

$V_{ik}^i(M)$ по закону (76.12). При этом частные производные $x^{i'}$ по x^i и обратно берутся в той же точке M , как и координаты тензора, что и отмечено в записи.

Все тензорные операции алгебраического характера автоматически переносятся и на тензорные поля, как это было показано в § 38. Правда, там мы относили все тензорное поле к *одному* реперу $\{O, e_1, \dots, e_n\}$, теперь же у нас в *каждой* точке *имеется свой локальный репер* $\{M, x_1, \dots, x_n\}$. Но это не меняет наших рассуждений, так как алгебраические операции над тензорами совершаются *по отдельности в каждой точке M* .

Зато с абсолютным дифференцированием тензорных полей в криволинейных координатах дело будет обстоять совсем не так просто. В этой главе мы не будем им заниматься, так как в главе VII мы получим соответствующие результаты в более общем виде.

Отметим, в частности, что любой вектор ξ , заданный в точке M , мы будем всегда относить к локальному реперу в точке M и под его координатами ξ^i понимать координаты относительно локального репера. Таким образом, ξ^i определяются из разложения

$$\xi = \xi^i x_i. \quad (76.13)$$

Координаты инвариантного вектора образуют, как мы знаем, контравариантный тензор относительно любого аффинного репера, в частности, и относительно локального репера, так что закон преобразования ξ^i будет иметь вид

$$\xi^{i'} = \frac{\partial x^{i'}}{\partial x^i} \xi^i. \quad (76.14)$$

Обратно, если нам задан в точке M один раз контравариантный тензор с координатами ξ^i , то разложение (76.13) определяет инвариантный вектор ξ , как тоже известно из общей теории (§ 24). Задание векторного поля $\xi(M)$ равносильно вследствие этого заданию тензорного поля $\xi^i(M)$.

§ 77. Параллельное перенесение

Одним из важнейших свойств аффинного пространства является возможность откладывать данный вектор из любой точки. Возникает вопрос, как это реализовать, когда рассматриваемая область Ω отнесена к криволинейным координатам x^i . Вектор ξ_0 мы будем предполагать заданным его координатами ξ_0^i в некоторой точке M_0 ; отложить его мы хотим из другой точки M_1 . Разумеется, если отложить в M_1 вектор с теми же координатами ξ_0^i , то это не достигнет цели, так как локальные реперы в M_0 и M_1 различны. Нам нужно

установить, как следует изменить ξ_0^i , чтобы в локальном репере в точке M_1 они определяли прежний вектор ξ_0 .

Однако решение этой задачи не приводит к чему-либо интересному, если переносить вектор ξ_0 из M_0 в M_1 одним скачком. Интерес представляет непрерывное перенесение вектора ξ_0 по какой-либо кривой $\overline{M_0M_1}$, причем мы рассматриваем ход непрерывного изменения его координат ξ^i на каждом бесконечно малом участке пути. Именно это упрощение задачи и приводит к содержательным результатам.

Пусть путь $\overline{M_0M_1}$ задан параметрическими уравнениями

$$x^i = x^i(t) \quad (i = 1, 2, \dots, n), \quad t_0 \leq t \leq t_1, \quad (77.1)$$

где $x^i(t)$ — непрерывно дифференцируемые функции. Заметим, что $\overline{M_0M_1}$ есть кривая в смысле § 65: если $x^i(t)$ подставить в (76.1), то радиус-вектор x оказывается функцией от t . В каждой точке $M(t)$ этого пути мы откладываем постоянный вектор ξ_0 , координаты которого ξ^i , однако, меняются от точки к точке ввиду изменения от точки к точке локального репера. Таким образом, координаты ξ^i зависят от t :

$$\xi^i = \xi^i(t), \quad (77.2)$$

и мы хотим выяснить, по какому закону будут меняться эти функции хотя бы на бесконечно малом участке пути.

Так как функции $x^i(t)$ — непрерывно дифференцируемые, мы сейчас же получаем, что вдоль пути векторы локального репера $x_i(x^1, \dots, x^n)$, а значит, и ξ^i являются непрерывно дифференцируемыми функциями t (предполагая $N=2$; смысл N см. § 75).

Относя вектор ξ_0 к локальному реперу в точке $M(t)$, пишем:

$$\xi_0 = \xi^i(t) x_i(x^1, \dots, x^n). \quad (77.3)$$

Здесь имеется в виду, что аргументы x^1, \dots, x^n сами зависят от t согласно параметрическим уравнениям пути. Дифференцируя по t почленно и учитывая, что $\xi_0 = \text{const}$, получим:

$$0 = d\xi^i x_i + \xi^i dx_i. \quad (77.4)$$

Чтобы разобраться в этом результате, нам нужно векторы dx_i разложить по векторам локального репера.

По формуле полного дифференциала

$$dx_i(x^1, \dots, x^n) = x_{ij} dx^j, \quad (77.5)$$

где

$$x_{ij} = \frac{\partial^2 x(x^1, \dots, x^n)}{\partial x^i \partial x^j}.$$

Векторы x_{ij} , вполне определенные для каждой точки области Ω (а не только вдоль рассматриваемого пути), можно разложить по векторам локального репера x_i в этой точке:

$$x_{ij} = \Gamma_{ij}^k x_k. \quad (77.6)$$

Через Γ_{ij}^k мы обозначили коэффициенты разложения; по k происходит, конечно, суммирование. Очевидное равенство

$$x_{ij} = x_{ji}$$

влечет за собой

$$\Gamma_{ij}^k = \Gamma_{ji}^k \quad (77.7)$$

ввиду однозначности разложения по векторам репера. Конечно, Γ_{ij}^k зависят от точки, где производится разложение (77.6), так что

$$\Gamma_{ij}^k(M) = \Gamma_{ij}^k(x^1, \dots, x^n). \quad (77.8)$$

Величины Γ_{ij}^k , определенные таким образом в данной системе криволинейных координат x^i для каждой точки M области Ω , мы будем называть коэффициентами связности.

Смысл этого названия вскоре выяснится. Коэффициенты связности впоследствии (в обобщенном виде) будут играть у нас исключительно важную роль.

Возвращаемся к нашей задаче. Вставляя разложение (77.6) в (77.5), получаем:

$$dx_i = \Gamma_{ij}^k x_k dx^j,$$

после чего равенство (77.4) принимает вид

$$0 = d\xi^k x_k + \Gamma_{ij}^k x_k \xi^i dx^j.$$

В первом члене правой части мы изменили лишь обозначение индекса суммирования на k . Ввиду линейной независимости векторов x_k обращение в нуль их линейной комбинации означает обращение в нуль и всех ее коэффициентов; следовательно,

$$d\xi^k + \Gamma_{ij}^k \xi^i dx^j = 0,$$

или, что то же,

$$d\xi^k = -\Gamma_{ij}^k \xi^j dx^i. \quad (77.9)$$

(Ввиду симметрии Γ_{ij}^k по нижним индексам безразлично, свертыва-

ется ли ξ^i с первым, а dx^i — со вторым его индексом или наоборот). Это и есть формула параллельного перенесения вектора в бесконечно малом. Она решает следующую задачу: если в данной точке $M(x^i)$ вектор имеет координаты ξ^k , то какие координаты будет иметь тот же вектор в бесконечно близкой точке $M'(x^i + dx^i)$?

Конечно, эту задачу мы решаем не точно, а пренебрегая бесконечно малыми высшего порядка. Вернее, мы выражаем не приращение, а дифференциалы координат ξ^k при переходе из M в M' .

Как мы видим, $d\xi^k$ линейно зависят и от данных координат ξ^j и от дифференциалов dx^i координат точки. Коэффициентами служат Γ_{ij}^k ; мы видим, что при их помощи связываются векторы в M и векторы в M' , откуда и происходит название «коэффициенты связности».

Мы как будто забыли о том пути M_0M_1 , по которому двигались, или, точнее, ограничились его произвольным бесконечно малым кусочком.

Если же мы захотели бы применить полученную формулу (77.9) к перенесению вектора по конечному пути M_0M_1 , то нам пришлось бы интегрировать соответствующую систему дифференциальных уравнений. Здесь мы на этом не останавливаемся, так как позже будем заниматься этим вопросом в обобщенном виде.

В частном случае, когда координаты x^i аффинные,

$$\mathbf{x}(x^1, \dots, x^n) = x^i \mathbf{e}_i, \quad \mathbf{x}_i = \mathbf{e}_i, \quad \mathbf{x}_{ij} = 0,$$

и из (77.6) следует:

$$\Gamma_{ij}^k = 0. \quad (77.10)$$

Обратно, если в какой-нибудь системе криволинейных координат $\Gamma_{ij}^k(x^1, \dots, x^n)$ тождественно обращаются в нуль, то из (77.6) следует:

$$\mathbf{x}_{ij} = 0, \quad \mathbf{x}_i = \text{const.}$$

Обозначая $\mathbf{x}_i = \mathbf{e}_i$, получим наконец

$$\mathbf{x} = x^i \mathbf{e}_i + \mathbf{x}_0.$$

Такое выражение для радиуса-вектора (где $\mathbf{x}_0 = \text{const}$) показывает, что x^i — аффинные координаты (с началом в точке \mathbf{x}_0).

Итак, для того чтобы криволинейные координаты в рассматриваемой области Ω оказались, как частный случай, просто аффинными, необходимо и достаточно, чтобы в этих координатах тождественно обращались в нуль Γ_{ij}^k .