

543

岩波講座
物理學及び化學

物理學 I. B.

ベクトル及びテンソル解析

伊藤徳之助

岩波書店

内交
7.6.21
帝國圖書館



始



物 理 學

I. B.

物理學に應用する數學

寺 澤 寛 一

ベクトル及びテンソル解析

伊 藤 徳 之 助

目 次

物理学に應用する數學

緒 言	1
第一章 微分學	3
1. 函數の連續性	3
2. 微分係數	6
3. 函數の和、差、積及び商の微分法	8
4. 初等函數の微分係數	10
5. 平均値の定理	11
6. テーローの定理	12
7. 函數の展開	14
8. 二つの變數を有する函數の連續性	15
9. 偏微分係數	17
10. 微分順序の交換	18
11. 全微分と方向微分	20
12. テーローの定理の擴張	22
13. 陰函數の微分法	23
14. 函數行列式	25
第二章 微分幾何學	29
15. 空間曲線の切線と法平面	29
16. 接觸平面と曲率	31

17. 空間曲線の三稜	34
18. 曲線の捩率	35
19. 曲面の切平面と法線	38
20. 曲面の規格量	40
21. 曲面の曲率	42
22. 曲面の主曲率	44
23. 曲面の形態	46
24. 測地線	48
25. 曲線座標	49
26. 曲線座標に於ける諸関係	53
27. 圓錐座標と球座標	55
28. 楕圓座標	56
第三章 積分學	60
29. リーマンの積分	60
30. 初等函数の不定積分	62
31. 積分定義の擴張	63
32. 積分學の平均值定理	67
33. 多くの變數の函数の積分	70
34. 積分變數の變換	72
35. 定積分の例題	74
36. オイレルの積分	79
37. ディリクレの積分	82
38. フーリエの積分	84
39. 曲線積分	86

40. 曲面積分	89
41. ガウスの積分定理	92
42. グリーンの定理	94
43. ストークスの定理	96
44. 微分式の變換	98
第四章 無限級數	104
45. 無限級數の收斂と發散	104
46. 絶對收斂級數	105
47. 條件附收斂級數	106
48. 級數の乘法	109
49. セザロの求和法	110
50. 級數の一様收斂	111
51. 一様收斂級數の性質	112
52. 冪級數	115
53. 直交函数系	116
54. フーリエの級數	118
55. フーリエ級數の一様收斂	121
56. フーリエ級數の例題	122
57. 漸近級數	126
58. 無限乘積	129
59. 無限乘積の一様收斂	130
60. ガウスの Π 函数	132
第五章 複素變數の函数	136
61. 複素數の初等演算	136

62. 極限值と級数	135
63. 初等函数	139
64. 函数の連続	141
65. 微分係数	142
66. 等角寫像	144
67. 異常点	149
68. 複素函数の積分	153
69. 剰留数の定理	155
70. 實函数の積分	157
71. 有理函数の積分	159
72. コーシーの積分表示とその應用	161
73. テーローの定理	163
74. 解析接続	164
75. ローランの定理	165
76. 函数の有理分數表示	167
77. 函数の無限乗積表示	169
第六章 微分方程式の初等解法	171
78. 一次常微分方程式	171
79. 簡単な一次微分方程式(第一)	174
80. 積分因数	178
81. 簡単な一次微分方程式(第二)	181
82. 異常解	185
83. 二次微分方程式	188
84. 次数の遞減	190

85. 常數變化の法	192
86. 一次聯立微分方程式	194
87. 三つの變數を含む全微分方程式	196
第七章 線型微分方程式	199
88. 線型二次微分方程式	199
89. 基準形	202
90. 常係数の線型同次微分方程式	204
91. 線型高次微分方程式	205
92. 聯立線型微分方程式	209
93. 質點系の小振動	211
94. 複素變數の線型微分方程式	213
95. 正則異常點附近の解	215
96. 前節の特別な場合	217
97. 超幾何微分方程式	218
98. ルチャンドルの微分方程式	222
99. ベッセルの微分方程式	225
第八章 偏微分方程式	227
100. 一次偏微分方程式	227
101. 一次偏微分方程式の構成	228
102. 線型一次偏微分方程式	231
103. 解の分類	234
104. シャルビの方法	237
105. 二次線型偏微分方程式	239
106. ラプラスの方程式	241

第九章 變分法	246
107. 變分法の問題	246
108. 第一變分	247
109. オイレルの微分方程式	248
110. 説明例題	250
111. 多くの函数の場合	251
112. 高次の微分係数を含む場合	252
113. 多くの獨立變數がある場合	253
114. 自由境界條件	255
115. 條件附變分法(第一)	257
116. 條件附變分法(第二)	258
第十章 球函数及び圓壙函数	261
117. ルチャンドルの係數	261
118. $P_n(x)$ の諸性質	263
119. ルチャンドル函数	266
120. P_n の積分表示	267
121. 陪函数	268
122. 球面函数	269
123. ベッセルの係數	270
124. J_n の加法定理	272
125. 圓壙函数の定義	274
126. 次數が半奇數なる J	275
127. 第二種圓壙函数	276
128. J_n と Y_n との關係	278

129. 圓壙函数の満足する微分方程式	279
130. 圓壙函数を含む積分	281
131. 積分の逆關係	285
132. 第三種圓壙函数	287
133. 圓壙函数の漸近級數	290
134. $J_n(z)$ の根	292
135. 圓壙函数の表はす曲線	293
136. J_n による任意函数の展開	294
137. ベッセル函数の變形	296
第十一章 楕圓函数	298
138. 週期函数	298
139. 楕圓函数の性質	299
140. 楕圓函数 $\wp(z)$	302
141. $\wp(z)$ の満足する微分方程式	304
142. \wp 函数の加法定理	306
143. $\zeta(z)$ 函数	308
144. $\sigma(z)$ 函数	309
145. 楕圓函数の σ 商表示	311
146. \wp と楕圓積分	312
147. ϑ 函数	313
148. $\vartheta(0)$ の値	317
149. ϑ 函数の商と微分方程式	318
150. 楕圓函数 sn, cn, dn	320
151. sn の加法定理	323

152. ρ と sn との関係	324
153. Θ, Z 函数	326
154. 楕圓積分	327
155. 楕圓函数の計算	328
第十二章 積分方程式と境界値問題	331
156. 積分方程式の種類	331
157. プルテラの第二種積分方程式	332
158. プルテラの第一種積分方程式	335
159. フレドホルム第二種積分方程式	336
160. フレドホルムの解法	338
161. $D(\lambda)$ の小函数	341
162. $D(\lambda)=0$ と同次方程式	344
163. 共軛積分方程式	347
164. $D(\lambda)=0$ と第二種方程式	348
165. 固有値及び固有函数	351
166. 對稱核	352
167. 固有函数による核の展開	355
168. 完全な核	356
169. 任意の函数の固有函数による展開	357
170. シミットの解法	358
171. 境界値問題	361
172. グリーンの函数	364
173. 同次でない微分方程式	367
174. 同次型境界値問題	339

175. 同次型境界値問題の例題	372
176. 特別の場合	377
177. 同次型でない境界値問題	380

挿入圖版. ワイヤーストラースの曲線.

ベクトル及びテンソル解析

第一章 ベクトルの合成	383
1. ベクトル量とスカラー量	383
2. ベクトルの方程式	383
3. ベクトルの成分	384
4. 単位ベクトル	384
5. ベクトルの合成	385
第二章 ベクトルの積	388
6. スカラー積	388
7. ベクトル積	390
8. 擬似スカラー	393
9. 積の公式	396
第三章 ベクトルの微分と積分	397
10. ベクトルの微分	397
11. ベクトルの積分	399
12. 廻轉する座標系	400
第四章 ベクトルの場	402
13. 場	402

14. 勾配	403
15. 時間に關する微分	406
16. 線積分	407
17. 面積分	409
18. 發散とガウスの定理	412
19. 轉回とストークスの定理	415
20. ラプラス及びポアソンの方程式	420
21. グリーンの定理	422
22. ヘルムホルツの定理	425
第五章 座標の變換	428
23. 共變及び反變ベクトル	428
第六章 テンソルの場	432
24. テンソル	432
25. テンソル楕圓體	433
26. 座標の變換	438
27. 逆テンソルと單位テンソル	440
28. テンソルの内積	442
29. 歪	445
30. テンソル解析の別法	447

ベクトル及びテンソル解析

第一章

ベクトルの合成

1. ベクトル量とスカラー量 物理学に於ける概念の中で、長さ、温度、質量、ポテンシャル等のやうに、適當な單位を定めれば、只その單位に對する比即ち數値だけで定まる量を**スカラー量**といふ。

然し空間に於ける一點の位置は、解析幾何學で既に知つてゐるやうに、座標軸上の三つの射影の値 (x, y, z) の一組、或はその代りに原點とその點とを結びつける直線の方角、向き及び大いさによつて定められる。

スカラー量に對して**方向**及び**向き**(或は向きを區別した方向)と**大いさ**即ち三つの値の一組 (x, y, z) によつて定められる量を**ベクトル量**といふ。力、速度、加速度、電氣力等は皆ベクトル量である。

2. ベクトルの方程式 ベクトル量を表はすには肉太の文字 \mathbf{a} , \mathbf{b} 等を用ひる。

ベクトルの方程式

$$\mathbf{a} = \mathbf{b} \quad (2.1)$$

は、二つのベクトル \mathbf{a} と \mathbf{b} とは、その方向、向き及び大いさが悉

く等しいことを表はすものである。

すべて方向、向き及び大いさの等しいベクトルは、その位置に拘らず等しいものと考へる。このやうなベクトルを自由ベクトルといふ。然し剛體に作用する力の如きは、その作用する點の位置が變れば異つた影響を及ぼすものであるから勝手に位置をかへてみることはできない。従つてこれは自由ベクトルではなくして束縛ベクトルであるが、それも後に調べるベクトルの能率といふ概念をとり入れれば、その他の事に就いては全く自由ベクトルと同等に扱へるので、今後殊更斷らない限り自由ベクトルについて研究する。

ベクトル \mathbf{a} と大いさ及び方向が等しく、向きの反對なベクトルを \mathbf{a} の負ベクトルといひ、 $-\mathbf{a}$ で表はす。

3. ベクトルの成分 ベクトル \mathbf{a} を直交座標軸の上に射影して、その正射影 a_x, a_y, a_z を \mathbf{a} の成分といふ。成分はスカラー量である。 \mathbf{a} の大いさを絶対値又は率といつて $|\mathbf{a}|$ 、もしくは \mathbf{a} に相當する普通の書體 a で表はせば、明かに

$$|\mathbf{a}| = a = \sqrt{a_x^2 + a_y^2 + a_z^2}. \quad (3.1)$$

\mathbf{a} と座標軸とのつくる角度の餘弦は、

$$\cos(\mathbf{a}, x) = \frac{a_x}{a}, \quad \cos(\mathbf{a}, y) = \frac{a_y}{a}, \quad \cos(\mathbf{a}, z) = \frac{a_z}{a} \quad (3.2)$$

である。これによつてベクトルはその三つの成分が與へられるか、又は絶対値と方向餘弦が與へられれば、方向、向き、大いさが定まるもので、その逆の事も云へる。

4. 単位ベクトル 大いさが1に等しいベクトルを

単位ベクトルといふ。ベクトル \mathbf{a} と方向、向きが等しい単位ベクトルを \mathbf{a}_1 で表はせば、

$$\mathbf{a}_1 = \frac{\mathbf{a}}{a}. \quad (4.1)$$

単位ベクトルの成分は(3.2)により明かに方向餘弦に等しいことが知れる。

空間に於ける點の位置を示すには、定點からその點へ動徑ベクトル \mathbf{r} をひけば、距離は r の大いさにより、方向、向きは \mathbf{r} の単位ベクトルで示される。動徑の単位ベクトルの成分は方向餘弦であるから、それを方向ベクトルと名付けることにする。

直交座標の座標軸の正の向きにひいた三つの互に直交する単位ベクトルを $\mathbf{i}, \mathbf{j}, \mathbf{k}$ で表はし、これを基本ベクトルといふ。

任意のベクトル \mathbf{b} はそれと方向の等しい他のベクトル \mathbf{a} に適當なスカラー量を乗じて得られる。

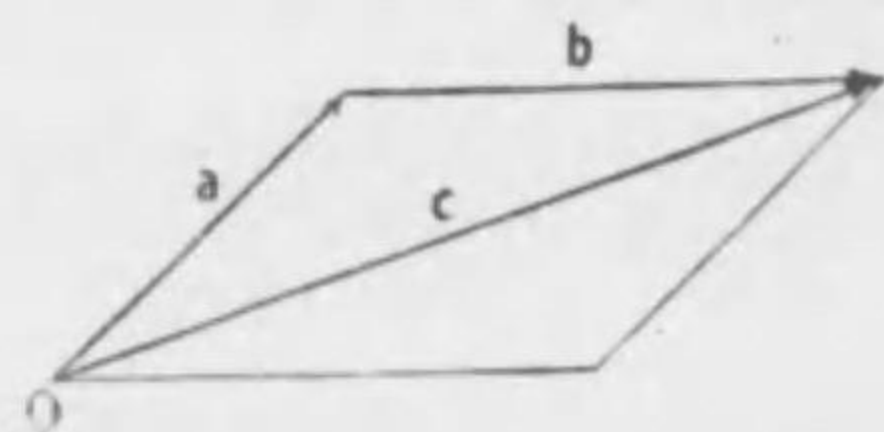
$$\mathbf{b} = s\mathbf{a}. \quad (4.2)$$

s が正ならば \mathbf{a} と同じ向き、負ならば反對の向きと考へればよい。

もし s が只の數でなく元をもつ物理的の量ならば、 \mathbf{b} と \mathbf{a} とは異ふ物理的の量である。例へば s を質量、 \mathbf{a} を速度とすれば \mathbf{b} は運動量、 \mathbf{a} が加速度ならば \mathbf{b} は力を表はすが、いづれも \mathbf{b} と \mathbf{a} とは同じ方向にある。

5. ベクトルの合成 二つの同種類のベクトル \mathbf{a} と

\mathbf{b} とを加へるには(第1圖), \mathbf{a} の尖端から \mathbf{b} をひき, \mathbf{a} の尾端と \mathbf{b} の末端とを結ぶベクトル \mathbf{c} を作り, \mathbf{c} を \mathbf{a} と \mathbf{b} との合成ベクトルといひ,



第 1 圖

$$\mathbf{c} = \mathbf{a} + \mathbf{b} \quad (5.1)$$

で表はす. 従つて圖の上から明かに, \mathbf{a} と \mathbf{b} とを二邊とする平行四邊形を作れば, \mathbf{c} は \mathbf{b} と \mathbf{a} との合成ベクトルである.

$$\mathbf{a} + \mathbf{b} = \mathbf{b} + \mathbf{a}, \quad (5.2)$$

この式の意味は, ベクトルの和には交換の法則が成り立つことを示すのである.

更に \mathbf{c} に他の同種類のベクトル \mathbf{d} を加へれば, 作圖上

$$\left. \begin{aligned} \mathbf{c} + \mathbf{d} &= (\mathbf{a} + \mathbf{b}) + \mathbf{d} \\ &= \mathbf{a} + (\mathbf{b} + \mathbf{d}) = (\mathbf{a} + \mathbf{d}) + \mathbf{b}, \end{aligned} \right\} \quad (5.3)$$

即ちベクトルの和には結合の法則も成立する.

\mathbf{a} にその負ベクトル $-\mathbf{a}$ を加へれば, その合成ベクトルは零となる.

$$\mathbf{a} + (-\mathbf{a}) = \mathbf{0}. \quad (5.4)$$

代數學と同様に, これは \mathbf{a} から \mathbf{a} を減することを見做せるから演算の記號 $+$ を省いてよい. 即ちベクトル \mathbf{c} から \mathbf{a} を減することは, \mathbf{c} と $-\mathbf{a}$ との合成ベクトルを作ることである. ベクトル方程式に於いて符號を變へれば自由に他の邊に移項することができる. 従つて (5.1) は,

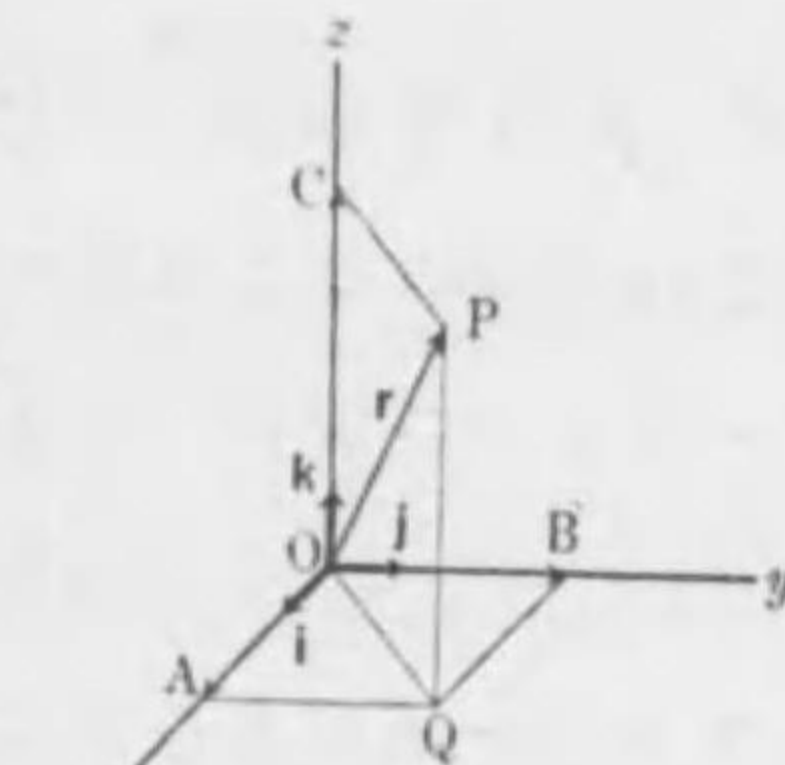
$$\mathbf{c} - \mathbf{b} = \mathbf{a} \quad (5.5)$$

と同等であり, 更に

$$\mathbf{a} + \mathbf{b} + (-\mathbf{c}) = \mathbf{0} \quad (5.6)$$

と書けば, 三つのベクトルの和が零となり, 一つの三角形を形づくことを示す. 即ち三つのベクトルを一箇に作用する三つの力と見做せば, 力の釣合の條件を表はす“ラミ (Lami) の定理”を示すこととなる.

ベクトル合成の定理及び (4.2) 式により, ベクトルの成分 (x, y, z) と基本ベクトル $\mathbf{i}, \mathbf{j}, \mathbf{k}$ とを用ひてベクトルを表はすことができる. 第2圖により,



第 2 圖

$$\begin{aligned} \mathbf{r} = \vec{OP} &= \vec{OQ} + \vec{QP} \\ &= (\vec{OA} + \vec{OB}) + \vec{OC}. \end{aligned}$$

$$\therefore \mathbf{r} = x\mathbf{i} + y\mathbf{j} + z\mathbf{k}. \quad (5.7)$$

二つのベクトル \mathbf{a}, \mathbf{b} を

$$\mathbf{a} = a_x\mathbf{i} + a_y\mathbf{j} + a_z\mathbf{k},$$

$$\mathbf{b} = b_x\mathbf{i} + b_y\mathbf{j} + b_z\mathbf{k}$$

とおけば, 成分はスカラー量であるから夫々加へて,

$$\mathbf{a} + \mathbf{b} = (a_x + b_x)\mathbf{i} + (a_y + b_y)\mathbf{j} + (a_z + b_z)\mathbf{k}. \quad (5.8)$$

合成ベクトルは, 各の成分の和を成分とするベクトルであつて, 基本ベクトルは複素数に於ける虚数のやうに考へればよい.

第二章

ベクトルの積

6. スカラー積 二つのベクトル \mathbf{a} と \mathbf{b} の絶対値の積に、その二つのつくる角の餘弦を乗じたものを、 \mathbf{a} と \mathbf{b} とのスカラール積といひ $\mathbf{a} \cdot \mathbf{b}$ で表はせば、

$$\mathbf{a} \cdot \mathbf{b} = ab \cos(\mathbf{a}, \mathbf{b}), \quad (6.1)$$

スカラール積はその定義によりスカラール量で、一般に \mathbf{a} や \mathbf{b} と異ふ元の量である。 \mathbf{a} を質點に作用する力、 \mathbf{b} を變位とすれば、そのスカラール積は力のする仕事である。

こゝに用ひた記號はギブス (Gibbs) の記號で、或は (\mathbf{a}, \mathbf{b}) 又は \mathbf{ab} のやうな書き方もある。⁽¹⁾

定義から直ちに

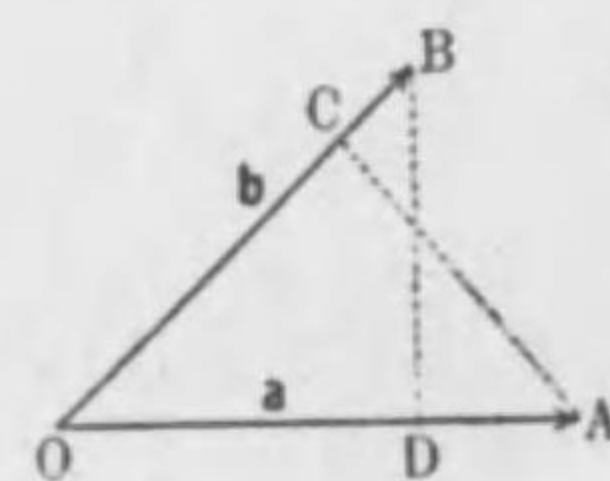
$$\mathbf{a} \cdot \mathbf{b} = \mathbf{b} \cdot \mathbf{a}. \quad (6.2)$$

スカラール積は交換の法則に従ふ。

第3圖を見れば明かに

$$\mathbf{a} \cdot \mathbf{b} = \overline{OA} \cdot \overline{OD} = \overline{OB} \cdot \overline{OC},$$

即ち \mathbf{a} と \mathbf{b} のスカラール積は、 \mathbf{b} の方向に於ける \mathbf{a} の成分と \mathbf{b} との積若しくは \mathbf{a} の方



第 3 圖

⁽¹⁾ 括弧記號は紛らはしく、又 \mathbf{ab} は 'dyad' といふ量を表はすことに近時多く用ひられてゐるから、この講義にはギブスの表し方による。

向に於ける \mathbf{b} の成分と \mathbf{a} との積である。

もし \mathbf{a} が \mathbf{b} に垂直ならば、

$$\mathbf{a} \cdot \mathbf{b} = 0. \quad (6.3)$$

又 \mathbf{a} が \mathbf{b} に平行ならば、

$$\mathbf{a} \cdot \mathbf{b} = ab. \quad (6.4)$$

特に $\mathbf{a} = \mathbf{b}$ ならば、

$$\mathbf{a} \cdot \mathbf{a} = a^2 \quad (6.5)$$

であるから、略して a^2 と書いて \mathbf{a} の "Norm" といふ。この關係によりベクトルの絶対値を求めるには、それを自乗して平方根をとればよい。

こゝに注意すべきは、 $\mathbf{a} \cdot \mathbf{b} = 0$ の時は \mathbf{a} が \mathbf{b} に垂直であることを示して零であるとは限らない。只もし積の何れか一つのベクトル、例へば \mathbf{b} が如何なる任意のベクトルであつても、恆に

$$\mathbf{a} \cdot \mathbf{b} = 0$$

の關係が成立する時には、

$$\mathbf{a} = 0$$

である。さもなければ \mathbf{a} と \mathbf{b} とは垂直であることを意味してゐる。

基本ベクトルは互に直交する單位ベクトルだから、

$$\left. \begin{aligned} \mathbf{i} \cdot \mathbf{i} = \mathbf{j} \cdot \mathbf{j} = \mathbf{k} \cdot \mathbf{k} = 1, \\ \mathbf{i} \cdot \mathbf{j} = \mathbf{j} \cdot \mathbf{i} = \mathbf{j} \cdot \mathbf{k} = \mathbf{k} \cdot \mathbf{j} = \mathbf{k} \cdot \mathbf{i} = \mathbf{i} \cdot \mathbf{k} = 0. \end{aligned} \right\} \quad (6.6)$$

これは多く用ひられる重要な關係である。

スカラー積が配分の法則に従ふことは第4圖により、

$$\begin{aligned} (\mathbf{a}+\mathbf{b})\cdot\mathbf{c} &= \overline{OB'}\cdot\overline{OC} \\ &= (\overline{OA'}+\overline{A'B'})\cdot\overline{OC} \\ &= \overline{OA'}\cdot\overline{OC}+\overline{A'B'}\cdot\overline{OC}. \end{aligned}$$

$$\therefore (\mathbf{a}+\mathbf{b})\cdot\mathbf{c}=\mathbf{a}\cdot\mathbf{c}+\mathbf{b}\cdot\mathbf{c}. \quad (6.7)$$

この結果は直ちに数箇のベクトルの和に擴張できる、

$$(\mathbf{a}+\mathbf{b}+\mathbf{c}+\dots)\cdot\mathbf{e}=\mathbf{a}\cdot\mathbf{e}+\mathbf{b}\cdot\mathbf{e}+\mathbf{c}\cdot\mathbf{e}+\dots \quad (6.8)$$

\mathbf{a} と \mathbf{b} の直角成分を夫々 $(a_x, a_y, a_z), (b_x, b_y, b_z)$ とすれば、(6.6) 及び (6.8) により、

$$\begin{aligned} \mathbf{a}\cdot\mathbf{b} &= (a_x\mathbf{i}+a_y\mathbf{j}+a_z\mathbf{k})\cdot(b_x\mathbf{i}+b_y\mathbf{j}+b_z\mathbf{k}) \\ &= a_xb_x+a_yb_y+a_zb_z. \end{aligned} \quad (6.9)$$

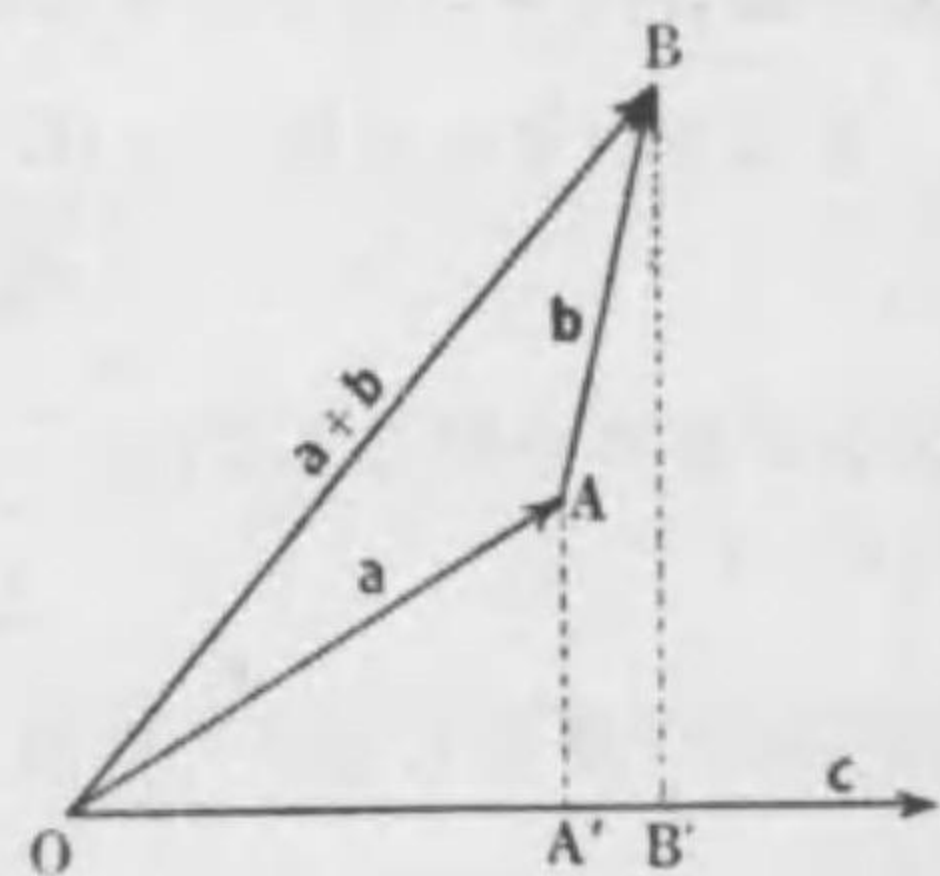
スカラー積は、各の相應する成分の積の和である。

7. ベクトル積 二つのベクトル \mathbf{a}, \mathbf{b} を二邊とする平行四邊形の面積に等しい大きさで、 \mathbf{a} と \mathbf{b} とを含む平面に垂直の方向に向きは螺旋を \mathbf{a} から \mathbf{b} へ向けて廻した時に螺旋の進む向きにあるベクトルを、 \mathbf{a} と \mathbf{b} とのベクトル積と稱へる。

\mathbf{n} を \mathbf{ab} の面に垂直な単位ベクトル、向きは上に述べたやうにとれば、 \mathbf{a} と \mathbf{b} とのベクトル積 $\mathbf{a}\times\mathbf{b}$ は

$$\mathbf{a}\times\mathbf{b}=\mathbf{n}ab\sin\theta. \quad (7.1)$$

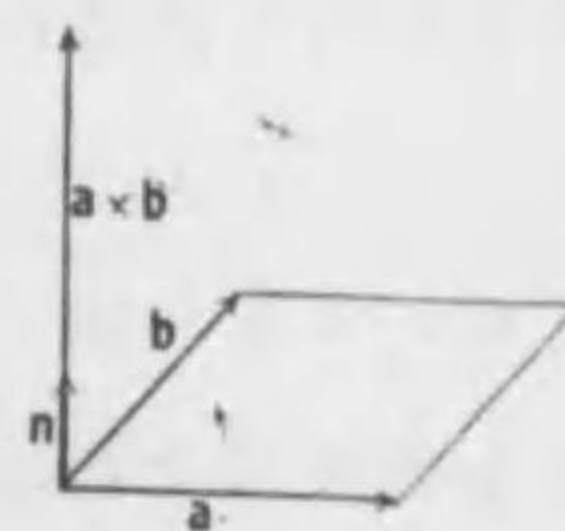
ベクトル積を $[\mathbf{a}, \mathbf{b}]$ で表はすこともあるが、こゝにはギョッブ



第 4 圖

スの記號を用ひる。

面積はこのやうにして、それに垂直な方向のベクトルによつて表はせるから、ベクトル量として扱へる。それには或る軸に沿つた向きを豫め規約しなければならぬ。この區別の仕方は便宜上のもので、量そのものには本質的に向きの區別はない。量それ自身に向きの區別のある力、速度等を極性ベクトルといひ、面積や次に調べる力の能率等のやうに廻轉軸によつて向きの規約を設けるものは軸性ベクトルといふ。



第 5 圖

軸性ベクトルは軸に平行な面について對稱であるが、極性ベクトルは軸に垂直な面を對稱面とする。然しこのやうな區別は三次元の空間に於いては殆ど必要がない。

\mathbf{r} を原點から力 \mathbf{K} の作用點にひいた動徑ベクトルとすれば、原點に對する力の能率⁽¹⁾は $\mathbf{r}\times\mathbf{K}$ である。

一直線を軸として廻轉速度 \mathbf{w} で廻る剛體の一點の位置を、廻轉軸上の點から \mathbf{r} で表はせば、軸からの距離 p は

$$p=r\sin(\mathbf{w}, \mathbf{r}),$$

よつてその點に於ける速度 \mathbf{v} の大きさは

$$|\mathbf{v}|=pw=rw\sin(\mathbf{w}, \mathbf{r}).$$

廻轉する向きと \mathbf{v} の向きとの關係が螺旋の廻轉とその進む向

⁽¹⁾ 直線に關する能率はスカラー量で、點に關する能率のその點を過ぎる直線の方向の成分である。拙著『ベクトル解析』(1929), 53 頁參照。

きと同じ関係にとれば,

$$\mathbf{v} = \mathbf{w} \times \mathbf{r}. \quad (7.2)$$

ベクトル積の定義によつて明かに,もし \mathbf{b} から \mathbf{a} の方に螺旋を廻せばその進む向きは反対になるから,

$$\mathbf{b} \times \mathbf{a} = -\mathbf{a} \times \mathbf{b}. \quad (7.3)$$

即ち交換の法則に従はない.

もし \mathbf{a} が \mathbf{b} に平行ならば, $\sin \theta = 0$ であるから,

$$\mathbf{a} \times \mathbf{b} = \mathbf{0}; \quad (7.4)$$

よつて當然

$$\mathbf{a} \times \mathbf{a} = \mathbf{0}. \quad (7.5)$$

基本ベクトルは互に垂直であるから, (7.1), (7.3) 及び (7.5) により次の重要な関係が求まる.

$$\left. \begin{aligned} \mathbf{j} \times \mathbf{k} &= \mathbf{i} = -\mathbf{k} \times \mathbf{j}, \\ \mathbf{k} \times \mathbf{i} &= \mathbf{j} = -\mathbf{i} \times \mathbf{k}, \\ \mathbf{i} \times \mathbf{j} &= \mathbf{k} = -\mathbf{j} \times \mathbf{i}, \\ \mathbf{i} \times \mathbf{i} &= \mathbf{j} \times \mathbf{j} = \mathbf{k} \times \mathbf{k} = \mathbf{0}. \end{aligned} \right\} \quad (7.6)$$

ベクトル積は配分の法則に従ふ,即ち

$$(\mathbf{a} + \mathbf{b}) \times \mathbf{c} = \mathbf{a} \times \mathbf{c} + \mathbf{b} \times \mathbf{c}. \quad (7.7)$$

証明⁽¹⁾. 静水中に沈めた多面體例へば小さい三稜體は各面に作用する静水壓で釣合つてゐる. 三角形の邊を順次 $\mathbf{a}, \mathbf{b}, -(\mathbf{a} + \mathbf{b})$. 他の邊を \mathbf{c} とする三稜體の側面の面積は

$$ABB'A' = \mathbf{a} \times \mathbf{c}, \quad BCC'B' = \mathbf{b} \times \mathbf{c},$$

$$CAA'C' = -(\mathbf{a} + \mathbf{b}) \times \mathbf{c}, \quad ABC = \frac{1}{2} \mathbf{a} \times \mathbf{b}, \quad A'B'C' = -\frac{1}{2} \mathbf{a} \times \mathbf{b}.$$

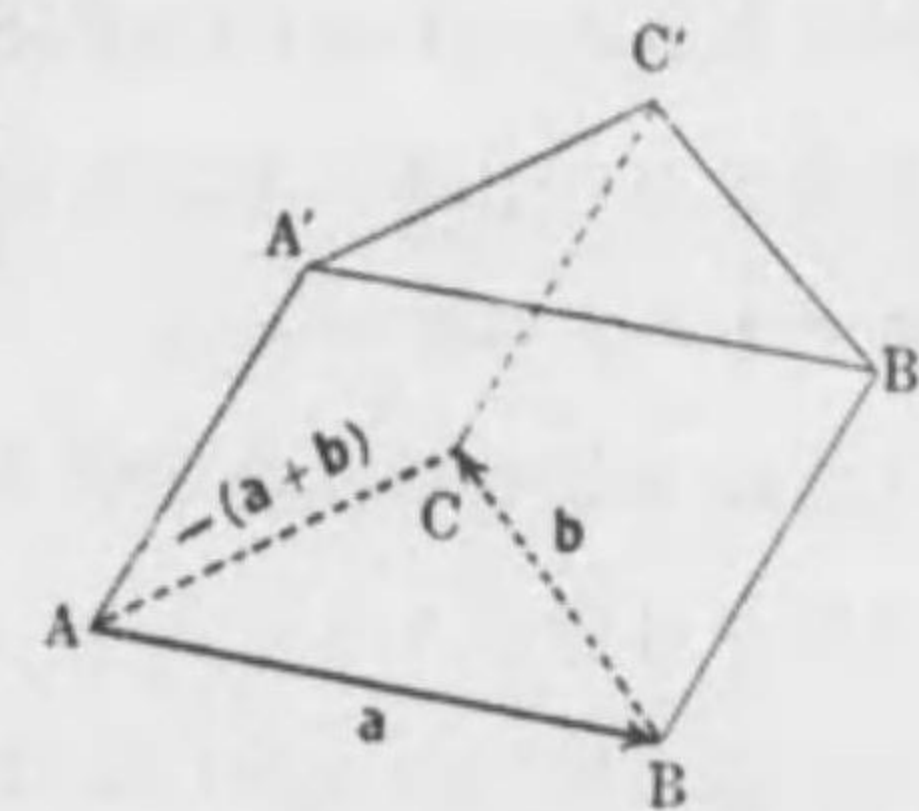
⁽¹⁾ 幾何學的の證明は,例へば S. Valentiner, *Vektoranalysis* (3. Aufl., 1923), p. 29 参照.

極めて小さい三稜體の面に働く静水壓力は等しいから,各面に作用する力は面積に比例し,その全力は零である. 故に

$$\begin{aligned} \mathbf{a} \times \mathbf{c} + \mathbf{b} \times \mathbf{c} - (\mathbf{a} + \mathbf{b}) \times \mathbf{c} \\ + \frac{1}{2}(\mathbf{a} \times \mathbf{b}) - \frac{1}{2}(\mathbf{a} \times \mathbf{b}) = 0, \end{aligned}$$

即ち

$$(\mathbf{a} + \mathbf{b}) \times \mathbf{c} = \mathbf{a} \times \mathbf{c} + \mathbf{b} \times \mathbf{c}.$$



第 6 圖

\mathbf{a}, \mathbf{b} を直角成分にわけ, (7.6) 及び (7.7) を用ひれば,

$$\begin{aligned} \mathbf{a} \times \mathbf{b} &= (a_x \mathbf{i} + a_y \mathbf{j} + a_z \mathbf{k}) \times (b_x \mathbf{i} + b_y \mathbf{j} + b_z \mathbf{k}) \\ &= (a_y b_z - a_z b_y) \mathbf{i} + (a_z b_x - a_x b_z) \mathbf{j} + (a_x b_y - a_y b_x) \mathbf{k}. \end{aligned} \quad (7.8)$$

形式上これを行列表の形にして,

$$\mathbf{a} \times \mathbf{b} = \begin{vmatrix} \mathbf{i} & \mathbf{j} & \mathbf{k} \\ a_x & a_y & a_z \\ b_x & b_y & b_z \end{vmatrix} \quad (7.9)$$

とした方が記憶に便利である.

ベクトル積の絶対値は (7.8) と (6.6) により,

$$|\mathbf{a} \times \mathbf{b}| = \sqrt{(a_y b_z - a_z b_y)^2 + (a_z b_x - a_x b_z)^2 + (a_x b_y - a_y b_x)^2}. \quad (7.10)$$

8. 擬似スカラー 三つのベクトル $\mathbf{a}, \mathbf{b}, \mathbf{c}$ の積⁽¹⁾ $\mathbf{a} \cdot (\mathbf{b} \times \mathbf{c})$ 或は $[\mathbf{a}(\mathbf{b}\mathbf{c})]$ はベクトル \mathbf{a} とベクトル $\mathbf{b} \times \mathbf{c}$ とのスカラー積で一種のスカラー量である.

このスカラー量は \mathbf{a} を流體の速度とすれば,單位時間に面積

⁽¹⁾ 三つのベクトルについて六種の積ができる. その中四種は意義がある. 拙著, 54 頁参照.

$\mathbf{b} \times \mathbf{c}$ を過ぎつて流れる流体の量即ち流束を示し、 \mathbf{a} が力ならば力束を示すものと解釋できる。

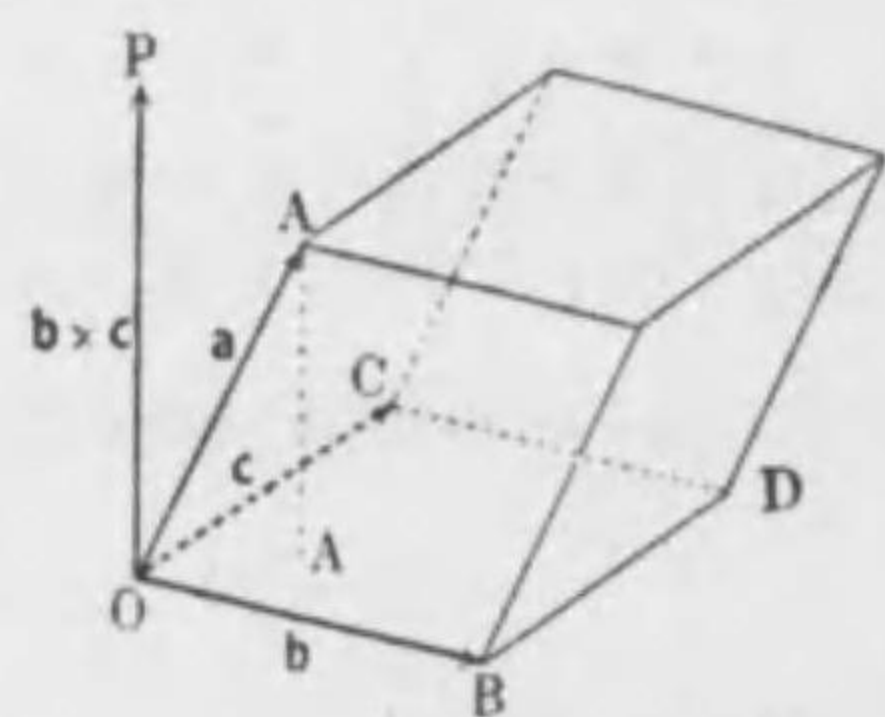
或は $\mathbf{a}, \mathbf{b}, \mathbf{c}$ を三邊とする平行六面體の容積とも見られる。第7圖に於いて $\mathbf{b} \times \mathbf{c}$ は底面 $OBDC$ の面積であるから、それに垂直なベクトル \vec{OP} で表はせば、 \mathbf{a} と \vec{OP} とのスカラー積は A から底面に樹てた垂線の長さとの積で平行六面體の容積である。

(6-10) 及び (7-9) を用ひて計算すれば、

$$\begin{aligned} \mathbf{a} \cdot \mathbf{b} \times \mathbf{c} &= a_x \begin{vmatrix} b_y & b_z \\ c_y & c_z \end{vmatrix} + a_y \begin{vmatrix} b_x & b_z \\ c_x & c_z \end{vmatrix} + a_z \begin{vmatrix} b_x & b_y \\ c_x & c_y \end{vmatrix} \\ &= \begin{vmatrix} a_x & a_y & a_z \\ b_x & b_y & b_z \\ c_x & c_y & c_z \end{vmatrix}. \end{aligned} \quad (8-1)$$

行列式の性質により、その任意の二列を互に入れ換へれば符號が變るが、同時に第一列を第二列に、第二列を第三列に、第三列を第一列に移すやうに、 $\mathbf{a}, \mathbf{b}, \mathbf{c}$ の順を保つて順次に置き換へても變りはない、即ち

$$\left. \begin{aligned} \mathbf{a} \cdot (\mathbf{b} \times \mathbf{c}) &= \mathbf{b} \cdot (\mathbf{c} \times \mathbf{a}) = \mathbf{c} \cdot (\mathbf{a} \times \mathbf{b}) \\ &= (\mathbf{a} \times \mathbf{b}) \cdot \mathbf{c} = (\mathbf{b} \times \mathbf{c}) \cdot \mathbf{a} = (\mathbf{c} \times \mathbf{a}) \cdot \mathbf{b} \\ &= -\mathbf{b} \cdot (\mathbf{a} \times \mathbf{c}) = -\mathbf{c} \cdot (\mathbf{b} \times \mathbf{a}) = \text{etc.} \end{aligned} \right\} (8-2)$$



第 7 圖

従つてこの積は項の輪廻順 ($\mathbf{a}, \mathbf{b}, \mathbf{c}, \mathbf{a}, \mathbf{b}, \dots$) さへ元通りならば、 \cdot と \times とを勝手に入れかへてもよいから、單に $[\mathbf{a} \mathbf{b} \mathbf{c}]$ として表はしておくが便利である。括弧の中の文字の順によつて符號が變るだけで、輪廻順さへ保つてゐれば變りない。

$$[\mathbf{a} \mathbf{b} \mathbf{c}] = -[\mathbf{a} \mathbf{c} \mathbf{b}] = [\mathbf{c} \mathbf{a} \mathbf{b}] = \text{etc.} \quad (8-3)$$

これはスカラー量ではあるけれども、座標系を正系(右手系)から負系(左手系)に變へるときには、前の軸に対する公式と同じ公式がそのまま成立するためには符號を變へる必要のあるやうなスカラー量で擬似スカラー量といはれるものの一種である。容積磁氣ポテンシャル等はこの種の量である。

$[\mathbf{a} \mathbf{b} \mathbf{c}]$ の中何れか二つが等しいか平行ならば零である。

$$[\mathbf{a} \mathbf{s} \mathbf{a} \mathbf{b}] = (\mathbf{a} \times \mathbf{s} \mathbf{a}) \cdot \mathbf{b} = 0. \quad (8-4)$$

三つのベクトルが同一平面内に横たはれば、その圍む平行六面體の體積は零であるから、何れの二つも平行でない場合に於いて、三つが共面でない爲めには必ず

$$[\mathbf{a} \mathbf{b} \mathbf{c}] \neq 0 \quad (8-5)$$

でなければならない。

この積が配分の法則に従ふことは、行列式の性質から直ちに求まる。

$$[\mathbf{a}, \mathbf{b}, \mathbf{c} + \mathbf{d}] = [\mathbf{a} \mathbf{b} \mathbf{c}] + [\mathbf{a} \mathbf{b} \mathbf{d}], \quad (8-6)$$

$$\begin{aligned} [\mathbf{a} \mathbf{a}, \mathbf{b}, \mathbf{c}] &= abc[\mathbf{a} \mathbf{b} \mathbf{c}] \\ &= [\mathbf{b} \mathbf{a}, \mathbf{c} \mathbf{b}, \mathbf{a}] = [\mathbf{c} \mathbf{a}, \mathbf{a} \mathbf{b}, \mathbf{b} \mathbf{c}] = \text{etc.} \end{aligned} \quad (8-7)$$

9. 積の公式

$$\begin{aligned}
 \text{(i)} \quad \mathbf{a} \times (\mathbf{b} \times \mathbf{c})^{(1)} &= \mathbf{a} \times [(b_y c_z - b_z c_y)\mathbf{i} + (b_z c_x - b_x c_z)\mathbf{j} + (b_x c_y - b_y c_x)\mathbf{k}] \\
 &= [b_x(a_y c_y + a_z c_z) - c_x(a_y b_y + a_z b_z)]\mathbf{i} + \dots \\
 &= [b_x(a_x c_x + a_y c_y + a_z c_z) \\
 &\quad - c_x(a_x b_x + a_y b_y + a_z b_z)]\mathbf{i} + \dots \\
 &= (a_x c_x + a_y c_y + a_z c_z)(b_x \mathbf{i} + b_y \mathbf{j} + b_z \mathbf{k}) \\
 &\quad - (a_x b_x + a_y b_y + a_z b_z)(c_x \mathbf{i} + c_y \mathbf{j} + c_z \mathbf{k}) \\
 &= \mathbf{b}(\mathbf{a} \cdot \mathbf{c}) - \mathbf{c}(\mathbf{a} \cdot \mathbf{b}). \quad (9.1)
 \end{aligned}$$

このベクトルは \mathbf{b} と \mathbf{c} とを含む面内にあつて \mathbf{a} に垂直である。

$$\begin{aligned}
 \text{(ii)} \quad (\mathbf{a} \times \mathbf{b}) \cdot (\mathbf{c} \times \mathbf{d})^{(2)} &= \mathbf{a} \cdot \mathbf{b} \times (\mathbf{c} \times \mathbf{d}) \\
 &= (\mathbf{a} \cdot \mathbf{c})(\mathbf{b} \cdot \mathbf{d}) - (\mathbf{a} \cdot \mathbf{d})(\mathbf{b} \cdot \mathbf{c}). \quad (9.2)
 \end{aligned}$$

$$\begin{aligned}
 \text{(iii)} \quad (\mathbf{a} \times \mathbf{b}) \times (\mathbf{c} \times \mathbf{d})^{(3)} &= \mathbf{c}[\mathbf{a} \mathbf{b} \mathbf{d}] - \mathbf{d}[\mathbf{a} \mathbf{b} \mathbf{c}] \\
 &= \mathbf{b}[\mathbf{c} \mathbf{d} \mathbf{a}] - \mathbf{a}[\mathbf{c} \mathbf{d} \mathbf{b}]. \quad (9.3)
 \end{aligned}$$

⁽¹⁾ $[\mathbf{a}(\mathbf{b} \mathbf{c})]$; 他の証明法は拙著, 61-63 頁参照.

⁽²⁾ $\{[\mathbf{a} \mathbf{b}], [\mathbf{c} \mathbf{d}]\}$.

⁽³⁾ $[[\mathbf{a} \mathbf{b}], [\mathbf{c} \mathbf{d}]]$.

第三章

ベクトルの微分と積分

10. ベクトルの微分 ベクトル \mathbf{v} がスカラー自変数 t の関数であれば, t が t_1 及び t_2 の値をとるとき \mathbf{v} を夫々 $\mathbf{v}(t_1)$, $\mathbf{v}(t_2)$ で表はし, t_2 が限りなく t_1 に接近した極限に於いて,

$$\lim_{t_2 - t_1 \rightarrow 0} \frac{\mathbf{v}(t_2) - \mathbf{v}(t_1)}{t_2 - t_1}$$

が有限な値をとれば, これを t に関する \mathbf{v} の第一階微係数と名付けて, $\frac{d\mathbf{v}}{dt}$ で表はす.

従つて普通の微分と同様に, 次の関係が容易に求まる:

$$\frac{d}{dt}(\mathbf{u} + \mathbf{v} + \dots) = \frac{d\mathbf{u}}{dt} + \frac{d\mathbf{v}}{dt} + \dots, \quad (10.1)$$

$$\frac{d}{dt}(u\mathbf{v}) = \frac{du}{dt}\mathbf{v} + u\frac{d\mathbf{v}}{dt}, \quad (10.2)$$

$$\frac{d}{dt}(\mathbf{u} \cdot \mathbf{v}) = \frac{d\mathbf{u}}{dt} \cdot \mathbf{v} + \mathbf{u} \cdot \frac{d\mathbf{v}}{dt}, \quad (10.3)$$

$$\frac{d}{dt}(\mathbf{u} \times \mathbf{v}) = \frac{d\mathbf{u}}{dt} \times \mathbf{v} + \mathbf{u} \times \frac{d\mathbf{v}}{dt}; \quad (10.4)$$

更に高階の微係数も直ちに求まる.

$$\frac{d^n}{dt^n}(\mathbf{u} + \mathbf{v} + \dots) = \frac{d^n \mathbf{u}}{dt^n} + \frac{d^n \mathbf{v}}{dt^n} + \dots, \quad (10.5)$$

$$\frac{d^n}{dt^n}(\mathbf{u} \cdot \mathbf{v}) = \frac{d^n \mathbf{u}}{dt^n} \cdot \mathbf{v} + n \frac{d^{n-1} \mathbf{u}}{dt^{n-1}} \cdot \frac{d\mathbf{v}}{dt} + \dots + \mathbf{u} \cdot \frac{d^n \mathbf{v}}{dt^n}$$

$$= \sum_{i=1}^n \binom{n}{i} \frac{d^i \mathbf{u}}{dt^i} \cdot \frac{d^{n-i} \mathbf{v}}{dt^{n-i}}, \quad (10.6)$$

$$\frac{d^n}{dt^n} (\mathbf{u} \times \mathbf{v}) = \sum_{i=1}^n \binom{n}{i} \frac{d^i \mathbf{u}}{dt^i} \times \frac{d^{n-i} \mathbf{v}}{dt^{n-i}}. \quad (10.7)$$

例 1. 時刻 t に於ける質点の位置は、原点からひいた動径 r で定まる。質点の速度 v 及び加速度 a は夫々

$$\mathbf{v} = \frac{d\mathbf{r}}{dt}, \quad (10.8)$$

$$\mathbf{a} = \frac{d\mathbf{v}}{dt} = \frac{d^2 \mathbf{r}}{dt^2}. \quad (10.9)$$

例 2. 前例で r を成分にわければ、

$$\mathbf{r} = x\mathbf{i} + y\mathbf{j} + z\mathbf{k}.$$

座標軸は静止してゐるとすれば、基本ベクトルを時間について微分したものは零であるから、

$$\mathbf{v} = \frac{d\mathbf{r}}{dt} = \frac{dx}{dt}\mathbf{i} + \frac{dy}{dt}\mathbf{j} + \frac{dz}{dt}\mathbf{k}. \quad (10.10)$$

速度の大きさ即ち速さは

$$v = \sqrt{\left(\frac{dx}{dt}\right)^2 + \left(\frac{dy}{dt}\right)^2 + \left(\frac{dz}{dt}\right)^2}. \quad (10.11)$$

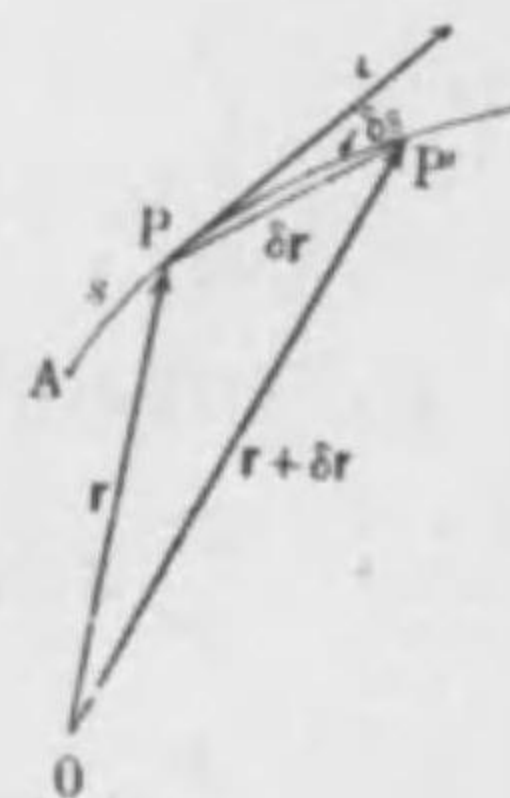
加速度は

$$\mathbf{a} = \frac{d\mathbf{v}}{dt} = \frac{d^2 x}{dt^2}\mathbf{i} + \frac{d^2 y}{dt^2}\mathbf{j} + \frac{d^2 z}{dt^2}\mathbf{k}. \quad (10.12)$$

例 3. 質点の畫く曲線上の任意の点 A から、曲線に沿つて測つた弧の長さを s とすれば、 r は s の函数と見られるから、

$$\mathbf{v} = \frac{d\mathbf{r}}{dt} = \frac{d\mathbf{r}}{ds} \frac{ds}{dt}.$$

P に極めて接近した点 P' の位置は $\mathbf{r} + \delta\mathbf{r}$ 、弧 PP' は δs であるから、 P' が限りなく P に接近した極限に於いては、割線 PP' は P に於ける曲線の切線と一致し、 $\delta\mathbf{r}$ と δs との大きさの比は



第 8 圖

1 になる。即ち $\frac{d\mathbf{r}}{ds}$ は P に於ける切線の方向の単位ベクトル \mathbf{t} を表はす。

$$\mathbf{t} = \frac{d\mathbf{r}}{ds}. \quad (10.13)$$

P に於ける質点の速さは $\frac{ds}{dt}$ であるから、

$$\mathbf{v} = v\mathbf{t}, \quad (10.14)$$

即ち速度は切線の方向にある大きさ v のベクトルである。

11. ベクトルの積分 極めて小さいベクトル $\delta\mathbf{r}$ をベクトルの合成によつて加へ合せた和 $\sum \delta\mathbf{r}$ に於いて、 $\delta\mathbf{r}$ の大きさが限りなく小さくなつたときの極限値を

$$\int d\mathbf{r} = \lim_{\delta\mathbf{r} \rightarrow 0} \sum \delta\mathbf{r} \quad (11.1)$$

で表はし、これをベクトルの積分といふ。

r がもし t の函数ならば、

$$\int \mathbf{r}(t) dt = \lim_{\delta t \rightarrow 0} \sum \mathbf{r}(t) \delta t. \quad (11.2)$$

微分方程式

$$\frac{d\mathbf{s}}{dt} = \mathbf{r} \quad (11.3)$$

は両邊に dt を乗じて積分すれば、

$$\mathbf{s} = \int d\mathbf{s} = \int \mathbf{r} dt.$$

然し一定のベクトルは微分すれば零になるから、 t に無関係なベクトル \mathbf{c} を \mathbf{s} に加へても微分方程式を満足する。

$$\mathbf{s} = \int \mathbf{r} dt + \mathbf{c}. \quad (11.4)$$

C は積分したために生じる積分常数で、問題によつて與へられた最初の状態或は幾何學的の關係によつて定まる。

t について a から b 迄積分すれば定積分を得る。 $t=a$ に於ける s を s_1 , $t=b$ に於ける値を s_2 とすれば、

$$\int_a^b r dt = \left| s \right|_a^b = s_2 - s_1. \quad (11.5)$$

猶ほ前章に於ける微分の公式から、普通の微分と同様な多くの公式が導かれる。

12. 廻轉する座標系 二つの座標系 S_1 と S_2 とを考へる。 S_1 系は固定し、 S_2 系は S_1 系に於ける一點 O の周りを廻轉する。その廻轉速度を w で表はす。

任意の點 P に O からひいた動徑を r とする。いま圖を S_1 系について畫けば、短い時間 δt の間に P は R に移る。

$$\vec{PR} = (\delta r)_1,$$

添字 1 は S_1 系に對する變位を表はすものとする。

然るに初め P に位置を占めてゐて S_2 系とともに動く點は、 δt 時間内に Q に移るから、(7.2) により

$$\vec{PQ} = \delta t w \times r.$$

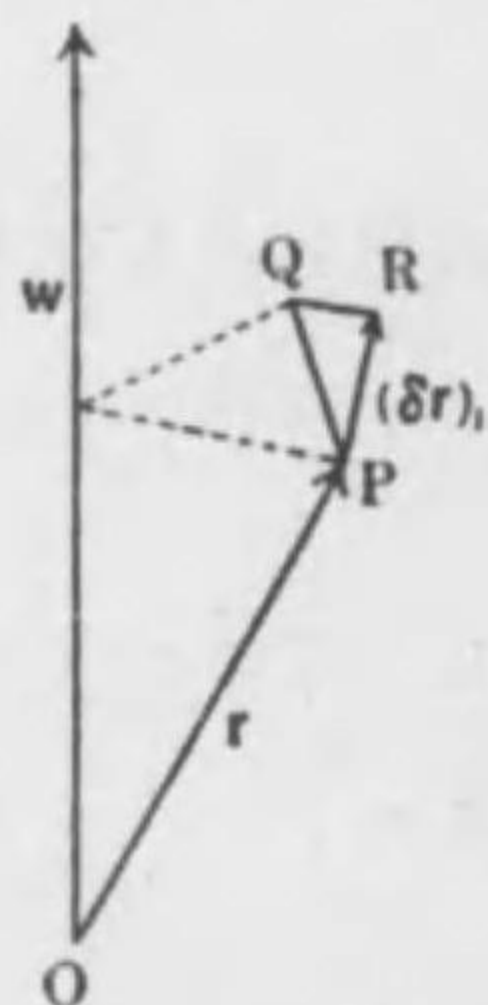
よつて \vec{QR} は S_2 系に關する變位で、

$$\vec{QR} = (\delta r)_2.$$

ところがベクトルの合成により、

$$\vec{PR} = \vec{PQ} + \vec{QR}.$$

即ち



第 9 圖

$$(\delta r)_1 = \delta t w \times r + (\delta r)_2.$$

兩邊を δt で割り、 δt を限りなく小さくした極限では、

$$\left(\frac{dr}{dt} \right)_1 = \left(\frac{dr}{dt} \right)_2 + w \times r, \quad (12.1)$$

これによつて S_1 系、 S_2 系相互の關係が求まる。

例. P 點の加速度は、(12.1) 式を微分すれば求まる。

$$\begin{aligned} a_1 &= \left(\frac{dv_1}{dt} \right)_1 = \left(\frac{dv_1}{dt} \right)_2 + w \times v_1 \\ &= \left(\frac{d}{dt} (v_2 + w \times r) \right)_2 + w \times (v_2 + w \times r) \\ &= \left(\frac{dv_2}{dt} \right)_2 + \left(\frac{dw}{dt} \right)_2 \times r + w \times \left(\frac{dr}{dt} \right)_2 + w \times v_2 + w \times (w \times r). \end{aligned}$$

然るに(12.1)により、

$$\left(\frac{dw}{dt} \right)_1 = \left(\frac{dw}{dt} \right)_2 + w \times w = \left(\frac{dw}{dt} \right)_2, \quad (12.2)$$

$$\left(\frac{dv_2}{dt} \right) = a_2.$$

$$\therefore a_1 = a_2 + 2w \times v_2 + \frac{dw}{dt} \times r + w \times (w \times r). \quad (12.3)$$

これをコリオリス (Coriolis) の定理といふ。

もし S_2 系が一定の廻轉速度で廻つてゐるならば、右邊の第三項は零である。兩邊に質點 m を乗じて、移項すれば、

$$m a_2 = m a_1 - 2m w \times v_2 - m w \times (w \times r). \quad (12.4)$$

右邊の第一項は有効力、第二項はコリオリスの力、第三項は廻轉する座標によつて生ずる見掛けの遠心力を表はしてゐる。

第四章

ベクトルの場

13. 場 荷電体の存在する周囲の空間には電気作用が現はれる。その空間を電場といひ、電場内のすべての點に於いて電氣的の量は或る一定の値をとるが如く、すべての點で、或る物理的の量(温度、重力、ポテンシャル等)が一定の値をとる區域をその量の場といふ。場の理論は物理学で重要な問題である。

原点からひいた動径 r のあらゆる値に應じて、即ち r の點函数としてスカラー量 V が與へられる區域は、そのスカラー量の場である。

$$V=f(r). \quad (13.1)$$

もし又 r の點函数としてベクトル量 K が定まるならば、

$$K=f(r). \quad (13.2)$$

その區域はベクトル量の場である。

點函数が一價連続ならば、場の内の任意の點を過つて、函数の値の等しい點の軌跡を畫くことができる。その軌跡は一つの曲面であつて、等價面又は準面といふ。函数が一價ならば、一つの點で二つの準面が交錯することはない。氣壓の等しい點を連ねた等壓面、氣温の等しい點の軌跡即ち等温面或は等ポテンシャル面等は、この準面である。

點函数 $K(r)$ は $r(x, y, z)$ の函数であるから、もし x が $x+\delta x$ に變

り、 y, z が變らないときの K の増し嵩を $\delta_x K$ とし、 δx が零に近づいた極限に於いて、

$$\frac{\partial K}{\partial x} = \lim_{\delta x \rightarrow 0} \frac{\delta_x K}{\delta x} \quad (13.3)$$

が有限な一定の値をとるならば、これを x に関する偏微分係数といふ。 y や z についても同様に考へる。更に高階のものについても普通の微分と同様に考へられるから、

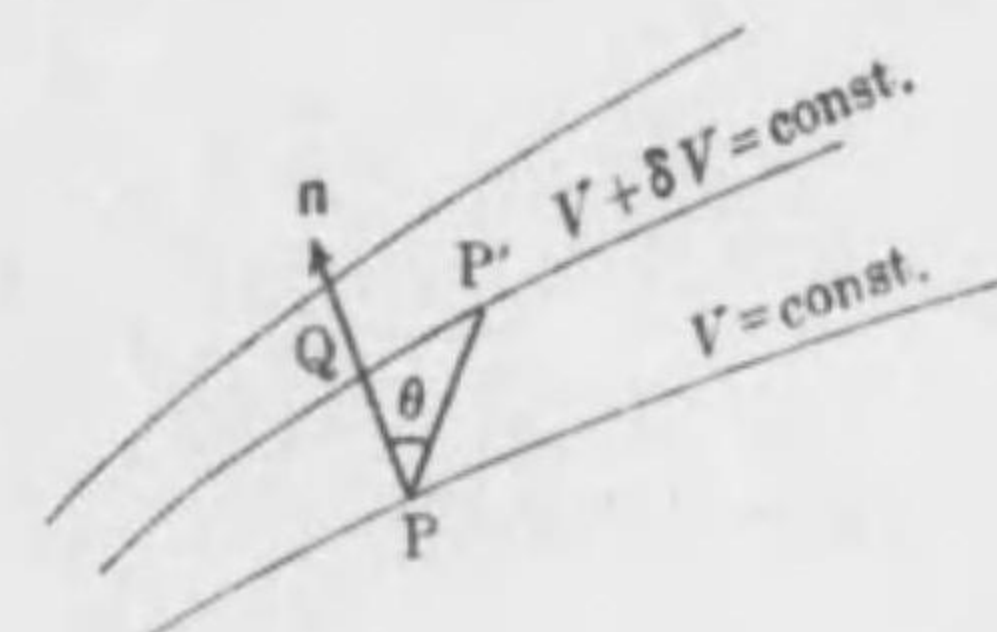
$$\frac{\partial^2 K}{\partial x \partial y} = \frac{\partial^2 K}{\partial y \partial x} \quad (13.4)$$

となり、微分する順序に關係はない。

14. 勾配 スカラー點函数 V は點 P の近傍では一様な連続函数とする。 P に近い點 P' に於ける函数の値を $V+\delta V$ として、 P と P' の距離 δs が限りなく零に近づいた極限に於いて、 $\delta V/\delta s$ の極限值が有限ならば、これを P に於いて P' の方向にとつた方向微係数といふ。

$$\frac{\partial V}{\partial s} = \lim_{\delta s \rightarrow 0} \frac{\delta V}{\delta s}. \quad (14.1)$$

いま P 及び P' を過ぎり夫夫 V 及び $V+\delta V$ が一定である點の軌跡即ち二つの準面を畫く。 V の値が一定である準面に、 P に於いて函数の値が増す向きに立てた法線が P' に於ける準面をきる點を Q とし、 $PQ=\delta n$ とおけば、



第 10 圖

$$\frac{\partial V}{\partial n} = \lim_{\delta n \rightarrow 0} \frac{\delta V}{\delta n} \quad (14.2)$$

は P に於ける準面に垂直な方向の V の方向微係数である。

任意の方向にとつた δs と法線との間の角 $\widehat{P'PQ} = \theta$ とおけば、

$$\frac{\partial V}{\partial s} = \frac{\partial V}{\partial n} \frac{\partial n}{\partial s} = \lim_{\delta n \rightarrow 0} \frac{\delta V \delta n}{\delta n \delta s} = \frac{\partial V}{\partial n} \cos \theta. \quad (14.3)$$

θ が零の時、即ち法線の方向に於ける方向微係数は、他の何れの方向に於けるものよりも絶対値が大きい。

V が増す向きにとつた P に於ける単位法線を \mathbf{n} とすれば、 $\frac{\partial V}{\partial n} \mathbf{n}$ は函数の値の變化が最大の方向、向き及び大いさを示すベクトルで、これを V の勾配又は増加率といひ ∇V 又は $\text{grad } V$ (gradient の略) とかく。

$$\nabla V = \frac{\partial V}{\partial n} \mathbf{n}, \quad (14.4)$$

或は

$$\mathbf{n} \cdot \nabla V = \frac{\partial V}{\partial n}. \quad (14.5)$$

単位法線ベクトルの成分即ちその方向餘弦を (λ, μ, ν) とすれば、

$$\begin{aligned} \nabla V &= \frac{\partial V}{\partial n} \lambda \mathbf{i} + \frac{\partial V}{\partial n} \mu \mathbf{j} + \frac{\partial V}{\partial n} \nu \mathbf{k} \\ &= \frac{\partial V}{\partial x} \mathbf{i} + \frac{\partial V}{\partial y} \mathbf{j} + \frac{\partial V}{\partial z} \mathbf{k}. \end{aligned} \quad (14.6)$$

これを形式的に

$$\nabla V = \left(\mathbf{i} \frac{\partial}{\partial x} + \mathbf{j} \frac{\partial}{\partial y} + \mathbf{k} \frac{\partial}{\partial z} \right) V$$

の形に纏めれば、

$$\nabla \equiv \mathbf{i} \frac{\partial}{\partial x} + \mathbf{j} \frac{\partial}{\partial y} + \mathbf{k} \frac{\partial}{\partial z} \quad (14.7)$$

で表はされる微分記號が V に作用するものと見做すことができる。 ∇ はベクトルの性質をもつ演算の記號で、これをハミルトン (Hamilton) 記號⁽¹⁾ といふ。

ポテンシャルをもつ力 \mathbf{K} は、

$$\mathbf{K} = -\nabla V \quad (14.8)$$

で定まる。力は等ポテンシャル面の法線の方向に、 V の減する向きに向つて、大いさはベクトル ∇V の絶対値に等しい。

$$|\mathbf{K}| = |\nabla V|. \quad (14.9)$$

熱は温度 θ の減少する割合が最大の方向に向つて流れるから、等方質の物質では熱の流の強さ \mathbf{q} は

$$\mathbf{q} = -k \nabla \theta \quad (14.10)$$

で表はせる。 k は傳導率で、これはフーリエ (Fourier) の法則を示す。

V の全微分は

$$dV = \frac{\partial V}{\partial x} dx + \frac{\partial V}{\partial y} dy + \frac{\partial V}{\partial z} dz = (dx \mathbf{i} + dy \mathbf{j} + dz \mathbf{k}) \cdot \nabla V,$$

即ち $d\mathbf{r}$ と ∇V とのスカラー積である。

$$dV = d\mathbf{r} \cdot \nabla V \quad (14.11)$$

で $d\mathbf{r}$ の方向に於ける V の増し嵩を示す。

同様に $d\mathbf{r}$ の方向に於けるベクトル函数 \mathbf{K} の増し嵩は

$$d\mathbf{K} = (d\mathbf{r} \cdot \nabla) \mathbf{K} \quad (14.12)$$

⁽¹⁾ ∇ はナブラ、アトレッド又はデル等とも呼ぶ。

である。

∇ は微分記號で普通の微分記號 d と同様に、その直後におかれた函数に作用するものとすれば、次の公式は簡単に證明できる。

$$\nabla(U+V+\dots) = \nabla U + \nabla V + \dots, \quad (14.13)$$

$$\nabla(UV) = V\nabla U + U\nabla V. \quad (14.14)$$

次の例は計算する時に必要である。

例 1. $r = \text{const.}$ の面は原點を中心とする球面であるから、球面上の任意の點に於ける法線は、その點の動徑の單位ベクトルである。

$$\mathbf{r}_1 = \mathbf{n},$$

$$r = r\mathbf{r}_1.$$

よつて、

$$\nabla r^m = \frac{\partial r^m}{\partial n} \mathbf{n} = \frac{\partial r^m}{\partial r} \mathbf{r}_1 = m r^{m-1} \mathbf{r}_1 = m r^{m-2} \mathbf{r}. \quad (14.15)$$

例 2. \mathbf{a} が一定のベクトルならば、

$$\mathbf{a} \cdot \nabla r = \mathbf{a}, \quad (14.16)$$

$$\mathbf{a} \cdot \nabla r = \mathbf{a}. \quad (14.17)$$

15. 時間に關する微分 時刻 t に於いて \mathbf{r} の點にある運動してゐる物體の性質を表はす函数を φ (ベクトルもしくはスカラー) とする。例へば φ は流體內の一點に於ける速度とか密度、運動體による電場の強さとかを表はす。

運動體の速度が \mathbf{v} ならば、 dt 時間内には $\mathbf{r} + d\mathbf{r}$ の點に移り $d\mathbf{r} = \mathbf{v}dt$ であるから、その變位によつて φ の値にどれだけの變化が起るかといふ問題が起る。

物體が $d\mathbf{r}$ だけ變位したために起る φ の變りは(14.11) もしく

は(14.12)により、

$$d\mathbf{r} \cdot \nabla \varphi = dt \mathbf{v} \cdot \nabla \varphi.$$

然るに \mathbf{r} の點に於いて dt 時間内の φ の局部的變化は、

$$dt \left(\frac{\partial \varphi}{\partial t} \right)_{r=\text{const.}}$$

であるから、 φ の全體の變化はこの二つの變化の和で、

$$d\varphi = \frac{\partial \varphi}{\partial t} dt + dt \mathbf{v} \cdot \nabla \varphi.$$

兩邊を dt で割れば、

$$\frac{d\varphi}{dt} = \frac{\partial \varphi}{\partial t} + \mathbf{v} \cdot \nabla \varphi. \quad (15.1)$$

この式の左邊は運動體による個々の變化の割合を示し、右邊の第一項は局部的の變化、第二項は定常の變化の割合である。

$$\frac{d}{dt} = \frac{\partial}{\partial t} + \mathbf{v} \cdot \nabla \quad (15.2)$$

は運動體に關し、時間微分をとるときの演算の記號である。

もし \mathbf{v} の直角成分を u, v, w と書けば、

$$\frac{d}{dt} = \frac{\partial}{\partial t} + u \frac{\partial}{\partial x} + v \frac{\partial}{\partial y} + w \frac{\partial}{\partial z}. \quad (15.3)$$

例へば流體の速度を \mathbf{v} とすれば加速度は

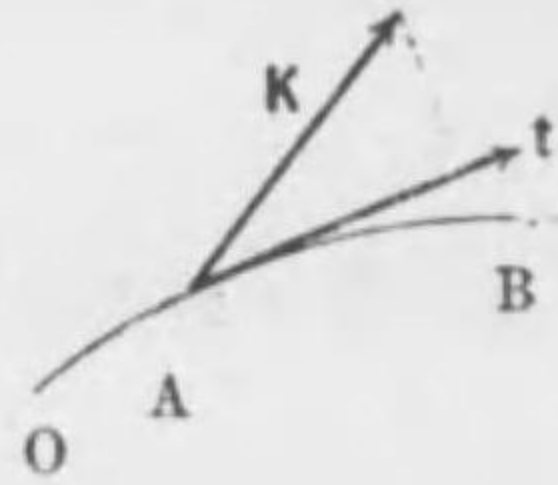
$$\frac{d\mathbf{v}}{dt} = \frac{\partial \mathbf{v}}{\partial t} + \mathbf{v} \cdot \nabla \mathbf{v}$$

で求まる。

16. 線積分 曲線上の定點 O から曲線に沿つて測つた弧の長さを s とし、ベクトル函数 \mathbf{K} は s の一價有限連続な正規

函数とする。

曲線の切線の方に於ける \mathbf{K} の成分 K_t , 即ち曲線の単位切線ベクトル \mathbf{t} と \mathbf{K} とのスカラ積を、曲線上の二点 A, B の間について積分する。 a, b を夫々弧 $\widehat{OA}, \widehat{OB}$ の長さとするれば、



第 11 圖

$$\int_a^b K_t ds = \int_a^b \mathbf{K} \cdot \mathbf{t} ds.$$

然るに (10.12) により, $\mathbf{t} = \frac{d\mathbf{r}}{ds}$ であるから、

$$\int_a^b \mathbf{K} \cdot \mathbf{t} ds = \int_{(A)}^{(B)} \mathbf{K} \cdot d\mathbf{r}^{(1)}. \quad (16.2)$$

これを A から B 迄の間に於ける \mathbf{K} の(切線)線積分といふ。

もし B から A に向けて積分すれば、切線は $-\mathbf{t}$ であるから、明かに

$$\int_{(B)}^{(A)} \mathbf{K} \cdot d\mathbf{r} = - \int_{(A)}^{(B)} \mathbf{K} \cdot d\mathbf{r}. \quad (16.3)$$

\mathbf{K} の成分を (X, Y, Z) とすれば、

$$\int \mathbf{K} \cdot d\mathbf{r} = \int (Xdx + Ydy + Zdz). \quad (16.4)$$

線積分は、 \mathbf{K} が力ならば力のする仕事、電場の強さならば電動力を示す。

もし曲線が閉じてゐるときに、曲線に沿つて一周してとつた線積分を \oint で表はせば、 \mathbf{K} が一価函数ならば積分の値は零に

⁽¹⁾ 或は $\int(\mathbf{K}, d\mathbf{r})$ 又は $\int \mathbf{K} d\mathbf{r}$.

なる。

$$\oint \mathbf{K} \cdot d\mathbf{r} = \int_{(A)}^{(A)} = 0. \quad (16.5)$$

ベクトル函数 \mathbf{K} がスカラー函数 V の勾配で表はせれば、

$$\mathbf{K} = \nabla V.$$

よつて、

$$\int_{(A)}^{(B)} \mathbf{K} \cdot d\mathbf{r} = \int_{(A)}^{(B)} \nabla V \cdot d\mathbf{r} = \int_{(A)}^{(B)} dV = \left. V \right|_A^B = V_B - V_A, \quad (16.6)$$

V_A, V_B は夫々 A 及び B に於ける V の値である。

もし曲線に沿ひ一周して線分すれば、

$$\oint \nabla V \cdot d\mathbf{r} = V_A - V_A = 0. \quad (16.7)$$

この定理の逆も正しい。即ち曲線に沿つて一周してとつた線積分が零になるやうなベクトル函数は、或るスカラー函数の勾配として表はせる。

17. 面積分 曲面上のすべての點に於いてベクトル函数 \mathbf{H} は有限連続な一定の値をとるものとする。曲面にたてた単位法線ベクトルを \mathbf{n} (その向きは閉じた曲面ならば外側に向ひ、閉じてゐなければ曲面の縁に沿つて時針と反對の向きに廻つて面積を測るとき螺旋の進む向きと同じに定める) とすれば、 $\mathbf{H} \cdot \mathbf{n}$ は法線の方に於ける \mathbf{H} の成分 H_n である。

曲面を無限に多くの微小な面の集合として、その微小面積を δS とすれば、

$$\int H_n dS = \int \mathbf{n} \cdot \mathbf{H} dS = \lim \sum \mathbf{n} \cdot \mathbf{H} \delta S \quad (17.1)$$

を \mathbf{H} の(法線)面積分といふ。

法線の方向餘弦即ち単位法線ベクトルの成分を (λ, μ, ν) , \mathbf{H} の成分を (H_x, H_y, H_z) とすれば,

$$\begin{aligned} \int \mathbf{n} \cdot \mathbf{H} dS &= \int (\lambda H_x + \mu H_y + \nu H_z) dS \\ &= \int \int (H_x dy dz + H_y dz dx + H_z dx dy). \quad (17.2) \end{aligned}$$

例へば流体の内部に流の線を考へる。小さい面積 δF を流の線に直角にとれば、その面を過ぎる線の数即ち流束は、流の速度 \mathbf{v} の大いさと δF との積 $|\mathbf{v}| \delta F$ である。いま δF に対して θ だけ傾いてゐる任意の方向の微小面積 δS を、 δF を過ぎる流束が悉く過ぎるとすれば、 δF の法線は \mathbf{v} の方向にあるから、

$$\delta F = \delta S \cos \theta = \delta S \cos(\mathbf{n}, \mathbf{v}).$$

よつて、

$$|\mathbf{v}| \delta F = |\mathbf{v}| \delta S \cos(\mathbf{n}, \mathbf{v}) = \mathbf{v} \cdot \mathbf{n} \delta S$$

である。即ち面積分は流体の中にとつた任意の表面を過ぎつて外側に向ふ流束である。

もし \mathbf{H} を電気變位 \mathbf{D} とすれば $\int \mathbf{n} \cdot \mathbf{D} dS$ は表面を過ぎる電氣の力束を示す。

いま O 點に單位質量もしくは單位荷電がある時に生じる力の場合では、 O 點から r の距離に於ける力 \mathbf{K} は距離の自乗に反比例し、力の作用線は二點を結ぶ直線上にあるので、

$$\mathbf{K} = \frac{\mathbf{r}_1}{\epsilon r^2} \quad (17.3)$$

で表はせる。 ϵ は萬有引力もしくは電媒係數である。

O を圍む閉表面 S_1 と圍まない閉表面 S_2 とを考へる。

更に O を中心とする二つの同心球面半徑 R_1, R_2 をつくり、 R_2 面は S_1 及び S_2 を包む程大きく、 R_1 面は何れの二つにも觸れない程小さいとする。



第 12 圖

\mathbf{K} は r の自乗に反比例し、球面の表面積は r の自乗に比例するから、球面の全表面についてとつた \mathbf{K} の面積分は、球面の半徑に拘らず一定である。即ち第一の球面 R_1 を過ぎる \mathbf{K} の力線は悉く第二の球面 R_2 に達するから、その間に包まれる S_1 の面を同數の力線が過ぎらなければならない。

$$\int_{S_1} \frac{\mathbf{n} \cdot \mathbf{r}_1}{r^2} dS = \frac{1}{R_1^2} \int_{R_1} \mathbf{r}_1 \cdot \mathbf{r}_1 dS = \frac{1}{R_1^2} \int_{R_1} dS = \frac{4\pi R_1^2}{R_1^2} = 4\pi.$$

力線の數は 4π で、單位量からそれだけの力線が出るものと解釋する。

R_1 と R_2 との間には質量又は荷電が存在しないから、力線の數には増減がない。従つて S_2 の内部では、表面を過ぎつて入りこむ力線と出るものとの數が等しくなければならない。

$$\int_{S_2} \frac{\mathbf{n} \cdot \mathbf{r}_1}{r^2} dS = 0.$$

要するに O 點を圍むか圍まないかによつて、この積分の値は 4π になるか零になる。これをガウス (Gauss) の力束又は立體角に関する定理⁽¹⁾ といふ。

(1) この積分が O 點に於いて曲面 S のつくる立體角と解釋できる。拙著, 246 頁参照。

(14.15)により

$$\nabla \frac{1}{r} = -\frac{\mathbf{r}_1}{r^3}$$

であるから、この積分の別の形は、0点があるか外にあるかによつて

$$\int \mathbf{n} \cdot \nabla \left(\frac{1}{r} \right) dS = -4\pi, \text{ 又は } 0. \quad (17.4)$$

である。これはガウスの発散の定理(第18節)からもグリーンの定理(第21節)からも導かれる。

18. 発散とガウスの定理 閉曲面 S に囲まれた空間 T の中はベクトル \mathbf{v} の場であるとする。曲面の外側に向けてひいた単位法線ベクトルを \mathbf{n} とし、 S の表面全部に互つて \mathbf{v} の面積分をつくる。いま S を次第に小さくすれば T は次第に小さくなる。その極限に於いて面積分と T の容積 $\delta\tau$ との比を \mathbf{v} の発散といつて、

$$\operatorname{div} \mathbf{v} = \lim_{\delta\tau \rightarrow 0} \frac{\int \mathbf{n} \cdot \mathbf{v} dS}{\delta\tau} \quad (18.1)$$

で表はす。

いま T を無限に小さい容積 $\delta\tau$ の集合と考へる。この小さい容積に眼をつければ、二つの隣り合ふ小容積の互に接する表面の法線は、互に反対の向きであるから、小容積の面積分を T 全体について加へ合せれば、只 S の表面に於ける面積分だけ残ることになる。容積分は全体について加へたものの和であるから、(18.1)は

$$\int \operatorname{div} \mathbf{v} d\tau = \int \mathbf{n} \cdot \mathbf{v} dS. \quad (18.2)$$

左邊の容積分は T 全体について積分し、右邊はその表面に於ける面積分で、これをガウスの定理といふ。

微小な平行六面體、 $\delta x, \delta y, \delta z$ を邊とするものについてこの定理を應用してみる。その容積 $\delta\tau$ は

$$\delta\tau = \delta x \delta y \delta z.$$

点 x を過ぎり x 軸に垂直な面では、 \mathbf{n} は $-\mathbf{i}$ であるから、

$$-\int \mathbf{i} \cdot \mathbf{v} dS = -\int v_x dy dz = -v_x \delta y \delta z.$$

$x + \delta x$ を過ぎり x 軸に垂直な面では、 \mathbf{v} の値は $\mathbf{v} + \frac{\partial \mathbf{v}}{\partial x} \delta x$ で、法線 \mathbf{n} は \mathbf{i} に等しいから、

$$\int \mathbf{i} \cdot \mathbf{v} dS = \left(v_x + \frac{\partial v_x}{\partial x} \delta x \right) \delta y \delta z.$$

故に x 軸に垂直な平行六面體の二面について面積分の和は $\frac{\partial v_x}{\partial x} \delta x \delta y \delta z$ である。他に y 軸及び z 軸に垂直な面について同様に計算されるので、平行六面體の全表面では

$$\int \mathbf{n} \cdot \mathbf{v} dS = \left(\frac{\partial v_x}{\partial x} + \frac{\partial v_y}{\partial y} + \frac{\partial v_z}{\partial z} \right) \delta\tau.$$

容積分は

$$\int \operatorname{div} \mathbf{v} d\tau = \operatorname{div} \mathbf{v} \delta\tau.$$

よつて、

$$\operatorname{div} \mathbf{v} = \frac{\partial v_x}{\partial x} + \frac{\partial v_y}{\partial y} + \frac{\partial v_z}{\partial z}, \quad (18.3)$$

$$= \nabla \cdot \mathbf{v}. \quad (18.4)$$

\mathbf{v} の発散は ∇ と \mathbf{v} とのスカラール積である。

磁場の強さを \mathbf{H} , 電場の強さを \mathbf{E} とすれば, 恆に

$$\nabla \cdot \mathbf{H} = 0.$$

荷電の存在しない点では

$$\nabla \cdot \mathbf{E} = 0,$$

然し電気密度 ρ の点では

$$\nabla \cdot \mathbf{E} = \rho.$$

である.

もし全区域に亘つて到る處の点で發散が零になるならば, その区域を圍む表面を過ぎつて入りこむ力束と出るものと等しく, その区域内では力線が生じたり消えたりしない. 發散が正の点では力線を生じ, 負の点では力線が終る. その點は湧き口 (源) と排け口とに相當する.

發散が恆に零になるベクトルをソレノイド状又は轉回的ベクトルといひ, 或るベクトルの轉回 (次節) として表はせる (第22節参照).

例. 流体内に S をとれば, 単位時間内に S を過ぎつて流れ出る流體の量 Q_1 は

$$Q_1 = \int \mathbf{n} \cdot (\rho \mathbf{v}) dS.$$

\mathbf{v} は流體の速度, ρ は密度である. S の内に含まれる流體の質量が単位時間に減る割合は

$$Q_2 = -\frac{\partial}{\partial t} \int \rho d\tau = -\int \frac{\partial \rho}{\partial t} d\tau.$$

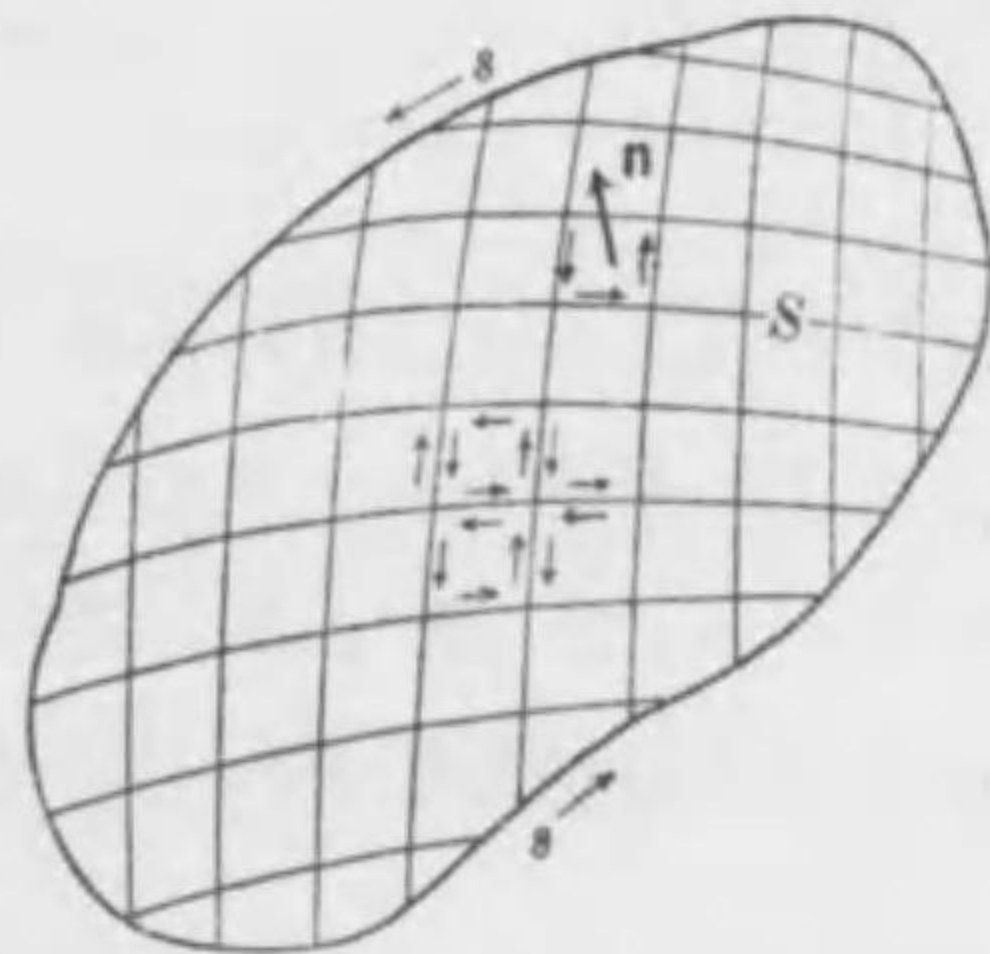
この区域内には源もなく排け口もないならば, Q_1 は Q_2 に等しくなければならないから, Q_1 をガウスの定理で体積分になほして, Q_1 を Q_2 に等しくおけば,

$$\frac{\partial \rho}{\partial t} + \nabla \cdot (\rho \mathbf{v}) = 0. \quad (18.5)$$

これをオイレル (Euler) の連続の方程式といひ, 質量不変の原理を表はすものである.

19. 轉回とストークスの定理 任意の閉曲線 s に沿つてベクトル \mathbf{v} の線積分をつくる. s を縁とする表面 S の法線を \mathbf{n} とし, s に沿つて時計と反對に廻るときと同じ向きに螺旋を廻したとき, 螺旋の進む向きに \mathbf{n} は向ふものとする.

s を次第に小さくすれば, 表面 S も小さくなる. 限りなく s を小さくした極限に於いて, 線積分と表面積 δS との比を \mathbf{v} の轉回 \mathbf{n} の方向の成分と定義する. \mathbf{v} の轉回を $\text{rot } \mathbf{v}$, 又は $\text{curl } \mathbf{v}$ と書けば,



第 13 圖

$$\mathbf{n} \cdot \text{rot } \mathbf{v} = \lim_{\delta S \rightarrow 0} \frac{\oint \mathbf{v} \cdot d\mathbf{s}}{\delta S}. \quad (19.1)$$

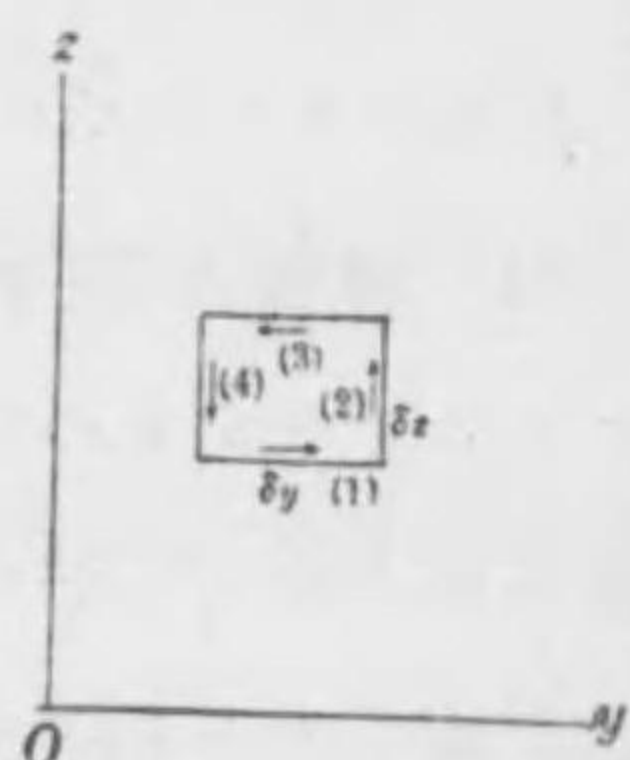
曲面 S の全表面に亘つて $\text{rot } \mathbf{v}$ の面積分をつくるには, S を微小面積 δS の集と考へて, その小面積に於ける面積分の和として求める. δS を圍む縁に沿つた線積分は, 相隣る区域の縁の線積分をとる向きが反對で互に消し合ふから, S 面全部の和では, 只外縁 s の上の線積分だけになる. その値は (19.1) の定義により, δS についてとつた $\text{rot } \mathbf{v}$ の法線成分の面積分の和即ち S 面についてとつた面積分であるから,

$$\int \mathbf{n} \cdot \text{rot} \mathbf{v} dS = \oint \mathbf{v} \cdot d\mathbf{s}. \quad (19.2)$$

これをストークス (Stokes) の定理といふ。面積分は曲面 S について、線積分はそれを囲む縁についてとるものとする。

$\text{rot} \mathbf{v}$ の成分を (w_x, w_y, w_z) とすれば、(17.2) により

$$\iint (w_x dy dz + w_y dz dx + w_z dx dy) = \oint \mathbf{v} \cdot d\mathbf{s}.$$



第 14 圖

計算を簡単にするために、極めて小さい面積 δS の x 軸に垂直な yz 面上の射影を軸に平行な微小な四邊形にとつてみる。邊の長さを $\delta y, \delta z$ とすれば、右邊の線積分は (1) の邊では切線方向の \mathbf{v} の成分即ち v_y と δy との積である。

$$\oint \mathbf{v} \cdot d\mathbf{s} = v_y \delta y.$$

(3) の邊は (1) から δz だけ距るから、 \mathbf{v} の値は $\frac{\partial \mathbf{v}}{\partial z} \delta z$ だけ加はる。その線積分は \mathbf{v} の y 成分即ち $v_y + \frac{\partial v_y}{\partial z} \delta z$ の積分で、

$$\int \mathbf{v} \cdot d\mathbf{s} = -\left(v_y + \frac{\partial v_y}{\partial z} \delta z\right) \delta y.$$

同様に (2) 及び (4) の邊では夫々

$$\left(v_z + \frac{\partial v_z}{\partial y} \delta y\right) \delta z, \quad -v_z \delta z$$

であるから、 yz 軸上の四邊形ではこの四つの和で、

$$\oint \mathbf{v} \cdot d\mathbf{s} = \left(\frac{\partial v_z}{\partial y} - \frac{\partial v_y}{\partial z}\right) \delta y \delta z.$$

これは

$$\iint w_x dy dz = w_x \delta y \delta z$$

に等しいから、

$$w_x = \frac{\partial v_z}{\partial y} - \frac{\partial v_y}{\partial z}$$

となり、同様に w_y, w_z も求まる。

結局

$$\text{rot} \mathbf{v} = \left(\frac{\partial v_z}{\partial y} - \frac{\partial v_y}{\partial z}\right) \mathbf{i} + \left(\frac{\partial v_x}{\partial z} - \frac{\partial v_z}{\partial x}\right) \mathbf{j} + \left(\frac{\partial v_y}{\partial x} - \frac{\partial v_x}{\partial y}\right) \mathbf{k} \quad (19.3)$$

$$= \nabla \times \mathbf{v} \quad (19.4)$$

\mathbf{v} の轉回 $\nabla \times \mathbf{v}$ とのベクトル積である。

完全な流體の速度を \mathbf{v} とすれば、渦の速度 \mathbf{w} は

$$2\mathbf{w} = \nabla \times \mathbf{v} \quad (19.5)$$

である。

流體内の二點 A, B を結ぶ任意の曲線に沿つて \mathbf{v} の線積分を流出量といひ $I(AB)$ で表はせば、

$$I(AB) = \int_{(A)}^{(B)} \mathbf{v} \cdot d\mathbf{s}. \quad (19.6)$$

閉曲線について一周してとつた流出量を環流の強さとすれば、

$$I(AA) = \oint \mathbf{v} \cdot d\mathbf{s} = \int \mathbf{n} \cdot \nabla \times \mathbf{v} dS = 2 \int \mathbf{n} \cdot \mathbf{w} dS. \quad (19.7)$$

よつて、渦なしの運動では到る處

$$\mathbf{w} = 0$$

であるから環流の強さは零になる。

轉回が到る處零になるベクトルをラメラ-状又は非轉回的ベクトルといひ、スカラー函数の勾配として表はせる [(22.5) 参照].

註. ベクトル微分記號 ∇ を用ひると

$$\nabla V = \text{grad } V,$$

$$\nabla \cdot \mathbf{v} = \text{div } \mathbf{v},$$

$$\nabla \times \mathbf{v} = \text{rot } \mathbf{v}$$

となつて統一されて種々都合がよい。

次の公式は證明する迄もなく簡單である。

$$\nabla \cdot (\mathbf{u} + \mathbf{v}) = \nabla \cdot \mathbf{u} + \nabla \cdot \mathbf{v}, \quad (19.8)$$

$$\nabla \times (\mathbf{u} + \mathbf{v}) = \nabla \times \mathbf{u} + \nabla \times \mathbf{v} \quad (19.9)$$

$$\nabla \cdot (u\mathbf{v}) = (\nabla u) \cdot \mathbf{v} + u \nabla \cdot \mathbf{v}, \quad (19.10)^{(1)}$$

$$\nabla \times (u\mathbf{v}) = (\nabla u) \times \mathbf{v} + u \nabla \times \mathbf{v}. \quad (19.11)^{(2)}$$

例 1. 動徑ベクトル $\mathbf{r}(x, y, z)$ の發散は計算に常に用ふ。

$$\nabla \cdot \mathbf{r} = \frac{\partial x}{\partial x} + \frac{\partial y}{\partial y} + \frac{\partial z}{\partial z} = 3. \quad (19.12)$$

例 2.⁽³⁾ 荷電を e , 電媒恆数を ϵ とすれば電位 V は

$$V = \sum \frac{e}{\epsilon r}.$$

電場の強さ \mathbf{E} は (14.14) を用ひて、

$$\begin{aligned} \mathbf{E} &= -\nabla V = -\sum \frac{e}{\epsilon} \nabla \frac{1}{r} \\ &= \sum \frac{e\mathbf{r}}{\epsilon r^3}. \end{aligned}$$

(1) $\text{div}(u\mathbf{v}) = (\text{grad } u, \mathbf{v}) + u \text{div } \mathbf{v}$.

(2) $\text{rot}(u\mathbf{v}) = [\text{grad } u, \mathbf{v}] + u \text{rot } \mathbf{v}$.

(3) '静電氣學', 34-36 頁参照.

$$\therefore \nabla \cdot \mathbf{E} = \sum \frac{e}{\epsilon} \nabla \cdot \left(\frac{\mathbf{r}}{r^3} \right) = \sum \frac{e}{\epsilon} \left(\mathbf{r} \cdot \nabla \frac{1}{r^3} + \frac{1}{r^3} \nabla \cdot \mathbf{r} \right).$$

(14.15) 及び (19.12) により右邊は零になるから、

$$\nabla \cdot \mathbf{E} = 0.$$

例 3.⁽¹⁾ 電氣變位を \mathbf{D} とすれば、

$$\mathbf{D} = \epsilon \mathbf{E}.$$

(19.11) により、

$$\begin{aligned} \nabla \times \mathbf{D} &= \nabla \times (\epsilon \mathbf{E}) \\ &= \nabla \epsilon \times \mathbf{E} + \epsilon \nabla \times \mathbf{E}. \end{aligned}$$

定常の磁場ならば $\nabla \times \mathbf{E} = 0$ であるから、

$$\nabla \times \mathbf{D} = \nabla \epsilon \times \mathbf{E}.$$

次の公式⁽²⁾ も必要である。

$$\nabla \cdot (\mathbf{u} \times \mathbf{v}) = \mathbf{v} \cdot \nabla \times \mathbf{u} - \mathbf{u} \cdot \nabla \times \mathbf{v} \quad (19.13)^{(3)}$$

$$\nabla \times (\mathbf{u} \times \mathbf{v}) = \mathbf{v} \cdot \nabla \mathbf{u} - \mathbf{u} \cdot \nabla \mathbf{v} + \mathbf{u} \nabla \cdot \mathbf{v} - \mathbf{v} \nabla \cdot \mathbf{u}, \quad (19.14)^{(4)}$$

$$\nabla \mathbf{u} \cdot \mathbf{v} = \mathbf{v} \cdot \nabla \mathbf{u} + \mathbf{u} \cdot \nabla \mathbf{v} + \mathbf{v} \times (\nabla \times \mathbf{u}) + \mathbf{u} \times (\nabla \times \mathbf{v}). \quad (19.15)$$

證明. 是等の證明の一つとしては、成分にわけて計算すれば足りる。例へば (19.14) は、

$$\begin{aligned} \nabla \times (\mathbf{u} \times \mathbf{v}) &= \left(\sum i \frac{\partial}{\partial x} \right) \times (\mathbf{u} \times \mathbf{v}) \\ &= \sum i \times \left(\frac{\partial \mathbf{u}}{\partial x} \times \mathbf{v} + \mathbf{u} \times \frac{\partial \mathbf{v}}{\partial x} \right) \\ &= \sum \left(i \cdot \mathbf{v} \frac{\partial u}{\partial x} - i \cdot \frac{\partial u}{\partial x} \mathbf{v} + i \cdot \frac{\partial \mathbf{v}}{\partial x} \mathbf{u} - i \cdot \mathbf{u} \frac{\partial v}{\partial x} \right) \end{aligned}$$

(1) '静電氣學', 108-109 頁参照.

(2) 是等の公式は暗記する必要はない。拙著, 204 頁参照.

(3) $\text{div}[\mathbf{u}, \mathbf{v}] = (\mathbf{v}, \text{rot } \mathbf{u}) - (\mathbf{u}, \text{rot } \mathbf{v})$.

(4) $\text{rot}[\mathbf{u}, \mathbf{v}] = (\mathbf{v}, \nabla) \mathbf{u} - (\mathbf{u}, \nabla) \mathbf{v} + \mathbf{u} \text{div } \mathbf{v} - \mathbf{v} \text{div } \mathbf{u}$.

(5) $\text{grad}(\mathbf{u}, \mathbf{v}) = (\mathbf{v}, \nabla) \mathbf{u} + (\mathbf{u}, \nabla) \mathbf{v} + [\mathbf{v}, \text{rot } \mathbf{u}] + [\mathbf{u}, \text{rot } \mathbf{v}]$.

$$=v \cdot \nabla u - v \nabla \cdot u - u \nabla \cdot v - u \cdot \nabla v.$$

例. 剛体の回転速度を w とすれば、動径 r の點に於ける速度は (7.2) により $w \times r$ であるから、剛体が全體として速度 v_0 で進行運動をする時の速度は、

$$v = v_0 + w \times r \quad (19.16)$$

v_0 と w は剛体のすべての點で等しいから、 ∇ で微分したものは零になる。よつて、

$$\begin{aligned} \nabla \times v &= \nabla \times (w \times r) \\ &= w \nabla \cdot r - w \cdot \nabla r. \end{aligned}$$

(14.16) 及び (19.12) により、

$$\nabla \cdot r = 3, \quad w \cdot \nabla r = w.$$

$$\therefore \nabla \times v = 2w. \quad (19.17)$$

20. ラプラス及びポアソンの方程式 スカラー函

数 V の勾配の發散をとれば

$$\nabla \cdot (\nabla V) \equiv \text{div grad } V = \frac{\partial^2 V}{\partial x^2} + \frac{\partial^2 V}{\partial y^2} + \frac{\partial^2 V}{\partial z^2} \quad (20.1)$$

である。 $\nabla \cdot (\nabla V)$ は $(\nabla \cdot \nabla) V$ とみてよいから $\nabla^2 V$ と書ける。

$$\text{今} \quad \nabla^2 \equiv \frac{\partial^2}{\partial x^2} + \frac{\partial^2}{\partial y^2} + \frac{\partial^2}{\partial z^2} \quad (20.2)$$

を一つの微分記號とみて、これをラプラス (Laplace) の演算記號といひ時には Δ で表はす。

微分方程式

$$\nabla^2 V = 0, \quad (20.3)$$

$$\nabla^2 V = -\rho \quad (20.4)$$

は理論物理学に屢々用ひられる方程式で、前者をラプラスの方程式、後者をポアソン (Poisson) の方程式といひ、ラプラスの方程式を満足する函数を調和函数、有限な區域外にて零になる

ポアソンの方程式の解を ρ のポテンシャル函数といふ。

次に V の勾配の發散をとれば恒に零である、

$$\nabla \times \nabla V \equiv \text{rot grad } V = 0. \quad (20.5)$$

同様にベクトルの轉回の發散も零である、

$$\nabla \cdot (\nabla \times K) \equiv \text{div rot } K = 0. \quad (20.6)$$

この二つの恒等式は ∇ をベクトルとして扱へば、(7.4) 及び (8.4) によつて明らかである。

是等は重要な意味を含んでゐる。一般に轉回が零になるベクトル函数即ち非轉回的函数は或るスカラー函数の勾配で表はせるし、又發散が恒に零になる回轉的函数は或るベクトル函数の轉回として表はせる [(22.4) 参照]。

更にベクトル K の轉回の轉回をとれば、(9.1) により、

$$\nabla \times (\nabla \times K) = \nabla (\nabla \cdot K) - \nabla^2 K. \quad (20.7)^{(1)}$$

$$\begin{aligned} \text{例 1.} \quad \nabla^2 r^m &= \nabla \cdot \nabla r^m \\ &= \nabla \cdot (m r^{m-2} r) = m (r \cdot \nabla r^{m-2} + r^{m-2} \nabla \cdot r) \\ &= m(m+1) r^{m-2} \end{aligned} \quad (20.8)$$

もし $m = -1$ ならば

$$\nabla^2 \frac{1}{r} = 0, \quad (20.9)$$

即ち $1/r$ は調和函数である。

例 2. マックスウェル (Maxwell) の電磁場の方程式⁽²⁾

$$\text{rot } E = -\frac{1}{c} \frac{\partial H}{\partial t},$$

$$\text{rot } H = \frac{1}{c} \frac{\partial E}{\partial t}.$$

前者の轉回をとれば (20.7) により、左邊は

⁽¹⁾ $\text{rot rot } K = \text{grad div } K - \nabla^2 K$. ⁽²⁾ '電磁氣學' の項参照.

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

然るに $\nabla \cdot \mathbf{E} = 0$ だから,

$$= -\nabla^2 \mathbf{E}.$$

右邊は、第二の式をいれて,

$$-\frac{1}{c} \frac{\partial}{\partial t} \nabla \times \mathbf{H} = -\frac{1}{c} \frac{\partial}{\partial t} \left(\frac{1}{c} \frac{\partial \mathbf{E}}{\partial t} \right).$$

$$\therefore \nabla^2 \mathbf{E} - \frac{1}{c^2} \frac{\partial^2 \mathbf{E}}{\partial t^2} = 0.$$

ラプラス記號に倣つて,

$$\diamond^2 \equiv \nabla^2 - \frac{1}{c^2} \frac{\partial^2}{\partial t^2}$$

をダラムベール (D'Alembert) 記號とすれば,

$$\diamond^2 \mathbf{E} = 0;$$

同様に

$$\diamond^2 \mathbf{H} = 0.$$

21. グリーンの定理 二つのスカラー函数 U, V 及びその誘導函数は、閉曲面 S で囲まれた区域⁽¹⁾ T の中では一様な連続函数であるとする。

公式 (19-10) 及び (20-1) により,

$$\nabla \cdot (U \nabla V) = \nabla U \cdot \nabla V + U \nabla^2 V$$

であるから、 T についてこの容積分をつくり左邊をガウスの發散の定理で面積分にすれば,

$$\int_{(S)} \mathbf{n} \cdot (U \nabla V) dS = \int_{(T)} \nabla U \cdot \nabla V d\tau + \int_{(T)} U \nabla^2 V d\tau. \quad (21-1)$$

\mathbf{n} は S の外側に向けてひいた單位法線である。或は

$$\int \nabla U \cdot \nabla V d\tau = \int \mathbf{n} \cdot (U \nabla V) dS - \int U \nabla^2 V d\tau. \quad (21-2)$$

⁽¹⁾ この區域は單つ結びの區域である。紙面の都合上數學的に嚴密に論ずる餘裕がないことを諒恕されたい。

U と V との關係が對稱的であるから互に入れ代へると,

$$\int \nabla U \cdot \nabla V d\tau = \int \mathbf{n} \cdot (V \nabla U) dS - \int V \nabla^2 U d\tau. \quad (21-3)$$

この二式の差をとれば,

$$\int \mathbf{n} \cdot (U \nabla V - V \nabla U) dS = \int (U \nabla^2 V - V \nabla^2 U) d\tau. \quad (21-4)$$

是等の公式をグリーン (Green) の定理といふ。

\mathbf{n} は表面に於いて外方に向ふ法線であるから、(14-5) により

$$\mathbf{n} \cdot \nabla V = \frac{\partial V}{\partial n}, \quad \mathbf{n} \cdot \nabla U = \frac{\partial U}{\partial n}.$$

よつて (21-4) 式は,

$$\int \left(U \frac{\partial V}{\partial n} - V \frac{\partial U}{\partial n} \right) dS = \int (U \nabla^2 V - V \nabla^2 U) d\tau. \quad (21-5)$$

もし $U=V$ ならば、(21-2) は

$$\int (\nabla U)^2 d\tau = \int \mathbf{n} \cdot (U \nabla U) dS - \int U \nabla^2 U d\tau. \quad (21-6)$$

次にもし U が調和函数ならば、(20-3) により

$$\nabla^2 U = 0$$

であるから、(21-3) 及び (21-4) は夫々

$$\int \mathbf{n} \cdot (U \nabla V) dS = \int \nabla U \cdot \nabla V d\tau, \quad (21-7)$$

$$\int \mathbf{n} \cdot (U \nabla V - V \nabla U) dS = \int U \nabla^2 V d\tau. \quad (21-8)$$

是等の公式は力學流體力學許りでなく電磁氣學、ポテンシャル論其他に應用の廣いものである。

任意の一點 O に於ける函数 V の値をこの定理によつて定め

ることができる。O 点から任意の点 P への距離を r とし、

$$U \equiv \frac{1}{r}$$

とおけば、O 点では r が零となるから U の特異点即ち極点であるが、その他の点では U は (20.9) により調和函数である。よつて (21.8) 式は、

$$\int \mathbf{n} \cdot \left(\frac{1}{r} \nabla V - V \nabla \frac{1}{r} \right) dS = \int \frac{1}{r} \nabla^2 V d\tau.$$

極点 O が区域内にあれば、函数 U は O で有限でないから、假りに O の周囲を小さい半径 ε の球面 S_1 で囲み、 S_1 と S との間の区域について積分する。

球面 S_1 上では、O 点からひいた単位動径ベクトルと法線とは向きが反対であるから、

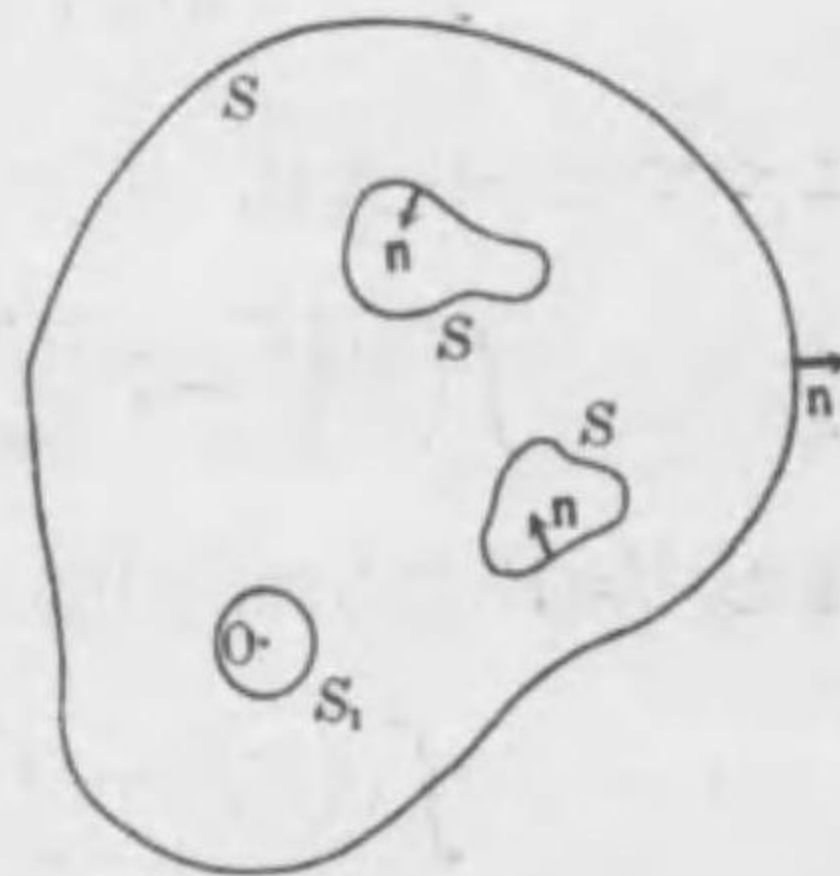
$$\mathbf{n} = -\mathbf{r}_1.$$

故に、

$$\int_{S_1} \mathbf{r}_1 \cdot \left(V \nabla \frac{1}{r} - \frac{1}{r} \nabla V \right) dS = \int_{S_1} \mathbf{n} \cdot \left(V \nabla \frac{1}{r} - \frac{1}{r} \nabla V \right) dS + \int \frac{1}{r} \nabla^2 V d\tau.$$

ところが左邊の第一項は (14.15) により、

$$\begin{aligned} \int_{S_1} \mathbf{r}_1 \cdot \left(V \nabla \frac{1}{r} \right) dS &= \int V \frac{\mathbf{r}_1 \cdot \mathbf{r}_1}{r^2} dS \\ &= \int \frac{V}{r^2} dS \end{aligned}$$



第 15 圖

$$= \frac{1}{\varepsilon^2} \int V dS,$$

球面 S_1 を限りなく小さくした極限に於いて、

$$= \lim_{\varepsilon \rightarrow 0} \left(\frac{4\pi\varepsilon^2 V}{\varepsilon^2} \right) = V_0$$

となる。 V_0 は O に於ける V の値である。

左邊の第二項はその極限に於いて零になる。

$$\lim_{\varepsilon \rightarrow 0} \int_{S_1} \frac{\mathbf{r}_1 \cdot \nabla V}{r} dS = - \lim_{\varepsilon \rightarrow 0} \left(\frac{\partial V}{\partial r} \frac{4\pi\varepsilon^2}{\varepsilon} \right) = 0$$

右邊の面積分は球面 S_1 に無関係であり、容積分は ε が零になつた極限に於いては S で囲まれる全区域についてとつた積分であるから、結局

$$V_0 = - \frac{1}{4\pi} \int \frac{1}{r} \nabla^2 V d\tau + \frac{1}{4\pi} \int \mathbf{n} \cdot \left(\frac{1}{r} \nabla V - V \nabla \frac{1}{r} \right) dS, \quad (21.9)$$

即ち或る区域に於ける $\nabla^2 V$ と、それを囲む表面に於ける V 及び $\frac{\partial V}{\partial n}$ とによつて、任意の点 O に於ける V の値が定まる。

更にもし V 自身が調和函数ならば、 $\nabla^2 V$ は零であるから、

$$V_0 = \frac{1}{4\pi} \int \mathbf{n} \cdot \left(\frac{1}{r} \nabla V - V \nabla \frac{1}{r} \right) dS. \quad (21.10)$$

22. ヘルムホルツの定理 任意のベクトル \mathbf{E} は轉回的と非轉回的との二つの分ベクトルにわけることができて、その分け方は唯一通りしかない。これをヘルムホルツ (Helmholtz) の定理といふ。即ち

$$\mathbf{E} = -\nabla V + \nabla \times \mathbf{A} \quad (22.1)$$

となる。 V と \mathbf{A} とはグリーンの公式 (21.9) によつて定めるこ

とができる。

\mathbf{E} が (22.1) の形になるとすれば、その発散をとると (20.1) 及び (20.6) により、

$$\nabla \cdot \mathbf{E} = -\nabla^2 V. \quad (22.2)$$

この方程式により、無限大の点では V が零になるといふ条件をいれれば V は唯一に定まる。

積分する区域を限りなく大きな半径 R の球面の内部とし、その表面で内側に向つて法線をたてれば、(21.9) 式の \mathbf{n} の代りに $-\mathbf{n}$ を置いて、

$$V = -\frac{1}{4\pi} \int \frac{1}{r} \nabla^2 V d\tau - \frac{1}{4\pi} \int \left(\frac{1}{R} \mathbf{n} \cdot \nabla V - \frac{V}{R^2} \right) dS.$$

V が無限大の点では零になるとすれば、右邊の終の項は零である。且つガウスの発散の定理により、

$$\int \mathbf{n} \cdot \nabla V dS = - \int \nabla^2 V d\tau = \int \nabla \cdot \mathbf{E} d\tau.$$

であるから、第二項は R が限りなく大きければ零である。

よつて、

$$V = -\frac{1}{4\pi} \int \frac{\nabla^2 V}{r} d\tau = \frac{1}{4\pi} \int \frac{\nabla \cdot \mathbf{E}}{r} d\tau \quad (22.3)$$

として V は唯一に定まる。

次に \mathbf{E} の轉回をつくれれば、(21.5) 及び (21.7) により、

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

ここに \mathbf{A} 自身が轉回的ベクトルであるといふ条件

$$\nabla \cdot \mathbf{A} = 0$$

を入れれば、 V と同様にして \mathbf{A} が唯一に定まる。

$$\mathbf{A} = \frac{1}{4\pi} \int \frac{\nabla \times \mathbf{E}}{r} d\tau. \quad (22.4)$$

このやうにして定めた \mathbf{A} が轉回的であるといふことは證明できる。⁽¹⁾

よつて任意のベクトルは一般に、

$$\mathbf{E} = -\text{grad } V + \text{rot } \mathbf{A}$$

といふ形における。勿論 \mathbf{E} 自身が轉回的ならば (22.2) により V は零になるから、只

$$\mathbf{E} = \text{rot } \mathbf{A} \quad (22.5)$$

となり、 \mathbf{E} が非轉回的ならば \mathbf{A} は零になるから、

$$\mathbf{E} = -\text{grad } V \quad (22.6)$$

となる。是等は電磁氣學、流體力學に於いて大切な事柄である。

例へば完全な流體の速度 \mathbf{v} は

$$\mathbf{v} = -\nabla \phi + \nabla \times \mathbf{H}$$

とおける。 ϕ は速度のスカラーポテンシャル、 \mathbf{H} は速度のベクトルポテンシャルを表はす。

⁽¹⁾ 證明を省く。拙著、256-258 頁参照。

第五章

座標の變換

23. 共變及び反變ベクトル 任意の交る三直線を座標軸にとり、その方向の単位ベクトルを e_1, e_2, e_3 とする。別の三直線を座標軸にして、単位ベクトルを $\bar{e}_1, \bar{e}_2, \bar{e}_3$ で表はせば、

$$\left. \begin{aligned} \bar{e}_1 &= \alpha_{11}e_1 + \alpha_{12}e_2 + \alpha_{13}e_3, \\ \bar{e}_2 &= \alpha_{21}e_1 + \alpha_{22}e_2 + \alpha_{23}e_3, \\ \bar{e}_3 &= \alpha_{31}e_1 + \alpha_{32}e_2 + \alpha_{33}e_3, \end{aligned} \right\} \quad (23.1)$$

及び

$$\left. \begin{aligned} e_1 &= \beta_{11}\bar{e}_1 + \beta_{12}\bar{e}_2 + \beta_{13}\bar{e}_3, \\ e_2 &= \beta_{21}\bar{e}_1 + \beta_{22}\bar{e}_2 + \beta_{23}\bar{e}_3, \\ e_3 &= \beta_{31}\bar{e}_1 + \beta_{32}\bar{e}_2 + \beta_{33}\bar{e}_3. \end{aligned} \right\} \quad (23.2)$$

(23.2) の関係を (23.1) に入れれば 9箇の関係式が求まる。

$$\begin{aligned} \alpha_{11}\beta_{11} + \alpha_{12}\beta_{21} + \alpha_{13}\beta_{31} &= 1, \\ \alpha_{11}\beta_{12} + \alpha_{12}\beta_{22} + \alpha_{13}\beta_{32} &= 0, \\ \alpha_{11}\beta_{13} + \alpha_{12}\beta_{23} + \alpha_{13}\beta_{33} &= 0. \end{aligned}$$

他に同様な 6箇の式を得る。この 9箇の式は、

$$\sum_{r=1}^3 \alpha_{ir}\beta_{rk} = \delta_{ik}, \quad (i, k=1, 2, 3)$$

に纏められる。 α と β との添字に注意すれば直ちに δ_{ik} は i が k に等しい時には 1, 等しくなければ零になることがわかる。

$$\left. \begin{aligned} i \neq k \text{ ならば, } \delta_{ik} &= 0, \\ i = k \text{ ならば, } \delta_{ik} &= 1. \end{aligned} \right\} \quad (23.3)$$

猶ほ左邊の項 $\alpha_{ir}\beta_{rk}$ では、一項の中に添字 r は二度現はれてゐて、それについて 1 から 3 迄の和をとる。一つ項に同じ添字が二つある時には、その添字について和をつくるものと規約すれば、和の記號 \sum を省いて便宜上次のやうに書く。

$$\alpha_{ir}\beta_{rk} = \delta_{ik} \left\{ \begin{aligned} &= 0, & i \neq k. \\ &= 1, & i = k. \end{aligned} \right\} \quad (23.4)$$

(23.1) を (23.2) に入れれば同様に、

$$\beta_{ir}\alpha_{rk} = \delta_{ik}$$

となるが、これは (23.4) から導くことのできるもので、別に新しい関係ではない。

(23.1) と (23.2) とは互に逆の變換である。

今ベクトル a をこの二つの座標軸について表はせば

$$a = a_1e_1 + a_2e_2 + a_3e_3, \quad (23.5)$$

$$a = \bar{a}_1\bar{e}_1 + \bar{a}_2\bar{e}_2 + \bar{a}_3\bar{e}_3. \quad (23.6)$$

これ等に (23.1) 及び (23.2) を入れれば、この二つの座標軸に関する a の成分の間の関係が求まる；即ち

$$\left. \begin{aligned} a_1 &= \alpha_{11}\bar{a}_1 + \alpha_{21}\bar{a}_2 + \alpha_{31}\bar{a}_3 = \alpha_{11}\bar{a}_1, \\ a_2 &= \alpha_{12}\bar{a}_1, \\ a_3 &= \alpha_{13}\bar{a}_1; \end{aligned} \right\} \quad (23.7)$$

$$\left. \begin{aligned} \bar{a}_1 &= \beta_{11}a_1 + \beta_{21}a_2 + \beta_{31}a_3 = \beta_{11}a_1, \\ \bar{a}_2 &= \beta_{12}a_1, \\ \bar{a}_3 &= \beta_{13}a_1. \end{aligned} \right\} \quad (23\cdot8)$$

このやうな関係で成分が變換されるベクトルを**反變ベクトル**と稱へる。

反變ベクトルの成分につける添字は上方に a^i と書けば、この變換は

$$\left. \begin{aligned} a^i &= \alpha_k^i \bar{a}^k, \\ \bar{a}^i &= \beta_k^i a^k. \end{aligned} \right\} \quad (i=1, 2, 3) \quad (23\cdot9)$$

で表はせる。

然るに(23-1)及び(23-2)は、

$$\left. \begin{aligned} e_i &= \beta_i^k \bar{e}_k, \\ \bar{e}_i &= \alpha_i^k e_k. \end{aligned} \right\} \quad (23\cdot10)$$

となるので、 a は e に對して變換が反變になるといふことがわかる。 a の成分の變換式の係数と、 e の逆變換の式の係数とは一致するから、 a_i と e_i とは**反勾配**であるといへる。

然しスカラー函数の勾配の如きものは e と共變の變換をする**共變ベクトル**である。共變ベクトルの成分につける添字は下方に書く。即ち成分 q_i は、

$$\left. \begin{aligned} q_i &= \beta_i^k \bar{q}_k, \\ \bar{q}_i &= \alpha_i^k q_k. \end{aligned} \right\} \quad (23\cdot11)$$

のやうに變換する。 q と e_i とは**共勾配**である。

共變及び反變ベクトルの區別は三次元の空間に於ける間

題では左程重要な意義をもつてゐない。殊に二つの直交座標系を用ひるならば、 α 及び β は座標軸間の方向餘弦であるから、

$$\alpha_k^i = \beta_i^k$$

となり、全然區別がつかない。然し相對論に於ける四時元世界以上の空間になると、その差違が著るしい意味を持つことになる⁽¹⁾。

⁽¹⁾ '相對性理論'の項参照。

第六章

テンソルの場

24. テンソル (A_x, A_y, A_z) を成分とするベクトル A に、次の9箇のスカラール量の一組

$$\begin{pmatrix} t_{xx} & t_{xy} & t_{xz} \\ t_{yx} & t_{yy} & t_{yz} \\ t_{zx} & t_{zy} & t_{zz} \end{pmatrix} \quad (24.1)$$

を乗じてベクトル B を導く。その導き方は

$$\left. \begin{aligned} B &= (t_{xx}A_x + t_{xy}A_y + t_{xz}A_z)\mathbf{i} \\ &+ (t_{yx}A_x + t_{yy}A_y + t_{yz}A_z)\mathbf{j} \\ &+ (t_{zx}A_x + t_{zy}A_y + t_{zz}A_z)\mathbf{k} \end{aligned} \right\} \quad (24.2)$$

であるとする。 B は A の一次同次関数であるから、これを記號で

$$B = (\tau)A \quad (24.3)$$

の如く表はす。

τ は(24.1)で表はした9箇の成分をもつ量で、これを非對稱的テンソル又はディアテンソルといふ。(24.3)式はベクトルとディアテンソル τ とのテンソルベクトル積略してテンソル積を表はすもので、その結果は A の一次関数であるベクトル B を導く。

然し物理学に於いて多く用ひられるものでは

$$t_{yz} = t_{zy}, \quad t_{zx} = t_{xz}, \quad t_{xy} = t_{yx}$$

となつて、獨立した6箇の量を成分とするもので、このやうなのを對稱的又は直角テンソル或は單にテンソルと云ふ。この章では特に斷らない限りこの對稱的テンソルのみを取り扱ふことにする。

即ちテンソル τ の成分は

$$\tau = \tau(t_{xx}, t_{yy}, t_{zz}, t_{yz}, t_{zx}, t_{xy}), \quad (24.4)$$

又は(24.1)と同じマトリックスの形にして、

$$\tau = \begin{pmatrix} t_{xx} & t_{xy} & t_{xz} \\ t_{xy} & t_{yy} & t_{yz} \\ t_{xz} & t_{yz} & t_{zz} \end{pmatrix} \quad (24.5)$$

である。このマトリックスの主對角線上の三項 t_{xx}, t_{yy}, t_{zz} を第一種の成分、他の三項 t_{yz}, t_{zx}, t_{xy} を第二種の成分といふ。テンソルは次節で調べるやうに特殊な方向を座標軸に擇べば、第二種の成分を悉く零にするやうな形にできる。

従つて、

$$B = (\tau)A$$

は次のやうな意味を表はす

$$\left. \begin{aligned} B &= (t_{xx}A_x + t_{xy}A_y + t_{xz}A_z)\mathbf{i} \\ &+ (t_{xy}A_x + t_{yy}A_y + t_{yz}A_z)\mathbf{j} \\ &+ (t_{xz}A_x + t_{yz}A_y + t_{zz}A_z)\mathbf{k} \end{aligned} \right\} \quad (24.6)$$

25. テンソル楕圓體 原點 O を中心にして二次曲面

$$2\phi \equiv t_{xx}x^2 + t_{yy}y^2 + t_{zz}z^2 + 2t_{yz}yz + 2t_{zx}zx + 2t_{xy}xy - 1 = 0 \quad (25.1)$$

を刻く。これをテンソル楕圓體といふ。

O 点からベクトル \mathbf{A} をひき楕圓體との交点 P の位置を $\mathbf{r}(x, y, z)$ とする。P 点を過ぎる切平面の方程式は、切平面上の流通座標を (ξ, η, ζ) とすれば、

$$\frac{\partial \phi}{\partial x}(x-\xi) + \frac{\partial \phi}{\partial y}(y-\eta) + \frac{\partial \phi}{\partial z}(z-\zeta) = 0. \quad (25.2)$$

(25.1) は二次の同次函数であるから、オイレルの定理により

$$\frac{\partial \phi}{\partial x}x + \frac{\partial \phi}{\partial y}y + \frac{\partial \phi}{\partial z}z = 1. \quad (25.3)$$

これに (25.2) を代入すれば、

$$\frac{\partial \phi}{\partial x}\xi + \frac{\partial \phi}{\partial y}\eta + \frac{\partial \phi}{\partial z}\zeta = 1. \quad (25.4)$$

O 点から切平面に垂線 ON をたてる。その方向餘弦を (l, m, n) として、

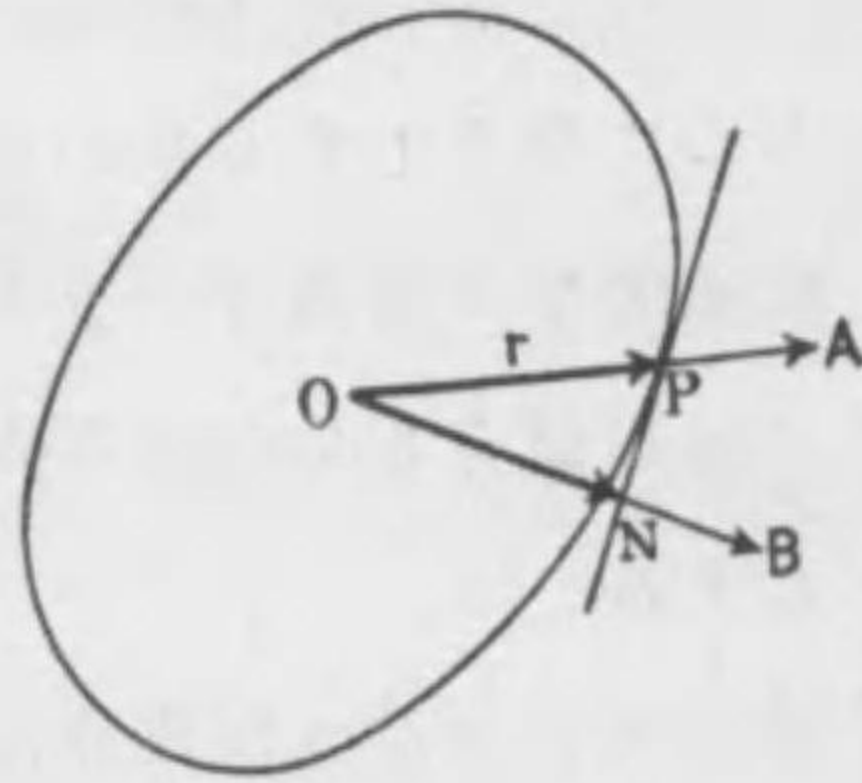
$$p = \frac{1}{\sqrt{\left(\frac{\partial \phi}{\partial x}\right)^2 + \left(\frac{\partial \phi}{\partial y}\right)^2 + \left(\frac{\partial \phi}{\partial z}\right)^2}} \quad (25.5)$$

とおけば、

$$l = p \frac{\partial \phi}{\partial x}, \quad m = p \frac{\partial \phi}{\partial y}, \quad n = p \frac{\partial \phi}{\partial z}. \quad (25.6)$$

(25.1) を x について微分すれば、

$$\frac{\partial \phi}{\partial x} = t_{xx}x + t_{xy}y + t_{xz}z. \quad (25.7)$$



第 16 圖

\mathbf{r} は \mathbf{A} と同一線上にあるベクトルだから、

$$\mathbf{r} = s\mathbf{A} \quad (25.8)$$

とおくことができる。よつて (25.7) 式の x, y, z の代りに \mathbf{A} の成分を入れれば、

$$\begin{aligned} \frac{\partial \phi}{\partial x} &= s(t_{xx}A_x + t_{xy}A_y + t_{xz}A_z) \\ &= sB_x. \end{aligned} \quad (25.9)$$

同様にして B_y, B_z が求まるから、ベクトル \mathbf{B} の力向、向きが (25.6) によつて定まる。

$$l:m:n = B_x:B_y:B_z, \quad (25.10)$$

即ち \mathbf{B} は ON と同じ方向—— \mathbf{A} とテンソル楕圓體の交点に於ける切平面に中心からたてた垂線のある方向にあることが知れる。

\mathbf{B} の大いさは (25.9) 及び (25.5) により

$$sB = \sqrt{\left(\frac{\partial \phi}{\partial x}\right)^2 + \left(\frac{\partial \phi}{\partial y}\right)^2 + \left(\frac{\partial \phi}{\partial z}\right)^2} = \frac{1}{p}. \quad (25.11)$$

(25.8) によつて、

$$\mathbf{B}:\mathbf{A} = \frac{1}{p}:\mathbf{r} \quad (25.12)$$

で定まる。即ちベクトル \mathbf{B} は (25.12) と (25.10) とで唯一に定まる。

テンソル楕圓體の主軸の方向を a, b, c とし、主軸を座標軸にした時と、任意の座標軸との間の方向餘弦を

	x	y	z
ξ	α_1	α_2	α_3
η	β_1	β_2	β_3
ζ	γ_1	γ_2	γ_3

(25.13)

で表はす. (ξ, η, ζ) は楕圓體の主軸を座標軸にとつた時の一點の座標である.

$$\left. \begin{aligned} x &= \alpha_1 \xi + \beta_1 \eta + \gamma_1 \zeta, \\ y &= \alpha_2 \xi + \beta_2 \eta + \gamma_2 \zeta, \\ z &= \alpha_3 \xi + \beta_3 \eta + \gamma_3 \zeta. \end{aligned} \right\} \quad (25.14)$$

これを最初の式に入れれば楕圓體の方程式は

$$t_{xx}(\alpha_1 \xi + \beta_1 \eta + \gamma_1 \zeta)^2 + \dots + 2t_{yz}(\alpha_2 \xi + \beta_2 \eta + \gamma_2 \zeta)(\alpha_3 \xi + \beta_3 \eta + \gamma_3 \zeta) + \dots = 1.$$

楕圓體の方程式は主軸の方向を座標軸にして表はせば、只 ξ^2, η^2, ζ^2 の項だけで他の項は零になるから單に

$$t_a \xi^2 + t_b \eta^2 + t_c \zeta^2 = 1 \quad (25.15)$$

といふ形になる. こゝに

$$\left. \begin{aligned} t_a &= t_{xx} \alpha_1^2 + t_{yy} \alpha_2^2 + t_{zz} \alpha_3^2 + 2t_{yz} \alpha_2 \alpha_3 + 2t_{zx} \alpha_3 \alpha_1 \\ &\quad + 2t_{xy} \alpha_1 \alpha_2, \\ t_b &= t_{xx} \beta_1^2 + t_{yy} \beta_2^2 + t_{zz} \beta_3^2 + 2t_{yz} \beta_2 \beta_3 + 2t_{zx} \beta_3 \beta_1 \\ &\quad + 2t_{xy} \beta_1 \beta_2, \\ t_c &= t_{xx} \gamma_1^2 + t_{yy} \gamma_2^2 + t_{zz} \gamma_3^2 + 2t_{yz} \gamma_2 \gamma_3 + 2t_{zx} \gamma_3 \gamma_1 \\ &\quad + 2t_{xy} \gamma_1 \gamma_2. \end{aligned} \right\} \quad (25.16)$$

(t_a, t_b, t_c) はテンソル τ の a, b, c の方向の成分で、これをテンソルの主要素といふ.

一般にテンソルはその主要素によつて、

$$\tau = \begin{pmatrix} t_a & 0 & 0 \\ 0 & t_b & 0 \\ 0 & 0 & t_c \end{pmatrix} \quad (25.17)$$

で表はせる.

楕圓體の主半徑を a, b, c とすれば楕圓體の方程式は

$$\frac{\xi^2}{a^2} + \frac{\eta^2}{b^2} + \frac{\zeta^2}{c^2} = 1 \quad (25.18)$$

であるから、(25.15) と比較すれば、

$$t_a = \frac{1}{a^2}, \quad t_b = \frac{1}{b^2}, \quad t_c = \frac{1}{c^2}. \quad (25.19)$$

テンソルの主要素はその楕圓體の主半徑の自乗の逆數に等しい値をとる.

例へば等方質の内では電氣變位 D は

$$D = \epsilon E$$

で E と同じ方向であるが、結晶體の内では結晶軸の方向の成分は、

$$D_a = \epsilon_a E_a, \quad D_b = \epsilon_b E_b, \quad D_c = \epsilon_c E_c$$

となり、 D は E とテンソル ϵ との積として

$$D = (\epsilon)E$$

であつて、軸の方向を除いては E と同じ方向には起らない.

弾性體や流體内に於ける歪及び歪力、結晶體に於ける電氣及

び熱の傳導、光の傳播などを始めとしてテンソルの研究は極めて必要である。

26. 座標の變換 ベクトル $(\tau)A$ と A とのスカラ-積をつくる。

$$\begin{aligned} A \cdot (\tau)A &= t_{xx}A_x^2 + t_{yy}A_y^2 + t_{zz}A_z^2 + 2t_{yz}A_yA_z \\ &\quad + 2t_{zx}A_zA_x + 2t_{xy}A_xA_y. \end{aligned} \quad (26.1)$$

いま二つの座標系 (x, y, z) と (ξ, η, ζ) との間の方向比を

	x	y	z
ξ	λ_1	λ_2	λ_3
η	μ_1	μ_2	μ_3
ζ	ν_1	ν_2	ν_3

(26.2)

とすれば,

$$\left. \begin{aligned} A_x &= \lambda_1 A_\xi + \mu_1 A_\eta + \nu_1 A_\zeta, \\ A_y &= \lambda_2 A_\xi + \mu_2 A_\eta + \nu_2 A_\zeta, \\ A_z &= \lambda_3 A_\xi + \mu_3 A_\eta + \nu_3 A_\zeta. \end{aligned} \right\} \quad (26.3)$$

よつて,

$$\begin{aligned} A \cdot (\tau)A &= t_{\xi\xi}A_\xi^2 + t_{\eta\eta}A_\eta^2 + t_{\zeta\zeta}A_\zeta^2 + 2t_{\eta\zeta}A_\eta A_\zeta \\ &\quad + 2t_{\zeta\xi}A_\zeta A_\xi + 2t_{\xi\eta}A_\xi A_\eta \end{aligned} \quad (26.4)$$

とおけば,

$$\left. \begin{aligned} t_{\xi\xi} &= \lambda_1^2 t_{xx} + \lambda_2^2 t_{yy} + \lambda_3^2 t_{zz} + 2\lambda_2\lambda_3 t_{yz} \\ &\quad + 2\lambda_3\lambda_1 t_{zy} + 2\lambda_1\lambda_2 t_{xy}, \\ t_{\eta\zeta} &= \mu_1\nu_1 t_{xx} + \mu_2\nu_2 t_{yy} + \mu_3\nu_3 t_{zz} + (\mu_2\nu_3 + \mu_3\nu_2) t_{yz} \\ &\quad + (\mu_3\nu_1 + \mu_1\nu_3) t_{zx} + (\mu_1\nu_2 + \mu_2\nu_1) t_{xy}. \end{aligned} \right\} \quad (26.5)$$

其他同様な4箇の関係が求まる. (ξ, η, ζ) が直交座標系ならば,

$$\lambda_1^2 + \mu_1^2 + \nu_1^2 = \lambda_2^2 + \mu_2^2 + \nu_2^2 = \lambda_3^2 + \mu_3^2 + \nu_3^2 = 1,$$

$$\lambda_1\mu_1 + \lambda_2\mu_2 + \lambda_3\mu_3 = \dots = 0$$

であるから, $t_{\xi\xi} t_{\eta\eta} t_{\zeta\zeta}$ を加へて,

$$S_1 = t_{\xi\xi} + t_{\eta\eta} + t_{\zeta\zeta} = t_{xx} + t_{yy} + t_{zz}, \quad (26.6)$$

即ち座標の變換に際して第一種のテンソル成分の和は不變であることがわかる。

同様にして,

$$S_{21} = \begin{vmatrix} t_{yy} & t_{yz} \\ t_{yz} & t_{zz} \end{vmatrix} + \begin{vmatrix} t_{zz} & t_{zx} \\ t_{zx} & t_{xx} \end{vmatrix} + \begin{vmatrix} t_{xx} & t_{xy} \\ t_{xy} & t_{yy} \end{vmatrix}, \quad (26.7)$$

及び

$$S_3 = \begin{vmatrix} t_{xx} & t_{xy} & t_{xz} \\ t_{xy} & t_{yy} & t_{yz} \\ t_{xz} & t_{yz} & t_{zz} \end{vmatrix} \quad (26.8)$$

も不變であることが證明される。

S_1 をテンソルの第一スカラー, S_{21} を第二スカラー, S_3 を第三スカラーといひ, これは t に関する三次方程式

$$\begin{vmatrix} t_{xx} - t & t_{xy} & t_{xz} \\ t_{xy} & t_{yy} - t & t_{yz} \\ t_{xz} & t_{yz} & t_{zz} - t \end{vmatrix} = 0$$

を t について展開したものと係数と絶対項とになる。即ち,

$$t^3 - S_1 t^2 + S_{21} t - S_3 = 0. \quad (26.9)$$

これはハミルトン(Hamilton)の方程式で、その三根は悉く實数であるか、一つは實数で他の二は共軛な虚根である。その値はテンソル楕圓體の主軸にのみ関係するものであるから、 t の函数 S が座標軸の変換には無関係な不変量になることは明らかである。

27. 逆テンソルと単位テンソル テンソル式

$$\mathbf{B} = (\tau)\mathbf{A} \quad (27.1)$$

を逆に、 \mathbf{B} で \mathbf{A} を表はせば、

$$\begin{aligned} \mathbf{A} = & (s_{xx}B_x + s_{xy}B_y + s_{xz}B_z)\mathbf{i} \\ & + (s_{xy}B_x + s_{yy}B_y + s_{yz}B_z)\mathbf{j} \\ & + (s_{xz}B_x + s_{yz}B_y + s_{zz}B_z)\mathbf{k}, \end{aligned} \quad (27.2)$$

或は

$$\mathbf{A} = (\sigma)\mathbf{B} \quad (27.3)$$

となる。テンソル σ は s を成分とするテンソルで、 τ の逆テンソルといひ、

$$\sigma = \tau^{-1} \quad (27.4)$$

で表はすとすれば、(27.3)は

$$\mathbf{A} = (\tau^{-1})\mathbf{B}. \quad (27.5)$$

τ の主要素によつて (27.1) を表はせば、

$$B_a = t_a A_a, \quad B_b = t_b A_b, \quad B_c = t_c A_c$$

であるから、

$$A_a = \frac{1}{t_a} B_a = s_a B, \dots,$$

即ち

$$s_a = \frac{1}{t_a}, \quad s_b = \frac{1}{t_b}, \quad s_c = \frac{1}{t_c}. \quad (27.6)$$

よつて τ の楕圓體と τ^{-1} の楕圓體との主軸の方向は一致し、主半径の値は逆数になる。

逆テンソルの楕圓體の方程式は

$$2\psi \equiv \frac{\xi^2}{t_a} + \frac{\eta^2}{t_b} + \frac{\zeta^2}{t_c} - 1 = 0 \quad (27.7)$$

である。

テンソルとベクトルとの積が恒にもとのベクトルに等しい時、

$$\mathbf{A} = (I)\mathbf{A} \quad (27.8)$$

になるやうなテンソルを単位テンソルといふ。

単位テンソルはベクトルに作用して方向を變へないから、その楕圓體は球であり、又その値も變へないから半径1でなければならない、よつて

$$I = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}, \quad (27.9)$$

従つて単位テンソルはその逆テンソルに等しい。

$$I = I^{-1}. \quad (27.10)$$

以上研究したテンソルは配分の法則に従ふことは容易く證明できる。

$$\tau(\mathbf{A} \pm \mathbf{B}) = (\tau)\mathbf{A} \pm (\tau)\mathbf{B}, \quad (27.11)$$

$$(\tau + \rho)\mathbf{A} = (\tau)\mathbf{A} + (\rho)\mathbf{A}. \quad (27.12)$$

スカラー量 $m (= m'm'')$ について,

$$(m\tau)\mathbf{A} = \tau(m\mathbf{A}) = (m'\tau)(m''\mathbf{A}). \quad (27.13)$$

28. テンソルの内積 いまベクトル

$$\mathbf{B} = (\tau)\mathbf{A}$$

と他のベクトル \mathbf{C} とのスカラー積をつくる.

$$\begin{aligned} \mathbf{C} \cdot \mathbf{B} &= C_x B_x + C_y B_y + C_z B_z \\ &= C_x(t_{xx}A_x + t_{xy}A_y + t_{xz}A_z) \\ &\quad + C_y(t_{yx}A_x + t_{yy}A_y + t_{yz}A_z) \\ &\quad + C_z(t_{zx}A_x + t_{zy}A_y + t_{zz}A_z). \end{aligned}$$

これを書き換へれば,

$$\begin{aligned} \mathbf{C} \cdot \mathbf{B} &= t_{xx}A_x C_x + t_{yy}A_y C_y + t_{zz}A_z C_z \\ &\quad + t_{yx}(A_y C_x + A_x C_y) + t_{xz}(A_x C_z + A_z C_x) \\ &\quad + t_{xy}(A_x C_y + A_y C_x). \end{aligned} \quad (28.1)$$

いま二つのテンソル τ と ρ の成分によつて,

$$\tau_{xx}\rho_{xx} + \tau_{yy}\rho_{yy} + \tau_{zz}\rho_{zz} + 2\tau_{yz}\rho_{yz} + 2\tau_{zx}\rho_{zx} + 2\tau_{xy}\rho_{xy} \quad (28.2)$$

をつくり,これをテンソル τ と ρ との内積と名付けて $\tau \cdot \rho$ 又は (τ, ρ) で表はし, (28.1) と比較してみると,それは二つのテンソルの内積と見做せる. 即ち

$$\begin{aligned} A_x C_x, A_y C_y, A_z C_z, \frac{1}{2}(A_y C_z + A_z C_y), \frac{1}{2}(A_x C_z + A_z C_x), \\ \frac{1}{2}(A_x C_y + A_y C_x) \end{aligned} \quad (28.3)$$

を成分とするテンソルと τ との内積である.

故に (28.3) を成分とするものを一つのテンソルとして, \mathbf{A} と \mathbf{C} とのテンソルと名付け $\text{tens}(\mathbf{A}, \mathbf{C})$ 又は $\text{tens} \mathbf{AC}$ と書くとすれば, (28.1) は

$$\mathbf{C} \cdot (\tau)\mathbf{A} = (\tau) \cdot \text{tens}(\mathbf{A}, \mathbf{C}). \quad (28.4)$$

テンソル楕圓體の方程式 (25.1) と

$$(A_x x + A_y y + A_z z)(C_x x + C_y y + C_z z) = 1 \quad (28.5)$$

とを比較してみると,この式は $\text{tens}(\mathbf{A}, \mathbf{C})$ の楕圓體に相當する. 然しこれは楕圓體ではなくてその崩れた形で,

$$\begin{aligned} A_x x + A_y y + A_z z &= 0, \\ C_x x + C_y y + C_z z &= 0 \end{aligned} \quad (28.6)$$

を漸近面とする圓錐體であつて,圓錐の主軸は原點を過ぎつて \mathbf{A} と \mathbf{C} とを含む面に垂直であることが知れる.

よつて $\text{tens}(\mathbf{A}, \mathbf{C})$ の主軸の方向は簡単に定まる. 假りに z 軸を \mathbf{A} と \mathbf{C} とを含む面に垂直にとれば, A_z 及び C_z はともに零であるからその二つを含む項は零である. 次に x 軸を \mathbf{A} と \mathbf{C} とのつくる角の二等分線の方向にとれば直ちに $A_x C_y + A_y C_x$ は零になることが知れる. このやうに軸をとれば $\text{tens}(\mathbf{A}, \mathbf{C})$ の第二種の成分は悉く零で第一種成分だけが残る. 即ちこのテンソルの主軸の一つは \mathbf{A} と \mathbf{C} の面に垂直,他の二軸は \mathbf{A} と \mathbf{C} とのつくる内角及び外角の二等分線の方向にある.

$\text{tens}(\mathbf{A}, \mathbf{C})$ の主軸を a, b, c とすれば,

$$\text{tens}(\mathbf{A}, \mathbf{C}) = \begin{pmatrix} A_a C_a & 0 & 0 \\ 0 & A_b C_b & 0 \\ 0 & 0 & A_c C_c \end{pmatrix}. \quad (28.7)$$

よつて (28-5) は

$$A_a C_a \xi^2 + A_b C_b \eta^2 = 1 \quad (28-8)$$

即ち圓錐で、 ξ^2 と η^2 の係数の符號が同じか異ふかによつて、楕圓錐もしくは双曲線錐になる。

もし \mathbf{C} と \mathbf{A} とが同じベクトルならば、(28-1) は

$$t_{xx}A_x^2 + t_{yy}A_y^2 + t_{zz}A_z^2 + 2t_{yz}A_yA_z + 2t_{zx}A_zA_x + 2t_{xy}A_xA_y$$

であるから、 $\text{tens}(\mathbf{A}, \mathbf{A})$ を略して $\text{tens} \mathbf{A}^2$ と書く。即ち

$$\mathbf{A} \cdot (\tau) \mathbf{A} = (\tau) \cdot \text{tens} \mathbf{A}^2. \quad (28-9)$$

\mathbf{A} はその単位ベクトル \mathbf{a} とその絶対値とによつて

$$\mathbf{A} = A\mathbf{a}$$

とおけるから、

$$\mathbf{A} \cdot (\tau) \mathbf{A} = A\mathbf{a} \cdot (\tau) A\mathbf{a} = A^2 \mathbf{a} \cdot (\tau) \mathbf{a} = A^2 (\tau) \cdot \text{tens} \mathbf{a}^2. \quad (28-10)$$

\mathbf{a} の成分即ち方向餘弦を (l, m, n) とすれば、 $\text{tens} \mathbf{a}^2$ は

$$(l^2, m^2, n^2, mn, nl, lm) \quad (28-11)$$

を成分とすることが (28-3) で知れるから、

$$\text{tens} \mathbf{A}^2 = A^2 \text{tens} \mathbf{a}^2 \quad (28-12)$$

であつて単位ベクトルのテンソルで表はせる。

この節の應用の一例として剛體の廻轉運動に例を藉り、廻轉速度 \mathbf{w} と速度との關係は (7-2) により

$$\mathbf{v} = \mathbf{w} \times \mathbf{r}.$$

密度を ρ とすれば、 \mathbf{r} の點に於ける小容積 $\delta\tau$ のもつ運動のエネルギーは

$$\frac{1}{2} \rho V^2 \delta\tau = \frac{1}{2} \rho (\mathbf{w} \times \mathbf{r})^2 \delta\tau$$

であるから剛體全部の廻轉運動のエネルギー T は、これを剛體全部について積分して、

$$T = \frac{1}{2} \int \rho (\mathbf{w} \times \mathbf{r})^2 d\tau. \quad (28-13)$$

然るに (9-2) により、

$$(\mathbf{w} \times \mathbf{r})^2 = w^2 r^2 - (\mathbf{w} \cdot \mathbf{r})^2$$

であるから、(28-13) を直交座標の成分で表はして、

$$\begin{aligned} 2T &= \int \rho [w^2 r^2 - (\mathbf{w} \cdot \mathbf{r})^2] d\tau \\ &= k_{xx} w_x^2 + k_{yy} w_y^2 + k_{zz} w_z^2 + 2k_{yz} w_y w_z + 2k_{zx} w_z w_x + 2k_{xy} w_x w_y \end{aligned}$$

とおけば、

$$2T = (\kappa) \cdot \text{tens} \mathbf{w}^2 \quad (28-14)$$

となる。こゝに κ は $(k_{xx}, \dots, k_{yz}, \dots)$ を成分とするテンソルで、 k の値は

$$\left. \begin{aligned} k_{xx} &= \int \rho (x^2 + y^2) d\tau, \dots, \\ k_{yz} &= - \int \rho yz d\tau, \dots, \end{aligned} \right\} \quad (28-15)$$

即ち慣性能率と慣性乗積の符號を變へたものである。この κ を慣性テンソルといふ。

29. 歪 ベクトル \mathbf{s} の直角成分 (s_x, s_y, s_z) を微分して、

$$\frac{\partial s_x}{\partial x}, \frac{\partial s_y}{\partial y}, \frac{\partial s_z}{\partial z}, \frac{1}{2} \left(\frac{\partial s_x}{\partial y} + \frac{\partial s_y}{\partial x} \right), \frac{1}{2} \left(\frac{\partial s_x}{\partial z} + \frac{\partial s_z}{\partial x} \right), \frac{1}{2} \left(\frac{\partial s_y}{\partial z} + \frac{\partial s_z}{\partial y} \right) \quad (29-1)$$

を成分とするテンソルを考へる。このテンソルをガンス

(Gans) は \mathbf{s} の変形と名付けて $\text{def } \mathbf{s}$ で表はした。⁽¹⁾ この概念は弾性力学、流体力学或は電磁気学の研究に役立つ。

いま弾性体が外力の作用によつて変位したとする。弾性体の中の極めて近い二点 P, Q に眼を著けて $\vec{PQ} = \delta \mathbf{r}$ とすれば, Q の変位 $\mathbf{s} + \delta \mathbf{s}$ と P の変位 \mathbf{s} との差は (14.12) により,

$$\delta \mathbf{s} = \delta \mathbf{r} \cdot \nabla \mathbf{s} \quad (29.2)$$

である。もし物体が全部剛体として変位するならば, (19.16) と (19.17) とを併せて考へれば,

$$\delta \mathbf{s} = \frac{1}{2} \text{rot } \mathbf{s} \times \delta \mathbf{r} \quad (29.3)$$

になるわけであるが、弾性体では外力によつて起る全體としての変位 $\delta \mathbf{s}_1$ と、内部の各点相互の關係的位置の変位 $\delta \mathbf{s}_2$ とが一緒に起るものと考へられる。 $\delta \mathbf{s}_1$ は (29.3) によつて與へられるもので,

$$\delta \mathbf{s} = \delta \mathbf{s}_1 + \delta \mathbf{s}_2,$$

即ち $\delta \mathbf{s}_2$ は (29.2) と (29.3) との差でこれによつて歪の状態がわかる。略して $\delta \mathbf{s}$ と書けば,

$$\delta \mathbf{s} = \delta \mathbf{r} \cdot \nabla \mathbf{s} + \frac{1}{2} \delta \mathbf{r} \times \text{rot } \mathbf{s}. \quad (29.4)$$

これを成分にわけて,

$$\left. \begin{aligned} \delta s_x &= \frac{\partial s_x}{\partial x} \delta x + \frac{1}{2} \left(\frac{\partial s_x}{\partial y} + \frac{\partial s_y}{\partial x} \right) \delta y + \frac{1}{2} \left(\frac{\partial s_x}{\partial z} + \frac{\partial s_z}{\partial x} \right) \delta z, \\ \delta s_y &= \frac{1}{2} \left(\frac{\partial s_y}{\partial x} + \frac{\partial s_x}{\partial y} \right) \delta x + \frac{\partial s_y}{\partial y} \delta y + \frac{1}{2} \left(\frac{\partial s_y}{\partial z} + \frac{\partial s_z}{\partial y} \right) \delta z, \\ \delta s_z &= \frac{1}{2} \left(\frac{\partial s_z}{\partial x} + \frac{\partial s_x}{\partial z} \right) \delta x + \frac{1}{2} \left(\frac{\partial s_z}{\partial y} + \frac{\partial s_y}{\partial z} \right) \delta y + \frac{\partial s_z}{\partial z} \delta z. \end{aligned} \right\} \quad (29.5)$$

⁽¹⁾ R. Gans, *Einführung in die Vektoranalysis*, (5. Aufl., 1923), p. 79.

(29.1) と比べてみれば $\delta \mathbf{s}$ はテンソル $\text{def } \mathbf{s}$ と $\delta \mathbf{r}$ との積であることが知れる。

$$\delta \mathbf{s} = (\text{def } \mathbf{s}) \delta \mathbf{r}. \quad (29.6)$$

変位した後に於ける Q の P に対する位置 $\delta \mathbf{r}'$ は,

$$\begin{aligned} \delta \mathbf{r}' &= \delta \mathbf{r} + \delta \mathbf{s} \\ &= \delta \mathbf{r} + (\text{def } \mathbf{s}) \delta \mathbf{r}. \end{aligned}$$

PQ の距離の変化は、第二階以上の小さい量を見捨て、

$$\begin{aligned} |\delta \mathbf{r}'| - |\delta \mathbf{r}| &= \sqrt{(\delta \mathbf{r} + (\text{def } \mathbf{s}) \delta \mathbf{r})^2} - |\delta \mathbf{r}| \\ &= \sqrt{(\delta r)^2 + 2 \delta \mathbf{r} \cdot (\text{def } \mathbf{s}) \delta \mathbf{r}} - \delta r \\ &= \frac{\delta \mathbf{r} \cdot (\text{def } \mathbf{s}) \delta \mathbf{r}}{\delta r}. \end{aligned}$$

然るに,

$$\begin{aligned} \delta \mathbf{r} \cdot (\text{def } \mathbf{s}) \delta \mathbf{r} &= (\text{def } \mathbf{s}) \cdot \text{tens}(\delta \mathbf{r})^2 \\ &= (\delta r)^2 (\text{def } \mathbf{s}) \cdot \text{tens } \mathbf{s}_1^2. \end{aligned}$$

\mathbf{s}_1 は P から Q に向けた単位ベクトルで、P に対する Q の方向を定めることができる。その方向の長さ 1 のものゝ延びる割合は,

$$\frac{\delta r' - \delta r}{\delta r} = \text{def } \mathbf{s} \cdot \text{tens } \mathbf{s}_1^2 \quad (29.7)$$

で與へられる。テンソル $\text{def } \mathbf{s}$ の楕圓體は所謂歪楕圓體でこれによつて任意の點に於ける歪の状態が知れる。

30. テンソル解析の別法 テンソルの研究の方法にギブスの創案にかゝる他の方法がある。この方法が遙に簡明であるけれど、本邦ではこれを用ひる人が多くないのでこゝに

は只その概念だけ説明するに止める(拙著参照).

二つのベクトル \mathbf{a} と \mathbf{b} とを單に並べておいた \mathbf{ab} (或は $\mathbf{a, b}$) を一つの積とみてこれをベクトルの不定積又はディヤードと名付ける. ディヤードの和をディヤディク又はアッフイノールといつてギリシア文字 ϕ で表はす.

$$\phi = \mathbf{a}_1 \mathbf{b}_1 + \mathbf{a}_2 \mathbf{b}_2 + \dots \quad (30.1)$$

ϕ とベクトル \mathbf{r} との積は次のやうに定義される.

$$\phi \cdot \mathbf{r} = \mathbf{a}_1 (\mathbf{b}_1 \cdot \mathbf{r}) + \mathbf{a}_2 (\mathbf{b}_2 \cdot \mathbf{r}) + \dots, \quad (30.2)$$

$$\mathbf{r} \cdot \phi = (\mathbf{r} \cdot \mathbf{a}_1) \mathbf{b}_1 + (\mathbf{r} \cdot \mathbf{a}_2) \mathbf{b}_2 + \dots \quad (30.3)$$

これを ϕ と \mathbf{r} との内積といひベクトルであることは明かである. しかも ϕ を前に置いた時と後に置いた時とでは一般に等しくなく, その二つは互に共軛な \mathbf{r} のベクトル一次函数である.

ϕ を形づくるディヤードの前項と後項とを入れかへた

$$\phi_c = \mathbf{b}_1 \mathbf{a}_1 + \mathbf{b}_2 \mathbf{a}_2 + \dots \quad (30.4)$$

を ϕ の共軛なディヤディクといつて, 添字 c をつけて表はせば, 明らかに

$$\phi \cdot \mathbf{r} = \mathbf{r} \cdot \phi_c. \quad (30.5)$$

ϕ とベクトルとの内積は配分の法則に従ふ.

$$\phi \cdot (\mathbf{r}_1 + \mathbf{r}_2) = \phi \cdot \mathbf{r}_1 + \phi \cdot \mathbf{r}_2, \quad (30.6)$$

$$(\phi + \psi) \cdot \mathbf{r} = \phi \cdot \mathbf{r} + \psi \cdot \mathbf{r}. \quad (30.7)$$

基本ベクトルから二つ宛とつて不定積をつくれれば,

$$\begin{array}{ccc} \mathbf{ii} & \mathbf{ij} & \mathbf{ik} \\ \mathbf{ji} & \mathbf{jj} & \mathbf{jk} \end{array} \quad (30.8)$$

$$\mathbf{ki} \quad \mathbf{kj} \quad \mathbf{kk}$$

なる9箇の獨立したディヤードができる.

(30.1) の $\mathbf{a}_i, \mathbf{b}_i$ 等を成分に分解して形式的の積をつくり, 類似の項を集めれば, 9箇の基本ディヤードによつて,

$$\begin{aligned} \phi = & \varphi_{xx} \mathbf{ii} + \varphi_{xy} \mathbf{ij} + \varphi_{xz} \mathbf{ik} \\ & + \varphi_{yx} \mathbf{ji} + \varphi_{yy} \mathbf{jj} + \varphi_{yz} \mathbf{jk} \\ & + \varphi_{zx} \mathbf{ki} + \varphi_{zy} \mathbf{kj} + \varphi_{zz} \mathbf{kk}. \end{aligned} \quad (30.9)$$

となる. この9箇の係数 φ_{rs} は ϕ の成分であつて, ディアテンソル φ の成分と考へられる. 即ち ϕ と \mathbf{r} との内積は \mathbf{r} の一次函数で, ディアテンソル φ と \mathbf{r} とのテンソル積に等しいことは明かである.

$$\phi \cdot \mathbf{r} = (\varphi) \mathbf{r}. \quad (30.10)$$

もし $\varphi_{rs} = \varphi_{sr}$ ならば,

$$\phi = \phi_c$$

となり, 自己共軛又は對稱的ディヤディクでその成分はテンソルの成分である.

更に $\varphi_{rs} = -\varphi_{sr}$ ならば,

$$\phi = -\phi_c$$

となる. これは反自己共軛又は反稱的ディヤディクといふ.

一般にディヤディク ϕ (従つてディアテンソル) は對稱的の部分と反稱的の部分との和にわけることができる.

$$\phi' = \frac{1}{2}(\phi + \phi_c), \quad (30.11)$$

$$\phi'' = \frac{1}{2}(\phi - \phi_c) \quad (30.12)$$

とおけば,

$$\phi = \phi' + \phi''.$$

ϕ' を成分にわけて書いてみれば,

$$\begin{pmatrix} \varphi_{xx} & \frac{\varphi_{xy} + \varphi_{yx}}{2} & \frac{\varphi_{xz} + \varphi_{zx}}{2} \\ \frac{\varphi_{yx} + \varphi_{xy}}{2} & \varphi_{yy} & \frac{\varphi_{yz} + \varphi_{zy}}{2} \\ \frac{\varphi_{zx} + \varphi_{xz}}{2} & \frac{\varphi_{zy} + \varphi_{yz}}{2} & \varphi_{zz} \end{pmatrix}$$

であつて對稱的であるが, ϕ'' は

$$\begin{pmatrix} 0 & \frac{\varphi_{xy} - \varphi_{yx}}{2} & \frac{\varphi_{xz} - \varphi_{zx}}{2} \\ \frac{\varphi_{yx} - \varphi_{xy}}{2} & 0 & \frac{\varphi_{yz} - \varphi_{zy}}{2} \\ \frac{\varphi_{zx} - \varphi_{xz}}{2} & \frac{\varphi_{zy} - \varphi_{yz}}{2} & 0 \end{pmatrix}$$

で反稱的である.

単位テンソルに相當する単位ディヤディク又は還元因子は

$$I = ii + jj + kk \quad (30.13)$$

であつて, その成分は

$$\begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix},$$

従つて,

$$I \cdot r = r.$$

例へば v を速度として,

$$\phi = I + \frac{\beta - 1}{v^2} vv$$

は特殊相對論に於けるローレンツ-アインシュタイン (Lorentz-Einstein) の變換を示すディヤディクである.

v に平行なベクトル $u = sv$ を作用させれば,

$$\phi \cdot u = I \cdot u + \frac{\beta - 1}{v^2} v(v \cdot u)$$

$$= u + \frac{\beta - 1}{v^2} v(v \cdot u)$$

$$= sv + s(\beta - 1)v$$

$$= s\beta v = \beta u.$$

v に平行な u には方向に變りなく只長さが β だけ延びることになる.

(附記) 既に豫定の紙數を超過したので, 四次元時空に於けるベクトルやテンソルの解析には少しも觸れないことについて讀者の諒承を乞ふ.

昭和七年六月十日印刷
昭和七年六月十五日發行

岩波講座
物理學及び化學(地訂版)
第十三回配本2
(物理學第七回)

編譯者 岩波茂雄
發行者 東京市神田區一橋通町
印刷者 島連太郎
東京市神田區美土代町
印刷所 三秀舎
東京市神田區美土代町

發行所
岩波書店
東京市神田區一橋通町

終