは  $\mu, \nu$  のみなのであることに注意せよ。総和記号を復元するとき、前に付くのは  $\sum_{\mu, \nu}$  のみである。添え字  $\delta$  は1個しかないので、 $\sum_{\delta}$  は付けない。

### 1.6.5 ベクトル解析への応用

今まで述べた、「アインシュタインの縮約規則」と「完全反対称テンソル」を用いると、次のベクトル解析における関係式を簡単に示される。1つの例として、ベクトルの内積と外積は次のようにも書ける。

内積の表現<sup>\*2</sup>

$$\mathbf{A} \cdot \mathbf{B} \xrightarrow{\text{アインシュタインの縮約規則}} A_{\mu} B_{\mu} \quad (1.6.20)$$

外積の表現

$$\mathbf{A} \times \mathbf{B} \xrightarrow[\text{完全反対称テンソル}]{\text{アインシュタインの縮約規則}} \epsilon_{\mu\nu\delta} A_{\mu} B_{\nu} \quad (1.6.21)$$

このことに注意しながら、次の定理をみよう。ベクトル解析においてとても重要な結果(電磁気学や力学などでよく使われる)なので、必ず覚えてみましょう。

#### \*縮約規則に関する注意

もっと専門的に言えば、クロネッカーデルタ  $\delta_{\mu}^{\nu}$  を用いて、次のようにも書ける。

$$\mathbf{A} \cdot \mathbf{B} \xrightarrow{\text{アインシュタインの縮約規則}} A_{\mu} B_{\mu} = \delta_{\mu\nu} A_{\nu} B_{\mu}; \quad \delta_{\mu\nu} = \begin{cases} 1 & (\mu = \nu) \\ 0 & (\mu \neq \nu) \end{cases}$$

特に、相対性理論でのミンコフスキー空間上の内積は、これを拡張して(クロネッカーデルタを計量テンソルで入れ替える)、次のように定義することもできる。

$$\mathbf{A} \cdot \mathbf{B} \xrightarrow[\text{相対論}]{\text{アインシュタインの縮約規則}} A^{\mu} B_{\mu} = \eta^{\mu\nu} A_{\nu} B_{\mu}; \quad \eta^{\mu\nu} = \begin{bmatrix} -1 & 0 & \cdots & 0 \\ 0 & 1 & & \vdots \\ \vdots & & \ddots & 0 \\ 0 & \cdots & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

このコメントは、難しいかったら、無視してもよい。式 (1.6.20) および (1.6.21) に示す内積、外積の定義に注意しながら、次のようなベクトル演算を考える。

#### 1. BAC-CAB rule

ある3つのベクトル  $\mathbf{A}, \mathbf{B}, \mathbf{C}$  の外積について次式の関係式が成り立つ。

$$\mathbf{A} \times (\mathbf{B} \times \mathbf{C}) = \mathbf{B}(\mathbf{A} \cdot \mathbf{C}) - \mathbf{C}(\mathbf{A} \cdot \mathbf{B}) \quad (1.6.22)$$

(証明) アインシュタインの縮約規則と完全反対称テンソルの特性を使う:

$$\begin{aligned} [\mathbf{A} \times (\mathbf{B} \times \mathbf{C})]_\delta &= \epsilon_{\mu\nu\delta} A_\mu \underbrace{(\mathbf{B} \times \mathbf{C})_\nu}_{\mathbf{B} \times \mathbf{C} \text{ の } \nu \text{ 成分}} = \epsilon_{\mu\nu\delta} A_\mu (\epsilon_{\alpha\beta\nu} B_\alpha C_\beta) \\ &= (\epsilon_{\mu\nu\delta} \epsilon_{\alpha\beta\nu}) A_\mu B_\alpha C_\beta = (-\epsilon_{\mu\delta\nu} \epsilon_{\alpha\beta\nu}) A_\mu B_\alpha C_\beta \\ &= (\delta_{\mu\beta} \delta_{\delta\alpha} - \delta_{\mu\alpha} \delta_{\delta\beta}) A_\mu B_\alpha C_\beta \quad \leftarrow (1.6.11) \\ &= (\delta_{\mu\beta} A_\mu C_\beta)(\delta_{\delta\alpha} B_\alpha) - (\delta_{\mu\alpha} A_\mu B_\alpha)(\delta_{\delta\beta} C_\beta) \\ &= B_\delta(\mathbf{A} \cdot \mathbf{C}) - C_\delta(\mathbf{A} \cdot \mathbf{B}) \end{aligned}$$

ここから,  $[\mathbf{A} \times (\mathbf{B} \times \mathbf{C})]_\delta = [\mathbf{B}(\mathbf{A} \cdot \mathbf{C}) - \mathbf{C}(\mathbf{A} \cdot \mathbf{B})]_\delta$  が成り立つことが分かって, この定理も正しく成り立つことが分かる. ■

## 2. スカラー三重積

ある3つのベクトル  $\mathbf{A}, \mathbf{B}, \mathbf{C}$  の三重積  $(\mathbf{A} \times \mathbf{B}) \cdot \mathbf{C}$  は次の関係式を満たす:

$$(\mathbf{A} \times \mathbf{B}) \cdot \mathbf{C} = (\mathbf{C} \times \mathbf{A}) \cdot \mathbf{B} = (\mathbf{B} \times \mathbf{C}) \cdot \mathbf{A} \quad (1.6.23)$$

(証明) アインシュタインの縮約規則と完全反対称テンソルの特性を使う:

$$\begin{aligned} (\mathbf{A} \times \mathbf{B}) \cdot \mathbf{C} &= \underbrace{(\mathbf{A} \times \mathbf{B})_\delta}_{\mathbf{A} \times \mathbf{B} \text{ の } \delta \text{ 成分}} C_\delta = (\epsilon_{\mu\nu\delta} A_\mu B_\nu) C_\delta \\ &= \epsilon_{\mu\nu\delta} A_\mu B_\nu C_\delta = \underbrace{\epsilon_{\delta\mu\nu}}_{\epsilon_{\mu\nu\delta} = -\epsilon_{\mu\delta\nu} = \epsilon_{\delta\mu\nu}} A_\mu B_\nu C_\delta \\ &= (\epsilon_{\delta\mu\nu} C_\delta A_\mu) B_\nu = (\mathbf{C} \times \mathbf{A})_\nu B_\nu \\ &= (\mathbf{C} \times \mathbf{A}) \cdot \mathbf{B} \end{aligned}$$

このことから, 証明が終わる. ■

### 1.6.6 ベクトル微積分学

このようなアインシュタインの縮約規則 (1.6.13) および完全反対称テンソル (1.6.2) を用いると、**ナブラ演算子**  $\nabla$  からなる、様々な演算の結果を簡単に示される。そのため、今まで述べたアインシュタインの縮約規則における**勾配**，**発散**，**回転**の表記しておけば、今までのようにそれらの演算んが簡単にできる。

#### 勾配 (Gradient)\*3

$$\nabla f = \sum_{\mu=1}^n \hat{\mathbf{r}}_{\mu} \frac{\partial}{\partial r_{\mu}} f \xrightarrow{\text{アインシュタインの縮約規則}} \frac{\partial}{\partial r_{\mu}} f \quad (1.6.24)$$

#### 発散 (Divergence)

$$\nabla \cdot \mathbf{A} = \sum_{\mu=1}^n \frac{\partial}{\partial r_{\mu}} A_{\mu} \xrightarrow{\text{アインシュタインの縮約規則}} \frac{\partial}{\partial r_{\mu}} A_{\mu} \quad (1.6.25)$$

あるいは、**圧縮記法**によるもっと簡単な表記:  $\nabla \cdot \mathbf{A} = \partial_{\mu} A_{\mu}$

#### 回転 (Curl)

$$\nabla \times \mathbf{A} = \sum_{\mu, \nu, \delta=1}^n \epsilon_{\mu\nu\delta} \hat{\mathbf{r}}_{\delta} \frac{\partial}{\partial r_{\mu}} A_{\nu} \xrightarrow{\text{アインシュタインの縮約規則}} \epsilon_{\mu\nu\delta} \frac{\partial}{\partial r_{\mu}} A_{\nu} \quad (1.6.26)$$

あるいは、**圧縮記法**によるもっと簡単な表記:  $\nabla \times \mathbf{A} = \epsilon_{\mu\nu\delta} \partial_{\mu} A_{\nu}$

#### \*圧縮記法

ここで、もっと略して次の表記もできる。

$$\frac{\partial}{\partial r_{\mu}} \xrightarrow{\text{微分演算の縮約}} \partial_{\mu}$$

つまり、このときの勾配におけるアインシュタインの縮約規則は、もっと簡単に:

$$\nabla f = \partial_{\mu} f \quad (1.6.27)$$

この文書では、このような書き方を「圧縮記法」と呼ぶことにする。

## 1. スカラー倍の発散

あるベクトル場  $\mathbf{A}$  のスカラー倍  $f\mathbf{A}$  の発散は次のように分離できる:

$$\nabla \cdot (f\mathbf{A}) = f(\nabla \cdot \mathbf{A}) + \mathbf{A} \cdot (\nabla f) \quad (1.6.28)$$

(証明) アインシュタインの縮約規則と完全反対称テンソルの特性を使う:

$$\begin{aligned} \nabla \cdot (f\mathbf{A}) &= \frac{\partial}{\partial r_\mu} (f\mathbf{A})_\mu = \frac{\partial}{\partial r_\mu} (fA_\mu) \\ &= A_\mu \frac{\partial f}{\partial r_\mu} + f \frac{\partial A_\mu}{\partial r_\mu}; \quad \text{積の微分法} \\ &= A_{\mu} (\nabla f)_{\mu} + f (\nabla \cdot \mathbf{A})_{\mu} \\ &= \mathbf{A} \cdot \nabla f + f (\nabla \cdot \mathbf{A}) \end{aligned}$$

これで、証明は終わる。■

(証明-圧縮記法) 圧縮記法によると、このことをもっと簡単に表せる (参考).

$$\nabla \cdot (f\mathbf{A}) = \partial_\mu (fA_\mu) = A_\mu \partial_\mu f + f \partial_\mu A_\mu.$$

これは、アインシュタインの縮約規則が慣れた人は、チャレンジしてみよう!

この結果は、すべての分野の物理学でよく使われるので、必ず覚えておきましょう。理解のため、1つ例を考えよう:

$$f = V, \quad \mathbf{A} = \mathbf{E}$$

として与えられた場合を考える。つまり、スカラー関数として**電場のポテンシャル**、ベクトルとして**電場**が与えられた場合は、上の定理によって次式のようになる。

$$\nabla \cdot (V\mathbf{E}) = V(\nabla \cdot \mathbf{E}) + \mathbf{E} \cdot (\nabla V) = \frac{\rho V}{\epsilon_0} + \mathbf{E} \cdot (-\mathbf{E}) \quad (1.6.29)$$

のようになることが、電場に関するガウスの法則からすぐわかる。

$$U_E = \frac{1}{2} \int_{\mathcal{V} \rightarrow \infty} \rho V \, d^3\mathbf{r} = \frac{\epsilon_0}{2} \oint_{\mathcal{V} \rightarrow \infty} \cancel{V\mathbf{E} \cdot d\mathbf{a}} + \frac{\epsilon_0}{2} \int_{\mathcal{V} \rightarrow \infty} E^2 \, d^3\mathbf{r} = \int_{\mathcal{V} \rightarrow \infty} \underbrace{\frac{1}{2} \epsilon_0 E^2}_{u_E} \, d^3\mathbf{r}$$

より、空間全体  $\mathcal{V} \rightarrow \infty$  に対して体積積分することで、上式のようにエネルギー密度の関係式



を得られる．ここで，ガウスの定理から：<sup>\*4</sup>

$$\int_{V \rightarrow \infty} \nabla \cdot (V \mathbf{E}) d^3 \mathbf{r} = \oint_{V \rightarrow \infty} V \mathbf{E} \cdot d\mathbf{a} \quad (1.6.30)$$

を分かる．さらに，ポテンシャル  $V$  は  $r^{-1}$  に比例し，電場は  $r^{-2}$  に比例することから，次のようなことが分かる．（無限電荷分布でない場合に限って）

$$\oint_{V \rightarrow \infty} V \mathbf{E} \cdot d\mathbf{a} = \lim_{R \rightarrow \infty} \frac{A}{r^3} (4\pi r^2) \rightarrow 0$$

このことから，次の電気エネルギー密度  $u_E$  の関係式を得られる．

$$\boxed{\therefore u_E = \frac{1}{2} \epsilon_0 E^2.} \quad (1.6.31)$$

## 2. スカラー倍の回転

あるベクトル場  $\mathbf{A}$  のスカラー倍  $f\mathbf{A}$  の回転は次のように分離できる：

$$\nabla \times (f\mathbf{A}) = f(\nabla \times \mathbf{A}) - \mathbf{A} \times (\nabla f) \quad (1.6.32)$$

(証明) アインシュタインの縮約規則と完全反対称テンソルの特性を使う：

$$\begin{aligned} [\nabla \times (f\mathbf{A})]_\delta &= \epsilon_{\mu\nu\delta} \frac{\partial}{\partial r_\mu} (f\mathbf{A})_\nu = \epsilon_{\mu\nu\delta} \frac{\partial}{\partial r_\mu} (f A_\nu) \\ &= \epsilon_{\mu\nu\delta} A_\nu \frac{\partial f}{\partial r_\mu} + \epsilon_{\mu\nu\delta} f \frac{\partial}{\partial r_\mu} A_\nu; \quad \text{積の微分法} \\ &= -\epsilon_{\nu\mu\delta} A_\nu \frac{\partial f}{\partial r_\mu} + \epsilon_{\mu\nu\delta} f \frac{\partial}{\partial r_\mu} A_\nu \\ &= -\epsilon_{\nu\mu\delta} A_\nu (\nabla f)_\mu + f \left( \epsilon_{\mu\nu\delta} \frac{\partial}{\partial r_\mu} A_\nu \right)_\delta \\ &= [-\mathbf{A} \times (\nabla f) + f(\nabla \times \mathbf{A})]_\delta \end{aligned}$$

これで，証明は終わる．■

<sup>\*4</sup> 積分

$$\int d^3 \mathbf{r}$$

は体積積分を意味する．

(証明-圧縮記法) 圧縮記法によると、このことをもっと簡単に表せる (参考).

$$\begin{aligned} [\nabla \times (f\mathbf{A})]_\delta &= \epsilon_{\mu\nu\delta} \partial_\mu (f A_\nu) = \epsilon_{\mu\nu\delta} A_\nu \partial_\mu f + f(\epsilon_{\mu\nu\delta} \partial_\mu A_\nu) \\ &= -\epsilon_{\nu\mu\delta} A_\nu \partial_\mu f + f(\epsilon_{\mu\nu\delta} \partial_\mu A_\nu). \end{aligned}$$

これは、アインシュタインの縮約規則が慣れた人は、チャレンジしてみよう!

### 3. 回転の発散

あるベクトル場  $\mathbf{A}$  の回転の発散を取るとゼロになる:

$$\nabla \cdot (\nabla \times \mathbf{A}) = 0 \quad (1.6.33)$$

(証明) アインシュタインの縮約規則と完全反対称テンソルの特性を使う:

$$\begin{aligned} \nabla \cdot (\nabla \times \mathbf{A}) &= \frac{\partial}{\partial r_\mu} (\nabla \times \mathbf{A})_\mu = \frac{\partial}{\partial r_\mu} \left( \epsilon_{\nu\delta\mu} \frac{\partial}{\partial r_\nu} A_\delta \right) \\ &= \epsilon_{\nu\delta\mu} \frac{\partial^2}{\partial r_\mu \partial r_\nu} A_\delta = \epsilon_{\mu\nu\delta} \frac{\partial^2}{\partial r_\mu \partial r_\nu} A_\delta \\ &= \left( \epsilon_{\mu\nu\delta} \frac{\partial^2}{\partial r_\mu \partial r_\nu} \right) A_\delta \\ &= \frac{1}{2} \left( \epsilon_{\mu\nu\delta} \frac{\partial^2}{\partial r_\mu \partial r_\nu} + \epsilon_{\nu\mu\delta} \frac{\partial^2}{\partial r_\nu \partial r_\mu} \right) A_\delta \quad \dots (*) \\ &= \frac{1}{2} \left( \epsilon_{\mu\nu\delta} \frac{\partial^2}{\partial r_\mu \partial r_\nu} - \epsilon_{\mu\nu\delta} \frac{\partial^2}{\partial r_\mu \partial r_\nu} \right) A_\delta \\ &= 0. \end{aligned}$$

これで、証明は終わる. ■

(証明-圧縮記法) 圧縮記法によると、このことをもっと簡単に表せる (参考).

$$\begin{aligned} \nabla \cdot (\nabla \times \mathbf{A}) &= \partial_\mu (\epsilon_{\nu\delta\mu} \partial_\nu A_\delta) = \partial_\mu (\epsilon_{\mu\nu\delta} \partial_\nu A_\delta) \\ &= \frac{1}{2} (\epsilon_{\mu\nu\delta} \partial_\mu \partial_\nu + \epsilon_{\nu\mu\delta} \partial_\nu \partial_\mu) A_\delta = \frac{1}{2} \epsilon_{\mu\nu\delta} (\partial_\mu \partial_\nu - \partial_\nu \partial_\mu) A_\delta = 0. \end{aligned}$$

これは、アインシュタインの縮約規則が慣れた人は、チャレンジしてみよう!

ここで、1つ注意すべきことは、この式(\*)で、次式が成り立つことである:

$$\sum_{\mu=1}^3 \sum_{\nu=1}^3 \epsilon_{\mu\nu\delta} \frac{\partial^2}{\partial r_\mu \partial r_\nu} A_\delta = \sum_{\mu=1}^3 \sum_{\nu=1}^3 A_\delta \epsilon_{\nu\mu\delta} \frac{\partial^2}{\partial r_\nu \partial r_\mu} A_\delta \quad (1.6.34)$$

これは、ただ総和指標  $\mu, \nu$  の名前を変えただけなので、自明なものである。なので、これは次の一般の場合にも成り立つ:

$$\epsilon_{\mu\nu\delta} a_\mu b_\nu = \epsilon_{\nu\mu\delta} a_\nu b_\mu \quad \text{など}$$

ならば、式(\*)で次のように書いても全く問題はない。

$$\epsilon_{\mu\nu\delta} \frac{\partial^2}{\partial r_\mu \partial r_\nu} A_\delta = \frac{1}{2} \left( \epsilon_{\mu\nu\delta} \frac{\partial^2}{\partial r_\mu \partial r_\nu} + \epsilon_{\nu\mu\delta} \frac{\partial^2}{\partial r_\nu \partial r_\mu} \right) A_\delta \quad (1.6.35)$$

#### 4. 重回転

$$\nabla \times (\nabla \times \mathbf{A}) = \nabla(\nabla \cdot \mathbf{A}) - \nabla^2 \mathbf{A}$$

(証明) アインシュタインの縮約規則と完全反対称テンソルの特性を使う:

$$\begin{aligned} [\nabla \cdot (\nabla \times \mathbf{A})]_\delta &= \epsilon_{\mu\nu\delta} \frac{\partial}{\partial r_\mu} (\nabla \times \mathbf{A})_\nu = \epsilon_{\mu\nu\delta} \frac{\partial}{\partial r_\mu} \left( \epsilon_{\alpha\beta\nu} \frac{\partial}{\partial r_\alpha} A_\beta \right) \\ &= \epsilon_{\mu\nu\delta} \epsilon_{\alpha\beta\nu} \frac{\partial^2}{\partial r_\mu \partial r_\alpha} A_\beta = \epsilon_{\delta\mu\nu} \epsilon_{\alpha\beta\nu} \frac{\partial^2}{\partial r_\mu \partial r_\alpha} A_\beta \\ &= (\delta_{\delta\alpha} \delta_{\mu\beta} - \delta_{\delta\beta} \delta_{\mu\alpha}) \frac{\partial^2}{\partial r_\mu \partial r_\alpha} A_\beta \\ &= \delta_{\delta\alpha} \delta_{\mu\beta} \frac{\partial^2}{\partial r_\mu \partial r_\alpha} A_\beta - \delta_{\delta\beta} \delta_{\mu\alpha} \frac{\partial^2}{\partial r_\mu \partial r_\alpha} A_\beta \\ &= \frac{\partial}{\partial r_\delta} \frac{\partial A_\mu}{\partial r_\mu} - \frac{\partial^2}{\partial r_\mu^2} A_\delta = \frac{\partial}{\partial r_\delta} (\nabla \cdot \mathbf{A}) - \nabla^2 A_\delta \\ &= [\nabla(\nabla \cdot \mathbf{A}) - \nabla^2 \mathbf{A}]_\delta \end{aligned}$$

これで、証明は終わる。■

(証明-圧縮記法) 圧縮記法によると, このことをもっと簡単に表せる (参考).

$$\begin{aligned}
 [\nabla \times (\nabla \times \mathbf{A})]_\delta &= \epsilon_{\mu\nu\delta} \partial_\mu (\epsilon_{\alpha\beta\nu} \partial_\alpha A_\beta) = \epsilon_{\mu\nu\delta} \epsilon_{\alpha\beta\nu} \partial_\mu \partial_\alpha A_\beta \\
 &= \epsilon_{\delta\mu\nu} \epsilon_{\alpha\beta\nu} \partial_\mu \partial_\alpha A_\beta = (\delta_{\delta\alpha} \delta_{\mu\beta} - \delta_{\delta\beta} \delta_{\mu\alpha}) \partial_\mu \partial_\alpha A_\beta \\
 &= \delta_{\delta\alpha} \delta_{\mu\beta} \partial_\mu \partial_\alpha A_\beta - \delta_{\delta\beta} \delta_{\mu\alpha} \partial_\mu \partial_\alpha A_\beta \\
 &= \partial_\delta \partial_\beta A_\beta - (\partial_\alpha)^2 A_\delta.
 \end{aligned}$$

これは, アインシュタインの縮約規則が慣れた人は, チャレンジしてみよう!

ただし, ここでベクトルのラプラシアン  $\nabla^2 \mathbf{A}$  は, 次のように定義する:

$$\text{成分表示: } [\nabla^2 \mathbf{A}]_\delta = \nabla_\mu^2 A_\delta, \quad \text{ベクトル表示: } \nabla^2 \mathbf{A} = \sum_{\mu=1}^3 \hat{\mathbf{r}}_\mu \nabla_\mu^2 A_\mu.$$