

# الموترات وتطبيقاتها

تأليف

د. الطاهر الصادق الشريف  
مركز بحوث الليزر

د. علي محمد عوين  
كلية العلوم - جامعة الفاتح



منشورات ELGA  
2001

# المحتويات

1.....	مقدمة
--------	-------

## الفصل الأول: مقدمة Introduction

5.....	1.1- تمهيد.....
6.....	2.1- الفضاء نوني البعد.....
6.....	3.1- الفضاء الجزئي.....
7.....	4.1- تحويل الاحداثيات.....
10.....	5.1- الجمع الاصطلاحي.....
18.....	6.1- المتجهات مخالفة التغير والمتجهات موافقة التغير.....
27.....	7.1- اللوازم (اللا متغيرات).....
28.....	8.1- موترات من رتب عليا.....
33.....	9.1- الأزواج.....

## الفصل الثاني: جبر الموترات Algebra of Tensors

41.....	1.2 تقديم.....
41.....	2.2 جمع وطرح الموترات.....
43.....	3.2 ضرب الموترات.....
45.....	4.2 قانون القسمة.....
48.....	5.2 رموز التباديل.....
57.....	6.2 الموترات الزائفة.....

## الفصل الثالث: العنصر الخطي The Line Element

65.....	1.3 الموتر الأساسي.....
68.....	2.3 طول منحنى.....
70.....	3.3 مقدار المتجه.....
72.....	4.3 الموترات المشاركة.....
74.....	5.3 الزاوية بين متجهين (التعامد).....

الفصل الرابع: التفاضل الموافق للتغاير  
Covariant Differentiation

1.4 رموز كريستوفل.....	87
2.4 قوانين التحويل لرموز كريستوفل.....	96
3.4 التفاضل الموافق للتغاير للمتجهات.....	103
4.4 عمليات المتوترات التفاضلية.....	113
5.4 المشتقات الذاتية للمركبات الموافقة للتغاير.....	118

الفصل الخامس: الجيوديسيات والانحناء  
Geodesics and Curvature

1.5- الجيوديسيات.....	125
2.5- التوازي.....	137
3.5- موتر الإنحناء لريمان وكريستوفل.....	140
4.5- موتر ريتشي.....	144
5.5- متطابقة بيانكي.....	146
6.5- مواضيع متفرقة.....	148

الفصل السادس: تطبيقات المتوترات

1.6- تمهيد.....	159
2.6- موتر الاستقطاب.....	159
3.6- موتر عزم القصور الذاتي.....	160
4.6- معادلات ماكسويل.....	161
5.6- المؤثرات المتوترية.....	162
6.6- تفاعل ثنائي القطب مع ثنائي قطب آخر.....	166
7.6- الفضاء رباعي الأبعاد.....	169
8.6- الميكانيكا النسبية.....	175
9.6- أمثلة متفرقة.....	179

المراجع.....	201
--------------	-----

## الفصل الأول

### *Introduction* مقدمة

#### مقدمة

1.1- تمهيد.

2.1- الفضاء نوني البعد.

3.1- الفضاء الجزئي.

4.1- تحويل الاحداثيات.

5.1- الجمع الاصطلاحي.

6.1- المتجهات مخالفة التغاير والمتجهات موافقة التغاير.

7.1- اللوازم (اللا متغيرات).

8.1- موترات من رتب عليا.

9.1- الأزواج.

## 1.1 تمهيد:

ظهرت الموترات (أو الممتدات *Tensors*) منذ أن بدأ تطور الهندسة التفاضلية وذلك عن طريق علماء أفذاذ مثل جاوس وريمان وكريستفل ويسمى بحسبان الموترات أو أحياناً بالحسبان المطلق وتنظيمه على هذا النحو كان على يد ريتشي وطالبه ليفي سيفيتا.

ولقد بنى هذا العلم على تحريات حول العلاقات التي تبقى صالحة عندما يتم التغير من منظومة إحداثيات إلى منظومة أخرى، وهذه هي الوظيفة الأساسية لهذا الفرع من الرياضيات. أي أن الهدف هو إيجاد إطار يتم من خلاله صياغة مثل هذه العلاقات والقوانين. نذكر مثلاً أن آينشتين وجد حسبان الموترات أداة جيدة لتقديم النظرية النسبية العامة، وهذا ما سنوضحه بشئ من التفصيل في الفصل الأخير من هذا الكتاب.

هذا المجال، أي مجال حسبان الموترات، أصبح ذي أهمية بالغة في الفيزياء النظرية، هذا أيضاً أمر سنوضحه من خلال أمثله كثيرة فيما بعد. كذلك لا يمكننا الاستغناء عن حسبان الموترات عند دراستنا للهندسة التفاضلية.

وكبداية لدراسة حسبان الموترات نفترض أن الطالب قد تعرض لدراسة المحددات والمصفوفات.

2.1 الفضاء نوني البعد ( $N$  - Dimensional space)

ليكن لدينا مجموعة مرتبة  $N$  من المتغيرات الحقيقية  $\{X^1, X^2, \dots, X^i, \dots, X^N\}$ ، هذه المتغيرات نسميها بإحداثيات نقطة. نلاحظ أن الأرقام  $i = 1, 2, \dots, N$  هنا تعمل كدليل للإحداثيات وليست كقوى.

وكل النقاط التي تماثل قيم المتغيرات  $x^i$  تكون ما نسميه بالفضاء نوني البعد (أو ذي البعد  $N$ ) ونرمز له بالرمز  $V_N$ . ويمكن اشتراط مدى معين لبعض أو كل هذه الإحداثيات وذلك في تناظر احادي (One - One Correspondence) بين نقاط  $V_N$  ومجموعات من الإحداثيات.

والمنحنى (Curve) في  $V_N$  يعرف على أنه النقاط التي تحقق  $N$  من المعادلات التالية:

$$x^i = x^i(u) \quad (i = 1, 2, \dots, N) \quad (1.1)$$

وحيث  $U$  بارامتر و  $x^i(U)$  هي  $N$  من الدوال في  $U$  تحقق شروط استمرارية معينة. ونطلب عموماً، أن المشتقات تتواجد إلى أي رتبة نشاء.

### 3.1 الفضاء الجزئي (Subspace)

الفضاء الجزئي  $V_M$  (بحيث  $M < N$ ) من الفضاء  $V_N$  يعرف على أنه المجموعة التي تحقق  $N$  من المعادلات:

$$x^i = x^i(U^1, U^2, \dots, U^M) \quad (i = 1, 2, \dots, N) \quad (2.1)$$

وحيث  $U^1, U^2, \dots, U^M$  هي  $M$  من البارامترات، كما أن  $x^i(U^1, \dots, U^M)$  هي  $N$  من الدوال في هذه البارامترات والتي تحقق شروط استمرارية معينة.

اضافة إلى ذلك المصفوفة المكونة من المشتقات الجزئية  $\frac{\partial x^i}{\partial U^j}$  وذات البعد

$M \times N$  تعتبر من الرتبة  $M$ ، وعندما يكون  $M = N - 1$  فإن الفضاء الجزئي يسمى بالسطح الزائدي (Hyperspace).

وعلى سبيل المثال لو أن  $N = 3$  ، أي أننا نتعامل بالفضاء ثلاثي البعد  $V_3$  ، وكانت المنظومة المستخدمة هي منظومة الإحداثيات الكارتيزية المتعامدة، عندئذ فإن  $x' = x$  ،  $x^2 = y$  ،  $x^3 = z$  ؛ و  $V_2$  وهو فضاء في المستوى، هو فضاء جزئي من  $V_3$  . وكذلك لو تعاملنا في  $V_3$  بالإحداثيات الكروية فإن  $x' = r$  ،  $x^2 = \theta$  ،  $x^3 = \phi$  و  $V_2$  هو الفضاء الجزئي وحيث نتعامل عندئذ بالإحداثيات القطبية. والمنحنى في  $V_3$  يمكن أن يكون البارامتر فيه هو الزمن  $t$ .

#### 4.1 تحويل الإحداثيات Transformation of Co-ordinates

لنأخذ في الاعتبار الفضاء  $V_N$  .منظومة الإحداثيات  $(x^1, x^2, \dots, x^N)$

ولو أن:

$$\bar{x}^i = \phi^i(x^1, x^2, \dots, x^N) \quad (i = 1, 2, \dots, N) \quad (3.1)$$

حيث  $\phi^i$  هي دوال مستمرة وقابلة للإشتقاق وذات قيمة مفردة (single - valued)، عندئذ تكون هذه المعادلات معرفة لمنظومة إحداثيات جديدة:

$\{\bar{x}^1, \bar{x}^2, \dots, \bar{x}^N\}$  ، والمعادلة (3.1) يقال عنها بأنها تمثل تحويله في الإحداثيات.

من المهم ملاحظة أن الدوال  $\phi^i$  مستقلة عن بعضها البعض. والشرط الضروري والكافي لكي يحدث ذلك هو أن يكون محدد التحويلة (الجاكوبي (Jacobian) والمكون من المشتقات  $\frac{\partial \bar{x}^i}{\partial x^j}$  لا يساوي الصفر، وهذا بالطبع يمكننا

أيضاً من إيجاد  $x^i$  بدلالة  $\bar{x}^i$  . أي أننا نستطيع كتابة التحويلات:

$$x^i = x^i(\bar{x}^1, \bar{x}^2, \dots, \bar{x}^N) \quad (i = 1, 2, \dots, N) \quad (4.1)$$

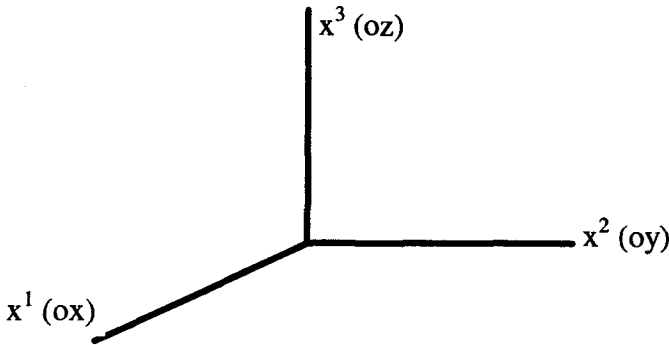
وحيث  $x'$  هي أيضاً دوال مستمرة وقابلة للإشتقاق وذات قيمة مفردة. لو أخذنا على سبيل المثال منظومة الإحداثيات الاسطوانية { أي أن  $x' = \rho$  ،  $x^2 = \phi$  ،  $x^3 = z$  } وأردنا التحويل إلى منظومة الإحداثيات الكارتيزية المتعامدة :

$$\{\bar{x}_3 = z , \bar{x}_2 = y , \bar{x}_1 = x\}$$

فإن معادلات التحويل هي:

$$\left. \begin{aligned} \bar{x}^1 &= x = \rho \cos \phi = x^1 \cos x^2 \\ \bar{x}^2 &= y = \rho \sin \phi = x^1 \sin x^2 \\ \bar{x}^3 &= z = x^3 \end{aligned} \right\} \quad (5.1)$$

وجاكوبي التحويلة في هذه الحالة يساوي  $\rho$  وهو أكبر من الصفر لنقاط التحويلة.



الشكل (1.1) الإحداثيات الكارتيزية المتعامدة

وبصدد الحديث عن منظومات الإحداثيات نخرج قليلاً للحديث عن هذه المنظومات في صورة أعم وأشمل وحيث ندرس ما نسميها بالإحداثيات الخطية المنحنية (Curvilinear coordinates) فنحن نعلم بأنه في حالة الإحداثيات



الكارتيزية نقوم باختيار ثلاثة محاور متعامدة في هذه المستويات بحيث تتقاطع في نقطة الأصل [انظر الشكل (1.1)]؛ ونلاحظ أن  $x^1 = a$  هو مستوى يوازي المستوى  $x^2 x^3$  وعلى بعد  $a$  منه، كذلك  $x^2 = b$  هو مستوى يوازي المستوى  $x^1 x^3$  وعلى بعد  $b$  منه، بالمثل المستوى  $x^3 = c$  هو مستوى مواز للمستوى  $x^1 x^2$  وعلى بعد  $c$  منه.

نعمم ونأخذ في الاعتبار ثلاثة سطوح [ ليست بالضرورة أن تكون متعامدة الشكل (2.1)]؛ والسطوح ذات العلاقة هنا هي:

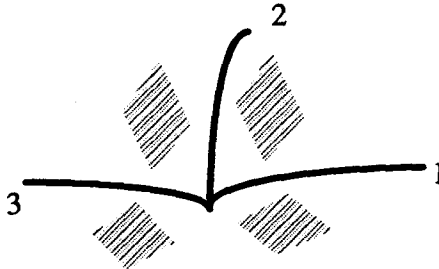
$$q^i = \text{ثابت} \quad (i = 1, 2, 3) \quad (6.1)$$

(أو ثابت  $x^i$ ). ومن حيث المبدأ نستطيع أن نحصل على التحويلات:-

$$x^i = x^i(q^1, q^2, q^3) \quad (i = 1, 2, 3) \quad (7.1)$$

وكذلك التحويلات العكسية:

$$q^i = q^i(x^1, x^2, x^3) \quad (i = 1, 2, 3)$$



الشكل (2.1) الإحداثيات الخطية المنحنية

لاحظ أننا هنا نناقش منظومات إحداثيات في الفضاء  $V_3$  ولكل عائلة سطوح (ثابت  $q^i$ ) نعين وحدة متجه  $\hat{e}_i$  يكون عمودياً على السطح في اتجاه زيادة  $q^i$  (مثلاً  $\hat{e}_1 = i$ ) هو وحدة متجه في الاتجاه  $ox$ ، أي في اتجاه زيادة  $x'$  وعمودي على السطح  $x' = a$ ، أي عمودي على السطح  $x^2 x^3$ .

ولكن نحن نعلم أن طول المنحنى  $ds$  في  $V_3$  هو كمية لازمة (لا متغير *Invariant*)، أي أنه لا يعتمد على منظومة الإحداثيات المستخدمة في حسابه. فمثلاً البعد بين نقطتين في المستوى ثابت ولا يتغير إذا ما حسبناه في الإحداثيات الكارتيزية أو في الإحداثيات القطبية.

وهذه الخاصية تمكننا من الحصول على التحويلات المطلوبة بين منظومة إحداثيات وأخرى وبالتالي حساب الموترات المتجهية التفاضلية مثل التدرج والانحدار (*Gradient*) والانفراج أو التباعد (*Divergence*) واللفة أو الالتفاف (*Curl*) بدلالة الإحداثيات الخطية المنحنية؛ غير أنه سوف نرجا الخوض في هذه المواضيع حتى الوصول إلى دراسة فضاء ريمان (*Riemannian Space*).

## 5.1 الجمع الاصطلاحي (Summation Convention)

في هذا الكتاب سوف نستخدم على ما يلي:

أولاً:-

الأدلة اللاتينية (*Latin Indices*) مثل:

إذا ما استعملت كأدلة تحتية أو علوية فإنها تأخذ كل القيم من 1 إلى  $N$  إلا إذا نص على غير ذلك أي أنه عندما نكتب:

$$\bar{x}^i = \phi^i(x^1, x^2, \dots, x^N)$$

(8.1)

فإننا نعي أنه لدينا  $N$  من المعادلات أو أن

$$i = 1, 2, \dots, N$$

ثانياً:

إذا أعيد أي دليل لاتيني في أي حد فإنه يفهم بأنه يوجد جمع على ذلك الدليل. أي أننا نكتب  $\sum_{i=1}^N a_i x^i$  على صورة  $x^i a_i$  و  $\sum_{j=1}^N a_j \bar{x}^j$  على صورة  $\bar{x}^j a_j$ . وحيث أن  $\sum_{i=1}^N a_i x^i = \sum_{j=1}^N a_j x^j$  فإن  $x^i a_i$  نفس الكمية  $x^j a_j$  ونفس الكمية  $x^k a_k$ ، وهذا يعني أن  $i$  متغير دمية (*Dummy Variable*) ويمكن الاستعاضة عنه بالدليل  $j$  أو  $k$  أو أي دليل لاتيني آخر ولا يتأثر الجمع بل يبقى كما هو معطياً نفس الناتج.

الآن لو فاضلنا المعادلات (8.1) فإننا نحصل على:-

$$d\bar{x}^i = \sum_{r=1}^N \frac{\partial \phi^i}{\partial x^r} dx^r = \sum_{r=1}^N \frac{\partial \bar{x}^i}{\partial x^r} dx^r \quad (i = 1, 2, \dots, N) \quad (9.1)$$

وباستخدام الجمع الإصطلاحي نكتب (9.1) على الصورة:

$$d\bar{x}^i = \frac{\partial \bar{x}^i}{\partial x^r} dx^r \quad (10.1)$$

وحيث  $r$  هنا متغير دمية، كما أسلفنا، ويمكن استبداله بأي دليل لاتيني آخر. أي أن:

$$d\bar{x}^i = \frac{\partial \bar{x}^i}{\partial x^m} dx^m = \frac{\partial \bar{x}^i}{\partial x^l} dx^l = \frac{\partial \bar{x}^i}{\partial x^r} dx^r \quad (11.1)$$

للأهمية نلاحظ أنه لا نستعمل نفس الدليل أكثر من مرتين في حد واحد حتى لا يحدث خلط بالأشياء. مثلاً نكتب الحدين  $\left(\sum_{j=1}^N a_j y^j\right)^3$  و  $\left(\sum_{i=1}^N a_i x^i\right)^2$  على صورتين  $a_i a_j x^i x^j$  و  $a_i a_j a_k y^i y^j y^k$  على التوالي. ولا نكتبها على صورتين  $a_i a_i x^i x^i$  و  $a_i a_i y^i y^i$ .

مثال (1.1)

إذا كان لدينا الكمية  $F = \left(\sum_{i=1}^N a_i T^i\right) \left(\sum_{j=1}^N b_j S^j\right)$  فاكشف عن مدى صحة المعادلات التالية:

$$F = a_r T^r b_s S^s \quad \text{أ -} \quad F = a_i T^i b_j S^j$$

$$F = a_r T^r b_r S^s \quad \text{ب -} \quad F = a_i b_j T^i S^j$$

الحل:

من المعطيات المثال نلاحظ أن:-

أ - المعادلة صحيحة وذلك باستخدام الجمع الاصطلاحي.

ب - تكون هذه المعادلة صحيحة فقط إذا كان  $b_j T^i = T^i b_j$ .

ج - هذه العبارة صحيحة لأن  $i$ ،  $j$  متغيرات دمية ويمكن جعل  $i \rightarrow r$  و  $j \rightarrow s$  في الفقرة (أ).

د- المعادلة غير صحيحة وذلك لأنها لا تعطي نفس الناتج، كما أن الدليل  $r$  ظهر ثلاثة مرات في حد واحد وهذا غير مجبذ، بل وغير صحيح هنا.

مثال (2.1)

$$(a^i) = (-1, 0, 1) \text{ و } (T_{ij}) = \begin{pmatrix} 1 & -1 & 1 \\ 2 & 0 & 1 \\ 2 & -1 & 3 \end{pmatrix} \text{ إذا كان}$$

فأحسب الكميات التالية:-

$$a^i a^j T_{ij} \quad \text{ب-} \quad a^i T_{ij} \quad \text{أ-}$$

$$a^j T_{2j} \quad \text{د-} \quad T_{ii} \quad \text{ح-}$$

الحل:

$$a^i T_{ij} = a^1 T_{1j} + a^2 T_{2j} + a^3 T_{3j} = -1 (T_{1j}) + 0 (T_{2j}) + (T_{3j}) \quad \text{أ-}$$

وتعتمد القيمة على قيمة  $j$ ، فمثلاً لو أن  $j = 1$  فإن:

$$a^i T_{i1} = -T_{11} + T_{31} = -1 + 2 = 1$$

وبالمثل لو أن  $j = 2$  فإن:

$$a^i T_{i2} = -T_{12} + T_{32} = -(-1) + (-1) = 0$$

$$a^i T_{i3} = -T_{13} + T_{33} = -1 + 3 = 2$$

كما أن

$$a^i a^j T_{ij} = a^i (a^1 T_{i1} + a^2 T_{i2} + a^3 T_{i3}) \quad \text{ب-}$$

$$\begin{aligned} &= (a^1 a^1 T_{11} + a^2 a^1 T_{21} + a^3 a^1 T_{31}) \\ &+ (a^1 a^2 T_{12} + a^2 a^2 T_{22} + a^3 a^2 T_{32}) \\ &(a^1 a^3 T_{13} + a^2 a^3 T_{23} + a^3 a^3 T_{33}) \\ &= (-1)(-1)1 + 0(-1)2 + 1(-1)2 \\ &+ ((-1)(0)(-1) + (0)(0)(0) + 1(0)(-1)) \\ &+ ((-1)(1)(1) + (0)(1)(1) + (1)(1)(3)). \\ &= 1 \end{aligned}$$

$$T_{ii} = T_{11} + T_{22} + T_{33} = 1 + 0 + 3 = 4 \quad \text{ج-}$$

$$a^j T_{2j} = a^1 T_{21} + a^2 T_{22} + a^3 T_{23} \quad \text{د-}$$

$$= (-1)(2) + (0)(0) + (1)(1) = -1$$

نعرف الآن دلتا كرونكر ( $\delta_j^k$  (kronecker Delta) على النحو:

$$\delta_j^k = \begin{cases} 1 & k=j \\ 0 & k \neq j \end{cases} \quad (12.1)$$

ومن تعريف  $\delta_j^k$  نستنتج خواص مهمة مثلاً:

$$\begin{aligned} \delta_j^k A^j &= \delta_1^k A^1 + \delta_2^k A^2 + \dots + \delta_k^k A^k + \dots + \delta_N^k A^N \\ &= 0.A^1 + 0.A^2 + \dots + 1.A^k + \dots + 0.A^N \\ &= A^k \end{aligned} \quad (13.1)$$

ومن استقلالية المنظومة نرى أن:

$$\delta_j^k = \frac{\partial x^k}{\partial x^j} \quad (14.1)$$

مثال (3.1):

أوضح بأن:

$$\frac{\partial x^k}{\partial x^i} \frac{\partial x^i}{\partial x^j} = \delta_j^k \quad \text{أ} - \delta_i^i = N \quad \text{ب} - \delta_j^i \delta_k^j = \delta_k^i \quad \text{ج} - \frac{\partial x^k}{\partial x^i} \frac{\partial x^i}{\partial x^j} = \delta_j^k$$

الحل:

$$\delta_i^i = \delta_1^1 + \delta_2^2 + \dots + \delta_N^N = 1 + 1 + \dots + 1 = N \quad \text{أ} -$$

ب- نفترض أن  $i < k$  و  $i \neq k$  عندئذ نجد أن:

$$\delta_j^i \delta_k^j = \delta_1^i \delta_k^1 + \delta_2^i \delta_k^2 + \dots + \delta_i^i \delta_k^i + \dots + \delta_k^i \delta_k^k + \dots + \dots + \delta_N^i \delta_k^N \\ = 0 + 0 + \dots + 0 + \dots + 0 + \dots + 0 = 0$$

ولو أن  $i = k$  فإن:

$$\delta_j^i \delta_k^j = \delta_1^i \delta_i^1 + \dots + \delta_i^i \delta_i^i + \dots + \delta_N^i \delta_i^N \\ = 0 + 0 + \dots + 1 + \dots + 0 = 1$$

وهذا يعني أن:

$$\delta_j^i \delta_k^j = \delta_k^i$$

ج- من (14.1) نحن نعلم بأن:

$$\frac{\partial x^k}{\partial x^j} = \delta_j^k$$

ولكن  $x^k = x^k(\bar{x}^i)$  وبذلك لو استعملنا قاعدة السلسلة فإننا نحصل على المطلوب؛

أي أن:

$$\frac{\partial x^k}{\partial x^j} = \frac{\partial x^k}{\partial \bar{x}^i} \frac{\partial \bar{x}^i}{\partial x^j} = \delta_j^k$$

مثال (4.1)

إذا كان

$$T_{ij} = -T_{ji}$$

فأوضح بأن

$$T_{ij} a_i a_j = 0$$

(علماً بأن  $a_i a_j = a_j a_i$ )

الحل:

$$T_{ij} a_i a_j = -T_{ji} a_i a_j = -T_{ij} a_j a_i$$

وبذلك لأن  $T_{ij} = -T_{ji}$  و  $i$  و  $j$  متغيرات دمي ولكن  $T_{ij} a_j a_i = T_{ij} a_i a_j$

وبذلك فإن:

$$T_{ij} a_i a_j = -T_{ij} a_i a_j$$

أي أن  $2 T_{ij} a_i a_j = 0$  ومنها نجد أن:  $T_{ij} a_i a_j = 0$



مثال (5.1)

إذا كان  $T_{ij} = -T_{ji}$  و  $S_{ij} = S_{ji}$  فأوضح بأن:  $T_{kl}S_{kl} = 0$

الحل:

$$T_{kl}S_{kl} = -T_{lk}S_{kl} = -T_{kl}S_{lk}$$

(وذلك من معطيات المسألة) ، ولأن  $k, l$  متغيرات دمي عليه فإن:

$$T_{lk}S_{lk} = T_{kl}S_{kl} , k \leftrightarrow l$$

وبذلك فإن:

$$T_{kl}S_{kl} = -T_{kl}S_{kl}$$

أي أن:  $2T_{kl}S_{kl} = 0$  ومنها نرى أن:  $T_{kl}S_{kl} = 0$

## 6.1 المتجهات مخالفة التغير والمتجهات موافقة التغير

### Contravariant and covariant vectors

قبل أن نعطي تعريفاً عاماً ودقيقاً للمتجهات مخالفة التغير وتلك موافقة التغير؛ دعنا نذكر بما يحدث عند تحويل الإحداثيات. نحن نعلم جيداً بأن متجه الموضع في الإحداثيات الكارتيزية وفي المستوى يعبر عنه بالمتجه  $r$  وحيث  $r = x^1 \hat{i} + x^2 \hat{j}$  ولو أننا قمنا بدوران للمحاور بزاوية  $\theta$  فإننا نحصل على متجه الموضع  $\bar{r}$  نسبة إلى المنظومة الجديدة من خلال العلاقة:

$$\begin{pmatrix} \bar{x}^1 \\ \bar{x}^2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} x^1 \\ x^2 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \cos \theta & \sin \theta \\ -\sin \theta & \cos \theta \end{pmatrix} \quad (15.1)$$

أي أن:

$$\bar{x}^1 = x^1 \cos \theta + x^2 \sin \theta \quad (16.1)$$

و

$$\bar{x}^2 = -x^1 \sin \theta + x^2 \cos \theta \quad (17.1)$$

ومنها ترى أن:

$$\frac{\partial \bar{x}^1}{\partial x^2} = -\frac{\partial \bar{x}^2}{\partial x^1} = \sin \theta \quad \text{و} \quad \frac{\partial x^{-2}}{\partial x^2} = \frac{\partial x^{-1}}{\partial x^1} = \cos \theta$$

وهكذا نحصل على:

$$\bar{x}^1 = \frac{\partial \bar{x}^1}{\partial x^1} x^1 + \frac{\partial \bar{x}^1}{\partial x^2} x^2 \quad (18.1)$$

$$\bar{x}^2 = \frac{\partial \bar{x}^2}{\partial x^1} x^1 + \frac{\partial \bar{x}^2}{\partial x^2} x^2 \quad (19.1)$$

هذا ونلاحظ أن:

$$(\bar{x}^1)^2 + (\bar{x}^2)^2 = (x^1)^2 + (x^2)^2$$

ومثل هذه التحويلات تسمى بالتحويلات المتعامدة.

الآن لو عممنا واعتبرنا أي متجه  $\bar{A}$  في الإحداثيات الكارتيذية وقمنا بدوران للمحاور فإننا نصل إلى علاقات مماثلة بين  $\bar{A}$  و  $A$  وهي:

$$\bar{A}^1 = \frac{\partial \bar{x}^1}{\partial x^1} A^1 + \frac{\partial \bar{x}^1}{\partial x^2} A^2 \quad (20.1)$$

$$\bar{A}^2 = \frac{\partial \bar{x}^2}{\partial x^1} A^1 + \frac{\partial \bar{x}^2}{\partial x^2} A^2 \quad (21.1)$$

هذا ونلاحظ أن  $\frac{\partial \bar{x}^i}{\partial x^i}$  تمثل هنا جيوب التمام الاتجاهية للمحور  $\bar{ox}^i$  نسبة إلى المحور  $ox^i$ .

في ثلاثة أبعاد، وفي الإحداثيات الكارتيذية، يمكننا كتابة مركبات  $\bar{A}$  في منظومة الإحداثيات الجديدة على النحو:

$$\bar{A}^i = \frac{\partial \bar{x}^i}{\partial x^j} A^j \quad (22.1)$$

وكما نوهنا فإن  $\frac{\partial \bar{x}^i}{\partial x^j}$  هي جيوب التمام الاتجاهية للمحور  $\bar{ox}^i$  نسبة للمحور  $ox^j$  ، وهي ما نرمز لها عادة بالمجموعة  $[l, m, n]$ .

الآن وبعد أن اعطينا هذه المقدمة السريعة عمّا عهدناه عن التحويلات المتعامدة (دورانات هنا) نعطي التعريفات العامة التالية للمتجهات مخالفة وموافقة التغير، إن مجموعة من  $N$  من الدوال  $A^i$  في الإحداثيات  $x^i$  تسمى بمركبات متجه مخالف التغير إذا تحولت تبعاً للمعادلات:

$$\bar{A}^i = \frac{\partial \bar{x}^i}{\partial x^j} A^j \quad (23.1)$$

وذلك عندما تحول من المنظومة  $x^i$  إلى  $\bar{x}^i$  ويفهم من هذا أن أي  $N$  من الدوال يمكن اختيارها كمركبات لمتجه مخالف التغير في منظومة الإحداثيات  $x^i$ ؛ والمعادلات السابقة (23.1) تحدد المركبات في المنظومة الجديدة  $\bar{x}^i$ ، وترى من (23.1) أن :-

$$\frac{\partial x^k}{\partial \bar{x}^i} \bar{A}^i = \frac{\partial x^k}{\partial \bar{x}^i} \frac{\partial \bar{x}^i}{\partial x^j} A^j \quad (24.1)$$

$$\frac{\partial x^k}{\partial \bar{x}^i} \frac{\partial \bar{x}^i}{\partial x^j} = \delta_j^k \quad \text{ومن قاعدة السلسلة ترى أن}$$

وبذلك فإن:

$$\frac{\partial x^k}{\partial \bar{x}^i} \bar{A}^i = \delta_j^k A^j \quad (25.1)$$

أي أن:

$$A^k = \frac{\partial x^k}{\partial \bar{x}^i} \bar{A}^i \quad (26.1)$$

ومن العلاقات :-

$$d \bar{x}^i = \frac{\partial \bar{x}^i}{\partial x^r} dx^r$$

نلاحظ أن التفاضليات ( $dx^i$  (Differentials تكون مركبات متجه مخالف التغير ومركباته في أي منظومة أخرى هي  $\bar{x}^i d$  ومباشرة ترى أن  $\frac{dx^i}{du}$  هو أيضاً متجه مخالف التغير (وحيث  $u$  بارامتر) ويسمى بالمتجه المماس (Trangent Vector) المنحني  $x^i = x^i(u)$ .

لنأخذ، الآن في الاعتبار تغير آخر في الإحداثيات ( $\bar{x}^1, \bar{x}^2, \dots, \bar{x}^N$ ) عندئذ تكون المركبات الجديدة  $\bar{A}^i$  معطاة على النحو:

$$\bar{A}^i = \frac{\partial x'^i}{\partial \bar{x}^j} \bar{A}^j = \frac{\partial \bar{x}^i}{\partial \bar{x}^j} \frac{\partial \bar{x}^j}{\partial x^k} A^k = \frac{\partial x'^i}{\partial x^k} A^k \quad (27.1)$$

وحيث استعملنا قاعدة السلسلة للوصول إلى (27.1) وهذه العلاقة الأخيرة تفيد بأن المركبات الجديدة هي أيضاً مركبات متجه مخالف التغير وعليه نستنتج بأن تحويلات المتجهات مخالفة التغير تكون زمرة (Group).

مثال (6.1)

باستخدام منظومة الإحداثيات الكارتيزية في المستوى والإحداثيات القطبية، تحقق من أن متجه السرعة  $\dot{\mathbf{r}} = (\dot{x}, \dot{y})$  ليس بمتجه مخالف التغير.

التحقيق: -

نلاحظ أن  $x' = x$  و  $x^2 = y$  ،  $\bar{x}^1 = r$  و  $\bar{x}^2 = \theta$  وكذلك  $v^1 = \dot{x}$  و  $v^2 = \dot{y}$  وعليه فإن:

$$\begin{aligned} \frac{\partial \bar{x}^1}{\partial x^1} v^1 + \frac{\partial \bar{x}^1}{\partial x^2} v^2 &= \frac{\partial r}{\partial x} \dot{x} + \frac{\partial r}{\partial y} \dot{y} \\ &= \left( \frac{x}{r} \right) \dot{x} + \left( \frac{y}{r} \right) \dot{y} = \frac{x\dot{x} + y\dot{y}}{r} = \dot{r} = \bar{v}^1 \end{aligned}$$

كذلك نجد أن:

$$\frac{\partial \bar{x}^2}{\partial x^1} v^1 + \frac{\partial \bar{x}^2}{\partial x^2} v^2 = \frac{\partial \theta}{\partial x} \dot{x} + \frac{\partial \theta}{\partial y} \dot{y} = \frac{x\dot{y} - \dot{x}y}{x^2 + y^2} = \dot{\theta} \neq r \dot{\theta} = \bar{v}^2$$

وهكذا نرى من النتيجة الأخيرة أن  $v$  ليس بمتجه مخالف للتغير.

وللأهمية نلاحظ أن الدليل العلوي الواحد سوف نعني به دائماً متجهاً مخالف للتغير. وبذلك نرى أن الاحداثيات  $x^i$  تتصرف فقط كمركبات متجه مخالف للتغير إذا كانت التحويلة خطية، أي أنها من النوع:

$$\bar{x}^i = a_j^i x^j \quad (28.1)$$

عندئذ

$$\frac{\partial \bar{x}^i}{\partial x^j} = a_j^i$$

ويكون

$$\bar{x}^i = \frac{\partial \bar{x}^i}{\partial x^j} \cdot x^j$$

وفي الحالة العامة  $A^i = X^i$  لا تمثل مركبات متجه مخالف التغاير، أي أن  $\bar{A}^i \neq \bar{x}^i$  وإثبات ذلك نوردته من خلال اعطاء مثال مضاد (Counter example).

لنعتبر أن منظومة الإحداثيات الكارتيزية المتعامدة هي المنظومة المستخدمة  $(x^2 = y, x^1 = x)$  وأن  $\bar{x}^1 = r$  و  $\bar{x}^2 = \theta$  هي منظومة الإحداثيات الجديدة (والتي تمثل منظومة الإحداثيات القطبية في المستوى) عندئذ نلاحظ أن:-

$$\frac{\partial \bar{x}^1}{\partial x^1} x^1 + \frac{\partial \bar{x}^1}{\partial x^2} x^2 = \frac{\partial r}{\partial x} x + \frac{\partial r}{\partial y} y = \frac{\bar{x}^2 + \bar{y}^2}{r} = \bar{x}^1$$

كما أن:

$$\begin{aligned} \frac{\partial \bar{x}^2}{\partial x^1} x^1 + \frac{\partial \bar{x}^2}{\partial x^2} x^2 &= \frac{\partial \theta}{\partial x} x + \frac{\partial \theta}{\partial y} y \\ &= \frac{-xy}{r^2} + \frac{xy}{r^2} = 0 \neq \theta = \bar{x}^2 \end{aligned}$$

وعليه من هذا المثال نرى أن في الحالة العامة لا يمكن الجزم بأن  $x^i$  تمثل مركبات متجه مخالف التغاير لاحظ أن

$$\bar{x}^1 = \sqrt{(x^1)^2 + (x^2)^2} \quad \text{و} \quad \bar{x}^2 = \tan^{-1} \left( \frac{x^2}{x^1} \right)$$

وهي ليست من النوع (28.1).

كمثال آخر لنأخذ المنظومة الأولى على أنها منظومة الإحداثيات الكارتيزية في ثلاثة أبعاد أي أن:  $x^3 = z$  و  $x^2 = y$  ،  $x^1 = x$

والمنظومة الجديدة على أنها منظومة الإحداثيات الأسطوانية  $\bar{x}^1 = \rho$  ،  
 $\bar{x}^2 = \phi$  ،  $\bar{x}^3 = z$  ؛ عندئذ نرى أن:

$$\begin{aligned} \frac{\partial \bar{x}^1}{\partial x^1} x^1 + \frac{\partial \bar{x}^1}{\partial x^2} x^2 + \frac{\partial \bar{x}^1}{\partial x^3} x^3 &= \frac{\partial \rho}{\partial x} x + \frac{\partial \rho}{\partial y} y + \frac{\partial \rho}{\partial z} z \\ &= \frac{x^2}{\rho} + \frac{y^2}{\rho} + 0 = \rho = \bar{x}^1 \end{aligned}$$

وأن:-

$$\begin{aligned} \frac{\partial \bar{x}^2}{\partial x^1} x^1 + \frac{\partial \bar{x}^2}{\partial x^2} x^2 + \frac{\partial \bar{x}^2}{\partial x^3} x^3 &= \frac{\partial \phi}{\partial x} x + \frac{\partial \phi}{\partial y} y + \frac{\partial \phi}{\partial z} z \\ &= \frac{xy}{\rho^2} + \frac{xy}{\rho^2} + 0 = 0 \neq \phi = \bar{x}^2 \end{aligned}$$

كما أن:-

$$\frac{\partial \bar{x}^3}{\partial x^1} x^1 + \frac{\partial \bar{x}^3}{\partial x^2} x^2 + \frac{\partial \bar{x}^3}{\partial x^3} x^3 = \frac{\partial z}{\partial x} x + \frac{\partial z}{\partial y} y + \frac{\partial z}{\partial z} z = z = \bar{x}^3$$

[نلاحظ مرة أخرى هنا أن :

$$\bar{x}^3 = x^3 \text{ و } \bar{x}^2 = \tan^{-1} \left( \frac{x^2}{x^1} \right) \text{ و } \bar{x}^1 = \sqrt{(x^1)^2 + (x^2)^2}$$

وهي ليست من النوع (28.1).

ونلاحظ أنه لو كانت التحويلة هي تحويلة الوحدة (أو التحويلة المحايدة)  
 (Identity Transformation) فإن  $\bar{x}^i = x^i$  وهذه تحقق كونها مركبات متجه



مخالف التغير [في هذه الحالة  $a_j^i = \delta_j^i$ ] وهكذا نؤكد مرة أخرى على أن  $\bar{x}^i = x^i$  لا تكون مركبات متجه مخالف التغير في الحالة العامة.

الآن بعد أن تعرضنا للحدث عن المتجهات مخالفة التغير، نلتفت إلى النوع الثاني من التحويلات وتعطي التعريف التالي:

إن  $N$  من الدوال  $A_i$  في  $x^i$  تمثل مركبات متجه موافق التغير (Covariant)؛ إذا تحولت طبقاً للمعادلات

$$\bar{A}_i = \frac{\partial x^j}{\partial \bar{x}^i} A_j \quad (29.1)$$

عند تغير الإحداثيات من  $x^i$  إلى  $\bar{x}^i$ .

وبذلك فإنه يمكننا اختيار  $N$  من الدوال كمركبات في  $x^i$  والمعادلة (29.1) تعين المركبات في المنظومة الجديدة.

وبنفس الأسلوب السابق ترى أن:

$$\frac{\partial \bar{x}^i}{\partial x^k} \bar{A}_i = \frac{\partial \bar{x}^i}{\partial x^k} \frac{\partial x^j}{\partial \bar{x}^i} A_j = \frac{\partial x^j}{\partial x^k} A_j = \delta_k^j A_j = A_k \quad (30.1)$$

وحيث استخدمنا قاعدة السلسلة للتوصل إلى النتيجة

$$\frac{\partial \bar{x}^i}{\partial x^k} \cdot \frac{\partial x^j}{\partial \bar{x}^i} = \frac{\partial x^j}{\partial x^k}.$$

ونلاحظ أن:-

$$\frac{\partial f}{\partial \bar{x}^i} = \frac{\partial f}{\partial x^j} \frac{\partial x^j}{\partial \bar{x}^i} \quad (31.1)$$

وبذلك فإن  $\frac{\partial f}{\partial x^j}$  تمثل مركبات متجه موافق التغير هذا المتجه يسمى بتدرج أو انحدار  $f$  وسوف نعتبر دائماً أن دليلاً تحتياً واحداً يمثل متجهاً موافق التغير  $(A_i)$ ، مثلاً القوى المحافظة  $F$ ، أي تلك التي يمكن اشتقاقها من دالة جهد  $V$ ، تمثل متجهاً موافق التغير [هنا تكون  $F = -\nabla V$  أي أن

$$\left\{ F_i = -\frac{\partial V}{\partial x^i} \right.$$

### ملاحظة هامة:

عندما تكون لدينا تحويلة من النوع:

$$\bar{x}^i = a_m^i x^m + b^i \quad (32.1)$$

وحيث  $b^i$  ثوابت، ليست بالضرورة مركبات متجه مخالف التغير، و  $a_m^i$  ثوابت تحقق  $a_r^i a_m^i = \delta_m^r$ ، فإنه لا فرق بين المتجهات مخالفة وموافقة التغير. وذلك نوضحه كما يلي:-

$$\begin{aligned} a_r^i \bar{x}^i &= a_r^i [a_m^i x^m + b^i] = a_r^i a_m^i x^m + a_r^i b^i \\ &= \delta_m^r x^m + a_r^i b^i = x^r + a_r^i b^i \end{aligned} \quad (33.1)$$

ومن هنا نجد أن:-

$$x^r = a_r^i \bar{x}^i + c^r \quad (34.1)$$

$$c^r = - a_r^i b^i$$

وهكذا نرى أن:

$$\frac{\partial \bar{x}^i}{\partial x^j} = a_j^i = \frac{\partial x^j}{\partial \bar{x}^i} \quad (35.1)$$

أي أن المعادلة (23.1) والمعادلة (28.1) تقودان إلى نفس الشيء.

### 7.1 اللوازم (اللامتغيرات Invariants)

أن أي دالة  $I$  في الإحداثيات  $x^i$  تسمى بكمية لازمة (أو لا متغير أو قياسي) نسبة إلى تحويلات الإحداثيات إذا حققت:-

$$\bar{I} = I \quad (36.1)$$

وحيث  $\bar{I}$  هي قيمة  $I$  في منظومة الإحداثيات الجديدة  $\bar{x}^i$ .

الآن باستخدام مركبات المتجهات مخالفة التباير  $A^i$  وتلك موافقة التباير  $B_i$  نكون المجموع  $A^i B_i$  ، في الإحداثيات الجديدة نرى أن:

$$\begin{aligned} \bar{A}^i \bar{B}_i &= \left( \frac{\partial \bar{x}^i}{\partial x^j} A^j \right) \left( \frac{\partial x^k}{\partial \bar{x}^i} B_k \right) \\ &= \frac{\partial \bar{x}^i}{\partial x^j} \frac{\partial x^k}{\partial \bar{x}^i} A^j B_k = \frac{\partial x^k}{\partial x^j} A^j B_k \\ &= \delta_j^k A^j B_k = A^k B_k \end{aligned} \quad (37.1)$$

أي أن :

$$\bar{A}^i \bar{B}_i = A^i B_i \quad (38.1)$$

وهذا يعني أن  $A^i B_i$  كمية لازمة أو لا متغيرة. لا متغير آخر هو:-

$$\delta_i^i = \delta_1^1 + \delta_2^2 + \dots + \delta_N^N = N \quad (39.1)$$

والذي يمثل بعد الفضاء  $V_N$ .

نلاحظ أيضاً أنه لو أخذنا  $A^i = dx^i$  و  $B_i = \frac{\partial f}{\partial x^i}$  فإن:

$$A^i B_i = \frac{\partial f}{\partial x^i} dx^i = df \quad (40.1)$$

وهي كمية قياسية أو لا متغير.

### 8.1 موترات من رتب عليا *Tensors of Higher order*

نتقدم في دراستنا للموترات ونعطي تعريفاً للموترات من الرتبة الثانية ولكي نقوم بذلك نرى أنه:

لو كان لدينا  $N^2$  من الكميات على النحو:

$A^{ij} = B^i C^j$  وحيث  $B^i$  و  $C^j$  هي مركبات متجهين مخالفين التغير عندئذ ترى أن:

$$\bar{A}^{ij} = \bar{B}^i \bar{C}^j \frac{\partial \bar{x}^i}{\partial x^k} \frac{\partial \bar{x}^j}{\partial x^l} = B^k C^l \frac{\partial \bar{x}^i}{\partial x^k} \frac{\partial \bar{x}^j}{\partial x^l} = A^{kl} \quad (41.1)$$

وبشكل عام لو كان لدينا  $N^2$  من الدوال  $A^{ij}$  بحيث تتحول حسب المعادلة (41.1) فإننا نسمى  $A^{ij}$  بمركبات موتر مخالف التغير من الرتبة الثانية، ولكن  $A^{ij}$  الآن ليس من الضروري أن يكون عبارة عن حاصل ضرب مركبات متجهين مخالفين التغير.

نلاحظ أيضاً أنه إذا كان:

$$\bar{A}_{ij} = \frac{\partial x^k}{\partial \bar{x}^i} \frac{\partial x^l}{\partial \bar{x}^j} A_{kl} \quad (42.1)$$

فإننا نسمي  $\bar{A}_{ij}$  بمركبات موتر موافق التغير من الرتبة الثانية.

بينما لو كان لدينا التحويلة:

$$\bar{A}_j^i = \frac{\partial \bar{x}^i}{\partial x^k} \frac{\partial x^l}{\partial \bar{x}^j} A_l^k \quad (43.1)$$

فإن  $\bar{A}_j^i$  تمثل مركبات موتر مختلط (Mixed Tensor) من الرتبة الثانية. وهكذا نخلص إلى نتيجة مهمة وهي أنه:-

عندما نستعمل الأدلة علوياً فإننا نعني تخالف التغير (Contravariance) وعندما نستعمل الأدلة سفلياً فإننا نعني توافق التغير (Covariance).

فمثلاً الموتر المختلط  $A_j^i$  يتحول كمتجه مخالف التغير نسبة إلى الدليل  $i$  ، ويتحول كمتجه موافق التغير نسبة إلى  $j$ .

وكمثال على موتر مختلط من الرتبة الثانية نرى أن دلتا كرونكر  $\delta_j^i$  تحقق التحويلة (43.1)، وذلك يتضح لنا إذا ما أخذنا  $A_j^i = \delta_j^i$  ، عندئذ نجد أن:

$$\begin{aligned} \frac{\partial \bar{x}^i}{\partial x^k} \frac{\partial x^l}{\partial \bar{x}^j} A_l^k &= \frac{\partial \bar{x}^i}{\partial x^k} \frac{\partial x^l}{\partial \bar{x}^j} \delta_l^k = \frac{\partial \bar{x}^i}{\partial x^k} \frac{\partial x^k}{\partial \bar{x}^j} \\ &= \frac{\partial \bar{x}^i}{\partial \bar{x}^j} = \bar{\delta}_j^i = \bar{A}_j^i \end{aligned} \quad (44.1)$$

بينما لو كتبنا دلتا كرونكر على النحو  $\delta_{ij}$  فإنها لن تكون مركبات موتر مختلط وذلك لأن:

$$\frac{\partial x^i}{\partial \bar{x}^i} \frac{\partial x^k}{\partial \bar{x}^j} \delta_{ik} = \frac{\partial x^k}{\partial \bar{x}^i} \frac{\partial x^k}{\partial \bar{x}^j} \neq \bar{\delta}_{ij} \quad (45.1)$$

مثال (7.1)

إذا كان  $A_i$  موترًا موافق التغير من الرتبة الثانية و  $B^i$  و  $C^j$  متجهين مخالفين التغير، فأوضح بأن  $A_{ij} B^i C^j$  لا متغير.

الحل:

نلاحظ أن

$$\begin{aligned} \bar{A}_{ij} \bar{B}^i \bar{C}^j &= \frac{\partial x^i}{\partial \bar{x}^i} \frac{\partial x^k}{\partial \bar{x}^j} A_{ik} \frac{\partial \bar{x}^i}{\partial x^s} B^s \frac{\partial \bar{x}^j}{\partial x^r} C^r \\ &= \left( \frac{\partial x^i}{\partial \bar{x}^i} \cdot \frac{\partial \bar{x}^i}{\partial x^s} \right) \left( \frac{\partial x^k}{\partial \bar{x}^j} \cdot \frac{\partial \bar{x}^j}{\partial x^r} \right) A_{ik} B^s C^r \\ &= \left( \frac{\partial x^i}{\partial x^s} \cdot \frac{\partial x^k}{\partial x^r} \right) A_{ik} B^s C^r \\ &= \delta_s^i \delta_r^k A_{ik} B^s C^r = A_{ik} B^i C^k \\ &= A_{ij} B^i C^j \end{aligned}$$

وبذلك فإن  $A_{ij} B^i C^j$  لا متغير [لاحظ أننا استعملنا قاعدة السلسلة عدة مرات وكذلك استقلالية الإحداثيات  $x^i$  للوصول إلى المطلوب].

ونعمم الآن إلى موترات من رتب علياً أي من رتب أعلى من 2 ونعرف:

(إن مجموعة  $N^{s+p}$  من الدوال  $A^{t_1 \dots t_s}_{q_1 \dots q_p}$  في الإحداثيات  $x^i$  تكون مكونة لمركبات موتر مختلط من الرتبة  $s + p$ ، مخالفة التغاير من الرتبة  $s$  و موافقة التغاير من الرتبة  $p$ ، إذا ما تحولت على النحو:

$$\bar{A}^{u_1 u_2 \dots u_s}_{r_1 r_2 \dots r_p} = \frac{\partial \bar{x}^{u_1}}{\partial x^{t_1}} \dots \frac{\partial \bar{x}^{u_s}}{\partial x^{t_s}} \frac{\partial x^{q_1}}{\partial \bar{x}^{r_1}} \dots \frac{\partial x^{q_p}}{\partial \bar{x}^{r_p}} A^{t_1 \dots t_s}_{q_1 \dots q_p} \quad (46.1)$$

إذا ما تغيرت الإحداثيات من  $x^i$  إلى  $\bar{x}^i$ ).

من المهم ملاحظة أن ترتيب الأدلة مهم في الموترات فمثلاً  $A^i_j$  لا يعني بالضرورة  $A^i_j$  (في المصفوفات  $A^i_j$  هي محورة  $A^i_j$ ) وإذا ما بقي موتر دون تغير بإستبدال أي دليلين فإن الموتر يكون متماثلاً (Symmetric) نسبة إلى تلك الأدلة، ولو حدث ذلك فإن الموتر يبقى متماثلاً حتى في الإحداثيات الجديدة، وهذا نوضحه كما يلي:-

$$\begin{aligned} \bar{A}^{ij} &= \frac{\partial \bar{x}^i}{\partial x^{t'}} \frac{\partial \bar{x}^j}{\partial x^{k'}} A^{tk} = \frac{\partial \bar{x}^i}{\partial x^{t'}} \frac{\partial \bar{x}^j}{\partial x^{k'}} A^{kl} \\ &= \frac{\partial \bar{x}^j}{\partial x^{k'}} \frac{\partial \bar{x}^i}{\partial x^{t'}} A^{kl} = \bar{A}^{ji} \end{aligned} \quad (47.1)$$

وللأهمية نلاحظ أن التماثل لا يعرف للدليلين أحدهما سفلي والآخر علوي؛ ذلك لأن التماثل في هذه الحالة ربما لا يبقى بعد تغير الإحداثيات.

وهكذا فإن الموتر المتماثل هو ذلك الذي لا يتغير بإستبدال أي دليلين من نفس نوع التغير.

ومن الواضح أيضاً أن موتراً متماثلاً من الرتبة الثانية له  $\frac{1}{2}N(N+1)$  من المركبات المختلفة على الأكثر.

والموتر ملتوي التماثل (Skew - Symmetric) نسبة إلى دليلين من نفس النوع هو ذلك الذي تتغير إشارة مركباته (وليست المقادير) عندما يتم استبدال الدليلين بعضهما ببعض، كما أنه يكون ملتوي التماثل إذا ما غيرت المركبات اشارتها عند استبدال أي دليلين من نفس النوع وفي هذه الحالة يكون عدد المركبات المختلفة هو  $\frac{1}{2}N(N-1)$  عندما يكون الموتر من الرتبة الثانية [ لاحظ أن المركبات القطرية في هذه الحالة كلها تساوي أصفاراً ].

من خلال علاقات التحويل ذات العلاقة بتعريف الموترات من أي نوع نلاحظ ما يلي:

أ - إذا كانت مركبات موتر في منظومة إحداثيات ما تساوي الصفر عند نقطة معينة فإنها جميعاً تساوي الصفر عند تلك النقطة لكل منظومة إحداثيات أخرى.

ب - إذا كانت مركبات موتر تساوي الصفر في منظومة ما فإنها تساوي الصفر في أي منظومة أخرى، أي عند كل النقاط. والخاصية هذه هي التي توضح أهمية الموترات في التطبيقات الفيزيائية وهو أمر سوف نقوم بتوضيحه من خلال الفصل الأخير الذي ستعرض فيه بعض التطبيقات المهمة للموترات.



ح- عندما يعرف موتر عند كل النقاط أو خلال الفضاء  $V_N$  فإننا نقول بأن الموتر يكون مجال موتريا (Tensor Field).

### 9.1 الأزواج (Dyadics)

كميات أخرى ذات أهمية هي الأزواج وهي ذات علاقة بالموترات. فلو أخذنا على سبيل المثال الإحداثيات الكارتيزية المتعامدة  $V_3$  وربطنا بين وحدتي المتجه  $\hat{e}_1$  و  $\hat{e}_2$  مكونين التركيبي  $\hat{e}_1 \hat{e}_2$  [ وهي غير  $\hat{e}_1 \wedge \hat{e}_2$  أو  $\hat{e}_1 \cdot \hat{e}_2$  ].

فإننا نحصل على ما نسميه بالزوج وحيث يحقق هذا الزوج قواعد الضرب التالية:

أ - الضرب من اليمين على النحو:

$$\vec{A} \cdot \hat{e}_1 \hat{e}_2 = (\vec{A} \cdot \hat{e}_1) \hat{e}_2 = A^1 \hat{e}_2 \quad (48.1)$$

ب - الضرب من اليسار على النحو:

$$\hat{e}_1 \hat{e}_2 \cdot \vec{A} = \hat{e}_1 (\hat{e}_2 \cdot \vec{A}) = \hat{e}_1 A^2 \quad (49.1)$$

ويمكننا الحديث عن الزوج  $\vec{D}$  في الحالة العامة على أنه ذلك المكون من المتجهين  $\vec{A}$  و  $\vec{B}$  وحيث:-

$$\begin{aligned} \vec{D} = \vec{B} \vec{A} &= (\hat{e}_i B^i)(\hat{e}_j A^j) \\ &= \hat{e}_i \hat{e}_j B^i A^j \end{aligned} \quad (50.1)$$

وهكذا فإن:

$$\hat{e}_i \cdot \vec{D} = B^i \vec{A}, \quad \vec{D} \cdot \hat{e}_k = e_i B^i A^k = \vec{B} A^k$$

وعموماً نلاحظ أنه ليس من الضروري أن يكون  $\vec{A} \cdot \vec{D} = \vec{D} \cdot \vec{A}$  ولو افترضنا أن  $\vec{e} \cdot \vec{D} = \vec{D} \cdot \vec{e}$  واختارنا  $\vec{e} = \vec{e}_1$  فإن ذلك يعني أن  $A^j B^j = A^j B^j$  وهذا يعني أن  $\frac{A^i}{A^j} = \frac{B^i}{B^j}$ . أي أن المتجهين متناسبان  $\{\vec{A} = C\vec{B} ; C \text{ ثابت}\}$ . والأزواج المتماثلة يمكن جعلها قطرية؛ أي أنه يمكن كتابتها على النحو:

$$\vec{T} = \hat{e}_1 \hat{e}_1 T^{11} + \hat{e}_2 \hat{e}_2 T^{22} + \hat{e}_3 \hat{e}_3 T^{33} \quad (51.1)$$

وتكمن هنا الفائدة الجمة للأزواج في الفيزياء، حيث أنه توجد عدة مركبات يمكن تمثيلها بأزواج، وهذه متماثلة وجعلها قطرية يفيد في تسهيل الحسابات. فمثلاً يمكن التعبير عن مجموعة عزوم القصور ذاتية ومضروبات القصور في شكل موتر أو في شكل زوج  $\vec{T}$ ، وعندئذ نكتب طاقة الحركة على الصورة:

$$T = \frac{1}{2} \vec{\omega} \cdot \vec{I} \cdot \vec{\omega} \quad (52.1)$$

وحيث  $\vec{\omega}$  هو متجه السرعة الزاوية للجسم.

نلاحظ أن  $\vec{i} = \hat{e}_1 \hat{e}_1 + \hat{e}_2 \hat{e}_2 + \hat{e}_3 \hat{e}_3$  هو زوج من نوع خاص ويسمى بوحدة الزوج.

مثال (8.1)

عند دراسة تفاعل الجزئيات ينشأ الزوج من وحدة المتجهات على الشكل:

$$\vec{U} = \vec{i} - 3 \hat{e} \hat{e}$$

وحيث  $\vec{e} = \frac{\vec{r}}{|\vec{r}|}$  هي الإزاحة النسبية بين الموضعين 1 و 2 ؛ يبين أن

$$\text{أثر } \vec{U} \cdot \vec{U} \text{ أو } T_r(\vec{U} \cdot \vec{U}) = 6$$

الحل:

حيث أن:

$$\vec{U} \cdot \vec{U} = \vec{i} \cdot \vec{i} - 3 \vec{i} \cdot \vec{e} \vec{e} - 3 \vec{e} \vec{e} \cdot \vec{i} + 9 (\vec{e} \vec{e}) \cdot (\vec{e} \vec{e})$$

$$\vec{i} \cdot \vec{i} = \vec{i} \cdot \vec{i} , \vec{i} \cdot \vec{e} = \vec{e} \cdot \vec{i} = \vec{e} , \vec{e} \cdot \vec{e} = 1 \quad \text{وحيث أن}$$

$$\vec{U} \cdot \vec{U} = \vec{i} + 3 \vec{e} \vec{e} \quad \text{عليه فإن:}$$

ومنها نرى أن:

$$T_r(\vec{U} \cdot \vec{U}) = T_r(\vec{i}) + 3 \frac{|\vec{r}|^2}{|\vec{r}|^2} = 3 + 3 = 6$$

## تمارين ( 1 )

1- لو أن  $\bar{x}^1 = r$  و  $\bar{x}^2 = \theta$  و  $\bar{x}^3 = \phi$  ، استخدم منظومة الإحداثيات الكارتيزية المتعامدة للتحقق من ما إذا كان  $x^i$  تمثل مركبات متجه مخالف التغير.

2- احسب متجه السرعة في الإحداثيات الاسطوانية وفي الإحداثيات الكروية؟ ماذا تلاحظ عن طبيعتها المتجهية التحويلية.

3- ما هي العجلة في الإحداثيات الكروية؟ هل تمثل مركباتها مركبات متجه مخالف التغير؟

4- إذا كان  $A_{ij} = \begin{pmatrix} -1 & 0 & 2 \\ 0 & 1 & 3 \\ 0 & -1 & 1 \end{pmatrix}$  و  $[a_i] = (-1, 1, -1)$

فأحسب: أ-  $a_i A_{ij}$  ب-  $A_{ij} A_{ij}$  ج-  $a_j A_{ij}$

5- إذا كان  $A_{ij}$  موترًا ملتوي التماثل فأثبت أن:-

$$(\delta_j^i \delta_l^k + \delta_l^i \delta_j^k) A_{ik} = 0$$

6- لو أن  $T_{ij} = 2 \mu E_{ij} + \lambda (E_{kk}) \delta_{ij}$

فأوضح بأن:

أ-  $w = \frac{1}{2} T_{ij} E_{ij} = \mu E_{ij} E_{ij} + \frac{\lambda}{2} (E_{kk})^2$

ب-  $P = T_{ij} T_{ij} = 4 \mu^2 E_{ij} E_{ij} + (E_{kk})^2 (4 \mu \lambda + 3 \lambda^2)$

$$7- \text{ لو أن } (b_i) = \begin{pmatrix} 0 \\ 2 \\ 3 \end{pmatrix} \quad \text{و} \quad (a_i) = \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 0 \end{pmatrix}$$

$$\text{و } [S_{ij}] = \begin{pmatrix} 0 & 1 & 2 \\ 1 & 2 & 3 \\ 4 & 0 & 1 \end{pmatrix} \text{ فأحسب}$$

$$T_{ij} = \epsilon_{ijk} a_k \quad \text{أ -}$$

$$C_i = \epsilon_{ijk} a_{kj} b_k \quad \text{ب -}$$

$$d_i = \epsilon_{ijk} S_{jk} \quad \text{ج -}$$

علماء بأن

$$\epsilon_{ijk} = \begin{cases} +1 & \text{إذا كان } (ijk) \text{ تبديلية زوجية} \\ 0 & \text{إذا تساوي أي دليلين} \\ -1 & \text{إذا كان } (ijk) \text{ تبديلية فردية} \end{cases}$$

$$8- \text{ ليكن } T_{ij} = \frac{1}{2} (S_{ij} + S_{ji}) \text{ و } R_{ij} = \frac{1}{2} (S_{ij} - S_{ji}), \text{ أوضح بأن}$$

$$R_{ij} = R_{ji} \text{ و } T_{ij} = T_{ji} \text{ وأن } S_{ij} = T_{ij} + R_{ij}$$

$$9- \text{ أثبت أن موترًا متماثلًا من الرتبة الثانية له } \frac{1}{2} N (N + 1) \text{ من المركبات المختلفة على الأكثر.}$$

$$10- \text{ أثبت أن } \vec{i} = \hat{e}_1 \hat{e}_1 + \hat{e}_2 \hat{e}_2 + \hat{e}_3 \hat{e}_3$$

هو العنصر المحايد لمجموعة الأزواج.

$$11- \text{ إذا كان } \vec{A} \text{ و } \vec{B} \text{ متجهين فأحسب:}$$

$$\vec{A} \cdot \vec{A} \quad \vec{B} \cdot \vec{B} \quad \text{أ -} \quad \vec{A} \cdot \vec{B} \quad \vec{B} \cdot \vec{A} \quad \text{ب -} \quad \vec{A} \cdot \vec{A} \quad \vec{B} \cdot \vec{B} \quad \text{ج -}$$

## الفصل الثاني

### *Algebra of Tensors* جبر الموترات

1.2 تقديم.

2.2 جمع وطرح الموترات.

3.2 ضرب الموترات.

أ - الضرب الخارجي.

ب- الضرب الداخلي.

4.2 قانون القسمة.

5.2 رموز التباديل

6.2 الموترات الزائفة.

## 1.2 تقديم

من ضمن اهتمامات علم الجبر استحداث طرق للتعامل مع الكميات الجديدة الناتجة من مسائل تنسيقية (coordination) حتى يتم تطوير النظرية الخاصة بتلك الكميات الجديدة كما هو الحال في خواص جبر الموترات الناتج من دراسة الفضاء المتجهي الخطي ذي بعد محدود. عليه فإننا سنقوم في هذا الفصل بدراسة جبر الموترات.

كما سبق وأن تعرضنا بالفصل السابق إلى أن الموترات هي كميات رياضية يتم تحويلها من مناط اسناد إلى مناط اسناد آخر حسب تحويلات معينة، مثلاً للموتر المختلط  $B_j^i$  نرى أن التحويلة هي:-

$$\bar{B}_j^i = \frac{\partial \bar{x}^i}{\partial x^k} \frac{\partial x^k}{\partial \bar{x}^j} B_k^i \quad (1.2)$$

و  $\bar{B}_j^i$  هو موتر مختلط من الرتبة الثانية مخالف التغير في  $i$  وموافق التغير في  $j$ .  
دعنا الآن نبدأ بتعريف الجمع والطرح للموترات.

## 2.2 جمع وطرح الموترات:

إذا كان لدينا الموتر  $A_{j_1 j_2 \dots j_p}^{i_1 i_2 \dots i_s}$  والموتر  $B_{j_1 j_2 \dots j_p}^{i_1 i_2 \dots i_s}$  حيث  $A$  و  $B$  ولهما نفس الرتبة وكذلك نفس رتب تخالف وتوافق التغير (أو نفس عدد مركبات تخالف وتوافق التغير)، في هذه الحالة يمكن جمع أو طرح  $A$  و  $B$  وبذلك نحصل على موتر جديد له نفس رتبة  $A$  أو  $B$ .

$$C_{j_1 j_2 \dots j_p}^{i_1 i_2 \dots i_s} = A_{j_1 j_2 \dots j_p}^{i_1 i_2 \dots i_s} \pm B_{j_1 j_2 \dots j_p}^{i_1 i_2 \dots i_s} \quad (2.2)$$

وهكذا شرط جمع أو طرح الموترات هو أن تكون من نفس الرتبة سواء في تخالف أو توافق التغاير .

مثال (I.2):

هل يمكننا جمع الموتر  $A^{ij}$  مع الموتر  $B_j^i$  ؟

الحل:

رغم إن الموتر  $A$  و  $B$  هما نفس الرتبة غير أنهما يختلفان في رتبة تخالف وتوافق التغاير، حيث أن الأول  $A$  هو موتر من الرتبة الثانية في تخالف التغاير والثاني  $B$  هو موتر من الرتبة الأولى في تخالف التغاير ومن الرتبة الأول في توافق التغاير، وبذلك فإنه لا يمكن جمع  $A$  و  $B$  لعدم اتفاه مع التعريف (2.2).

مثال 2.2:

كون علاقة بين الموتر  $A_{kj}^{lmn}$  و  $B_{kj}^{lmn}$  وما هو الشرط اللازم لعمل ذلك؟

الحل:

بما أن الموتر  $A$  و  $B$  هما من نفس النوع (كل منهما من الرتبة الثالثة في تخالف التغاير ومن الرتبة الثانية في توافق التغاير)، إذاً نستطيع تكوين علاقة خطية بينهما على النحو:

$$D_{kj}^{lmn} = \alpha A_{ki}^{lmn} + \beta B_{kj}^{lmn} \quad (3.2)$$

شريطة أن تكون  $\alpha$  و  $\beta$  كميات لازمة (Invariant).



## 3.2 ضرب الموترات

## أ - الضرب الخارجي (outer Product)

إذا كان لدينا الموتران  $A_{j_1 j_2 \dots j_p}^{i_1 i_2 \dots i_s}$  و  $B_{l_1 l_2 \dots l_r}^{k_1 k_2 \dots k_n}$  وهما موتران ليسا بالضرورة من نفس الرتبة، عندئذ يعرف حاصل ضرب  $A$  و  $B$  الخارجي على أنه موتر جديد رتبته تساوي حاصل جمع رتبة  $A$  ورتبة  $B$  وتكتب على الصورة:-

$$C_{j_1 j_2 \dots j_p l_1 l_2 \dots l_r}^{i_1 i_2 \dots i_s k_1 k_2 \dots k_n} = A_{j_1 j_2 \dots j_p}^{i_1 i_2 \dots i_s} B_{l_1 l_2 \dots l_r}^{k_1 k_2 \dots k_n} \quad (4.2)$$

فمثلاً لو كان لدينا الموتر  $A_n^{km}$  والموتر  $B_i^l$  فإن حاصل ضربهما الخارجي

هو:

$$C_{ni}^{kml} = A_n^{km} B_i^l$$

ونلاحظ أن الموتر الأول  $A$  هو من الرتبة الثالثة بينما  $B$  من الرتبة الثانية وبذلك فإن  $C$  هو موتر من الرتبة الخامسة.

## ب- الضرب الداخلي (Inner Multiplication)

قبل أن نتحدث عن تكوين موترات بإستخدام الضرب الداخلي نتعرف:

أولاً: إلى عملية التقليلص (Contraction) أو الإنقباض.

ويعرف التقليلص بأنه تلك العملية التي يتم تقليلص رتبة أي موتر مختلط بمقدار اثنان وذلك بالجمع على دليل واحد علوي وآخر سفلي. فمثلاً لو كان لدينا الموتر المختلط من الرتبة الرابعة  $A_{j_n}^{lk}$  فإنه وحسب تعريف الموترات نجد أن:

$$\bar{A}_{jn}^{lk} = \frac{\partial \bar{x}^l}{\partial x^m} \frac{\partial \bar{x}^k}{\partial x^i} \frac{\partial x^s}{\partial \bar{x}^j} \frac{\partial x^r}{\partial \bar{x}^n} A_{sr}^{mi} \quad (5.2)$$

الآن لو وضعنا  $k = j$  مثلاً وقمنا بالجمع على هذا الدليل فإننا نحصل على:

$$\bar{A}_{kn}^{lk} = \frac{\partial \bar{x}^l}{\partial x^m} \frac{\partial \bar{x}^k}{\partial x^i} \frac{\partial x^s}{\partial \bar{x}^k} \frac{\partial x^r}{\partial \bar{x}^n} A_{sr}^{mi} \quad (6.2)$$

وباستخدام قاعدة السلسلة نجد أن:

$$\frac{\partial \bar{x}^k}{\partial x^i} \frac{\partial x^s}{\partial \bar{x}^k} = \frac{\partial x^s}{\partial x^i} = \delta_i^s \quad (7.2)$$

بالتعويض في المعادلة (5.2) نحصل على:

$$\bar{A}_{jn}^{lk} = \frac{\partial \bar{x}^l}{\partial x^m} \frac{\partial x^r}{\partial \bar{x}^n} \delta_i^s A_{sr}^{mi} = \frac{\partial \bar{x}^l}{\partial x^m} \frac{\partial x^r}{\partial \bar{x}^n} A_{ir}^{mr} \quad (8.2)$$

وبذلك نرى أن  $A_{kn}^{lk}$  هو موتر مختلط من الرتبة الثانية، أي أنه بالجمع على دليلين أحدهما علوي والآخر سفلي تفصلت رتبة الموتر بمقدار اثنين وعموماً تفقدنا هذه العملية إلى الحصول على موتر من الرتبة  $2-r$  حيث كان موترًا مختلطاً رتبة  $r$ . نلاحظ أيضاً أنه لموتر مثل  $A_{lmn}^{ij}$  وباستخدام تقليصين  $A_{lii}^{jj}$  نحصل على متجه موافق التغاير وباستعمال عملية التقليص للموتر السابق يمكننا تكوين الموترات التالية:

$A_{ijn}^{ij}$  ،  $A_{jmi}^{ij}$  ،  $A_{lmj}^{ij}$  ،  $A_{ljn}^{ij}$  ،  $A_{imn}^{ij}$  ،  $A_{lin}^{ij}$  ،  $A_{lji}^{ij}$  ،  $A_{lii}^{jj}$   
أخرى أن الجمع في عملية التقليص يتم على دليلين أحدهما علوي والآخر سفلي. وهذا يعني أنه لا يمكن القيام بعملية التقليص على دليلين من نفس النوع، وذلك لأن الناتج لا يمكن بالضرورة موترًا.

مثال (3.2)

طبق عملية التقليل على الموتر المختلط  $A^i_j$ ؟ ماذا يكون الناتج؟ عند تطبيق عملية التقليل على  $A^i_j$  نحصل على  $A^i_i$  وحيث أن  $A^i_j$  موتر من الرتبة الثانية فإن  $A^i_i$  هو موتر من الرتبة الصفيرية أي أن  $A^i_i$  هو كمية لازمة أو لا متغير.

الآن بعد أن قدمنا تعريفاً لعملية التقليل، نعود لنذكر بأنه يمكن الربط بين عملية الضرب الخارجي بالفقرة السابقة (التقليل) لتكوين موترات.

فإذا كان لدينا موتران مختلطان  $A^{ij}_k$  و  $B^k_{mnl}$  فإننا باستخدام الضرب الخارجي وعملية التقليل نكون الموتر:

$$C^{ij}_{mnl} = A^{ij}_k B^k_{mnl} \quad (9.2)$$

وهو موتر من الرتبة الخامسة، وحيث ترى أن عملية التقليل قلصت من الرتبة بمقدار 2 عنها في عملية الضرب الخارجي العادية وعملية التقليل كان هنا على الدليل  $k$ .

وبهذه الطريقة يمكن اختزال رتبة الموترات المضروبة والموتر الناتج وتسمى بحاصل الضرب الداخلي (Inner Product).

## 4.2 قانون القسمة (Quotient law)

لتحديد ما إذا كانت مجموعة من الدوال تمثل مركبات موتر يمكن القول بأن الطريقة المباشرة للاختبار ليست بالسهلة ولذلك فإننا نستخدم القانون الموالي وهو ما نسميه بقانون القسمة والذي ينص على ما يلي:

(إن  $N^P$  من الدوال  $x^i$  تكون مركبات موتر رتبته  $P$ ، ذي صيغة مخالفة وموافقة التغاير، إذا ما كان حاصل الضرب الداخلي لهذه الدوال مع أي موتر اختياري موترًا أيضاً).

وهذا يعني أن هذا القانون هو اختبار بسيط يوضح ما إذا كانت كمية معطاة تسلك سلوك المتوترات أم لا، ولتوضيح كيفية العمل بقانون القسمة دعنا نعطي المثال التالي: [ملاحظة: القسمة بالمفهوم العادي غير معرفة هنا].

مثال (4.2)

إذا ما اعطيت الكميات  $A^{ijk}$  استخدام قانون القسمة لاثبات الحالة التي تكون فيها هذه الكميات مركبات موتر.

الحل:

ليكن  $B_{ij}^P$  موترًا مختلطًا اختياريًا عندئذ:

$$\bar{B}_{ij}^P = \frac{\partial \bar{x}^P}{\partial x^r} \frac{\partial x^s}{\partial \bar{x}^i} \frac{\partial x^t}{\partial \bar{x}^j} B_{st}^r \quad (10.2)$$

الآن نقوم بضرب  $B_{ij}^P$  مع  $A^{ijk}$  ضرباً داخلياً فتكون النتيجة  $C^{kP}$  وحيث:

$$C^{kP} = A^{ijk} B_{ij}^P \quad (11.2)$$

الآن نثبت أنه إذا كان حاصل الضرب  $C^{kP}$  موتر فإن  $A^{ijk}$  تكون موترًا أيضاً هذا نبينه كما يلي:

$$\bar{C}^{kp} = C^{km} \frac{\partial \bar{x}^k}{\partial x^l} \frac{\partial \bar{x}^p}{\partial x^m} \quad (12.2)$$

كما أنه من المعادلة (11.2) نرى أن:

$$\bar{C}^{kp} = \bar{A}^{ijk} \bar{B}_{ij}^p \quad (13.2)$$

من المعادلة (13.2) والمعادلة (10.2) نحصل على:-

$$\bar{C}^{kp} = \bar{A}^{ijk} B_{st}^r \frac{\partial \bar{x}^p}{\partial x^r} \frac{\partial x^s}{\partial \bar{x}^i} \frac{\partial x^t}{\partial \bar{x}^j} \quad (14.2)$$

وبالتعويض عن  $\bar{C}^{kp}$  بالمعادلة (12.2) في المعادلة (14.2) نجد أن:

$$\frac{\partial \bar{x}^k}{\partial x^l} \frac{\partial \bar{x}^p}{\partial x^m} C^{lm} = \bar{A}^{ij} \frac{\partial \bar{x}^p}{\partial x^r} \frac{\partial x^s}{\partial \bar{x}^i} \frac{\partial x^t}{\partial \bar{x}^j} B_{st}^r \quad (15.2)$$

ولكن  $C^{lm} = A^{stl} B_{st}^r$  ، بذلك فإن:

$$\frac{\partial \bar{x}^k}{\partial x^l} \frac{\partial \bar{x}^p}{\partial x^m} A^{stl} B_{st}^m = \bar{A}^{ijk} B_{st}^r \frac{\partial \bar{x}^p}{\partial x^r} \frac{\partial x^s}{\partial \bar{x}^i} \frac{\partial x^t}{\partial \bar{x}^j} \quad (16.2)$$

الآن بضرب هذه المعادلة في  $\frac{\partial x^\alpha}{\partial \bar{x}^p}$  والجمع على  $p$  واستخدام قاعدة

السلسلة نحصل على:

$$\delta_m^\alpha \left\{ \bar{A}^{ijk} \frac{\partial x^s}{\partial \bar{x}^i} \frac{\partial x^t}{\partial \bar{x}^j} - \frac{\partial \bar{x}^k}{x^l} A^{stl} \right\} B_{st}^\alpha = 0 \quad (17.2)$$

أو أن:

$$\left[ \bar{A}^{ijk} \frac{\partial x^s}{\partial \bar{x}^i} \frac{\partial x^t}{\partial \bar{x}^j} - \frac{\partial \bar{x}^k}{x^l} A^{stl} \right] B_{st}^r = 0 \quad (18.2)$$

وحيث أن  $B_{s'}^{\alpha}$  هو موتر اختياري فإنه يمكن اختياره بحيث أن مركبة واحدة  $B_{s'}^{\alpha}$  لاتساوي الصفر في كل مرة ونعيد ذلك كما يحلو لنا وبذلك نحصل على:

$$\bar{A}^{ijk} \frac{\partial x^s}{\partial \bar{x}^i} \frac{\partial x^t}{\partial \bar{x}^j} - \frac{\partial \bar{x}^k}{x^m} A^{stm} = 0 \quad (19.2)$$

الآن بضرب هذه المعادلة الأخيرة في  $\frac{\partial \bar{x}^r}{\partial x^s}$  و  $\frac{\partial \bar{x}^q}{\partial x^t}$  والجمع على  $s$  و  $t$  واستخدام قاعدة السلسلة مرتين نحصل على:

$$\bar{A}^{r q k} = \frac{\partial \bar{x}^r}{\partial x^s} \frac{\partial \bar{x}^q}{\partial x^t} \frac{\partial \bar{x}^k}{x^m} A^{stm} \quad (20.2)$$

وهكذا توصلنا إلى أن الكميات  $A^{stm}$  هي مركبات موتر من الرتبة الثالثة: [لاحظ أن هذا المثال يمكن اعتباره كبرهان خاص لقانون القسمة].

## 5.2 رموز التباديل (Permutation Symbols)

قبل أن نخوض في موضوع الموترات الزائفة لابد لنا من دراسة مستفيضة لكميات مهمة نسميها بـ رموز التباديل.

رموز التباديل  $\epsilon_{ijk}$  (Permutation symbols) حيث  $\epsilon_{ijk}$  هو موتر من الرتبة الثالثة كما سترى من الفقرات والبنود التالية، أدلة هذا الرمز هي  $(i j k)$  وتأخذ القيم 1, 2, 3 كما يعرف  $\epsilon_{ijk}$  على النحو التالي:

$$\epsilon_{ijk} = \begin{cases} +1 & \text{إذا كانت الألة لها تبديل زوجي} \\ -1 & \text{إذا كانت الألة لها تبديل فردي} \\ 0 & \text{إذا كان اثنان أو أكثر من الألة متساوية} \end{cases} \quad (21.2)$$

من هنا نستطيع كتابة كل الاحتمالات الممكنة للقيم غير الصفريية لهذا الرمز وهي:

$$\epsilon_{ijk} = -\epsilon_{ikj} = \epsilon_{kij} = -\epsilon_{kji} = \epsilon_{jki} = -\epsilon_{jik} \quad (22.2)$$

وهي ستة احتمالات (لتغير مواضع الأدلة).

ونستطيع الاستفادة من هذا الرمز في إيجاد حاصل الضرب الاتجاهي للمتجهات فلو أخذنا  $\{\hat{e}_1, \hat{e}_2, \hat{e}_3\}$  التي تمثل وحدات متجه في اتجاه المحاور الثلاثة  $ox, oy, oz$  على التوالي وحيث أن:

$$\{\hat{e}_1 \wedge \hat{e}_2 = \hat{e}_3\} \quad (23.2)$$

فإنه يمكن كتابة المعادلة (23.2) على الصورة:

$$\hat{e}_1 \wedge \hat{e}_2 = \epsilon_{121} \hat{e}_1 + \epsilon_{122} \hat{e}_2 + \epsilon_{123} \hat{e}_3 \quad (24.2)$$

$$\epsilon_{123} = 1 \text{ و } \epsilon_{121} = \epsilon_{122} = 0 \quad \text{ذلك لأن}$$

كذلك نستطيع إيجاد حاصل ضرب كل من  $\hat{e}_1 \wedge \hat{e}_3$  و  $\hat{e}_2 \wedge \hat{e}_3$  بنفس الطريقة السابقة وبذلك يمكننا وضع حاصل الضرب هذا في صورة عامة على النحو التالي:

$$\hat{e}_i \wedge \hat{e}_j = \epsilon_{ijk} \hat{e}_k \quad (25.2)$$

$\epsilon_{ijk}$  تساوي صفراً عدا الحالة  $i \neq j \neq k$ .

مثال (5.2)

أوجد حاصل ضرب المتجهين  $\vec{A} \wedge \vec{B}$  باستخدام الكميات  $\epsilon_{ijk}$ .

الحل:

يمكن كتابة المتجه  $\vec{A}$  على الصورة:

$$\vec{A} = A_i \hat{e}_i \quad (26.2)$$

وكذلك المتجه  $\vec{B}$  يمكن كتابته على النحو:

$$\vec{B} = B_j \hat{e}_j \quad (27.2)$$

وعليه فإن

$$\vec{A} \wedge \vec{B} = A_i B_j \hat{e}_i \wedge \hat{e}_j \quad (28.2)$$

ومن المعادلة (25.2) يمكن كتابة المعادلة (28.2) على الشكل:

$$\vec{A} \wedge \vec{B} = A_i B_j \epsilon_{ijk} \hat{e}_k \quad (29.2)$$

أو على الشكل:

$$\vec{A} \wedge \vec{B} = \epsilon_{ijk} A_i B_j \hat{e}_k \quad (30.2)$$

بتحليل المعادلة (30.2) نحصل على ستة حدود فقط لا تساوي صفراً؛ وهذا ناتج عن تعريف  $\epsilon_{ijk}$  والحدود الستة هي:-

$$\begin{aligned} \vec{A} \wedge \vec{B} = & \epsilon_{123} A_1 B_2 \hat{e}_3 + \epsilon_{132} A_1 B_3 \hat{e}_2 + \epsilon_{312} A_3 B_1 \hat{e}_2 \\ & + \epsilon_{312} A_3 B_2 \hat{e}_1 + \epsilon_{231} A_2 B_3 \hat{e}_1 + \epsilon_{213} A_2 B_1 \hat{e}_3 \end{aligned} \quad (31.2)$$



ونلاحظ أن  $\epsilon_{123} = \epsilon_{231} = \epsilon_{312} = 1$  كما أن  $\epsilon_{132} = \epsilon_{321} = \epsilon_{213} = -1$  وذلك انطلاقاً من تعريف  $\epsilon_{ijk}$  [لاحظ تغير مواضع الأدلة وما يحدث نتيجة لذلك من تغير في الإشارة]. عليه فإن المعادلة (31.2) يمكن وضعها على الصورة التالية:-

$$\begin{aligned} \vec{A} \wedge \vec{B} = & (A_2 B_3 - A_3 B_2) \hat{e}_1 + (A_3 B_1 - A_1 B_3) \hat{e}_2 \\ & + (A_1 B_2 - A_2 B_1) \hat{e}_3 \end{aligned} \quad (32.2)$$

وهذه هي النتيجة المتوقعة والمعروفة لدى الطالب.

مثال (6.2)

اثبت العلاقة الآتية  $\epsilon_{ijk} \epsilon_{ijk} = 6$  ؟

الحل:

بفك المقدار السابق نحصل على ستة حدود فقط لا تساوي صفراً وهي:

$$\begin{aligned} \epsilon_{ijk} \epsilon_{ijk} = & \epsilon_{ijk} \epsilon_{ijk} + \epsilon_{ikj} \epsilon_{ikj} + \epsilon_{kij} \epsilon_{kij} \\ & + \epsilon_{kji} \epsilon_{kji} + \epsilon_{jki} \epsilon_{jki} + \epsilon_{jik} \epsilon_{jik} \end{aligned}$$

[نلاحظ أن كل  $ijk$  مختلفة عن بعضها] الآن بالتعويض عن قيم  $\epsilon_{ijk}$  نحصل على:

$$\begin{aligned} \epsilon_{ijk} \epsilon_{ijk} = & (+1)(+1) + (-1)(-1) + (+1)(+1) + (-1)(-1) \\ & + (+1)(+1) + (-1)(-1) \end{aligned}$$

ومنها نحصل على:

$$\epsilon_{ijk} \epsilon_{ijk} = 6$$

مثال (7.2):

اثبت العلاقة التالية:

$$\epsilon_{mjk} \epsilon_{njk} = 2 \delta_{mn}$$

الحل:

$$\delta_{mn} = \begin{cases} 0 & m \neq n \\ 1 & m = n \end{cases}$$

حيث

فإنه عند حساب مفكوك المقدار  $\epsilon_{mjk} \epsilon_{njk}$  للحالة  $m \neq n$  ستكون قيم كل الحدود تساوي الصفر وذلك راجع إلى أن كل الحدود في هذه الحالة تحوي أدلة متشابهة، لكن في الحالة  $m = n$  مثلاً  $m = n = 1$  فإنه يوجد حدان فقط لا يساويان الصفر (وهي  $jk = 23$  و  $jk = 32$ ) ويمكن كتابتها على الصورة التالية:

$$\epsilon_{ijk} \epsilon_{ijk} = \epsilon_{123} \epsilon_{123} + \epsilon_{132} \epsilon_{132} = 2$$

إذا بكتابة النتيجة السابقة في صورة عامة نحصل على المطلوب وهو:

$$\epsilon_{mjk} \epsilon_{njk} = 2 \delta_{mn}$$

(لاحظ أن  $\delta_{mn}$  ليس بالضرورة موترًا)

مثال (8.2):

أثبت العلاقة التالية

$$\epsilon_{mnk} \epsilon_{ijk} = \delta_{mi} \delta_{nj} - \delta_{mj} \delta_{ni}$$

الحل:

المقدار  $\epsilon_{mnk} \epsilon_{ijk}$  لا يساوي صفراً فقط في حالتين وهما الحالة  $(n=j, m=i)$  والحالة  $(n=i, m=j)$  أما باقي الحدود فتساوي صفراً؛ ويرجع السبب في ذلك إلى أنها تحوي أدلة متشابهة وبذلك يصبح مفكوك المقدار السابق على الصورة:

$$\epsilon_{mnk} \epsilon_{ijk} = \delta_{mi} \delta_{nj} \epsilon_{ijk} \epsilon_{ijk} + \delta_{mj} \delta_{ni} \epsilon_{jik} \epsilon_{ijk}$$

وبما أن  $\epsilon_{ijk} = +1$  و  $\epsilon_{jik} = -1$  فإنه يمكن كتابة المعادلة السابقة على النحو التالي:

$$\epsilon_{mnk} \epsilon_{ijk} = \delta_{mi} \delta_{nj} - \delta_{mj} \delta_{ni}$$

وهو المطلوب.

مثال (9.2):

أثبت صحة المتطابقة الاتجاهية الآتية:

$$\vec{A} \wedge (\vec{B} \wedge \vec{C}) = (\vec{A} \cdot \vec{C}) \vec{B} - (\vec{A} \cdot \vec{B}) \vec{C}$$

الحل:

حيث أن:

$$\vec{A} \wedge (\vec{B} \wedge \vec{C}) = A_i \hat{e}_i \wedge (B_j \hat{e}_j \wedge C_l \hat{e}_l)$$

وباستخدام العلاقة (25.2) يمكننا كتابة المعادلة الأخيرة على الصورة:

$$\vec{A} \wedge (\vec{B} \wedge \vec{C}) = \epsilon_{jlk} A_i B_j C_l \hat{e}_i \wedge \hat{e}_k$$

مرة أخرى نستخدم العلاقة (25.2) لنحصل على:

$$\vec{A} \wedge (\vec{B} \wedge \vec{C}) = \epsilon_{jlk} \epsilon_{ikn} A_i B_j C_l \hat{e}_n$$

وحيث أن  $\epsilon_{jlk} \epsilon_{jkn} = -\epsilon_{jlk} \epsilon_{ink}$ 

باستعمال نتائج المثال السابق نحصل على

$$\vec{A} \wedge (\vec{B} \wedge \vec{C}) = -(\delta_{ji} \delta_{ln} - \delta_{jn} \delta_{li}) A_i B_j C_l \hat{e}_n$$

وبفك هذا المقدار للدليل  $n$  أولاً ثم الدليل  $l$  ثانياً نجد أن:

$$\begin{aligned} \vec{A} \wedge (\vec{B} \wedge \vec{C}) &= A_l B_j C_l \hat{e}_j - A_i B_i C_l \hat{e}_l \\ &= (A_l C_l) (B_j \hat{e}_j) - (A_i B_i) (C_l \hat{e}_l) \end{aligned}$$

ولكن  $\vec{A} \cdot \vec{B} = A_i B_i$  و  $\vec{A} \cdot \vec{C} = A_l C_l$  وبذلك فإننا نصل إلى النتيجة المطلوبة وهي:

$$\vec{A} \wedge (\vec{B} \wedge \vec{C}) = (\vec{A} \cdot \vec{C}) \vec{B} - (\vec{A} \cdot \vec{B}) \vec{C}$$

مثال (10.2)

أوجد قيمة  $\epsilon_{ijk} \in_{pqr}$  ؟

الحل:

هناك ستة احتمالات فقط للمقدار  $\epsilon_{ijk} \in_{pqr}$  لا تساوي الصفر:الأول عندما  $i = P$  و  $j = q$  و  $k = r$ الثاني عندما  $i = q$  و  $j = r$  و  $k = P$ الثالث عندما  $i = r$  و  $j = P$  و  $k = q$ الرابع عندما  $i = P$  و  $j = r$  و  $k = q$ الخامس عندما  $i = q$  و  $j = P$  و  $k = r$ السادس عندما  $i = r$  و  $j = q$  و  $k = P$ 

عليه إذا قمنا بفك المقدار المذكور فإننا نحصل على:-

$$\begin{aligned} \epsilon_{ijk} \in_{pqr} &= \delta_{iP} \delta_{jq} \delta_{kr} \epsilon_{ijk} \in_{ijk} + \delta_{iq} \delta_{jr} \delta_{kP} \epsilon_{ijk} \in_{ikj} \\ &+ \delta_{ir} \delta_{jP} \delta_{kq} \epsilon_{ijk} \in_{jik} + \delta_{iP} \delta_{jr} \delta_{kq} \epsilon_{ijk} \in_{kij} \\ &+ \delta_{iq} \delta_{jP} \delta_{kr} \epsilon_{ijk} \in_{jki} + \delta_{ir} \delta_{jq} \delta_{kP} \epsilon_{ijk} \in_{kji} \end{aligned}$$

ولكن نحن نعلم بأن

$$\epsilon_{ikj} = \epsilon_{jik} = \epsilon_{kji} = -1 \quad \text{و} \quad \epsilon_{ijk} = \epsilon_{jki} = \epsilon_{kij} = 1$$

وعليه فإننا نحصل على:

$$\begin{aligned} \epsilon_{ijk} \in_{pqr} &= \delta_{iP} \delta_{jq} \delta_{kr} - \delta_{iP} \delta_{jr} \delta_{kq} - \delta_{iq} \delta_{jr} \delta_{kP} \\ &+ \delta_{iq} \delta_{jP} \delta_{kr} + \delta_{ir} \delta_{jP} \delta_{kq} - \delta_{ir} \delta_{jq} \delta_{kP} \end{aligned}$$

وهذه المعادلة يمكن كتابتها على الصورة:

$$\begin{aligned} \epsilon_{ijk} \epsilon_{pqr} = & \delta_{ip} \begin{vmatrix} \delta_{jq} & \delta_{jr} \\ \delta_{kq} & \delta_{kr} \end{vmatrix} - \delta_{iq} \begin{vmatrix} \delta_{jr} & \delta_{jp} \\ \delta_{kr} & \delta_{kp} \end{vmatrix} \\ & + \delta_{ir} \begin{vmatrix} \delta_{jp} & \delta_{jq} \\ \delta_{kp} & \delta_{kq} \end{vmatrix} \end{aligned}$$

أو أن

$$\epsilon_{ijk} \epsilon_{pqr} = \begin{vmatrix} \delta_{ip} & \delta_{iq} & \delta_{ir} \\ \delta_{jp} & \delta_{jq} & \delta_{jr} \\ \delta_{kp} & \delta_{kq} & \delta_{kr} \end{vmatrix}$$

مثال (11.2)

أثبت أن:

$$\begin{vmatrix} a_1 & a_2 & a_3 \\ b_1 & b_2 & b_3 \\ c_1 & c_2 & c_3 \end{vmatrix} = \epsilon_{ijk} a_i b_j c_k$$

الحل:

بفك الطرف الأيمن واستخدام خواص الرمز  $\epsilon_{ijk}$  نحصل على:

$$\begin{aligned} \epsilon_{ijk} a_i b_j c_k = & \epsilon_{123} a_1 b_2 c_3 + \epsilon_{132} a_1 b_3 c_2 + \epsilon_{213} a_2 b_1 c_3 \\ & + \epsilon_{231} a_2 b_3 c_1 + \epsilon_{312} a_3 b_1 c_2 + \epsilon_{321} a_3 b_2 c_1 \end{aligned}$$

ويستخدم قيم  $\epsilon_{ijk} \in$  نحصل على:

$$\epsilon_{ijk} a_i b_j c_k = a_1 \begin{vmatrix} b_2 & b_3 \\ c_2 & c_3 \end{vmatrix} - a_2 \begin{vmatrix} b_1 & b_3 \\ c_1 & c_3 \end{vmatrix} + a_3 \begin{vmatrix} b_1 & b_2 \\ c_1 & c_2 \end{vmatrix}$$

ولكن الطرف الأيمن بالمعادلة الأخيرة يعطي قيمة المحددة:

$$\begin{vmatrix} a_1 & a_2 & a_3 \\ b_1 & b_2 & b_3 \\ c_1 & c_2 & c_3 \end{vmatrix}$$

## 6.2 الموترات الزائفة (Pseudotensor)

قبل البدء بتعريف هذا النوع من الموترات، دعنا نعطي طريقة أخرى مختلفة لكتابة الموترات. نفترض أنه لدينا عمود له  $N$  من المركبات وحيث نكتبه عادة على الصورة:

$$\underline{x} = \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ \vdots \\ x_N \end{pmatrix} \quad (33.2)$$

فإذا خضعت الكميات  $x_i$  عند تحويل الإحداثيات إلى التحويلة:

$$\bar{x}_i = A_i^j x_j \quad (34.2)$$

فإننا نطلق على الكميات  $x_i$  مركبات موتر موافق التغير من الرتبة الأولى (مركبات متجه) وذلك حسب التحويلة (34.2).  $A$  هي مصفوفة غير شادة (*nonsingular matrix*) ذات بعد  $N \times N$ . في المعادلة (34.2)  $z$  ترمز للأعمدة و  $n$  للصفوف.

وفي حالة أنه لدينا صف له  $N$  من المركبات فإننا نكتبه على النحو:

$$\underline{x} = (x^1 x^2 \dots x^N) \quad (35.2)$$

وكذلك إذا خضعت الكميات  $x^i$  عند تحويل الإحداثيات إلى التحويلة:

$$\bar{x}^i = (\bar{A}^1)^i_j x^j \quad (36.2)$$

فإننا نطلق في هذه الحالة على  $x^i$  مركبات موتر من الرتبة الأولى من النوع مخالف التغير.

وهكذا يمكن تعميم هذا التعريف للموترات من رتب عليا، فمثلاً  $x^i_{jl}$  تكون موترًا من الرتبة الثالثة وموافقة التغير في  $j$  و  $l$  ومخالفة التغير في  $i$  إذا ما تحولت مركباتها على النحو:

$$\bar{x}^i_{jl} = A^m_j A^n_l (\bar{A}^1)^i_k X^k_{mn} \quad (37.2)$$

مثال (12.2)

إذا كانت الكميات  $\delta^i_j$  معرفة على النحو:

$$\delta^i_j = \begin{cases} 0 & i \neq j \\ 1 & i = j \end{cases}$$

فإن:

$$(A^i_j) (\bar{A}^1)^i_m \delta^m_l = A^i_j (\bar{A}^1)^i_l = (A \bar{A}^1)^i_j$$

أي أن:

$$\bar{\delta}^i_j = A^i_j (\bar{A}^1)^i_m \delta^m_l$$



وهذا يعني أن  $\delta_j^i$  موتر مختلط من الرتبة الثانية.

الآن نعود إلى هذه التحويلات لنلاحظ أن محدداتها له الخاصية التالية:

$$\det A = \pm 1 \quad (38.2)$$

حيث  $\det A = +1$  ذات علاقة بعملية الدوران المكاني. و  $\det A = -1$  ذات علاقة بعملية انقلاب مكاني أو دوران وإنقلاب مكانيين معاً.

من المثال (11.2) نرى أن:

$$\epsilon_{ijk} \det A = A_i^l A_j^m A_k^n \epsilon_{lmn} \quad (39.2)$$

ومن هذه المعادلة وإذا كان  $\det A = +1$  تصبح  $\epsilon_{ijk}$  موترًا (حالة دوران فقط) ولكن إذا كان  $\det A = -1$  فإن  $\epsilon_{ijk}$  لا تمثل موترًا ولكن نطلق عليها موترًا زائفةً.

وهكذا فإن الموترات الزائفة هي كميات تتحول كالموترات تحت تأثير الدوران المكاني ولكن في حالة الانقلاب المكاني أو الدوران مع الانقلاب المكاني تتحول هذه الكميات كالموترات مع تغير إشارة محدد التحويل.

وبتفصيل أكثر نرى أن:

أ - الموتر الزائف من الرتبة صفر (كمية قياسية زائفة) تتحول على النحو:

$$\bar{U} = (\det A) U \quad (40.2)$$

ب - الموتر الزائف من الرتبة الأولى تتحول مركباته على النحو:

$$\bar{B}_i = (\det A) A_i^j B_j \quad (41.2)$$

ح- الموتر الزائف من الرتبة الثانية تتحول مركباته على النحو:

$$\bar{B}_{ij} = (\det A) A_i^l B_j^m B_{lm} \quad (42.2)$$

وهكذا نخلص إلى القول بأن الموترات الزائفة يمكن تمييزها عن الموترات العادية في حالة التحويلات المختلفة ( $\det A = -1$ )

نلاحظ أيضاً أنه إذا كان  $B_i$  موترًا زائفاً فإن  $\frac{\partial B_i}{\partial x_i}$  تكون كمية قياسية

زائفة.

## تمارين (2)

1- بين أي من العمليات التالية صحيحة وأي منها خطأ، اذكر السبب في كل حالة واكتب الناتج كلما أمكن ذلك.

$$A_n^{lk} + c_n^{lk} + B_n^{lk} \quad \text{أ -}$$

$$A_{kl}^{lpm} \pm B_{kl}^{lpm} \quad \text{ب -}$$

$$\alpha A_p^{ln} + \gamma B_{ln} \quad \text{ج - كميات لازمة.}$$

$$\alpha A_k^{ln} + \gamma c_k^{ln} + \beta D_k^{ln} \quad \text{د - كميات لازمة.}$$

2- أذكر لكل ما يلي رتبة الموتر الناتج ونوع العملية المستعملة:

$$A_{kjm}^{ij} \quad \text{ب -} \quad A_{ijk} \quad \text{أ -}$$

$$B_k^j C^{klm} \quad \text{د -} \quad A_{j_1, j_2}^{i, l_2, \dots, l_0} \quad \text{ج -}$$

$$A_{klm}^{ij} C_j^m \quad \text{هـ - (A و B و C موترات).}$$

3- برهن على صحة قانون القسمة من خلال الأمثلة التالية:-

$$A^{ij} \text{ كميات معطاة و } C_i A^{ij} \text{ موتر و } C_i \text{ متجه اختياري.} \quad \text{أ -}$$

$$A_{ij} \text{ كميات معطاة و } C^i A_{ij} \text{ موتر و } C^i \text{ متجه اختياري.} \quad \text{ب -}$$

$$A^{ijkl} \text{ كميات معطاة و } C_{ij} A^{ijkl} \text{ موتر و } C_{ij} \text{ موتر اختياري.} \quad \text{ج -}$$

4- ماذا يحدث لو أن حاصل الضرب الداخلي في الأمثلة السابقة ليس بموتر؟

اشرح.

5- اثبت أن التحويلات من النوع (34.2) أو (36.2) يكون  $\det A = \pm 1$

6- اكتب العلاقة المناظرة للعلاقة (42.2) إذا كان  $B$  مخالف التغير.

7- أثبت أنه إذا كان  $B_i$  متراً زائفاً فإن  $\frac{\partial B_i}{\partial x_i}$  كمية قياسية زائفة.

8- باستخدام رموز التباديل  $\epsilon_{ijk} \in$  أثبت أن:

$$\vec{a} \cdot (\vec{b} \times \vec{c}) = \vec{b} \cdot (\vec{c} \times \vec{a}) = \vec{c} \cdot (\vec{a} \times \vec{b})$$

9- باستخدام خواص  $\epsilon_{ijk} \in$  أثبت أن:

$$\text{أ - } (\vec{A} \times \vec{B}) \cdot (\vec{C} \times \vec{D}) = (\vec{A} \cdot \vec{C})(\vec{B} \cdot \vec{D}) - (\vec{A} \cdot \vec{D})(\vec{B} \cdot \vec{C})$$

$$\text{ب - } (\vec{A} \times \vec{B}) \times (\vec{C} \times \vec{D}) = [\vec{A} \cdot (\vec{B} \times \vec{D})]\vec{C} - [\vec{A} \cdot (\vec{B} \times \vec{C})]\vec{D}$$

مع ملاحظة أن  $\vec{A} \times (\vec{B} \times \vec{C}) \neq (\vec{A} \times \vec{B}) \times \vec{C}$

## الفصل الثالث

### *The Line Element* العنصر الخطي

1.3 المتر الأساسي.

2.3 طول منحنى.

3.3 مقدار المتجه.

4.3 المترات المشاركة.

5.3 الزاوية بين متجهين (التعامد).

### 1.3 الموتر الأساسي (Fundamental tensor)

الآن نقدم لمفهوم المسافة في الفضاء ذي البعد  $N$  وهو  $V_N$ . إذا كانت المسافة  $ds$ ، بين نقطتين متجاورتين إحداثياتهما  $x^i$  و  $x^j + dx^j$  تعطي بالصيغة التربيعية التفاضلية (quadratic differential Form).

$$dS^2 = g_{ij} dx^i dx^j \quad (1.3)$$

وحيث  $g_{ij}$  هي دوال في  $x^i$  تحقق الشرط  $g = |g_{ij}| \neq 0$  (أي أن محدد  $g_{ij}$  لا يساوي الصفر)؛ عندئذ نسمي الفضاء بفضاء ريمان (Riemannian Space).

نفترض أيضاً أن المسافة بين نقطتين متجاورتين لا تعتمد على منظومة الإحداثيات المستعملة، أي أنها مستقلة عنها أو أن  $ds$  كمية لا متغيرة. ومن قانون القسمة يكون  $g_{ij} + g_{ji}$  موترًا مساوي التغاير من الرتبة الثانية. هذا ويمكننا كتابة  $g_{ij}$  على النحو:

$$g_{ij} = \frac{1}{2}(g_{ij} + g_{ji}) + \frac{1}{2}(g_{ij} - g_{ji}) \quad (2.3)$$

ونلاحظ أن:

$$\begin{aligned} (g_{ij} - g_{ji}) dx^i dx^j &= g_{ij} dx^i dx^j - g_{ji} dx^i dx^j \\ &= g_{ij} dx^i dx^j - g_{ij} dx^i dx^j = 0 \end{aligned} \quad (3.3)$$

وهكذا فإن الحد الثاني في (2.3) لا يضيف أي قيمة لـ  $ds^2$ ، وبذلك نستطيع عموماً اعتبار أن  $g_{ij}$  متماثل أي أن  $g_{ij}$  موتر متوافق التغاير ومتماثل ومن الرتبة الثانية ويسمى بالموتر الأساسي لفضاء ريمان.

بينما تسمى الصيغة التربيعية  $g_{ij} dx^i dx^j$  بالمتري (metric) وهي أيضاً مربع العنصر الخطي  $ds$ . فمثلاً للفضاء الاقليدي بثلاثة أبعاد وفي الإحداثيات الكارتيزية المتعامدة؛ نرى أن:

$$ds^2 = (dx^1)^2 + (dx^2)^2 + (dx^3)^2 \quad (4.3)$$

أي أن:

$$g = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \quad (5.3)$$

والمترى هنا موجب تحديداً (Positive definite)، أي إنه إذا كان  $ds^2 = 0$  فإن  $dx^1 = dx^2 = dx^3 = 0$ . بينما أن  $ds^2 \geq 0$  لكل القيم الحقيقية الأخرى لـ  $dx^1, dx^2, dx^3$ .

في النسبية الخاصة نتعامل مع الفضاء ذي الأربع أبعاد وحيث يكون العنصر الخطي هو:

$$ds^2 = -(dx^1)^2 - (dx^2)^2 - (dx^3)^2 + C^2 (dx^4)^2 \quad (6.3)$$

والمترى هنا ليس موجبا تحديداً، حيث أنه موجب لمنحنيات يكون فيها  $x^1, x^2, x^3$  ثابتة. بينما يكون سالبا لكل المنحنيات التي يكون فيها  $x^4$  ثابتاً. وهذا يعني أن المسافات بين النقاط المتجاورة لمثل هذه المنحنيات لا يمكن أن تكون حقيقية.

ولكي تكون المسافة حقيقية بين النقاط المتجاورة نضع:

$$ds^2 = e g_{ij} dx^i dx^j \quad (7.3)$$

وحيث  $e$  كمية نسميها بالمؤشر (indicator) ويأخذ القيم  $+1$  أو  $-1$  بحيث تكون  $ds^2$  موجبة دائماً.

مثال (1.3):

اثبت أن المترى لفضاء إقليدس في الإحداثيات الإسطوانية

هو:  $(x^3 = z, x^2 = \phi, x^1 = \rho)$

$$ds^2 = d\rho^2 + \rho^2 d\phi^2 + dz^2$$

الحل:

بإستخدام العلاقة بين الإحداثيات الإسطوانية والإحداثيات الكارتيزية

وهي:-

$$z = z, y = \rho \sin \phi, \quad x = \rho \cos \phi$$

نرى أن:

$$\begin{aligned} ds^2 &= (dx)^2 + (dy)^2 + (dz)^2 \\ &= (\cos \phi d\rho - \rho \sin \phi d\phi)^2 \\ &\quad + (\sin \phi d\rho + \rho \cos \phi d\phi)^2 + (dz)^2 \\ &= (\cos^2 \phi + \sin^2 \phi) (d\rho)^2 + \rho^2 (\sin^2 \phi + \cos^2 \phi) (d\phi)^2 + (dz)^2 \\ &= d\rho^2 + \rho^2 d\phi^2 + dz^2 \end{aligned}$$

ولو وضعنا  $ds^2 = g_{ij} dx^i dx^j$  فإن المتر الأساسى في هذه الحالة هو:

$$g_{ij} = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & \rho^2 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$



### 3.2 طول منحنى *Length of a Curve*

لو أن  $x^i = x^i(t)$  (حيث  $t$  بارامتر) وباستعمال المعادلة (6.3) التي تعطي المسافة بين نقطتين متجاورتين نرى أن طول المنحنى بين النقطتين  $t = t_1$  و  $t = t_2$  هو:

$$S = \int_{t_1}^{t_2} dt \sqrt{e g_{ij} \frac{dx^i}{dt} \frac{dx^j}{dt}} \quad (7.3)$$

وإذا كان:

$$g_{ij} \frac{dx^i}{dt} \frac{dx^j}{dt} = 0 \quad (8.3)$$

على منحنى فإن المسافة بين النقطتين المماثلتين للقيم  $t_1$  و  $t_2$  تساوي الصفر بالرغم من أنهما غير منطبقتين. مثل هذا المنحنى يسمى بالمنحنى الأصغر (*minimal*) أو بالمنحنى المتلاشي (*null*).

مثال (2.3)

أثبت أن المنحنى المعطى على النحو:

$$x^1 = c \int r \cos \theta \cos \phi dt$$

$$x^2 = c \int r \cos \theta \sin \phi dt$$

$$x^3 = c \int r \sin \theta dt$$

$$x^4 = \int r dt$$

$$ds^2 = - (dx^1)^2 - (dx^2)^2 - (dx^3)^2 + C^2 (dx^4)^2 \quad \text{حيث}$$

هو منحنى حقيقي متلاشي في  $V_4$ .

الحل:

$$\begin{aligned} ds^2 &= - (dx^1)^2 - (dx^2)^2 - (dx^3)^2 + c^2 (dx^4)^2 \\ &= - c^2 r^2 \cos^2 \theta \cos^2 \phi - c^2 r^2 \cos^2 \theta \sin^2 \phi - c^2 r^2 \sin^2 \theta + c^2 r^2 \\ &= - c^2 r^2 \cos^2 \theta (\cos^2 \theta + \sin^2 \theta) - c^2 r^2 \sin^2 \theta + c^2 r^2 \\ &= - c^2 r^2 (\cos^2 \theta + \sin^2 \theta) + c^2 r^2 = 0 \end{aligned}$$

وبذلك فإن المنحنى المعطى هو منحنى حقيقي متلاشي في  $V_4$ .

ونلاحظ، للأهمية، أنه لا يوجد منحنى حقيقي متلاشي في فضاء ريمان يكون المترى له موجباً تحديداً.

ويتكون المنحنى عموماً من قطع على طولها يكون المؤشر  $(e)$  يساوي  $+1$  وقطع على طولها  $e = -1$  وكذلك من قطع متلاشية وطول المنحنى عندئذ هو مجموع أطوال هذه القطع.

وباستثناء المنحنيات المتلاشية فإن البارامتر  $t$  يمكن اختياره على أنه المسافة القوسية  $s$  من نقطة ثابتة من المنحنى. نلاحظ أيضاً من المعادلة (6.3) أن: -

$$e g_{ij} \frac{dx^i}{ds} \frac{dx^j}{ds} = 1 \quad (9.3)$$

وهذا يعني أن:

$$e^2 g_{ij} \frac{dx^i}{ds} \frac{dx^j}{ds} = e \quad (10.3)$$

ولكن  $e^2 = 1$  وبذلك فإن

$$g_{ij} \frac{dx^i}{ds} \frac{dx^j}{ds} = e \quad (11.3)$$

والعلاقة (11.3) صالحة فقط للنقاط من المنحنى التي لا يكون عندها متلاشياً.

### 3.3 مقدار متجه *Magnitude of a vector*

يعرف مقدار أو قيمة متجه مخالف للتغاير  $A^i$  على أنه:

$$(A)^2 = e_{(A)} g_{ij} A^i A^j \quad (12.3)$$

و  $e_{(A)}$  هو المؤشر المرتبط بالمتجه  $A$  ويساوي  $\pm 1$  ويجعل  $A$  حقيقياً. نلاحظ أنه في الفضاء الاقليدي، وفي الاحداثيات الكارتيزية،  $e_{(A)} = +1$  و  $g_{ij}$  هو الموتر (5.3) في ثلاثة أبعاد وبذلك نحصل على الصيغة المعتادة لمقدار المتجه  $(A)^2$  وهي:

$$(A)^2 = A^i A^i \quad (13.3)$$

نقدم أيضاً للموتر المرافق (من النوع مخالف للتغاير)  $g_{ij}$  وهو  $g^{ij}$  وذلك من خلال الصيغة:

$$g_{ij} g^{ik} = \delta_j^k \quad (14.3)$$

وعلى هذا نعرف قيمة أو مقدار المتجه  $B_i$  (مساوي التغير) وذلك على الصورة:

$$(B)^2 = e_{(B)} g^{ij} B_i B_j \quad (15.3)$$

$e_{(B)}$  هو المؤشر المرتبط بالمتجه  $B$ .

مثال (3.3)

اثبت أن  $(A)^2$  و  $(B)^2$  كميتان لازمتان (لا متغيران).

الحل:

من العلاقة (12.3) نلاحظ أن:

$$(\bar{A})^2 = e_{A1} \bar{g}_{ij} \bar{A}^i \bar{A}^j$$

ولكن  $g_{ij}$  موتر مساوي التغير و  $A^i$  متجه مخالف التغير عليه فإن:

$$\bar{g}_{ij} = \frac{\partial x^l}{\partial \bar{x}^i} \frac{\partial x^m}{\partial \bar{x}^j} g_{lm}$$

ومنها نحصل على:

$$\begin{aligned} (\bar{A})^2 &= e_{(A)} \frac{\partial x^l}{\partial \bar{x}^i} \frac{\partial x^m}{\partial \bar{x}^j} g_{lm} \frac{\partial \bar{x}^l}{\partial x^s} A^s \frac{\partial \bar{x}^j}{\partial x^r} A^r \\ &= e_{(A)} \left( \frac{\partial x^l}{\partial \bar{x}^i} \frac{\partial \bar{x}^i}{\partial x^s} \right) \left( \frac{\partial x^m}{\partial \bar{x}^j} \frac{\partial \bar{x}^j}{\partial x^s} \right) g_{lm} A^s A^r \\ &= e_{(A)} (\delta_s^l) (\delta_r^m) g_{lm} A^s A^r = e_{(A)} g_{lm} A^l A^m = (A)^2 \end{aligned}$$

وهذا يعني أن  $(A)^2$  كمية لازمة (لا متغيرة) وبنفس الكيفية يمكننا اثبات أن  $(B)^2$  كمية لازمة.

وأي متجه قيمته  $1$  يسمى بمتجه وحدة (*unit vector*) وبذلك فإن  $\frac{dx^i}{ds}$  تمثل مركبات وحدة متجه انقباضية [انظر العلاقة (6.3)].

كما أنه لو كانت قيمة المتجه تساوي الصفر فإن المتجه يسمى بالمتلاشي (*null vector*). والمتجه المماس لمنحنى متلاشي هو متجه متلاشي.

### 4.3 الموترات المشاركة (*Associate tensors*)

إن حاصل الضرب الداخلي للموتر الأساسي  $g_{ij}$  والمتجه مخالف التغير  $A^j$  هو المتجه  $g_{ij} A^j$  ونلاحظ أن:

$$\begin{aligned} \overline{g_{ij} A^j} &= \bar{g}_{ij} \bar{A}^j = \frac{\partial x^l}{\partial \bar{x}^i} \frac{\partial x^m}{\partial \bar{x}^j} g_{lm} \frac{\partial \bar{x}^j}{\partial x^s} A^s \\ &= \frac{\partial x^l}{\partial \bar{x}^i} \left( \frac{\partial x^m}{\partial \bar{x}^j} \frac{\partial \bar{x}^j}{\partial x^s} \right) g_{lm} A^s \\ &= \frac{\partial x^l}{\partial \bar{x}^i} \delta_s^m g_{lm} A^s = \frac{\partial x^l}{\partial \bar{x}^i} g_{ls} A^s \end{aligned} \quad (16.3)$$

ومن هذه العلاقة نرى أن  $g_{ij} A^j$  هو متجه مساوي التغير ويسمى بالمشارك للمتجه  $A^j$  كما يكتب على النحو:

$$A_i = g_{ij} A^j \quad (17.3)$$

نعرف أيضاً المتجه المشترك  $B^i$  للمتجه  $B_i$  من خلال الصيغة:

$$B^i = g^{ij} B_j \quad (18.3)$$

وهو متجه مخالف التغير مقارنة بالمتجه مساوي التغير  $B$  وعلاقة المشاركة بين المتجه والمتجه المشترك علاقة عكسية. هذا نلاحظه كما يلي:-

$$g^{ij} A_j = g^{ij} g_{jk} A^k = \delta^i_k A^k = A^i \quad (19.3)$$

نلاحظ أننا استخدمنا العلاقة (14.3) للوصول للعلاقة (19.3) ويشار إلى هذه العملية بعملية خفض الدليل العلوي أو برفع الدليل السفلي. نلاحظ أيضاً أن:

$$\begin{aligned} e_{(A)} g_{ij} A^i A^j &= e_{(A)} g_{ij} g^{ik} A_k g^{jl} A_l = e_{(A)} \delta^i_l g^{ik} A_k A_l \\ &= e_{(A)} g^{kl} A_k A_l \end{aligned} \quad (20.3)$$

$$(g^{kl} = g^{lk}) \text{ (لاحظ أن)}$$

والعلاقة (20.3) تفيد بأن قيم (أو مقادير) المتجهات المشاركة متساوية.

مثال (4.3)

$$(A)^2 = e_{(A)} A_i A^i \quad \text{أوضح بأن}$$

الحل:

حيث أن:

$$(A)^2 = e_{(A)} g_{ij} A^i A^j$$

وحيث أن  $A^i = g^{ik} A_k$  فإن:

$$\begin{aligned}(A)^2 &= e_{(A)} g_{ij} g^{ik} A_k A^j = e_{(A)} \delta_j^k A_k A^j \\ &= e_{(A)} A_j A^j = e_{(A)} A_i A^i\end{aligned}$$

وعملية رفع وتخفيض الأدلة يمكن القيام بها على الموترات أيضاً مثلاً يمكن أن نكون موترات مشاركة على النحو:-

$$A_{r s \dots l m}^{* j k} = g_{ri} A_{s \dots l m}^{i j k} \quad (21.3)$$

والنقطة (•) تمثل الدليل ذي العلاقة الذي تتم عليه عملية رفع الدليل وهو  $i$  هنا.

وانطلاقاً من ما سبق نرى أن الموترات المشاركة للموتر  $A_{ij}$  تعرف على النحو:

$$A^{ij} = g^{ir} g^{js} A_{rs} \quad (22.3)$$

وهي عملية خفض الدليلين.

وعموماً وبالرغم من أن  $g_{ij}$  و  $g^{ij}$  أحدهما مرافق للآخر إلا أن هذا لا يعني أن  $A^{ij}$  هو مرافق للموتر  $A_{ij}$ .

### 5.3 الزاوية بين متجهين

إذا كان  $a^i$  و  $b^i$  هي مركبات وحدتي متجه فإن الزاوية  $\theta$  بين وحدتي المتجهين المذكورين تعطى بالعلاقة:

$$\cos \theta = g_{ij} a^i b^j = a_j b^j = g^{jk} a_j b_k = a^k b_k \quad (23.3)$$

ومرة أخرى نرى أنه في حالة الفضاء الاقليدي في ثلاثة أبعاد (إحداثيات كارتيزية). يقود هذا التعريف [الصيغة (23.3)] إلى النتيجة المعهودة:

$$\cos \theta = l l' + m m' + n n' \quad (24.3)$$

للزاوية بين وحدتي المتجهين  $(l', m', n')$ ,  $(l, m, n)$

وتكون  $\theta$  حقيقية في فضاء ريمان إذا كان المتري موجباً تحديداً. وهذا يمكن توضيحه كما يلي:

(حيث أن المتري موجب تحديداً، عليه فإن المتجه  $\lambda a^i + \mu b^i$  قيمته أكبر من أو تساوي الصفر لكل الأعداد الحقيقية  $\mu$  و  $\lambda$  أي أن:

$$g_{ij} (\lambda a^i + \mu b^i) (\lambda a^j + \mu b^j) \geq 0 \quad (25.3)$$

وهذا يعني أن:

$$\lambda^2 + 2 \lambda \mu \cos \theta + \mu^2 \geq 0 \quad (26.3)$$

ومنها نجد أن:

$$(\lambda + \mu \cos \theta)^2 + \mu^2 (1 - \cos^2 \theta) \geq 0 \quad (27.3)$$

والمتبينة (27.3) صالحة لكل  $\mu$ ,  $\lambda$  وبذلك فإن:

$$1 - \cos^2 \theta \geq 0 \quad (28.3)$$

أي أن:

$$|\cos \theta| \leq 1 \quad (29.3)$$



وهذا يعني أن  $\theta$  حقيقية.

وتعميماً نرى أن الزاوية بين أي متجهين  $A^i$  و  $B^i$  هي:

$$\cos \theta = \frac{g_{ij} A^i B^j}{\sqrt{e_{(A)} e_{(B)} g_{lm} A^m g_{rs} B^r B^s}} \quad (30.3)$$

ويكون المتجهان متعامدين إذا كان:

$$g_{ij} A^i B^j = 0$$

مثال (5.3)

أوضح بان  $(1, 0, 0, 0)$  و  $(\sqrt{2}, 0, 0, \sqrt{3}/c)$  تمثلان وحدتي متجه في  $V_4$  بالمتري:

$$(ds)^2 = -(dx^1)^2 - (dx^2)^2 - (dx^3)^2 + c^2 (dx^4)^2$$

الحل:

للمتجه  $(1, 0, 0, 0)$  نرى أن  $g_{11} = g_{22} = g_{33} = -1$  و  $g_{44} = c^2$

وبذلك فإن  $g_{ij} = 0$  لبقية الأدلة كما أن  $A^1 = 1$  و  $A^2 = A^3 = A^4 = 0$

$$(A)^2 = e_{(A)} g_{ij} A^i A^j = (-1)(-1) + 0 + 0 + 0 = +1$$

وهكذا فإن  $(1, 0, 0, 0)$  هو متجه وحدة في  $V_4$  بالمتري المذكور أيضاً

للمتجه  $(\sqrt{2}, 0, 0, \sqrt{3}/c)$  نرى أن  $A^1 = \sqrt{2}$  و  $A^2 = A^3 = 0$  و  $A^4 = \frac{\sqrt{3}}{c}$

$$\begin{aligned}
 (A)^2 &= e_{(A)} g_{ij} A^i A^j \\
 &= (-1)(\sqrt{2})^2 + 0 + 0 + c^2 (\sqrt{3}/c)^2 \\
 &= -2 + 3 = 1
 \end{aligned}$$

وهذا يوضح بأن  $(\sqrt{2}, 0, 0, \sqrt{3}/c)$  وحدة متجه.

مثال (6.3)

بالنسبة لوحدي المتجه بالمثال السابق أوضح بأن الزاوية بينهما غير حقيقية.

الحل:

من العلاقة (23.3) ترى أن:

$$\begin{aligned}
 \cos \theta &= g_{11} a^1 b^1 + g_{22} a^2 b^2 + g_{33} a^3 b^3 + g_{44} a^4 b^4 \\
 &= (-1)(1)\sqrt{2} + 0 + 0 + c^2(0)(\sqrt{3}/c) \\
 &= -\sqrt{2}
 \end{aligned}$$

وحيث أن  $|\cos \theta| \leq 1$  لأي زاوية حقيقية عليه فإن  $\theta$  بين  $(1, 0, 0, 0)$  و  $(\sqrt{2}, 0, 0, \sqrt{3}/c)$  زاوية غير حقيقية.

الآن لو عدنا للإحداثيات الخطية المنحنية  $q^i$  واعتبرنا مجموعة من المتجهات  $\underline{\epsilon}_i$  في اتجاه زيادة  $q^i$  فإنه لإزاحة صغيرة نرى أن:

$$d\underline{r} = \underline{\epsilon}_i dq^i \quad (32.3)$$

وحيث:

$$\underline{\underline{\epsilon}}_{-i} = \frac{\partial \underline{\underline{r}}}{\partial q^i} \quad (33.3)$$

وحدات المتجه ذات العلاقة  $\hat{e}_i$  هي:

$$\hat{e}_i = \frac{1}{h_i} \frac{\partial \underline{\underline{r}}}{\partial q^i} \quad (34.3)$$

أي أن

$$\underline{\underline{\epsilon}}_{-i} = h_i \hat{e}_i \quad (35.3)$$

(في العلاقتين (34.3) و (35.3) لا يوجد جمع على الدليل  $i$ ) فمثلاً في الإحداثيات الكروية ترى أن:

$$\left. \begin{aligned} \underline{\underline{\epsilon}}_{-r} &= \hat{e}_r \\ \underline{\underline{\epsilon}}_{-\theta} &= r \hat{e}_\theta \\ \underline{\underline{\epsilon}}_{-\varphi} &= r \sin \theta \hat{e}_\rho \end{aligned} \right\} \quad (36.3)$$

بالرجوع للعلاقة (32.3) وحيث أن:

$$(ds)^2 = d\underline{\underline{r}} \cdot d\underline{\underline{r}} \quad (37.3)$$

أي أن:

$$(ds)^2 = \underline{\underline{\epsilon}}_{-i} \cdot \underline{\underline{\epsilon}}_{-j} dq^i dq^j \quad (38.3)$$

وبمقارنة هذه العلاقة بالعلاقة (1.3) نرى أن:

$$g_{ij} = \underline{\underline{\epsilon}}_{-i} \cdot \underline{\underline{\epsilon}}_{-j} \quad (39.3)$$

مثال (7.3)

$$\underline{\epsilon}^i \cdot \underline{\epsilon}_i = \delta^i_j \quad \text{أثبت أن}$$

الحل:

من تعريف المتجهات المشاركة ترى أن:

$$\underline{\epsilon}^i = g^{ik} \underline{\epsilon}_k$$

وبذلك فإن

$$\underline{\epsilon}^i \cdot \underline{\epsilon}_j = g^{ik} \underline{\epsilon}_k \cdot \underline{\epsilon}_j = g^{ik} g_{kj}$$

وذلك استناداً إلى العلاقة (39.3)، وهكذا فإن:

$$\underline{\epsilon}^i \cdot \underline{\epsilon}_j = \delta^i_j$$

وذلك باستخدام العلاقة (14.3)

مثال (8.3)

استناداً إلى المثال السابق أثبت أن:

$$F^i = F \underline{\epsilon}^i \quad \text{ب-} \quad F_i = F \underline{\epsilon}_i \quad \text{أ-}$$

الحل:

أ - نكتب  $F = F^k \underline{\epsilon}_k$  وبذلك فإن:

$$\underline{\underline{F}} \cdot \underline{\underline{\epsilon}}_i = F^k \underline{\underline{\epsilon}}_k \cdot \underline{\underline{\epsilon}}_i = F^k g_{ki}$$

وذلك من العلاقة (39.3) أي أن:

$$\underline{\underline{F}} \cdot \underline{\underline{\epsilon}}_i = g_{ki} F^k = F_i$$

ب- نكتب هنا  $\underline{\underline{F}} = F_k \underline{\underline{\epsilon}}^k$  ونحسب  $\underline{\underline{F}} \cdot \underline{\underline{\epsilon}}^i$  نحصل على:

$$\begin{aligned} \underline{\underline{F}} \cdot \underline{\underline{\epsilon}}^j &= F_k \underline{\underline{\epsilon}}^k \cdot \underline{\underline{\epsilon}}^j = F_k (g^{ki} \underline{\underline{\epsilon}}_i) (g^{sj} \underline{\underline{\epsilon}}_s) \\ &= F_k g^{ki} g^{sj} \underline{\underline{\epsilon}}_i \cdot \underline{\underline{\epsilon}}_s = F_k g^{ki} g^{sj} g_{is} = F_k g^{ki} \delta_i^j \\ &= F_k g^{kj} = F^j \end{aligned}$$

$$F^j = \underline{\underline{F}} \cdot \underline{\underline{\epsilon}}^j$$

مثال (9.3)

اثبت أن

$$g^{ij} = \underline{\underline{\epsilon}}^i \cdot \underline{\underline{\epsilon}}^j$$

الحل:

حيث أن

$$\underline{\underline{\epsilon}}^j = g^{kj} \underline{\underline{\epsilon}}_k$$

عليه فإن

$$\underline{\underline{\epsilon}}^i \cdot \underline{\underline{\epsilon}}^j = \underline{\underline{\epsilon}}^i \cdot g^{kj} \underline{\underline{\epsilon}}_k = g^{kj} \delta_k^i = g^{ij}$$

مثال (10.3)

إذا كانت  $\underline{\epsilon}_i$  مجموعة متعامدة فأوضح بأن:

أ -  $g_{ij}$  قطري      ب -  $g^{ii} = 1/g_{ii}$

الحل:

أ - حيث أن  $g_{ij} = \underline{\epsilon}_i \cdot \underline{\epsilon}_j$

من العلاقة (39.3) وحيث أن  $\underline{\epsilon}_i$  مجموعة متعامدة، عليه فإن:

$$g_{ii} = |\underline{\epsilon}_i|^2, \quad g_{ij} = 0 \quad i \neq j$$

أي أن  $g_{ij}$  قطري

ب - هنا نرى أن  $g^{ij} g_{ik} = \delta_k^j$

وحيث أن  $g_{ik}$  قطرية عليه فإن:

$$g^{ii} g_{ii} = 1 \quad (\text{بدون جمع})$$

ومنها نجد أن

$$g^{ii} = 1/g_{ii}$$

## تمارين ( 3 )

- 1- اثبت أن  $g_{ij} + g_{ji}$  هو موتر مساوي التغاير ومن الرتبة الثانية.
- 2- اثبت أن المترى للفضاء الاقليدي بثلاثة أبعاد في الإحداثيات الكروية  
 $(x^3 = \phi, x^2 = \theta, x^1 = r)$  هو:  

$$dS^2 = dr^2 + r^2 d\theta^2 + r^2 \sin^2 \theta d\phi^2$$
- 3- اوضح بأن  $\frac{dx^i}{ds}$  هي مركبات وحدة متجه.
- 4- أثبت أن المتجه المماس لمنحنى متلاشي هو متجه متلاشي.
- 5- أثبت أن  $B^i$  المعرف بالعلاقة (18.3) هو متجه مخالف التغاير.
- 6- اكتب العلاقة المماثلة للعلاقة (22.3) بالنسبة للموتر  $A_{ij}$ .
- 7- اثبت، عموماً أن  $A^{ij}$  ليس بموتر مرافق للموتر  $A_{ij}$ .
- 8- أ- اوضح ما إذا كانت المتجهات  $(0,1,0,0)$  و  $(\sqrt{2}, 0, 0, \sqrt{3}/c)$  تمثل وحدتي متجه في  $V_4$  بالمترى:

$$dS^2 = -(dx^1)^2 - (dx^2)^2 - (dx^3)^2 + C^2 (dx^4)^2$$

ب- ماذا عن الزاوية بين المتجهين المذكورين في الفقرة أ.

- 9- أثبت أن الزاوية  $\theta$  بين متجهين  $A^i$  و  $B^i$  هي:

$$\sin^2 \theta = \frac{(e_{(A)} e_{(B)} g_{ki} g_{jk} - g_{hk} g_{ij}) A^h A^i B^j B^k}{e_{(A)} e_{(B)} g_{hi} g_{jk} A^h A^i B^j B^k}$$

- 10- أثبت صحة العلاقة (34.3).
- 11- أثبت صحة العلاقة (36.3).
- 12- أثبت أن  $|\underline{\epsilon}_i| = |\underline{A}_i|$ .
- 13- قم باشتقاق الموترات المترية الأساسية مخالفة ومساوية التغاير في الإحداثيات الإسطوانية.
- 14- توصف بلورة ثلاثية الميل بواسطة المتجهات القاعدية مساوية التغاير:
- $$\underline{\epsilon}_1 = 1.5 \hat{i} \quad \underline{\epsilon}_2 = 0.4 \hat{i} + 1.6 \hat{j} \quad \underline{\epsilon}_3 = 0.2 \hat{i} + 0.3 \hat{j} + \hat{k}$$
- أحسب الموتر الأساسي  $g_{ij}$  في هذه الحالة.
- 15- إذا كان  $A_{ij}$  هو موتر مساوي التغاير وملتوي التماثل فأثبت بأن
- $$\frac{1}{\sqrt{g}} (A_{23}, A_{31}, A_{12})$$
- هو متجه مخالف التغاير.



## الفصل الرابع

### التفاضل الموافق للتغاير

### *Covariant Differentiation*

- 1.4 رموز كريستوفل.
- 2.4 قوانين التحويل لرموز كريستوفل.
- 3.4 التفاضل الموافق للتغاير للمتجهات.
- 4.4 عمليات المتوترات التفاضلية.
- 5.4 المشتقات الذاتية للمركبات الموافقة للتغاير.

## 1.4 رموز كريستوفل

رموز كريستوفل ليست موترات ولكنها كميات رياضية لها العديد من التطبيقات وخاصة في الهندسة التفاضلية (*Differential Geometry*) والنظرية النسبية (*Relativity Theory*) ورموز كريستوفل نوعان أول وثاني، ويمكن إيجاد تعريفان لهذه الرموز، وذلك لو تصورنا نقطة تتحرك على منحنى لها احداثيات  $(x^i)$  إلى نقطة مجاورة إحداثياتها  $(x^i + dx^i)$ . فإن متجه الوحدة (القاعدة) (*Basis Vectors*)  $\hat{e}_i$  عادة يتغير بمقدار  $d\hat{e}_i$  فهذا المتجه الجديد  $d\hat{e}_i$  يرتبط مع متجه الوحدة بعلاقة خطية في  $dx^i$  وتكتب على هذا النحو:

$$d\hat{e}_i = \Gamma_{ij}^k dx^j \hat{e}_k \quad (1.4)$$

حيث  $\Gamma_{ij}^k$  يمثل معامل سيتم تحديده في هذا البند.

المعادلة رقم (1.4) يمكن إعادة كتابتها على الشكل:

$$\frac{\partial \hat{e}_i}{\partial x^j} = \Gamma_{ij}^k \hat{e}_k \quad (2.4)$$

ولكن متجهات الوحدة  $\hat{e}_i$  ترتبط مع بعضها بعلاقة مهمة وهي:

$$\hat{e}_i \cdot \hat{e}_l = g_{il} \quad (3.4)$$

حيث  $g_{il}$  يمثل موتراً مترياً موافقاً للتغاير من الرتبة الثانية وله خاصية التماثل ( $g_{il} = g_{li}$ ) كما سبق وأن ذكرنا. بأخذ تفاضل المعادلة (3.4) بالنسبة لـ  $x^k$  نحصل على:

$$\frac{\partial}{\partial x^k} (\hat{e}_i \cdot \hat{e}_l) = \frac{\partial g_{il}}{\partial x^k} = \hat{e}_j \cdot \frac{\partial \hat{e}_l}{\partial x^k} + \hat{e}_l \cdot \frac{\partial \hat{e}_i}{\partial x^k} \quad (4.4)$$

بالتعويض عن قيمة  $\frac{\partial \hat{e}_i}{\partial x^k}$  من المعادلة (2.4) في المعادلة (4.4) نحصل على:

$$\frac{\partial g_{jl}}{\partial x^k} = \hat{e}_j \cdot \Gamma_{lk}^m \hat{e}_m + \hat{e}_l \Gamma_{jk}^m \hat{e}_m \quad (5.4)$$

من المعادلة (3.4) يمكن إعادة كتابة المعادلة (5.4) على الصورة:

$$\frac{\partial g_{jl}}{\partial x^k} = \Gamma_{lk}^m g_{jm} + \Gamma_{lk}^m g_{lm} \quad (6.4)$$

المعادلة (6.4) نجري بها تغيير تسمية الأدلة على النحو:

$$k \rightarrow j \quad \text{و} \quad l \rightarrow k \quad \text{و} \quad j \rightarrow l$$

وهذا لا يؤثر على قيمة المقدار لأن مثل هذه الأدلة عادة يطلق عليها الأدلة الدمية (*dummy indices*)؛ حيث أن تغيير تسميتها لا يؤثر في قيمة المقدار مطلقاً. والمعادلة (6.4) بعد إعادة تسمية الأدلة تكتب على النحو:

$$\frac{\partial g_{lk}}{\partial x^j} = \Gamma_{kj}^m g_{lm} + \Gamma_{lj}^m g_{km} \quad (7.4)$$

مرة أخرى نغير تسمية الأدلة في المعادلة (6.4) على النحو:

$$k \rightarrow l \quad \text{و} \quad j \rightarrow k \quad \text{و} \quad l \rightarrow j$$

فنحصل على المعادلة التالية:

$$\frac{\partial g_{kj}}{\partial x^l} = \Gamma_{jl}^m g_{km} + \Gamma_{kl}^m g_{jm} \quad (8.4)$$

ونلاحظ أن المعامل  $\Gamma_{ki}^l$  يحمل خاصية التماثل التي تعطي بالعلاقة:

$$\Gamma_{ik}^l = \Gamma_{ki}^l \quad (9.4)$$

وخاصية التماثل للمعامل  $\Gamma_{ki}^l$  يمكن اثباتها على النحو:

من تعريف متجه الوحدة الذي يعطي بالعلاقة:

$$\hat{e}_i = \frac{\partial \vec{R}}{\partial x^i} \quad (10.4)$$

حيث  $\vec{R}$  هو متجه الموضع وبإجراء عملية تفاضل للمعادلة (10.4) بالنسبة لـ  $x^l$  واستخدام العلاقة المعطاة بالمعادلة (10.4) نحصل على

$$\frac{\partial \hat{e}_i}{\partial x^k} = \frac{\partial}{\partial x^k} \frac{\partial \vec{R}}{\partial x^i} = \frac{\partial}{\partial x^i} \frac{\partial \vec{R}}{\partial x^k} = \frac{\partial \hat{e}_k}{\partial x^i} \quad (11.4)$$

بإستخدام المعادلة (2.4) نحصل على قيمة كل من  $\frac{\partial \hat{e}_k}{\partial x^i}$  و  $\frac{\partial \hat{e}_i}{\partial x^k}$

على الصورة:

$$\frac{\partial \hat{e}_i}{\partial x^k} = \Gamma_{ik}^l \hat{e}_l \quad (12.4)$$

وكذلك

$$\frac{\partial \hat{e}_k}{\partial x^i} = \Gamma_{ki}^l \hat{e}_l \quad (13.4)$$

من المعادلات السابقة (11.4) و (12.4) و (13.4) نستنتج صحة خاصية التماثل للمعامل  $\Gamma_{ij}^k$  المعطاة بالمعادلة (9.4).

يستخدم خاصية التماثل للمعامل  $\Gamma_{ij}^k$  والموتر المتري  $g_{ij}$  وجميع المعادلة (6.4) مع المعادلة (7.4) ثم طرح المعادلة (8.4) منهما نحصل على العلاقة التالية:

$$2 g_{lm} \Gamma_{jk}^m = \frac{\partial \hat{e}_k}{\partial x^i} + \frac{\partial g_{lk}}{\partial x^i} - \frac{\partial g_{kj}}{\partial x^l} \quad (14.4)$$

بضرب المعادلة السابقة بـ  $g^{il}$  واستخدام أحد خواص الموتر المتري ( $g_{lm} g^{il} = \delta_m^i$ ) وبهذا يمكن تحديد قيمة المعامل  $\Gamma_{jk}^i$  الذي يعرف على أنه رمز كريستوفل من النوع الثاني ويعطى على النحو:

$$\Gamma_{jk}^i = \frac{1}{2} g^{il} \left( \frac{\partial g_{jl}}{\partial x^k} + \frac{\partial g_{kl}}{\partial x^j} - \frac{\partial g_{jk}}{\partial x^l} \right) \quad (15.4)$$

الرمز  $\left\{ \begin{smallmatrix} i \\ jk \end{smallmatrix} \right\}$  أو  $\{jk, i\}$  يستخدم في بعض المراجع ليعبر عن الرمز  $\Gamma_{jk}^i$ . أما بالنسبة لرمز كريستوفل من النوع الأول فإنه يعرف على الصورة:

$$[jk, l] = \frac{1}{2} \left( \frac{\partial g_{jl}}{\partial x^k} + \frac{\partial g_{kl}}{\partial x^j} - \frac{\partial g_{jk}}{\partial x^l} \right) \quad (16.4)$$

من المعادلة (15.4) والمعادلة (16.4) نرى أن العلاقة بين رموز كريستوفل من النوع الثاني والأول هي:

$$\Gamma_{jk}^i = g^{il} [jk, l] \quad (17.4)$$

بضرب المعادلة (17.4) في المتري المتري  $g_{is}$  نحصل على:

$$g_{is} \Gamma_{jk}^i = g_{is} g^{il} [jk, l] \quad (18.4)$$

وباستخدام خواص المتري المتري يمكن تبسيط العلاقة السابقة إلى:

$$[jk, s] = g_{is} \Gamma_{jk}^i \quad (19.4)$$

هذه العلاقة تربط بين رموز كريستوفل من النوع الأول والثاني.

مثال (1.4)

أوجد حاصل جمع:  $[Pm, q] + [gm, P]$  ؟

الحل:

باستخدام المعادلة (16.4) وخاصية التماثل للمتري المتري نجد أن:

$$[P_m q] + [q_m P] = \frac{1}{2} \left( \frac{\partial g_{Pq}}{\partial x^m} + \frac{\partial g_{mq}}{\partial x^P} - \frac{\partial g_{Pm}}{\partial x^q} + \frac{\partial g_{Pq}}{\partial x^m} + \frac{\partial g_{mP}}{\partial x^q} - \frac{\partial g_{gm}}{\partial x^P} \right) \quad (20.4)$$

إذا حصل الجمع يمكن كتابته على النحو:

$$[Pm, q] + [qm, P] = \frac{\partial g_{Pq}}{\partial x^m} \quad (21.4)$$

مثال (2.4)

أوجد تفاضل الموتر المتري  $g^{ik}$  باستعمال رموز كريستوفل؟

الحل:

حيث أن:

$$g^{jk} g_{ij} = \delta_j^k \quad (22.4)$$

تقوم بإجراء عملية تفاضل للمعادلة (22.4) فنحصل على:

$$g_{ij} \frac{\partial g^{jk}}{\partial x^m} + g^{jk} \frac{\partial g_{ij}}{\partial x^m} = 0 \quad (23.4)$$

وبضرب المعادلة (23.4) في  $g^{ir}$  واستخدام المعادلة (22.4) يمكن إعادة كتابة المعادلة (23.4) على النحو:

$$\delta_j^r \frac{\partial g^{jk}}{\partial x^m} = -g^{ir} g^{jk} \frac{\partial g_{ij}}{\partial x^m} \quad (24.4)$$

بالتعويض عن قيمة  $\frac{\partial g_{ij}}{\partial x^m}$  من المعادلة (21.4) في المعادلة (24.4) وبفك

الجمع على  $z$  نرى أن المعادلة (24.4) تأخذ الشكل:

$$\frac{\partial g^{rk}}{\partial x^m} = -g^{ir} g^{jk} ([im, j] + [jm, i]) \quad (25.4)$$

ومن العلاقة رقم (19.4) يمكن وضع المعادلة (25.4) على الصورة:

$$\frac{\partial g^{rk}}{\partial x^m} = -g^{ir} g^{ik} (g_{js} \Gamma_{im}^s + g_{ip} \Gamma_{jm}^p) \quad (26.4)$$

ويمكن تبسيط المعادلة (26.4) على النحو:-

$$\frac{\partial g^{rk}}{\partial x^m} = -g^{ir} \delta_s^k \Gamma_{im}^s - g^{jk} \delta_p^r \Gamma_{jm}^p \quad (27.4)$$

بفك الجمع على  $P, S$  نحصل على الصورة النهائية لتفاضل المتر المتري ويمكن كتابته على النحو:-

$$\frac{\partial g^{rk}}{\partial x^m} = -g^{ir} \Gamma_{im}^k - g^{jk} \Gamma_{jm}^r \quad (28.4)$$

مثال (3.4)

اثبت صحة العلاقة الآتية  $\left( \Gamma_{jm}^j = \frac{\partial}{\partial x^m} \ln \sqrt{g} \right)$  حيث  $(g)$  هو محدد المتر

المتري  $g_{ij}$ .

الحل:

بما أن المحدد  $g$  يعطي بالعلاقة التالية:

$$g = g_{ik} G(j, k)$$



والجمع في هذه يكون على الدليل  $k$  فقط حيث  $G(j, k)$  هو محدد  
 $Cofactor$  المحدد  $g$  وهو لا يحتوي على  $g_{ik}$  بصراحة، بأخذ التفاضل  $\frac{\partial}{\partial g_{jr}}$   
 للمعادلة (29.4) نحصل على :

$$\frac{\partial g}{\partial g_{jr}} = \frac{\partial g_{jk}}{\partial g_{jr}} G(j, k) = \delta_r^k G(j, k) \quad (30.4)$$

بفك الجمع على  $k$  تأخذ المعادلة (30.4) الصورة:

$$\frac{\partial g_{jk}}{\partial g_{jr}} = G(j, r) \quad (31.4)$$

ولو أخذنا تفاضل المعادلة (29.4) بالنسبة لـ  $x^l$  واستخدمنا قاعدة السلسلة  
 نحصل على:

$$\frac{\partial g}{\partial x^m} = \frac{\partial g}{\partial g_{jr}} \frac{\partial g_{jr}}{\partial x^m} \quad (32.4)$$

وبالتعويض عن قيمته  $\frac{\partial g}{\partial g_{jr}}$  من المعادلة (31.4) في المعادلة (32.4) نحصل  
 على:

$$\frac{\partial g}{\partial x^m} = G(j, r) \frac{\partial g_{jr}}{\partial x^m} \quad (33.4)$$

وبضرب المعادلة (29.4) في  $g^{ir}$  واستخدام خواص تماثل المتري المتري نحصل  
 على:

$$g^{jr} g = \delta_r^k G(j, k) = G(j, r) \quad (34.4)$$

وباستخدام المعادلة (34.4) في المعادلة (33.4) يمكن الوصول إلى الصيغة الآتية:

$$\frac{\partial g}{\partial x^m} = g^{jr} g \frac{\partial g_{jr}}{\partial x^m} \quad (35.4)$$

ومن المعادلة (21.4) يمكن إعادة كتابة المعادلة (35.4) على النحو:

$$\frac{\partial g}{\partial x^m} = g^{jr} g ([jm, r] + [rm, j]) \quad (36.4)$$

ومن المعادلة (17.4) يمكن اختصار المعادلة (36.4) إلى الصورة:

$$\frac{\partial g}{\partial x^m} = g (\Gamma_{jm}^j + \Gamma_{rm}^r) \quad (37.4)$$

بتغير تسمية الدليل  $r \rightarrow j$  في الحد الثاني بالمعادلة (37.4) نحصل على:

$$\frac{\partial g}{\partial x^m} = 2 g \Gamma_{jm}^i \quad (38.4)$$

ويمكن تبسيط المعادلة (38.4) في صورة أخرى لتصبح على الشكل:

$$\Gamma_{jm}^i = \frac{\partial}{\partial x^m} \ln \sqrt{g} \quad (39.4)$$

## 2.4 قوانين التحويل لرموز كريستوفل:

لإيجاد قوانين التحويل لرموز كريستوفل في أنظمة الإحداثيات المختلفة نبدأ أولاً بالموتر المتري  $g_{jk}$  حيث يتم تحويل هذا الموتر حسب تعريف تحويل الموترات والذي يعطي بالعلاقة:

$$\bar{g}_{jk} = \frac{\partial x^p}{\partial \bar{x}^j} \frac{\partial x^q}{\partial \bar{x}^k} g_{pq} \quad (40.4)$$

بإجراء عملية تفاضل للمعادلة (40.4) بالنسبة إلى نظام الإحداثيات  $\bar{x}$  تأخذ المعادلة السابقة الشكل:

$$\begin{aligned} \frac{\partial \bar{g}_{jk}}{\partial \bar{x}^m} &= \frac{\partial x^p}{\partial \bar{x}^j} \frac{\partial x^q}{\partial \bar{x}^k} \frac{\partial g_{pq}}{\partial x^r} \frac{\partial x^r}{\partial \bar{x}^m} + \frac{\partial x^p}{\partial \bar{x}^j} \frac{\partial^2 x^q}{\partial \bar{x}^m \partial \bar{x}^k} g_{pq} \\ &+ \frac{\partial^2 x^p}{\partial \bar{x}^m \partial \bar{x}^j} \frac{\partial x^q}{\partial \bar{x}^k} g_{pq} \end{aligned} \quad (41.4)$$

وبتغير تسمية الأدلة الدمية  $k \rightarrow j$  و  $j \rightarrow m$  و  $m \rightarrow k$  وكذلك  $q \rightarrow P$  و  $r \rightarrow q$  و  $q \rightarrow r$  (وحيث نلاحظ مرة أخرى بأن التغير في تسمية الأدلة الدمية لا يؤثر في قيمة المقدار) تأخذ المعادلة (41.4) الصورة:

$$\begin{aligned} \frac{\partial \bar{g}_{km}}{\partial \bar{x}^j} &= \frac{\partial x^q}{\partial \bar{x}^k} \frac{\partial x^r}{\partial \bar{x}^m} \frac{\partial g_{qr}}{\partial x^p} \frac{\partial x^p}{\partial \bar{x}^j} + \frac{\partial x^q}{\partial \bar{x}^k} \frac{\partial^2 x^r}{\partial \bar{x}^j \partial \bar{x}^m} g_{qr} \\ &+ \frac{\partial^2 x^q}{\partial \bar{x}^j \partial \bar{x}^k} \frac{\partial x^r}{\partial \bar{x}^m} g_{qr} \end{aligned} \quad (42.4)$$

مرة أخرى نجعل  $k \rightarrow j$  و  $j \rightarrow m$  و  $m \rightarrow k$  وكذلك  $r \rightarrow q$  و  $q \rightarrow P$  مرة أخرى في المعادلة (41.4) لنحصل على المعادلة التالية:

$$\begin{aligned} \frac{\partial \bar{g}_{mj}}{\partial \bar{x}^k} &= \frac{\partial x^r}{\partial \bar{x}^m} \frac{\partial x^p}{\partial \bar{x}^j} \frac{\partial g_{rp}}{\partial x^q} \frac{\partial x^q}{\partial \bar{x}^k} + \frac{\partial x^r}{\partial \bar{x}^m} \frac{\partial^2 x^p}{\partial \bar{x}^k \partial \bar{x}^j} g_{rp} \\ &+ \frac{\partial^2 x^r}{\partial \bar{x}^k \partial \bar{x}^m} \frac{\partial x^p}{\partial \bar{x}^j} g_{rp} \end{aligned} \quad (43.4)$$

ب طرح المعادلة (41.4) من مجموع المعادلتين (42.4) و (43.4) ثم ضرب الناتج في  $\frac{1}{2}$  نحصل على المعادلة التالية:

$$\begin{aligned} \frac{1}{2} \left( \frac{\partial \bar{g}_{km}}{\partial \bar{x}^j} + \frac{\partial \bar{g}_{mj}}{\partial \bar{x}^k} - \frac{\partial \bar{g}_{jk}}{\partial \bar{x}^m} \right) &= \frac{1}{2} \frac{\partial x^p}{\partial \bar{x}^j} \frac{\partial x^q}{\partial \bar{x}^k} \frac{\partial x^r}{\partial \bar{x}^m} \\ &\times \left( \frac{\partial g_{qr}}{\partial x^p} + \frac{\partial g_{rp}}{\partial x^q} + \frac{\partial g_{pq}}{\partial x^r} \right) + \frac{1}{2} \left( \frac{\partial^2 x^q}{\partial \bar{x}^j \partial \bar{x}^k} \frac{\partial x^r}{\partial \bar{x}^m} g_{qr} \right. \\ &+ \frac{\partial^2 x^r}{\partial \bar{x}^k \partial \bar{x}^m} + \frac{\partial x^p}{\partial \bar{x}^j} g_{rp} + \frac{\partial x^q}{\partial \bar{x}^k} \frac{\partial^2 x^r}{\partial \bar{x}^j \partial \bar{x}^m} g_{qr} \\ &+ \frac{\partial x^r}{\partial \bar{x}^m} \frac{\partial^2 x^p}{\partial \bar{x}^k \partial \bar{x}^j} g_{rp} - \frac{\partial^2 x^p}{\partial \bar{x}^m \partial \bar{x}^j} \frac{\partial x^q}{\partial \bar{x}^k} g_{pq} \\ &\left. - \frac{\partial x^p}{\partial \bar{x}^j} \frac{\partial^2 x^q}{\partial \bar{x}^m \partial \bar{x}^k} g_{pq} \right) \end{aligned} \quad (44.4)$$

بتغير تسمية الأدلة في الحد الثاني في المعادلة (44.4) واستخدام تعريف رموز كريستوفل يمكن اختصار المعادلة السابقة إلى الصورة الآتية:

$$[jk, m] = \frac{\partial x^p}{\partial \bar{x}^j} \frac{\partial x^q}{\partial \bar{x}^k} \frac{\partial x^r}{\partial \bar{x}^m} [pq, r] + \frac{\partial^2 x^p}{\partial \bar{x}^j \partial \bar{x}^k} \frac{\partial x^q}{\partial \bar{x}^m} g_{pq} \quad (45.4)$$

من المعادلة (45.4) وتعريف المتوترات يتبين أن رموز كريستوفل ليست متوترات وذلك لوجود الحد الثاني في المعادلة السابقة.

الآن تحويل الموتر المترى يأخذ الشكل:

$$\bar{g}^{im} = \frac{\partial \bar{x}^i}{\partial x^s} \frac{\partial \bar{x}^m}{\partial x^t} g^{st} \quad (46.4)$$

من المعادلة (46.4) المعادلة (45.4) نحصل على الآتي:

$$\begin{aligned} \bar{g}^{im} [jk, m] = & \frac{\partial x^p}{\partial \bar{x}^j} \frac{\partial x^q}{\partial \bar{x}^k} \frac{\partial x^r}{\partial \bar{x}^m} \frac{\partial \bar{x}^i}{\partial x^s} \frac{\partial \bar{x}^m}{\partial x^t} g^{st} [pq, r] \\ & + \frac{\partial^2 x^p}{\partial \bar{x}^j \partial \bar{x}^k} \frac{\partial x^q}{\partial \bar{x}^m} \frac{\partial \bar{x}^i}{\partial x^s} \frac{\partial \bar{x}^m}{\partial x^t} g^{st} g_{pq} \end{aligned} \quad (47.4)$$

ويستخدم تعريف رموز كريستوفل من النوع الثاني يمكن اختصار المعادلة (47.4) على الصورة:

$$\begin{aligned} \bar{\Gamma}_{jk}^i = & \frac{\partial x^p}{\partial \bar{x}^j} \frac{\partial x^q}{\partial \bar{x}^k} \frac{\partial \bar{x}^i}{\partial x^s} \delta_t^r g^{st} [pq, r] \\ & + \frac{\partial^2 x^p}{\partial \bar{x}^j \partial \bar{x}^k} \frac{\partial \bar{x}^i}{\partial x^t} \delta_s^q g^{st} g_{pq} \end{aligned} \quad (48.4)$$

كما يمكن اختصار هذه المعادلة إلى صورة أبسط وذلك على الشكل:

$$\bar{\Gamma}_{jk}^i = \frac{\partial x^p}{\partial \bar{x}^j} \frac{\partial x^q}{\partial \bar{x}^k} \frac{\partial \bar{x}^i}{\partial x^s} \Gamma_{pq}^s + \frac{\partial^2 x^p}{\partial \bar{x}^j \partial \bar{x}^k} \frac{\partial \bar{x}^i}{\partial x^p} \quad (49.4)$$

وتؤكد المعادلة (49.4) أن رموز كريستوفل ليست موترات مع ملاحظة أن هذه الرموز يتم تحويلها على أنها موترات وذلك في حالة التحويلات الخطية فقط أي عندما

$$\frac{\partial^2 x^p}{\partial \bar{x}^j \partial \bar{x}^k} = 0$$

مثال (4.4)

احسب رموز كريستوفل من النوع الأول للفضاء التالي:

$$d^2s = dr^2 + r^2 d\theta^2 + r^2 \sin^2 \theta d\phi^2 \quad (50.4)$$

الحل:

مركبات الموتر المتري الموافق للتغاير يمكن حسابها من المعادلة السابقة على الصورة التالية:

$$g_{33} = r^2 \sin^2 \theta \text{ وكذلك } g_{22} = r^2, \quad g_{11} = 1$$

وأما بقية مركبات الموتر المتري لهذا الفضاء تساوي صفراً، أي أن  $g_{ik} = 0$  لكل  $i \neq k$  ومن هنا يمكن حساب محدد الموتر المتري والتي تعطي بالعلاقة:

$$g = \begin{vmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & r^2 & 0 \\ 0 & 0 & r^2 \sin^2 \theta \end{vmatrix} = r^4 \sin^2 \theta \quad (51.4)$$

مركبات الموتر المتري المخالف للتغاير تحسب كما درسنا في الفصول السالفة على النحو التالي:

$$g^{ij} = \frac{G(i, j)}{g} \quad (52.4)$$

حيث  $G(i, j)$  هو محدد المحدد  $g$  ومن المعادلة (52.4) توجد مركبات الموتر المتري وهي:

$$g^{11} = \frac{r^4 \sin^2 \theta}{g} = 1 \quad (53.4)$$

$$g^{22} = \frac{r^2 \sin^2 \theta}{g} = \frac{1}{r} \quad (54.4)$$

$$g^{33} = \frac{r^3}{g} = \frac{1}{r^2 \sin^2 \theta} \quad (55.4)$$

وأما بقية المركبات فإنها تساوي صفراً، أي أن  $g^{ij} = 0$  لكل  $i \neq j$  ومن ثم يمكن حساب رموز كريستوفل من النوع الأول حسب المعادلة (16.4) على النحو:

$$[11,1] = \frac{1}{2} \left( \frac{\partial g_{11}}{\partial r} + \frac{\partial g_{11}}{\partial r} - \frac{\partial g_{11}}{\partial r} \right) = 0 \quad (56.4)$$

وكذلك

$$[22,1] = \frac{1}{2} \left( \frac{\partial g_{21}}{\partial \theta} + \frac{\partial g_{21}}{\partial \theta} - \frac{\partial g_{22}}{\partial \theta} \right) = -r \quad (57.4)$$

وهكذا يمكن حصر رموز كريستوفل من النوع الأول لهذا الفضاء على النحو التالي:

$$[11,3] = [11,2] = [11,1] = 0$$

$$[12,3] = [12,2] = [12,1] = 0$$

$$[13,3] = r \sin^2 \theta, \quad [13,2] = [13,1] = 0$$

$$[21,3] = [21,2] = [21,1] = 0$$

$$[22,3] = [22,2] = [22,1] = 0$$

$$[23,3] = r^2 \sin \theta \cos \theta, \quad [23,2] = [23,1] = 0$$

$$[31,3] = r \sin^2 \theta, \quad [31,2] = [31,1] = 0$$

$$[32,3] = r^2 \sin \theta \cos \theta, \quad [32,2] = [32,1] = 0$$

$$[33,3] = 0, [33,2] = -r^2 \sin \theta \cos \theta, [33,1] = -r \sin^2 \theta$$

مثال (5.4)

احسب رموز كريستوفل من النوع الثاني للفضاء ذي الإحداثيات الاسطوانية.

الحل:

مركبات الموتر المتري في الإحداثيات الإسطوانية تعطي بالعلاقات التالية:

$$\left. \begin{aligned} g_{11} &= 1 \\ g_{22} &= \rho^2 \\ g_{33} &= 1 \end{aligned} \right\} \quad (58.4)$$

أما بقية المركبات  $g_{ij} = 0$  لكل  $i \neq j$  ومن ثم يمكن حساب رموز كريستوفل من النوع الأول وهي:

$$[12,2] = [21,2] = \rho \quad (59.4)$$

$$[22,1] = \rho \quad (60.4)$$

وأما بقية رموز كريستوفل من النوع الأول فإنها تساوي جميعاً الصفر.

ومن المعادلة (59.4) و (60.4) يمكن حساب رموز كريستوفل من النوع الثاني وهي:

$$\Gamma_{22}^1 = \frac{1}{g_{11}} [22,1] = -\rho \quad (61.4)$$

$$\Gamma_{12}^2 = \frac{1}{g_{22}} [12,2] = \rho \quad (62.4)$$

$$\Gamma_{21}^2 = \frac{1}{g_{33}} [21,2] = \rho \quad (63.4)$$



مثال (6.4)

إذا كان المتر المتري للفضاء  $V_N$  يساوي  $g_{ij} = 0$  لكل  $i \neq j$  أثبت الآتي:

$$\Gamma_{jk}^i = 0 \quad \text{أ - (عندما } i \neq j \neq k \text{)}$$

$$\Gamma_{ii}^i = \frac{1}{2g_{ii}} \frac{\partial g_{ii}}{\partial x^i} \quad \text{ب -}$$

الحل:

من تعريف رموز كريستوفل من النوع الثاني:

$$\Gamma_{jk}^i = \frac{g^{il}}{2} \left( \frac{\partial g_{kl}}{\partial x^j} + \frac{\partial g_{jl}}{\partial x^k} - \frac{\partial g_{jk}}{\partial x^l} \right) \quad (64.4)$$

وبما إن المتر المتري لهذا الفضاء  $g_{ij} = 0$  لكل  $i \neq j$  عليه نستنتج أن المقدار الذي بين الأقواس يساوي الصفر ومنه نجد أن

$$\Gamma_{jk}^i = 0 \quad (65.4)$$

وهو المطلوب اثباته في الفقرة أ. وبما أن رموز كريستوفل من النوع الثاني يمكن إيجادها من التعريف التالي أيضاً:

$$\Gamma_{ij}^l = \frac{1}{g_{ls}} [i_l, s] = \frac{1}{2g_{ls}} \left( \frac{\partial g_{is}}{\partial x^j} + \frac{\partial g_{js}}{\partial x^i} - \frac{\partial g_{ij}}{\partial x^s} \right) \quad (66.4)$$

وبما أن  $g_{ij} = 0$  لكل  $i \neq j$  عليه فإن:-

$$\Gamma_{ij}^i = \frac{1}{2g_{ii}} \left( \frac{\partial g_{ji}}{\partial x^j} + \frac{\partial g_{ji}}{\partial x^j} - \frac{\partial g_{jj}}{\partial x^i} \right) \quad (67.4)$$

أي أن:

$$\Gamma_{jj}^i = \frac{-1}{2 g_{ii}} \frac{\partial g_{jj}}{\partial x^i} \quad (68.4)$$

### 3.4 التفاضل الموافق للتغاير للمتجهات:

#### Covariant differentiation of vectors

إذا كان لدينا دالة في الفضاء تمثل كمية لازمة (لا متغير) ولتكن  $\phi = \phi(x^i)$  بإجراء عملية التفاضل لهذه الدالة نحصل على:

$$\frac{\partial \phi}{\partial \bar{x}^k} = \frac{\partial \phi}{\partial x^i} \frac{\partial x^i}{\partial \bar{x}^k} = \frac{\partial x^i}{\partial \bar{x}^k} \frac{\partial \phi}{\partial x^i} \quad (69.4)$$

ومن هذه العلاقة يتبين أن تفاضل كمية لازمة ينتج عنه موتر موافق للتغاير من الرتبة الأولى يرمز له بـ  $\phi_{,i}$  حيث  $(\phi_{,i} = \frac{\partial \phi}{\partial x^i})$  ويطلق عليه تفاضل موافق للتغاير لكمية لازمة. وهنا نطرح هذا السؤال: هل تفاضل موتر موافق للتغاير ينتج عنه موتر أم لا؟

دعنا نعود إلى المعادلة (49.4) ونقوم بضربها في  $\frac{\partial x^i}{\partial \bar{x}^i}$  لنحصل على:

$$\frac{\partial x^i}{\partial \bar{x}^i} \bar{\Gamma}_{jk}^i = \frac{\partial x^p}{\partial \bar{x}^j} \frac{\partial x^q}{\partial \bar{x}^k} \frac{\partial x^i}{\partial \bar{x}^i} \frac{\partial \bar{x}^i}{\partial x^s} \Gamma_{pq}^s + \frac{\partial^2 x^p}{\partial \bar{x}^j \partial \bar{x}^k} \frac{\partial x^i}{\partial \bar{x}^i} \frac{\partial \bar{x}^i}{\partial x^p} \quad (70.4)$$

بتبسيط المعادلة (70.4) والحل للكمية  $\frac{\partial^2 x^i}{\partial \bar{x}^i \partial \bar{x}^k}$  نحصل على العلاقة التالية:

$$\frac{\partial^2 x^i}{\partial \bar{x}^i \partial \bar{x}^k} = \frac{\partial x^i}{\partial \bar{x}^i} \bar{\Gamma}_{jk}^i - \frac{\partial x^p}{\partial \bar{x}^j} \frac{\partial x^g}{\partial \bar{x}^k} \Gamma_{pq}^i \quad (71.4)$$

والآن نرجع إلى تعريف الموتر الموافق للتغاير من الرتبة الأولى والذي يكتب على الصورة:

$$\bar{A}_p = \frac{\partial x^q}{\partial \bar{x}^p} A_q \quad (72.4)$$

وبإجراء عملية تفاضل للمعادلة (72.4) بالنسبة لـ  $\bar{x}^k$  نحصل على المقدار التالي:

$$\frac{\partial \bar{A}_p}{\partial \bar{x}^k} = \frac{\partial x^q}{\partial \bar{x}^p} \frac{\partial x^i}{\partial \bar{x}^k} \frac{\partial A_p}{\partial x^i} + \frac{\partial^2 x^q}{\partial \bar{x}^p \partial \bar{x}^k} A_q \quad (73.4)$$

بالتعويض عن قيمة  $\frac{\partial^2 x^q}{\partial \bar{x}^p \partial \bar{x}^k}$  من المعادلة (72.4) في المعادلة (73.4) نحصل

على:

$$\frac{\partial \bar{A}_p}{\partial \bar{x}^k} = \frac{\partial x^q}{\partial \bar{x}^p} \frac{\partial x^i}{\partial \bar{x}^k} \frac{\partial A_p}{\partial x^i} + \left( \frac{\partial x^q}{\partial \bar{x}^n} \bar{\Gamma}_{pq}^n - \frac{\partial x^s}{\partial \bar{x}^p} \frac{\partial x^l}{\partial \bar{x}^k} \Gamma_{sl}^q \right) A_q \quad (74.4)$$

في الحد الثالث نغير الأدلة  $s \Leftrightarrow g$  و  $l \leftarrow t$  ثم نعوض عن قيمة  $\frac{\partial x^q}{\partial \bar{x}^n} A_q$

بما يقابلها وهو  $\bar{A}_n$  عندئذ يمكن تبسيط المعادلة (74.4) إلى الصورة:

$$\left( \frac{\partial \bar{A}_p}{\partial \bar{x}^k} - \bar{\Gamma}_{pq}^n \bar{A}_n \right) = \frac{\partial x^q}{\partial \bar{x}^p} \frac{\partial x^i}{\partial \bar{x}^k} \left( \frac{\partial A_g}{\partial x^i} - \Gamma_{pi}^s A_s \right) \quad (75.4)$$

وهذا يعني أن المقدار  $\left( \frac{\partial A_q}{\partial x^i} - \Gamma_{pi}^s A_s \right)$  موتر موافق للتغاير من الرتبة الثانية يطلق عليه التفاضل الموافق للتغاير لـ  $A_q$  بالنسبة إلى  $x^i$  وعادة ما يرمز للمقدار السابق بالرمز  $A_{q,i}$  ويكتب على الصورة:

$$A_{q,i} = \frac{\partial A_q}{\partial x^i} - \Gamma_{pi}^s A_s \quad (76.4)$$

ومن هنا نستطيع أن نخلص إلى النتيجة التالية: تفاضل موتر موافق للتغاير بالنسبة إلى الفضاء  $x^i$  لا ينتج عنه موتر وذلك لوجود الحد الثاني في المعادلة (73.4) ونلاحظ أننا استخدمنا الترميز المرتبط بالفاصلة في الاشتقاق.

مثال (7.4)

أوجد التفاضل الموافق للتغاير لموتر مخالف للتغاير من الرتبة الأولى  $A^p$ ؟

الحل:

من تعريف الموتر المخالف للتغاير والذي يكتب على الصورة:

$$\bar{A}^i = \frac{\partial \bar{x}^i}{\partial x^s} A^s \quad (77.4)$$

ويأجراء عملية التفاضل بالنسبة لـ  $\bar{x}^k$  للمعادلة (77.4) نحصل على:

$$\frac{\partial \bar{A}^i}{\partial \bar{x}^k} = \frac{\partial \bar{x}^i}{\partial x^s} \frac{\partial x^i}{\partial \bar{x}^k} \frac{\partial A^s}{\partial x^i} + \frac{\partial^2 x^i}{\partial x^s \partial \bar{x}^k} \frac{\partial x^i}{\partial \bar{x}^k} A^s \quad (78.4)$$

وبالتعويض عن قيمة  $\frac{\partial^2 \bar{x}^l}{\partial x^s \partial x^t}$  من المعادلة (75.4) نحصل على:

$$\begin{aligned} \frac{\partial \bar{A}^l}{\partial \bar{x}^k} &= \frac{\partial \bar{x}^l}{\partial x^s} \frac{\partial x^t}{\partial \bar{x}^k} \frac{\partial A^s}{\partial x^t} \\ &+ \left( \frac{\partial \bar{x}^l}{\partial x^n} \Gamma_{st}^n - \frac{\partial \bar{x}^i}{\partial x^s} \frac{\partial \bar{x}^m}{\partial x^t} \bar{\Gamma}_{im}^l \right) \frac{\partial x^t}{\partial \bar{x}^k} A^s \end{aligned} \quad (79.4)$$

ويمكن اختصار المعادلة (79.4) لتأخذ الشكل التالي:

$$\begin{aligned} \frac{\partial \bar{A}^l}{\partial \bar{x}^k} &= \frac{\partial \bar{x}^l}{\partial x^s} \frac{\partial x^t}{\partial \bar{x}^k} \frac{\partial A^s}{\partial x^t} \\ &+ \frac{\partial \bar{x}^l}{\partial x^n} \frac{\partial x^t}{\partial \bar{x}^k} A^s \Gamma_{st}^n - \frac{\partial \bar{x}^i}{\partial x^s} \frac{\partial \bar{x}^m}{\partial x^t} \frac{\partial x^t}{\partial \bar{x}^k} A^s \bar{\Gamma}_{im}^l \end{aligned} \quad (80.4)$$

ويمكن إعادة كتابة المعادلة (80.4) لتأخذ الصورة:

$$\begin{aligned} \frac{\partial \bar{A}^l}{\partial \bar{x}^k} &= \frac{\partial \bar{x}^l}{\partial x^s} \frac{\partial x^t}{\partial \bar{x}^k} \left( \frac{\partial A^s}{\partial x^t} + \Gamma_{pt}^s A^p \right) \\ &- \delta_k^m \bar{\Gamma}_{im}^l \frac{\partial \bar{x}^i}{\partial x^s} A^s \end{aligned} \quad (81.4)$$

يفك الجمع في المعادلة (81.4) للحد الأخير ونقله إلى الطرف الأيسر وتغيير تسمية بعض الأدلة نحصل على الصورة:

$$\left( \frac{\partial \bar{A}^l}{\partial \bar{x}^k} + \bar{\Gamma}_{ik}^l \bar{A}^i \right) = \frac{\partial \bar{x}^l}{\partial x^s} \frac{\partial x^t}{\partial \bar{x}^k} \left( \frac{\partial A^s}{\partial x^t} + \Gamma_{pt}^s A^p \right) \quad (82.4)$$

المقدار الذي بين الأقواس يمثل موترًا مختلطاً من الرتبة الثانية وذلك حسب تعريف الموترات ويرمز له بالرمز:-

$$A^S, t \equiv \frac{\partial A^S}{\partial x^t} + \Gamma_{P,t}^S A^P \quad (83.4)$$

ويطلق على  $A^S, t$  التفاضل الموافق للتغاير للموتر  $A^k$  بالنسبة لـ  $x^t$ .

مثال (8.4)

أوجد التفاضل الموافق للتغاير لموتر من الرتبة الثانية  $A_{jk}$  ؟

الحل:

الموتر  $A_{jk}$  حسب تعريف الموترات يكتب على الصورة:

$$\bar{A}_{il} = \frac{\partial x^j}{\partial \bar{x}^i} \frac{\partial x^k}{\partial \bar{x}^l} A_{jk} \quad (84.4)$$

يأجراء عملية التفاضل بالنسبة لـ  $\bar{x}^q$  نحصل على:

$$\begin{aligned} \frac{\partial \bar{A}_{il}}{\partial \bar{x}^q} &= \frac{\partial^2 x^j}{\partial \bar{x}^i \partial \bar{x}^q} \frac{\partial x^k}{\partial \bar{x}^l} A_{jk} + \frac{\partial^2 x^k}{\partial \bar{x}^l \partial \bar{x}^q} A_{jk} \\ &+ \frac{\partial x^j}{\partial \bar{x}^i} \frac{\partial x^k}{\partial \bar{x}^l} \frac{\partial x^t}{\partial \bar{x}^q} \frac{\partial A_{jk}}{\partial x^t} \end{aligned} \quad (85.4)$$

وبالتعويض عن قيمة  $\frac{\partial^2 x^i}{\partial \bar{x}^i \partial \bar{x}^q}$  من المعادلة (71.4) في المعادلة (85.4)

نحصل على المقدار التالي:

$$\begin{aligned}
\frac{\partial \bar{A}_{il}}{\partial \bar{x}^q} = & \left( \bar{\Gamma}_{iq}^n \frac{\partial x^j}{\partial \bar{x}^n} \frac{\partial x^k}{\partial \bar{x}^l} A_{jk} - \frac{\partial x^n}{\partial \bar{x}^i} \frac{\partial x^m}{\partial \bar{x}^q} \frac{\partial x^k}{\partial \bar{x}^l} \Gamma_{nm}^j A_{jk} \right) \\
& + \left( \bar{\Gamma}_{iq}^f \frac{\partial x^j}{\partial \bar{x}^i} \frac{\partial x^k}{\partial \bar{x}^f} A_{jk} - \frac{\partial x^i}{\partial \bar{x}^i} \frac{\partial x^u}{\partial \bar{x}^l} \frac{\partial x^w}{\partial \bar{x}^q} \Gamma_{uw}^k A_{jk} \right. \\
& \left. + \frac{\partial x^j}{\partial \bar{x}^i} \frac{\partial x^k}{\partial \bar{x}^l} \frac{\partial x^t}{\partial \bar{x}^q} \frac{\partial A_{jk}}{\partial x^t} \right) \quad (86.4)
\end{aligned}$$

ويمكن اختصار المعادلة السابقة إلى أبسط صورة على النحو:

$$\begin{aligned}
\left( \frac{\partial \bar{A}_{il}}{\partial \bar{x}^q} - \bar{\Gamma}_{iq}^n \bar{A}_{nl} - \bar{\Gamma}_{iq}^f \bar{A}_{if} \right) = & \frac{\partial x^j}{\partial \bar{x}^i} \frac{\partial x^k}{\partial \bar{x}^l} \frac{\partial x^q}{\partial \bar{x}^t} \\
& \times \left( \frac{\partial A_{jk}}{\partial x_q} - \Gamma_{jq}^s A_{sk} - \Gamma_{kq}^s A_{js} \right) \quad (87.4)
\end{aligned}$$

وحيث عوضنا من  $\frac{\partial x^j}{\partial \bar{x}^n} \frac{\partial x^k}{\partial \bar{x}^l} A_{jk}$  بـ  $\bar{A}_{nl}$  كما قمنا بإعادة تسمية بعض الأدلة. المقدار الذي بين الأقواس في المعادلة (87.4) عبارة عن موتر موافق للتغاير من الرتبة الثالثة؛ هذا الموتر هو:

$$A_{jk,q} = \left( \frac{\partial A_{ik}}{\partial x_g} - \Gamma_{jq}^s A_{sk} - \Gamma_{qk}^s A_{js} \right) \quad (88.4)$$

ويطلق على  $A_{ik,q}$  التفاضل الموافق للتغاير للموتر  $A_{jk}$  بالنسبة لـ  $x^q$ .

مثال (9.4):

أوجد التفاضل الموافق للتغاير للموتر المتري  $g_{ik}$ ؟

الحل:

التفاضل الموافق للتغاير للموتر المتري  $g_{jk}$  يعطي حسب المعادلة (88.4) على النحو:

$$g_{jk,q} = \frac{\partial g_{jk}}{\partial x^q} - \Gamma_{jq}^s g_{sk} - \Gamma_{kq}^s g_{js} \quad (89.4)$$

من المعادلة (21.4) نعوض عن قيمة  $\frac{\partial g_{jk}}{\partial x^q}$  في المعادلة (89.4) فنحصل

على:

$$g_{jk,q} = [jq, k] + [kq, j] - \Gamma_{jq}^s g_{sk} - \Gamma_{kq}^s g_{js} \quad (90.4)$$

وبالتعويض عن قيمة  $\Gamma_{jq}^s g_{sk}$  من المعادلة رقم (19.4) في المعادلة (90.4) نصل إلى الشكل النهائي التالي:

$$g_{jk,q} = [jq, k] + [kq, j] - [jq, k] - [kq, j] = 0 \quad (91.4)$$

مثال (10.4)

أوجد التفاضل الموافق للتغاير للموتر  $\delta^i_j$ :

الحل:

بما أن  $\delta^i_{j,q}$  تعطي بالعلاقة:



$$\delta_{j,q}^i = \frac{\partial \delta_j^i}{\partial x^q} - \Gamma_{jq}^s \delta_s^i + \Gamma_{qs}^i \delta_j^s \quad (92.4)$$

ولكن  $\frac{\partial \delta_j^i}{\partial x^q} = 0$  (تفاضل كمية ثابتة) وبفك الجمع في المعادلة (92.4) نحصل على:

$$\delta_{j,q}^i = 0 - \Gamma_{jq}^s \delta_s^i + \Gamma_{qs}^i \delta_j^s \quad (93.4)$$

ومن خاصية التماثل لرموز كريستوفل  $\Gamma_{jq}^i = \Gamma_{qj}^i$  نحصل على:

$$\delta_{j,q}^i = 0 \quad (94.4)$$

مثال (11.4)

أوجد التفاضل الموافق للتغير للموتر  $A^{qs}$  بالنسبة لـ  $\bar{x}^k$ :

الحل:

حيث إن الموتر  $A^{qs}$  مخالف للتغير من الرتبة الثانية عليه:

$$\bar{A}^{Pr} = \frac{\partial \bar{x}^P}{\partial x^q} = \frac{\partial \bar{x}^r}{\partial x^s} A^{qs} \quad (95.4)$$

بإجراء عملية التفاضل بالنسبة لـ  $\bar{x}^k$  نحصل على:

$$\begin{aligned} \frac{\partial \bar{A}^{Pr}}{\partial \bar{x}^k} &= \frac{\partial \bar{x}^P}{\partial x^q} \frac{\partial \bar{x}^r}{\partial x^s} \frac{\partial x^n}{\partial \bar{x}^k} \frac{\partial A^{qs}}{\partial x^n} + \frac{\partial^2 \bar{x}^P}{\partial x^q \partial x^n} \frac{\partial x^n}{\partial \bar{x}^k} \frac{\partial \bar{x}^r}{\partial x^s} A^{qs} \\ &+ \frac{\partial \bar{x}^P}{\partial x^q} \frac{\partial^2 \bar{x}^r}{\partial x^s \partial x^n} \frac{\partial x^n}{\partial \bar{x}^k} A^{qs} \end{aligned} \quad (96.4)$$

بالتعويض عن قيمة  $\frac{\partial^2 \bar{x}^r}{\partial x^s \partial x^n}$  ،  $\frac{\partial^2 \bar{x}^p}{\partial x^q \partial x^n}$  في المعادلة (96.4)

نحصل على:

$$\begin{aligned} \frac{\partial \bar{A}^{Pr}}{\partial \bar{x}^k} &= \frac{\partial \bar{x}^p}{\partial x^q} \frac{\partial \bar{x}^r}{\partial x^s} \frac{\partial x^n}{\partial \bar{x}^k} \left( \frac{\partial A^{qs}}{\partial x^n} \right) + \left( \Gamma_{qn}^m \frac{\partial \bar{x}^p}{\partial x^m} - \bar{\Gamma}_{ij}^p \frac{\partial \bar{x}^i}{\partial x^q} \frac{\partial \bar{x}^j}{\partial x^n} \right) \\ &\quad \frac{\partial x^n}{\partial \bar{x}^k} \frac{\partial \bar{x}^r}{\partial x^s} A^{qs} + \frac{\partial \bar{x}^p}{\partial x^q} \left( \Gamma_{sn}^w \frac{\partial \bar{x}^r}{\partial x^w} - \bar{\Gamma}_{fa}^r \frac{\partial \bar{x}^f}{\partial x^s} \frac{\partial \bar{x}^a}{\partial x^n} \right) \\ &\quad \frac{\partial x^n}{\partial \bar{x}^k} A^{qs} \end{aligned} \quad (97.4)$$

بفك الأقواس يمكن أن نبسط المعادلة (97.4) إلى الصورة التالية:

$$\begin{aligned} \frac{\partial \bar{A}^{Pr}}{\partial \bar{x}^k} &= \frac{\partial \bar{x}^p}{\partial x^q} \frac{\partial \bar{x}^r}{\partial x^s} \frac{\partial x^n}{\partial \bar{x}^k} \left( \frac{\partial A^{qs}}{\partial x^n} \right) + \frac{\partial \bar{x}^p}{\partial x^m} \frac{\partial \bar{x}^r}{\partial x^s} \frac{\partial x^n}{\partial \bar{x}^k} A^{qs} \Gamma_{qn}^m \\ &\quad + \frac{\partial \bar{x}^p}{\partial x^q} \frac{\partial \bar{x}^r}{\partial x^w} \frac{\partial x^n}{\partial \bar{x}^k} \Gamma_{sn}^w A^{qs} - \frac{\partial \bar{x}^i}{\partial x^q} \frac{\partial \bar{x}^r}{\partial x^s} A^{qs} \bar{\Gamma}_{ik}^p \\ &\quad - \frac{\partial \bar{x}^p}{\partial x^q} \frac{\partial \bar{x}^f}{\partial x^s} A^{qs} \bar{\Gamma}_{kf}^r \end{aligned} \quad (98.4)$$

ويمكن اختصار المعادلة (98.4) إلى صورة أبسط وذلك بعد تغيير تسمية

الأدلة والتعويض عن كل  $\bar{A}^{ir} \rightarrow \frac{\partial \bar{x}^i}{\partial x^q} \frac{\partial \bar{x}^r}{\partial x^s} A^{qs}$  و  $\bar{A}^{Pf} \rightarrow \frac{\partial \bar{x}^p}{\partial x^q} \frac{\partial \bar{x}^r}{\partial x^s} A^{qs}$

فنحصل على:

$$\begin{aligned} \left( \frac{\partial \bar{A}^{Pr}}{\partial \bar{x}^t} + \bar{A}^{ir} \bar{\Gamma}_{ik}^p + \bar{A}^{Pf} \bar{\Gamma}_{kf}^r \right) &= \frac{\partial \bar{x}^p}{\partial x^q} \frac{\partial \bar{x}^r}{\partial x^s} \frac{\partial x^n}{\partial \bar{x}^k} \\ &\quad \times \left( \frac{\partial A^{qs}}{\partial x^n} + A^{qs} \Gamma_{qn}^q + A^{qs} \Gamma_{sn}^s \right) \end{aligned} \quad (99.4)_{106}$$

المقدار الذي بين الأقواس هو موتر مختلط من الرتبة الثالثة يسمى بالتفاضل الموافق للتغير للموتر  $A^{qs}$  ويرمز له كما يلي:-

$$A_{,k}^{qs} \equiv \left( \frac{\partial A^{qs}}{\partial x^k} + A^{js} \Gamma_{jk}^q + A^{qi} \Gamma_{jk}^s \right) \quad (100.4)$$

ومن الأمثلة السابقة يمكننا أن نجد قاعدة عامة لإيجاد أي تفاضل موافق للتغير لأي موتر على النحو:

$$\begin{aligned} A_{s_1 \dots s_n, k}^{q_1 \dots q_m} &= \frac{\partial A_{s_1 \dots s_n}^{q_1 \dots q_m}}{\partial x^k} - \Gamma_{s_1 k}^l A_{s_2 \dots s_n}^{q_1 \dots q_m} - \Gamma_{s_2 k}^l A_{s_1 l s_3 \dots s_n}^{q_1 \dots q_m} \\ &\quad - \Gamma_{s_3 k}^l A_{s_1 s_2 l s_4 \dots s_n}^{q_1 \dots q_m} \dots - \Gamma_{s_n k}^l A_{s_1 s_2 \dots s_{n-1} l}^{q_1 \dots q_m} \\ &\quad - \Gamma_{kl}^{q_1} A_{s_1 \dots s_n}^{l q_2 \dots q_m} + \Gamma_{kl}^{q_2} A_{s_1 \dots s_n}^{q_1 l q_3 \dots q_m} + \dots \\ &\quad + \Gamma_{kl}^{q_m} A_{s_1 s_2 \dots s_n}^{q_1 q_2 \dots q_{m-1} l} \end{aligned} \quad (101.4)$$

والتفاضل الموافق للتغير يبين معدل التغير لأي كمية فيزيائية مستقلة عن نظم الإحداثيات وعليه فهذه الكميات مهمة جداً في كتابة القوانين الفيزيائية حيث إن القوانين يجب أن تكون مستقلة عن نظم الإحداثيات المختلفة.

مثال (12.4)

أوجد التفاضل الموافق للتغير للموترات أ-  $A_k^j$  ، ب-  $A_k^{ij}$  ، ج-  $A_{ij}^k$  .  
وذلك بإستخدام العلاقة المعطاة في المعادلة رقم (101.4).

الحل:

أ -

$$A_{k,q}^j = \frac{\partial A_k^j}{\partial x^q} - \Gamma_{kq}^l A_l^j + \Gamma_{ql}^j A_k^l \quad (102.4)$$

ب - كذلك من المعادلة (101.4) نحصل على:

$$A_{k,q}^{ij} = \frac{\partial A_k^{ij}}{\partial x^q} - \Gamma_{kq}^l A_l^{ij} + \Gamma_{ql}^i A_k^{il} + \Gamma_{ql}^j A_k^{il} \quad (103.4)$$

ج - من المعادلة (101.4) نجد أن:

$$A_{i,j,q}^k = \frac{\partial A_{ij}^k}{\partial x^q} - \Gamma_{iq}^l A_{lj}^k - \Gamma_{jq}^l A_{il}^k + \Gamma_{lq}^k A_{ij}^l \quad (104.4)$$

#### 4.4 عمليات الموترات التفاضلية Tensor differential operation

في هذه الفقرة سنبين كيفية كتابة بعض المؤثرات (Operators) في تحليل المتجهات مثل تدرج كمية قياسية (Gradient) وتباعد دالة متجه (divergence) والتفاف دالة متجه (Curl) والمؤثر اللابلاسي (Laplacian) (operator) في صورة موترات.

أ - تدرج كمية قياسية:

يسمى الرمز  $\vec{\nabla}$  مؤثر دل (del operator) ويكتب على الصورة التالية:

$$\vec{\nabla} = \hat{e}^i \frac{\partial}{\partial x^i} \quad (105.4)$$

عندما يؤثر  $\vec{\nabla}$  على كمية قياسية  $\phi = \phi(x^i)$  . ويطلق على المقدار  $\vec{\nabla} \phi$  تدرج كمية قياسية وتعطى بالعلاقة الآتية:

$$\text{grad } \phi = \vec{\nabla} \phi = \hat{e}^i \frac{\partial \phi}{\partial x^i} \quad (106.4)$$

الكمية  $\frac{\partial \phi}{\partial x^i}$  سبق وأن تعرفنا عليها في المعادلة (69.4) واطلقنا عليها التفاضل الموافق للتغاير لكمية لازمة وهو موتر موافق للتغاير من الرتبة الأولى ويرمز له بـ  $\phi_{,i}$ . والموتر المصاحب له هو مخالف للتغاير يمكن إيجاده كما سبق وأن درسنا على الصورة:

$$\vec{\nabla} \phi = g^{ki} \frac{\partial \phi}{\partial x^i} \hat{e}_k \quad (107.4)$$

ب- تباعد دالة متجه (divergence):

تباعد دالة متجه  $A^P$  يعرف على أنه اختزال أو انقباض (Contration) لتفاضل موافق للتغاير لكمية متجه  $A^P_{,k}$  ويرمز له بـ  $\text{div } A^P$  ويكتب على النحو:

$$\text{div } A^P = A^P_{,P} = \frac{\partial A^S}{\partial x^S} + \Gamma^P_{PS} A^S \quad (108.4)$$

وبالتعويض عن قيمة رموز كريستوفل من النوع الثاني من المعادلة (39.4) يمكن إعادة كتابة المعادلة (108.4) على الصورة:

$$\text{div } A^P = A^P_{,P} = \frac{\partial A^S}{\partial x^S} + A^S \frac{\partial}{\partial x^S} \sqrt{g} \quad (109.4)$$

المعادلة (109.4) يمكن اختصارها لتأخذ الشكل العام لتباعد دالة متجه وتكتب على النحو التالي:

$$\vec{\nabla} \cdot \vec{A} = \text{div } A^P = \frac{1}{\sqrt{g}} \frac{\partial}{\partial x^s} (\sqrt{g} A^s) \quad (110.4)$$

مثال (13.4)

أوجد تباعد دالة متجه لـ  $A^P$  في الإحداثيات الاسطوانية؟

الحل:

مركبات الموتر المتري في الإحداثيات الاسطوانية تعطي على النحو:  $g_i$   
 $g_{zz} = 1$  و  $g_{\phi\phi} = \rho^2$  و  $g_{\rho\rho} = 1$  أما باقي المركبات

$$g_{zz} = 1 \text{ و } g_{\phi\phi} = \rho^2 \text{ و } g_{\rho\rho} = 1$$

إذا محدد الموتر المتري بحسب على النحو:

$$g = \begin{vmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & \rho^2 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{vmatrix} = \rho^2 \quad (111.4)$$

من المعادلة (110.4) نجد أن:

$$\text{div } A^P = \frac{1}{\rho} \left[ \frac{\partial}{\partial x^1} (\sqrt{g} A^1) + \frac{\partial}{\partial x^2} (\sqrt{g} A^2) + \frac{\partial}{\partial x^3} (\sqrt{g} A^3) \right] \quad (112.4)$$

وحيث أن  $x^1 = \rho$  و  $x^2 = \phi$  وكذلك  $x^3 = z$

وكذلك:

$$\left. \begin{aligned} A_\rho &= \sqrt{g_{11}} A^1 = A^1 \\ A_\phi &= \sqrt{g_{22}} A^2 = \rho A^2 \\ A_z &= \sqrt{g_{33}} A^3 = A^3 \end{aligned} \right\} \quad (113.4)$$

وبالتعويض من (113.4) في المعادلة (112.4) نحصل على:

$$\text{div } A^\rho = \frac{1}{\rho} \left[ \frac{\partial}{\partial \rho} (\rho A_\rho) + \frac{\partial}{\partial \phi} (A_\phi) + \frac{\partial}{\partial z} (\rho A_z) \right] \quad (114.4)$$

ح- المؤثر اللابلاس  $\nabla^2$  Laplacian Operator :

بأخذ تباعد دالة متجه للمعادلة (107.9) نحصل على العلاقة التالية:

$$\nabla^2 \phi = \text{div} \left( g^{ki} \frac{\partial \phi}{\partial x^i} \right) \quad (115.9)$$

المعادلة السابقة يعاد صياغتها بالاستعانة بالمعادلة (110.4) فنحصل على صورة نهائية للمؤثر اللابلاسي في هيئة موتر على النحو التالي:

$$\nabla^2 \phi = \frac{1}{\sqrt{g}} \frac{\partial}{\partial x^k} \left( \sqrt{g} g^{ki} \frac{\partial \phi}{\partial x^i} \right) \quad (116.9)$$

المقدار الذي بين الأقواس يمثل موترًا مخالفًا للتغاير من الرتبة الأولى.

مثال (14.4)

اكتب المؤثر اللابلاسي في الإحداثيات الإسطوانية:

الحل:

مركبات الموتر المترى في هذه الإحداثيات تعطي على النحو:

$g_{ij} = 0$  لكل  $i \neq j$  وباقي المركبات هي:  $g_{11} = 1$  و  $g_{22} = \rho^2$  و  $g_{33} = 1$   
 باستخدام خواص الموتر المترى

$$g_{is} g^{ij} = \delta_s^j \quad (117.4)$$

يمكن حل المعادلة السابقة لنحصل على:

$$g^{il} = \frac{G(j, l)}{g} \quad (118.4)$$

حيث  $G(j, l)$  هي محددات المحدد  $g$  ومن المعادلة (118.4) نحصل على:

$$\left. \begin{aligned} g^{11} &= 1 \\ g^{22} &= 1/\rho^2 \\ g^{33} &= 1 \\ g &= \rho^2 \end{aligned} \right\} \quad (119.4)$$

وبذلك من المعادلة (116.4) نحصل على:

$$\begin{aligned} \nabla^2 \phi &= \frac{1}{\sqrt{g}} \left[ \frac{\partial}{\partial x^1} \left( \sqrt{g} g^{11} \frac{\partial \phi}{\partial x^1} \right) + \frac{\partial}{\partial x^2} \left( \sqrt{g} g^{22} \frac{\partial \phi}{\partial x^2} \right) \right] \\ &+ \frac{\partial}{\partial x^3} \left( \sqrt{g} g^{33} \frac{\partial \phi}{\partial x^3} \right) \end{aligned} \quad (120.4)$$

ويمكن تبسيط المعادلة السابقة بالإستعانة بالمعادلة (119.4) فنحصل على:



$$\nabla^2 \phi = \frac{1}{\rho} \frac{\partial \phi}{\partial \rho} \left( \frac{\rho \partial \phi}{\partial \rho} \right) + \frac{1}{\rho^2} \frac{\partial^2 \phi}{\partial \rho^2} + \frac{\partial^2 \phi}{\partial z^2} \quad (121.4)$$

د- مؤثر دوران دالة متجه  $(\text{curl } \vec{A})$  :

يرمز لموتر دوران دالة متجه بـ  $(\text{curl } \vec{A})$  وهو موتر غير متمائل من الرتبة الثانية. ويعرف على النحو:

$$(\text{curl } \vec{A})_{ij} = A_{i,j} - A_{j,i} \quad (122.4)$$

بالتعويض عن قيمة التفاضل الموافق للتغاير  $A_{i,j}$  و  $A_{j,i}$  من المعادلة (79.4) في المعادلة (122.4) نحصل على المعادلة التالية:

$$(\text{curl } A)_{ik} = \frac{\partial A_i}{\partial x^q} - \Gamma_{iq}^s A_s - \frac{\partial A_k}{\partial x^q} + \Gamma_{ki}^s A_s \quad (123.4)$$

بتغير تسمية الأدلة في الحدين الأخيرين  $k \leftarrow q \leftarrow i$  وباستخدام خاصية تماثل رموز كريستوفل [المعادلة (9.4)] نختصر المعادلة (123.4) على الصورة:

$$(\text{Curl } A)_{iq} = \frac{\partial A_i}{\partial x^q} - \frac{\partial A_q}{\partial x^i} \quad (124.4)$$

هذه المعادلة تمثل الشكل العام لدوران (أو التفاف) دالة متجه في شكل موتر.

#### 5.4 المشتقات الذاتية للمركبات الموافقة للتغاير $(A_p)$

##### *The intrinsic derivaltive*

يرمز للمشتقة الذاتية للمركبات الموافقة للتغاير  $A_p$  (وفي بعض الأوقات يطلق عليها كذلك المشتقة المطلقة للمركبات الموافقة للتغاير) حول منحنى<sup>113</sup>

$x^q = x^q(t)$  (حيث  $t$  تمثل بارمتر) بالرمز  $\frac{\partial A_p}{\partial t}$  وتعرف على أنها الضرب

الداخلي بين التفاضل الموافق للتغاير مع  $\frac{dx^q}{dt}$  وتكتب على الصورة:

$$\frac{\delta A_p}{\delta t} = A_{p,q} \frac{dx^q}{dt} = \left( \frac{\partial A_p}{\partial x^q} - \Gamma_{pq}^r A_r \right) \frac{dx^q}{dt} \quad (125.4)$$

ويمكن تبسيط المعادلة الأخيرة إلى

$$\frac{\delta A_p}{\delta t} = \frac{\partial A_p}{\partial t} - \Gamma_{pq}^r A_r \frac{dx^q}{dt} \quad (126.4)$$

وبنفس الطريقة يمكن إيجاد المشتقة الذاتية للمركبات المخالفة للتغاير  $A^m$  على النحو التالي:

$$\frac{\delta A^m}{\delta t} = A^m_{,q} \frac{dx^q}{dt} = \frac{dA^m}{dt} + \Gamma_{qr}^m A^r \frac{dx^q}{dt} \quad (127.4)$$

مثال (15.4)

أوجد المشتقة الذاتية لكمية قياسية  $I = I(t)$

الحل:

من المعادلة (125.4) نجد أن:

$$\frac{\delta I}{\delta t} = I_{,k} \frac{dx^k}{dt} \quad (128.4)$$

وبالتعويض عن قيمة التفاضل الموافق للتغاير  $I, k$  في المعادلة (128.4) نحصل على:

$$\frac{\delta I}{\delta t} = \frac{\partial I}{\partial x^k} \frac{dx^k}{dt} = \frac{dI}{dt} \quad (129.4)$$

نلاحظ أن المشتقة الذاتية لكمية لازمة يتكافئ مع التفاضل الكلي لتلك الكمية.

مثال (16.4)

أوجد المشتقة المطلقة لمركبات الموتر المتري  $g_{ij}$ .

الحل:

من المعادلة (125.4) نجد أن المشتقة المطلقة لمركبات  $g_{ij}$  تعطي بالعلاقة:

$$\frac{\delta g_{ij}}{\delta t} = g_{ij,q} \frac{dx^q}{dt} \quad (130.4)$$

وبما أن  $g_{ij,q} = 0$  من المثال رقم (9.4) [المعادلة (91.4)]

إذاً يمكننا اختصار المعادلة (130.4) على الصورة:

$$\frac{\delta g_{ij}}{\delta t} = 0 \quad (131.4)$$

## تمارين ( 4 )

1- اثبت أن

$$\frac{\partial g_{ik}}{\partial x^j} = [ij, k] + [kj, i]$$

2- احسب رموز كريستوفل من النوعين للمتريات:

$$ds^2 = (dx^1)^2 + (x^1)^2 (dx^2)^2 + (x^1)^2 \sin^2 x^2 (dx^3)^2 \quad \text{أ -}$$

$$ds^2 = (dx^1)^2 + G(x^1, x^2) (dx^2)^2 \quad \text{ب -}$$

وحيث  $G$  دالة في  $x^1$  و  $x^2$ .

3- اثبت أن

$$A^j_{,j} = \frac{1}{\sqrt{g}} \frac{\partial}{\partial x^r} \{ \sqrt{g} A^r \}$$

4- احسب  $div A^i$  و  $\nabla^2 \phi$  في الإحداثيات الكروية؟5- اثبت أن  $g^{ij}, k = 0$  ؟6- أوجد المشتقة الذاتية لكل من الكميات التالية (بفرض أنها قابلة للتفاضل بالنسبة لـ  $t$ ):

$$\text{أ - } g_{ik} A^k \quad \text{ب - } \delta^j_k A_j \quad \text{ج - } g_{jk} \delta^j_r A^r_p \quad \text{د - } A^j_{lmn}$$

7- أوجد التفاضل الموافق للتغاير لكل من:

$$\text{أ - } A^j_{,q} \quad \text{ب - } A^j_{kl,q} \quad \text{ج - } (g_{jk} A^{km}_n)_{,q}$$

الفصل الخامس  
الجيوديسيات والانحناء  
*Geodesics and Curvature*

1.5- الجيوديسيات

2.5- التوازي.

3.5- موتر الإنحناء لريمان و كريستوفل.

4.5- موتر ريتشي.

5.5- متطابقة بيانكي.

6.5- مواضيع متفرقة.

## 1.5 الجيوديسيات Geodesics

نحن نعلم من حسابان التغير (Calculus of Variation) إنه في فضاء اقليدس ذي الثلاثة أبعاد أن الخط المستقيم هو المسار الذي يمثل أقصر مسافة بين نقطتين. هنا نود أن نعمم هذا المفهوم الأساسي لفضاءات أخرى مثل فضاءات ريمان.

ليكن، المنحنى  $x^i = x^i(t)$  حيث  $t$  هو بارامتر يصل النقطتين الثابتتين  $P_0$  ،  $P_1$  واللذان تناظران قيم البارامتر  $t_0$  ،  $t_1$  على التوالي. الآن وكما سبق وأن نوهنا بالفصل الثالث أن المسافة  $S$  على طول المنحنى بين  $P_0$  و  $P_1$  هي:

$$S = \int_{t_0}^{t_1} \sqrt{e g_{ij} \frac{dx^i}{dt} \frac{dx^j}{dt}} dt \quad (1.5)$$

ولنعتبر كل المسارات التي تصل  $P_0$  و  $P_1$ ، فلو كانت المسافة  $P_0P_1$  المقاسة على طول المنحنى مستقرة (Stationary) فإننا نسميها بـ جيوديسية (geodesic).

فمثلاً: الخط المستقيم هو جيوديسية في المستوى، وقوس من دائرة عظمى (أو كبرى) على كره هو أيضاً جيوديسية، وهكذا... الخ.

هذا ونستطيع إيجاد المعادلات التفاضلية للجيوديسيات بإستعمال معادلات أويلر وهو الأسلوب المتبع في حسابان التغير؛ إلا أننا سوف نقوم هنا بعمل ذلك انطلاقاً من أوليات بسيطة.

لنقم بإختيار متجه اختياري صغير  $\delta x^i$  يتغير باستمرار على طول  $c$  ، عندئذٍ نعرف المعادلات  $\bar{x}^i = x^i + \delta x^i$  والمنحنى  $\bar{c}$  وهو منحنى بجوار المنحنى  $c$ ، دعنا أيضاً نفترض أن  $\delta x^i = 0$  عند النقطتين  $P_0$  و  $P_1$  ؛ وهذا يعني أن  $\bar{c}$

يصل دائماً النقطتين المذكورتين، أيضاً تكون المسافة  $\bar{S}$  الواصلة بين  $P_1$  و  $P_0$  على طول  $\bar{c}$  هي:

$$\bar{S} = \int_{t_0}^{t_1} \sqrt{e g_{ij}(\bar{x}) \frac{d\bar{x}^i}{dt} \frac{d\bar{x}^j}{dt}} dt \quad (2.5)$$

وحيث نرى أن  $g_{ij}(\bar{x})$  هنا دوال في  $\bar{x}^i$ . مما تقدم نلاحظ أن:

$$\begin{aligned} g_{ij}(\bar{x}) \cdot \frac{d\bar{x}^i}{dt} \frac{d\bar{x}^j}{dt} &= \left( g_{ij} + \frac{\partial g_{ij}}{\partial x^k} \delta x^k \right) \left( \frac{dx^i}{dt} + \frac{d}{dt}(\delta x^i) \right) \\ \left( \frac{dx^j}{dt} + \frac{d}{dt}(\delta x^j) \right) &= g_{ij} \frac{dx^i}{dt} \frac{dx^j}{dt} + 2g_{ij} \frac{d\bar{x}^i}{dt} \frac{d}{dt}(\delta x^i) \\ &+ \left( \frac{\partial g_{ij}}{\partial x^k} \delta x^k \frac{dx^i}{dt} \frac{dx^j}{dt} \right) \end{aligned} \quad (3.5)$$

وحيث قمنا بإهمال الحدود من رتب أعلى من الرتبة الأولى؛ كما استخدمنا كون  $i$  و  $j$  متغيرات دمي للوصول إلى الحد

$$2 g_{ij} \frac{dx^i}{dt} \frac{d}{dt}(\delta x^j)$$

عليه فإن:

$$\begin{aligned} \sqrt{e g_{ij}(\bar{x}) \frac{d\bar{x}^i}{dt} \frac{d\bar{x}^j}{dt}} &= \sqrt{e g_{ij} \frac{dx^i}{dt} \frac{dx^j}{dt}} \\ &\left[ 1 + \frac{g_{ij} \frac{dx^i}{dt} \frac{d}{dt}(\delta x^j) + \frac{1}{2} \frac{\partial g_{ij}}{\partial x^k} \delta x^k \frac{dx^i}{dt} \frac{dx^j}{dt}}{g_{ij} \frac{dx^i}{dt} \frac{dx^j}{dt}} \right] \end{aligned} \quad (4.5)$$

لاحظ أننا استخدمنا مفكوك ذي الحدين للوصول إلى (4.5) وهكذا وانطلاقاً من (1.5) و (2.5) يكون التغير في الطول  $\delta s$  من المنحنى  $c$  إلى المنحنى  $\bar{c}$  يعطي على الصورة:

وحيث أن  $t$  بارامتر على المنحنى، فإنه يمكننا إختيار  $s$  وهو المسافة القوسية على طول  $c$  على أنه هذا البارامتر، بذلك نحصل على:

$$\delta s = \bar{s} - s = \int_{t_0}^{t_1} \frac{g_{ij} \frac{dx^i}{dt} \frac{d}{dt}(\delta x^j) + \frac{1}{2} \frac{\partial g_{ij}}{\partial x^k} \frac{dx^i}{dt} \frac{dx^j}{dt} \delta x^k}{\sqrt{e g_{ij} \frac{dx^i}{dt} \frac{dx^j}{dt}}} dt \quad (5.5)$$

وللوصول إلى (5.5) إستعملنا  $e^2 = 1$ .

أي أن:-

$$\delta s = \int_{s_0}^{s_1} \left[ g_{ij} \frac{dx^i}{ds} \frac{d}{ds}(\delta x^j) + \frac{1}{2} \frac{\partial g_{ij}}{\partial x^k} \delta x^k \frac{dx^i}{ds} \frac{dx^j}{ds} \right] ds \quad (6.5)$$

ولقد استخدمنا العلاقة (1.5) للوصول إلى العلاقة (6.5) والعلاقة (1.5) يمكن في الحقيقة وضعها على الصورة:

$$\frac{ds}{dt} = \sqrt{e g_{ij} \frac{dx^i}{dt} \frac{dx^j}{dt}} \quad (7.5)$$

وقيم البارامتر القوسي  $s_0$  و  $s_1$  هي تلك المناظرة للنقطتين  $P_0$  ،  $P_1$ .

نكامل الآن الحد الأول بالتجزئي لنحصل على:



$$s = \left[ g_{ij} \frac{dx^i}{ds} \delta x^j \right]_{s_0}^{s_1} - \int_{s_0}^{s_1} \delta x^j \left[ g_{ij} \frac{dx^i}{ds} - \frac{1}{2} \frac{\partial g_{ik}}{\partial x^j} \frac{dx^i}{ds} \frac{dx^k}{ds} \right] ds \quad (8.5)$$

ولكن وحسب معطيات المسألة  $\delta x^i = 0$  عند  $P_1$  و  $P_0$  وبذلك فإن الحد الأول بالطرف الأيمن بالعلاقة (8.5) يتلاشى؛ أيضاً نرى أن:

$$\begin{aligned} \frac{d}{ds} \left( g_{ij} \frac{dx^i}{ds} \right) &= g_{ij} \frac{d^2 x^i}{ds^2} + \frac{\partial g_{ij}}{\partial x^k} \frac{dx^i}{ds} \frac{dx^k}{ds} \\ &= g_{ij} \frac{d^2 x^i}{ds^2} + \frac{1}{2} \frac{\partial g_{ij}}{\partial x^k} \frac{dx^i}{ds} \frac{dx^k}{ds} + \frac{1}{2} \frac{\partial g_{ki}}{\partial x^i} \frac{dx^i}{ds} \frac{dx^k}{ds} \end{aligned} \quad (9.5)$$

وللوصول إلى العلاقة الأخيرة هذه استخدمنا كون  $g_{ij}$  دالة في  $x^k$  وأن  $i$  و  $k$  متغيرات دمي وعلى هذا فإن:

$$\delta s = - \int_{s_0}^{s_1} \delta x^j \left[ g_{ij} \frac{d^2 x^i}{ds^2} + [ik, j] \frac{dx^i}{ds} \frac{dx^k}{ds} \right] ds \quad (10.5)$$

وحيث  $[ik, j]$  هو رمز كريستوفل من النوع الأول كما سبق وتم تعريفه في الفصل السابق.

الآن في المعادلة (10.5) نرى أن  $\delta x^i$  متغيرات عشوائية وبذلك نصل إلى النتيجة المهمة الموالية وهي:

(لكي يكون المنحنى  $c$  جيوديسية فإن الشروط الضرورية والكافية لذلك

$$g_{ij} \frac{d^2 x^i}{ds^2} + [ik, j] \frac{dx^i}{ds} \frac{dx^k}{ds} = 0 \quad (11.5)$$

والصيغة (11.5) هي من النوع موافق التغير).

ويجاء الضرب الداخلي في  $g^{il}$  نحصل على الصيغة المماثلة مخالفة التغير وهي:

$$\frac{d^2 x^i}{ds^2} + \Gamma_{ik}^i \frac{dx^i}{ds} \frac{dx^k}{ds} = 0 \quad (12.5)$$

لاحظ إننا استعملنا العلاقة  $g_{ij} g^{jl} = \delta_i^l$  للوصول للعلاقة (12.5).

وأي من العلاقتين (11.5) أو (12.5) تمثل المعادلات التفاضلية للجيوديسية. وهي معادلات تفاضلية من الرتبة الثانية، وحلها  $x^i(s)$  تستوجب توفر شروط ابتدائية أي توفر القيم الابتدائية لـ  $x^i$  و  $\frac{dx^i}{ds}$  عندئذ تكون هذه الحلول وحيدة (unique). وهذا يعني تواجد جيوديسية وحيدة باتجاه معطى عند أي نقطة في الفضاء.

ولتوضيح ذلك نلاحظ أنه قد عرفنا الجيوديسية بدلالة المنحنى المار خلال نقطتين؛ ولكن هذه الجيوديسية ربما لا تكون وحيدة، إلا إذا كانت النقطتين قريبتين قرباً كافياً من بعضهما البعض. ومسألة الوحدانية تتعلق بالخواص التوبولوجية للفضاء  $V_N$ . ننوه مثلاً أنه لو أخذنا نقطتين على كرة كانتا عند نهايتي قطرها فإن كل الدوائر العظمى الواصلة بين هاتين النقطتين تمثل جيوديسيات [وبذلك فإن الجيوديسية هنا ليست وحيدة].

مثال (1.5)

في فضاء اقليدس وفي الإحداثيات الكارتيزية المتعامدة، اثبت أن الجيوديسيات هي عبارة عن خطوط مستقيمة.

الحل:

هنا  $x' = x$  و  $x^2 = y$  و  $x^3 = z$  و  $g_{ij} = 0$  لكل  $i \neq j$  بينما  $g_{ii} = 1$  ، وعليه فإن رموز كريستوفل كلها تساوي الصفر وبذلك تؤول المعادلات التفاضلية (1.5) إلى المعادلات:

$$\frac{d^2 x^i}{ds^2} = 0 \quad \text{أو أن} \quad g_{ij} \frac{d^2 x^i}{ds^2} = 0$$

وهذه حلها هو:

$$x^i = a^i s + b^i$$

وهي معادلات الخط المستقيم.

مثال (2.5)

أعد حل المثال السابق باستخدام معادلات أولر من حساب التغيرات وذلك بإعتبار أن المسألة في بعدين ( $N = 2$ ).

الحل:

حيث أن:

$$ds = \sqrt{(dx^1)^2 + (dx^2)^2}$$

عليه فإن: <sup>123</sup>

$$f(x^2, \frac{dx^2}{dx^1}, x^1) = \sqrt{1 + \left(\frac{dx^2}{dx^1}\right)^2}$$

وبالتالي فإن تطبيق معادلة أويلر التي تفيد بأن:

$$\frac{\partial f}{\partial x^1} + \frac{d}{dx^1} \left( \frac{\partial f}{\partial x^2} \right) = 0$$

يعطينا

$$-\frac{d}{dx^1} \left[ \frac{1}{\sqrt{1 + \left(\frac{dx^2}{dx^1}\right)^2}} \right] = 0$$

ومنها نجد أن:

$$\frac{1}{\sqrt{1 + \left(\frac{dx^2}{dx^1}\right)^2}} = \text{ثابت}$$

أو أن:  $\frac{dx^2}{dx^1} = \alpha$  حيث  $\alpha$  هو ثابت وبذلك فإن:

$$x^2 = \alpha x^1 + \beta$$

أيضا  $\beta$  ثابت وهذا يفيد بأننا حصلنا على خط مستقيم، أي أن معادلة أويلر تنبأ بأن أقصر مسافة بين نقطتين ثابتين هو خط مستقيم.

الآن لو استذكرنا العلاقة

$$g_{ij} \frac{dx^i}{ds} \frac{dx^j}{ds} = e \quad (13.5)$$

على أي قطعة من منحنى غير متلاشي، فإنه بالتفاضل نحصل على:

$$\frac{d}{ds} \left( g_{ij} \frac{dx^i}{ds} \frac{dx^j}{ds} \right) = \frac{\delta}{\delta s} \left( g_{ij} \frac{dx^i}{ds} \frac{dx^j}{ds} \right) = 2g_{ij} \frac{dx^i}{ds} \frac{\delta}{\delta s} \left( \frac{dx^j}{ds} \right) \quad (14.5)$$

مرة أخرى استخدمنا، هنا كون  $i$  و  $j$  متغيرات دمي. ومن المعادلة (12.5) [معادلة الجيوديسي] نرى أن:

$$\frac{d}{ds} \left( g_{ij} \frac{dx^i}{ds} \frac{dx^j}{ds} \right) = 0 \quad (15.5)$$

وهذا يفيد بأن: الطرف الأيمن للمعادلة (15.5) يساوي صفراً عند كل النقاط على الجيوديسي وهكذا فإن المؤشر  $e$  لا يمكن أن يتغير بشكل فجائي على طول الجيوديسي، وهذا بدوره يؤدي إلى أن المتجه المماسي إذا لم يكن متلاشياً عند أي نقطة على الجيوديسي فإنه لن يكون كذلك على أي نقطة أخرى.

من جهة أخرى لو أن الاتجاه الأصلي (الابتدائي) كان متلاشياً عندئذ فإن المنحنى يكون متلاشياً ولا يمكن أن نعتد بالمسافة القوسية على أنها البارامتر الذي نعمل به وبدلاً من ذلك فإننا نعرف الجيوديسي المتلاشي ( $null$  geodesic) على أنه ذلك المنحنى المتلاشي  $x^i = x^i(t)$  الذي يحقق المعادلات:

$$\frac{d^2 x^i}{dt^2} + \Gamma_{ik}^i \frac{dx^i}{dt} \frac{dx^k}{dt} = 0 \quad (16.5)$$

والشرط أن الجيوديسي المتلاشي هو منحنى متلاشي شرط ضروري إلا أنه ليس بكاف؛ وهذا يعني أن المنحنى المتلاشي ليس بالضرورة أن يكون جيوديسيا متلاشياً فمثلاً في  $V_4$  العنصر الخطي:

$$ds^2 = - (dx^1)^2 - (dx^2)^2 - (dx^3)^2 + c^2 (dx^4)^2 \quad (17.5)$$

ونرى أن الجيوديسيات المتلاشية تحقق المعادلات:

$$\frac{d^2 x^l}{dt^2} = 0 \quad (18.5)$$

ذلك لأن

$$\Gamma_{ik}^l = 0$$

للعنصر الخطي المعطى.

الآن نسأل السؤال المهم التالي:

(هل يمكن اختيار منظومة إحداثيات ما بحيث تكون رموز كريستوفل كلها مساوية للصفر عند نقطة معينة؟).

للإجابة على هذا السؤال دعنا نأخذ في الاعتبار المنظومة العلامة التالية  $x^i$  والتي تأخذ القيم  $x_0^i$  عند نقطة ما  $P_0$  ولنقدم للمنظومة الجديدة المعرفة على النحو:

$$\bar{x}^i = x^i - x_0^i + \frac{1}{2} (\Gamma_{mn}^i)_0 (x^m - x_0^m) (x^n - x_0^n) \quad (19.5)$$

لاحظ أن الصفر بالكميات  $x$  ليس بدليل تحتي وإنما يعني قيم هذه الكميات عند النقطة  $P_0$  ، كما يجب أخذ الحيلة أن هذا الدليل لا معنى له من وجهة النظر المتوترية وأن الجمع الإصطلاحي لا ينطبق عليه.

الآن بتفاضل (19.5) نسبة إلى  $x$  نحصل على

$$\frac{\partial \bar{x}^i}{\partial x^i} = \delta_j^i + (\Gamma_{jn}^i)_0 (x^n - x_0^n) \quad (20.5)$$

لاحظ أننا توصلنا إلى العلاقة (20.5) من خلال ملاحظة أن:

$$\frac{\partial}{\partial x^i} (x^m - x_0^m) (x^n - x_0^n) = (x^n - x_0^n) \delta_j^m + (x^m - x_0^m) \delta_j^n \quad (21.5)$$

ومن ثم استعمال خصائص دلتا كرونكر وأن  $m$  و  $n$  هي متغيرات دمي:

ومن العلاقة (20.5) نجد أن:

$$\left( \frac{\partial \bar{x}^i}{\partial x^i} \right) = \delta_j^i$$

وهذا يعني أن محدد الجاكوبي  $0 \neq \left| \left( \frac{\partial \bar{x}^i}{\partial x^i} \right)_0 \right|$  ؛ أي أن التحويلة (19.5) يمكن القيام بها حول النقطة  $P_0$  (أي يقربها).

بضرب المعادلة (20.5) ضرباً داخلياً في  $\frac{\partial x^j}{\partial \bar{x}^k}$  نحصل على:

$$\delta_k^i = \frac{\partial x^i}{\partial \bar{x}^k} + (\Gamma_{jn}^i)_0 (x^n - x_0^n) \frac{\partial x^i}{\partial \bar{x}^k} \quad (22.5) \quad 127$$

بالتفاضل مرة أخرى بالنسبة إلى  $\bar{x}^h$  نجد أن:

$$0 = \frac{\partial^2 x^i}{\partial \bar{x}^k \partial \bar{x}^h} + (\Gamma_{jn}^i)_0 \frac{\partial x^n}{\partial \bar{x}^h} \frac{\partial x^i}{\partial \bar{x}^k} + (\Gamma_{jn}^i)_0 (x^n - x_0^n) \frac{\partial^2 x^j}{\partial \bar{x}^k \partial \bar{x}^h} \quad (23.5)$$

وعند  $P_0$  وكما اسلفنا نرى أن  $\left( \frac{\partial x^i}{\partial \bar{x}^k} \right)_0 = \delta_k^i$ ؛ وبالتالي فإن:-

$$\left( \frac{\partial^2 x^i}{\partial \bar{x}^k \partial \bar{x}^h} \right)_0 = - (\Gamma_{jn}^i)_0 \delta_h^n \delta_k^j = - (\Gamma_{kh}^i)_0 \quad (24.5)$$

ومن خلال تحويلات رموز كريستوفل والتي تفيد بأن:

$$\bar{\Gamma}_{lm}^p = \Gamma_{ij}^s \frac{\partial \bar{x}^p}{\partial x^s} \frac{\partial x^i}{\partial \bar{x}^l} \frac{\partial x^j}{\partial \bar{x}^m} + \frac{\partial \bar{x}^p}{\partial x^j} \frac{\partial^2 x^j}{\partial \bar{x}^l \partial \bar{x}^m} \quad (25.5)$$

وبالإستعانة بالعلاقة (24.5) نجد أن:-

$$\begin{aligned} (\bar{\Gamma}_{lm}^p)_0 &= (\Gamma_{ij}^s)_0 \delta_s^p \delta_l^i \delta_m^j - \delta_j^p (\Gamma_{lm}^j)_0 \\ &= (\Gamma_{lm}^p)_0 - (\Gamma_{lm}^p)_0 = 0 \end{aligned} \quad (26.5)$$

وهكذا استطعنا الوصول إلى منظومة إحداثيات جديدة  $\bar{x}^i$  بحيث تكون قيم رموز كريستوفل مساوية للصفر عند أي نقطة  $P_0$ . هذه المنظومة من الإحداثيات تسمى بالإحداثيات الجيوديسية (Geodesic co-ordinates)؛ كما أن النقطة التي تتلاشى عندها رموز كريستوفل تسمى بالقطب (Pole).



مثال (3.5)

بإستخدام خواص الموترات ومنظومة إحداثيات جيوديسية، أثبت صحة قانون الضرب في حالة الإشتقاق موافق التغير.

الحل:

$$(A_{ij} B^j)_{,m} = A_{ij,m} B^j + A_{ij} B^j_{,m} \quad \text{باعتبار الموتر}$$

واعتبار منظومة إحداثيات جيوديسية قطبها عند  $P_0$  (أي نقطة  $P_0$ ) ؛ عندئذ تكون المشتقات موافقة التغير عند  $P_0$  هي نفسها المشتقات الجزئية المماثلة. ولكن للمشتقات الجزئية يتحقق القانون:

$$\frac{\partial}{\partial t} (fg) = \frac{\partial f}{\partial t} g + f \frac{\partial g}{\partial t}$$

أي أن الموتر أعلاه يساوي الصفر عند  $P_0$  في الإحداثيات الجيوديسية؛ ومن خواص الموترات المذكورة بالفصل الأول يكون الموتر أعلاه مساوياً للصفر عند  $P_0$  بأي منظومة إحداثيات أخرى. و  $P_0$  هي أي نقطة (نقطة عامة)، عليه فإن الموتر أعلاه يساوي الصفر عند كل النقاط في  $V_N$ ،

أي أن:-

$$(A_{ij} B^j)_{,m} = A_{ij,m} B^j + A_{ij} B^j_{,m}$$

وهو قانون الضرب المطلوب إثبات صحته.

## 2.5 التوازي Parallelism

سوف نتعرف هنا في عجالة لمفهوم التوازي وهي خاصية مهمة ومألوفة في فضاءات اقليدس. ففي الإحداثيات الكارتيزية نذكر بأن حقلاً متوازياً من المتجهات  $A_i$  يمكن الحصول عليه في فضاء اقليدس إذا كانت مركباته  $(A_i)$  ثابتة. وهذا يعني أن  $\frac{d A_i}{d t} = 0$ ؛ أو أن  $\frac{\partial A_i}{\partial x^i} = 0$ . وحيث أن رموز كريستوفل تساوي الصفر هنا؛ عليه يمكننا كتابة هذه المعادلات على النحو  $\frac{\delta A_i}{\delta t} = 0$  أو على النحو  $A_{i,j}$  والتي تمثل شروط التوازي في شكل موتري.

لتعميم هذه الخاصية، دعنا نركز على المشتقة الذاتية  $\frac{\delta A_i}{\delta t}$  وتعطى التعريف التالي:

أن  $A_i$  تكون مجالاً من المتجهات المتوازية على طول المنحنى  $x^i = x^i(t)$  إذا ما حققت المعادلات التفاضلية:

$$\frac{\delta A_i}{\delta t} = \frac{d A_i}{d t} - \Gamma_{ik}^i A_k \frac{d x^k}{d t} = 0 \quad (27.5)$$

وهذه مجموعة من المعادلات التفاضلية من الرتبة الأولى عددها  $N$ ؛ وبذلك فإن المتجه  $A_i$ ، إذا ما أعطى عند أي نقطة على المنحنى، يعين وبشكل وحيد لكل النقاط الأخرى على المنحنى.

وهذا ما يمكن التعبير عنه على النحو التالي:

(إن مجالاً من المتجهات المتوازية يمكن الحصول عليه من متجه معطى بالانتشار المتوازي على طول المنحنى).

ويمكننا أيضاً كتابة شروط التوازي على طول منحنى على الصورة مخالفة التغيرات على النحو:

$$\frac{\delta A^i}{\delta t} = \frac{d A^i}{d t} + \Gamma_{jk}^i A^j \frac{d x^k}{d t} = 0 \quad (28.5)$$

مثال (4.5)

اثبت أن قيم متجهات مجال متوازي ثابتة.

الحل:

$$A^2 = e_{(A)} g_{ij} A^i A^j \quad \text{حيث أن:}$$

وبتفاضل هذه الكمية نحصل على:

$$\begin{aligned} A \frac{d A}{d t} &= \frac{1}{2} \frac{d}{d t} (e_{(A)} g_{ij} A^i A^j) = \frac{1}{2} \frac{\delta}{\delta t} (e_{(A)} g_{ij} A^i A^j) \\ &= e_{(A)} g_{ij} \frac{\delta A^i}{\delta t} A^j \end{aligned}$$

ومن المعادلة (28.5) نرى أن  $\frac{\delta A^i}{\delta t} = 0$  لمجالات المتجهات المتوازية، وهذا

يعني أن  $A \frac{d A}{d t} = 0$  أو أن  $\frac{d A}{d t} = 0$  أي أن  $A$  مقدار ثابت.

مثال (5.5)

في  $V_2$  وإذا كان  $ds^2 = d\theta^2 + \sin^2 \theta d\phi^2$  فأثبت أن المتجه المتحصل عليه عند نقطة  $P_2$  بالانتشار المتوازي من النقطة  $P_1$  يعتمد على المنحنى الواصل بين النقطتين.

الحل:

لو اعتبرنا أن  $x' = \theta$  و  $x^2 = \phi$  فإن رموز كريستوفل التي لاتساوي الصفر هي  $\Gamma_{12}^1 = -\sin \theta \cos \theta$  و  $\Gamma_{12}^2 = \cot \theta$ ؛ ولنأخذ المنحنى الذي سنقوم عليه بالانتشار المتوازي هو  $\theta = \alpha$  (دائرة صغيرة)؛ عندئذ على هذه الدائرة.

$$\frac{d\theta}{dt} = 0 \text{ وبذلك فإن شرط التوازي (28.5) يعطينا:}$$

$$\frac{dA^2}{dt} + \cot \alpha A^1 = 0 \text{ و } \frac{dA^1}{d\phi} \cos \alpha \sin \alpha A^2 = 0$$

وبحل هاتين المعادلتين نجد أن:

$$A^2 = c \cos (\phi \cos \alpha) - d \sin (\phi \cos \alpha) ,$$

$$A^1 = \sin \alpha [c \sin (\phi \cos \alpha) + d \cos (\phi \cos \alpha)]$$

(c و d ثابتان)؛ الآن لو أن  $\underline{A} = (1, 0)$  عند النقطة المعروفة بـ  $\phi = 0$  فإن

$$c = 0 \text{ و } d = \csc \alpha \text{ و } \underline{A} \text{ الجديد هو:}$$

$$\underline{A} = (\cos (\phi \cos \alpha) , -\sin (\phi \cos \alpha) / \sin \alpha)$$

وهكذا فإن الانتشار، المتوازي على طول تلك الدائرة الصغيرة يعطينا  $\tilde{A} = (\cos(2\pi \cos \alpha) - \sin(2\pi \cos \alpha) / \sin \alpha)$  وهذا يختلف عن  $A$  الأصل  $[(1,0)]$ . هذا يعني أن  $\tilde{A}$  تعتمد على  $\alpha$  أي على المنحنى المختار. لاحظ أيضاً أنه في حالة العمل بدائرة عظمى ( $\alpha = \frac{\pi}{2}$ ) يؤدي الانتشار المتوازي إلى نفس المتجه الأصلي الذي بدأنا به.

### 3.5 موتر الانحناء لكريستوفل وريمان

قبل البدء بتعريف موتر الانحناء لابد لنا أولاً من التعرف إلى موتر ريمان وكريستوفل  $R^l_{jnP}$  وهو:

$$R^l_{jnP} = \frac{\partial}{\partial x^n} \Gamma^l_{jP} - \frac{\partial}{\partial x^P} \Gamma^l_{jn} + \Gamma^l_{ns} \Gamma^s_{jP} - \Gamma^l_{Ps} \Gamma^s_{jn} \quad (29.5)$$

وحيث نرى أنه يعتمد على الموتر الأساسي  $g_{ij}$  ومشتقاته حتى الدرجة الثانية كما أن  $R^l_{jnP}$  يرتبط بأي متجه  $\tilde{A}$  بالعلاقة:

$$A_{j,nP} - A_{j,Pn} = R^l_{jnP} A_l \quad (30.5)$$

وحيث  $A_{j,nP}$  تمثل الاشتقاق موافق التغيرات للمتجه  $A_j$ . ويمكن الوصول للصيغة (30.5) على النحو التالي:

ليكن  $A_j$  أي متجه، عندئذ المشتقة موافقة التغير هي:

$$A_{j,n} = \frac{\partial A_j}{\partial x^n} - \Gamma^l_{jn} A_l \quad (31.5)$$

بالاشتقاق موافق التغير مرة أخرى لكميات  $A_{j,n}$  نحصل على:-

$$A_{j,nP} = \frac{\partial}{\partial x^P} (A_{j,n}) - \Gamma_{jP}^l A_{l,n} - \Gamma_{nP}^l A_{j,l} \quad (32.5)$$

وبالتعويض عن  $A_{j,n}$  من (31.5) في (32.5) نجد أن:-

$$\begin{aligned} A_{j,nP} = & \frac{\partial^2 A_j}{\partial x^n \partial x^P} - \Gamma_{jn}^l \frac{\partial A_l}{\partial x^P} - A_l \frac{\partial}{\partial x^P} \Gamma_{jn}^l - \Gamma_{jP}^l \frac{\partial A_l}{\partial x^n} \\ & + \Gamma_{jP}^l \Gamma_{ln}^k A_k - \Gamma_{jP}^l \frac{\partial A_j}{\partial x^l} + \Gamma_{nP}^l \Gamma_{jl}^k A_k \end{aligned} \quad (33.5)$$

الآن بإستبدال  $P, n$  [مع مراعاة الأدلة الدمي وإعادة تسميتها عند اللزوم] وبالطرح نحصل على:

$$A_{j,nP} - A_{j,Pn} = \left\{ \frac{\partial}{\partial x^n} \Gamma_{jP}^l - \frac{\partial}{\partial x^P} \Gamma_{jn}^l + \Gamma_{ns}^l \Gamma_{jP}^s - \Gamma_{Ps}^l \Gamma_{jn}^s \right\} A_l \quad (34.5)$$

وحيث أن  $A_l$  هو متجه اختياري ومن قانون القسمة نستنتج أن الكمية ما بين القوسين  $\{ \}$  موتر وهي بالضبط، حسب التعريف المقدم ببداية هذا البند، موتر ريمان وكريستوفل وهكذا وصلنا إلى البرهان المطلوب. وإذا كان هذا الموتر يساوي الصفر فإن:-

$$A_{j,nP} = A_{j,Pn} \quad (35.5)$$

وهذا يعني أن كون موتر ريمان وكريستوفل مساوياً للصفر هو شرط ضروري وكاف لكي يكون الاشتقاق موافق التغير، لكل المتجهات، تبديلياً.

الآن من التعريف (29.5) ومن خواص رموز كريستوفل نلاحظ أن

$$R'_{jnP} = -R'_{jnP} \quad (36.5)$$

أي أن  $R'_{jnP}$  ملتوي التماثل بالنسبة للأدلة  $n$  و  $P$ .

مثال (6.5)

$$R'_{jnP} + R'_{nPj} + R'_{Pjn} = 0$$

أثبت أن

الحل:

حيث أن

$$R'_{jnP} = \frac{\partial}{\partial x^n} \Gamma'_{jp} - \frac{\partial}{\partial x^p} \Gamma'_{jn} + \Gamma'_{ns} \Gamma^s_{jp} - \Gamma'_{ps} \Gamma^s_{jn}$$

و

$$R'_{nPj} = \frac{\partial}{\partial x^p} \Gamma'_{nj} - \frac{\partial}{\partial x^j} \Gamma'_{np} + \Gamma'_{ps} \Gamma^s_{nj} - \Gamma'_{js} \Gamma^s_{np}$$

و

$$R'_{pjn} = \frac{\partial}{\partial x^j} \Gamma'_{pn} - \frac{\partial}{\partial x^n} \Gamma'_{pj} + \Gamma'_{js} \Gamma^s_{pn} - \Gamma'_{ps} \Gamma^s_{jn}$$

وبالجمع مع مراعاة تماثل رموز كريستوفل بالنسبة للأدلة السفلية والذي ينص على  $\Gamma'_{jp} = \Gamma'_{pj}$  ، نحصل على المطلوب.

ونعرف الآن موتر الانحناء موافق التغير (Covariant curvature tensor)

على النحو:-

$$R_{rjnp} = g_{rl} R'_{jnp} \quad (37.5)$$

وهذه يمكن كتابتها بشئ من التفصيل بإستخدام رموز كريستوفل من النوعين على النحو التالي:

بإستعمال (37.5) و (29.5) نحصل على:

$$\begin{aligned} R_{rjnp} &= g_{rl} \left[ \frac{\partial}{\partial x^n} \Gamma_{jp}^l - \frac{\partial}{\partial x^p} \Gamma_{jn}^l + \Gamma_{ns}^l \Gamma_{jp}^s - \Gamma_{ps}^l \Gamma_{jn}^s \right] \\ &= \frac{\partial}{\partial x^n} [g_{rl} \Gamma_{jp}^l] - \frac{\partial g_{rl}}{\partial x^n} \Gamma_{jp}^l - \frac{\partial}{\partial x^p} [g_{rl} \Gamma_{jn}^l] \\ &\quad + \frac{\partial g_{rl}}{\partial x^n} \Gamma_{jn}^l + g_{rl} \Gamma_{ns}^l \Gamma_{jp}^s - g_{rl} \Gamma_{ps}^l \Gamma_{jn}^s \end{aligned} \quad (38.5)$$

بعدئذٍ نستخدم العلاقات بين رموز كريستوفل من النوع الأول والثاني لنحصل على:

$$R_{rjnp} = \frac{\partial}{\partial x^n} [jp, r] - \frac{\partial}{\partial x^p} [jn, r] + \Gamma_{jn}^l [rp, l] - \Gamma_{jp}^l [rn, l] \quad (39.5)$$

وبإستعمال صيغة الرموز  $[jp, r]$  بدلالة المتر الأساسي نجد أن:-

$$\begin{aligned} R_{rjnp} &= \frac{1}{2} \left\{ \frac{\partial^2 g_{rp}}{\partial x^j \partial x^n} + \frac{\partial^2 g_{in}}{\partial x^r \partial x^p} - \frac{\partial^2 g_{rn}}{\partial x^j \partial x^p} - \frac{\partial^2 g_{jp}}{\partial x^r \partial x^n} \right\} \\ &\quad + g'^s \{ [jn, s] [rp, t] - [jp, s] [rn, t] \} \end{aligned} \quad (40.5)$$

ونلاحظ مرة أخرى أننا استخدمنا العلاقات بين رموز كريستوفل من النوعين الأول والثاني للوصول إلى الصيغة (40.5).



مثال (7.5)

أثبت أن:-

$$R_{rjnp} = -R_{rjpn} \quad \text{ب-}$$

$$R_{rjnp} = -R_{jrnp} \quad \text{أ-}$$

$$R_{rjnp} + R_{rnpj} + R_{rpjn} = 0 \quad \text{د-}$$

$$R_{rjnp} = +R_{nprj} \quad \text{ح-}$$

الحل:

الحل هنا يكمن في كتابة عناصر موتر الانحناء باستخدام الصيغة (40.5) ومن ثم استخدام تماثل الموتر الأساسي فمثلاً بالنسبة للفقرة.

ب- نرى أن

$$\begin{aligned} R_{rjnp} &= \frac{1}{2} \left( \frac{\partial^2 g_{rn}}{\partial x^j \partial x^p} + \frac{\partial^2 g_{jp}}{\partial x^r \partial x^n} - \frac{\partial^2 g_{rp}}{\partial x^j \partial x^n} - \frac{\partial^2 g_{jn}}{\partial x^r \partial x^p} \right) \\ &\quad + g^{ts} ([jp, s][rn, t] - [jn, s][rp, t]) \\ &= \frac{1}{2} \left( \frac{\partial^2 g_{rp}}{\partial x^j \partial x^n} + \frac{\partial^2 g_{rn}}{\partial x^r \partial x^p} - \frac{\partial^2 g_{jn}}{\partial x^j \partial x^p} - \frac{\partial^2 g_{jp}}{\partial x^r \partial x^n} \right) \\ &\quad + g^{ts} ([jn, s][rp, t] - [jp, s][rn, t]) \\ &= -R_{rjnp} \end{aligned}$$

#### 4.5 موتر ريتشي Ricci Tensor

هنا نستخدم خاصية الإنقباض ونعرف موتر ريتشي من خلال العلاقة:-

$$R_{jn} = R_{jnl}^l = g^{ls} R_{sjnl} \quad (41.5)$$

ويأجاء عملية الانقباض على  $l$  و  $P$  في (29.5) واستخدام العلاقة:

$$\Gamma_{ij}^i = \frac{\partial}{\partial x^j} \{ \log \sqrt{|g|} \} \quad (42.5)$$

نحصل على:

$$R_{jn} = \left( \frac{\partial^2}{\partial x^j \partial x^n} \{ \log \sqrt{|g|} \} - \frac{\partial}{\partial x^l} \Gamma_{jn}^l + \Gamma_{ns}^l \Gamma_{jl}^s - \Gamma_{jn}^s \frac{\partial}{\partial x^s} \{ \log \sqrt{|g|} \} \right) \quad (43.5)$$

ومن هذه الصيغة يتضح أن  $R_{jn}$  متماثل في  $j$  و  $n$ .

وانطلاقاً مما تقدم نعرف لا متغير الانحناء (*Curvature Invariant*) على الصورة:

$$R = g^{jn} R_{jn} \quad (44.5)$$

ولو حدث لفضاء ما أن كان  $R_{ij} = I g_{ij}$  لكل النقاط وحيث  $I$  كمية لازمة (أو لا متغيرة)، فإن الفضاء يسمى بفضاء آينشتين.

أي أن موتر ريتشي بفضاء آينشتين، يكون معطى على الشكل:

$$R_{ij} = I g_{ij} \quad (45.5)$$

ولو قمنا بالضرب الداخلي لهذا الموتر في  $g^{ij}$  فإننا نحصل على:

$$R = g^{ij} R_{ij} = I g^{ij} g_{ij} \quad (46.5)$$

<sup>138</sup> ومن خواص الموتر الأساسي نحن نعلم بأن:

$$N = g^{ij} g_{ij} \quad (47.5)$$

وبذلك فإن:

$$R = N I \quad (48.5)$$

وهكذا فإنه لفضاء آينشتين نحصل على:

$$R_{ij} = \frac{1}{N} R g_{ij} \quad (49.5)$$

### 5.5 متطابقة بيانكي Bianchi's Identity

لو قمنا بإختيار منظومة إحداثيات جيوديسية وقمنا بإشتقاق موافق للتغاير للعلاقة (29.5) لحصلنا على

$$R^l_{jnp,r} = \frac{\partial}{\partial x^r} (R^l_{jnp}) = \frac{\partial^2}{\partial x^r \partial x^n} \Gamma^l_{jp} - \frac{\partial^2}{\partial x^p \partial x^r} \Gamma^l_{jn} \quad (50.5)$$

وبالتبديل الدوري للأدلة  $\{n, p, r\}$  نحصل على:

$$R^l_{jpr,n} = \frac{\partial^2}{\partial x^n \partial x^p} \Gamma^l_{jr} - \frac{\partial^2}{\partial x^r \partial x^n} \Gamma^l_{jp} \quad (51.5)$$

و

$$R^l_{jrn,p} = \frac{\partial^2}{\partial x^r \partial x^p} \Gamma^l_{jn} - \frac{\partial^2}{\partial x^n \partial x^p} \Gamma^l_{jr} \quad (52.5)$$

وبجمع المعادلات (50.5) - (52.5) نحصل على المعادلة المتوترية التي تنص

على:

$$R_{jnp,r}^l + R_{jpr,n}^l + R_{jrn,p}^l = 0 \quad (53.5)$$

وهي صالحة عند أي قطب لمنظومة إحداثيات جيوديسية.

ومن معلوماتنا السابقة تكون المعادلة (53.5) صالحة لكل منظومة إحداثيات جيوديسية عند ذلك القطب. ولكن يمكننا دائماً اختيار أي نقطة كقطب لمنظومة إحداثيات جيوديسية؛ هذا يعني بالطبع أن (53.5) صالحة لكل النقاط في الفضاء.

الآن بضرب (53.5) ضرباً داخلياً في  $g_{lm}$  نجد أن:

$$R_{mjn,r} + R_{mjpr,n} + R_{mjrn,p} = 0 \quad (54.5)$$

والعلاقة (54.5) هي ما نسميها بمتطابقة بيانكي.

نعود مرة أخرى لموتر ريتشي وإلى (لا متغير الانحناء) ونعرف الموتر:-

$$G_j^i = g^{il} R_{jl} - \frac{1}{2} R \delta_j^i \quad (55.5)$$

وهو موتر يسمى بموتر آينشتاين.

بالضرب الداخلي لمتطابقة بيانكي  $\{ (54.5) \}$  في  $g^{mp} g^{in}$ ، وباستخدام تعريف موتر ريتشي  $\{ (41.5) \}$  وتعريف لا متغير الانحناء  $\{ (44.5) \}$  وخواص التواء التماثل لموتر الانحناء نتوصل إلى:

$$R_{,r} - g^{jn} R_{jr,n} - g^{mp} R_{mr,p} = 0 \quad (56.5)$$

وحيث أن الدليل  $m$  هو متغير دمية فإن  $g^{jn} g_{jr,n} = g^{mp} R_{mr,p}$  وهذا يعني أن:

$$R_{,r} = 2 g^{jn} R_{jr,n} \quad (57.5)$$

بالرجوع لموتر آينشتين وبالتفاضل تفاضلاً موافق التباير نحصل على:

$$G^i_{j,i} = g^{il} R_{jl,i} - \frac{1}{2} R_{,i} \delta^i_j = g^{il} R_{jl,i} - \frac{1}{2} R_{,j} = 0 \quad (58.5)$$

وحيث استخدمنا العلاقة (57.5) للوصول إلى العلاقة (58.5) وهكذا نرى أن:

$$G^i_{j,i} = 0 \quad (59.5)$$

نوه أن المعادلة الأخيرة هي من المعادلات المهمة في النظرية النسبية.

## 6.5 مواضيع متفرقة

أ - إنحناء ريمان *Riemannian*

لو اعتبرنا متجهين  $A^i$  و  $B^i$  عند نقطة في  $V_N$  واعتبرنا التحويلات الخطية:

$$\begin{aligned} x^i &= \lambda A^i + \mu B^i \\ y^i &= \rho A^i + \sigma B^i \end{aligned} \quad (60.5)$$

وحيث  $\sigma, \rho, \mu, \lambda$  كميات لازمة؛ وقمنا بحساب الكمية:-

$$I = (g_{rn} g_{jp} - g_{rp} g_{jm}) x^r x^n y^j y^p$$

فإننا نحصل على:

$$I = (\lambda A_n + \mu B_n) (\lambda A^n + \lambda B^n) (\rho A_p + \sigma B_p) (\rho A^p + \sigma B^p) \\ - (\lambda A_p + \mu B_p) (\rho A^p + \sigma B^p) (\lambda A_j + \mu B_j) (\rho A^j + \sigma B^j) \quad (61.5)$$

ومن تعريف مقدار متجه والزاوية بين متجهين نرى أن:

$$I = (e_A \rho^2 A^2 + e_B \mu^2 B^2 + 2 \lambda \mu \cos \theta A B) \\ (e_A \rho^2 A^2 + e_B \sigma^2 B^2 + 2 \rho \sigma \cos \theta A B) \\ - (e_A \lambda \rho A^2 + e_B \mu \sigma B^2 + [\lambda \sigma + \rho \mu] \cos \theta AB)^2 \\ = (\lambda \sigma - \mu \rho)^2 (e_A e_B - \cos^2 \theta) A^2 B^2 \\ = (\lambda \sigma - \mu \rho)^2 (g_m g_{jp} - g_{rp} g_{jn}) A^r A^n B^j B^p \quad (62.5)$$

وحيث  $\theta$  هي الزاوية بين المتجهين  $A^i$  و  $B^i$ ؛ لاحظ أيضاً أن:

$$R_{rjnp} X^r X^n Y^j Y^p = (\lambda \sigma - \mu \rho)^2 R_{rjnp} A^r A^n B^j B^p \quad (63.5)$$

وبذلك نرى من المعادلتين (62.5) و (63.5) أن

$$k = \frac{R_{rjnp} A^r A^n B^j B^p}{(g_{rn} g_{jp} - g_{rp} g_{jn}) A^r A^n B^j B^p} \quad (64.5)$$

كمية لازمة (أو لا متغيرة) ولا تتغير عند نقطة ما عندما يتم استبدال  $A^i$  و  $B^i$  بأي تركيبة خطية منهما و تسمى  $k$  بانحناء ريمان للفضاء  $V_n$  المرتبط بالمتجهين  $A^i$  و  $B^i$ .

ولو أن  $A^i$  و  $B^i$  هنا متجهات وحدة متعامدة فإن مقام  $k$  يساوي الواحد الصحيح.

مثال (8.5)

اثبت أن  $k = \frac{R_{1212}}{g}$  للفضاء  $V_2$ .

الحل:

عند أي نقطة في  $V_2$  يوجد متجهان أثنان (فقط) مستقلان خطياً ويمكن اختيارهما على أنهما  $(1,0)$  و  $(0,1)$ ، عندئذ  $k$  تكون وحيدة وتساوي  $k = \frac{R_{1212}}{g_{11}g_{22} - g_{12}^2}$ ، لاحظ أن  $A^1 = 1$  و  $A^2 = 0$  و  $B^1 = 0$  و  $B^2 = 1$ ، ولهذا لا نحصل إلا على الحد  $R_{1212}$  ولكن

$$k = \frac{R_{1212}}{g} \quad \text{وبذلك فإن} \quad g = \begin{vmatrix} g_{11} & g_{12} \\ g_{12} & g_{22} \end{vmatrix} = g_{11}g_{22} - g_{12}^2$$

ب- الفضاء المسطح (Flat space)

يكون الفضاء مسطحاً (أو مستوياً) إذا ما كان  $k = 0$  وهذا يعني أن الفضاء يكون مسطحاً إذا ما تحققت المعادلة:-

$$R_{rjnp} A^r A^n B^j B^p = 0 \quad (65.5)$$

لكل المتجهات  $A^i$  و  $B^i$ .

$$B^j B^p = B^p B^j \quad \text{و} \quad A^r A^n = A^n A^r \quad \text{الآن بملاحظة أن}$$

$$A^r A^n B^j B^p = B^j B^p A^r A^n \quad \text{و}$$

وحيث أن  $A^i$  و  $B^i$  اختيارية، نرى من المعادلة (65.5) أن:-

$$R_{rjnp} + R_{njrp} + R_{nprj} + R_{rpnj} = 0 \quad (66.5)$$

ولكن نحن نعلم بأن:

$$R_{rjnp} = R_{nprj} \quad (67.5)$$

و

$$R_{njrp} = R_{rpnj} \quad (68.5)$$

وذلك انطلاقاً من خواص تماثل الموتّر  $R_{rjnp}$  [المثال (7.5) - الفقرة ح) وهكذا فإن:

$$R_{rjnp} + R_{rpnj} = 0 \quad (69.5)$$

[ومن المثال (7.5) الفقرة أ و ب] نلاحظ أن:-

$$R_{rpnj} = -R_{npjr} \quad (70.5)$$

عليه من (69.5) و (70.5) نحصل على:

$$R_{rjnp} = R_{npjr} \quad (71.5)$$

وبتبادل دوري للأدلة  $\{j, n, p\}$  في (71.5) نحصل على:

$$R_{rnjp} = R_{rjnp} \quad (72.5)$$

وهذا يعني أن:-

$$R_{rjnp} = R_{npjr} = R_{rnjp} \quad (73.5)$$

ومرة أخرى من (المثال (7.5) الفقرة د) نتوصل إلى

$$R_{rjnp} = 0 \quad (74.5) \quad 144$$



وكون أن العلاقة (74.5) صحيحة يؤدي إلى أن  $k = 0$  هو أمر واضح. وبذلك فإن الشرط الضروري والكافي لكي يكون الفضاء مسطحاً ( $k = 0$ ) هو صحة العلاقة (74.5).

مثال (9.5)

اثبت أنه بالنسبة للمستوى الاقليدي بالمترى  $ds^2 = dx^2 + dy^2$  (في الإحداثيات الكارتيزية) يكون الفضاء مسطحاً.

الحل:

من تعريف  $R_{rjn p}$  [العلاقة (40.5)] وحيث أن رموز كريستوفل كلها تساوي الصفر هنا (ذلك لأن  $g_{ij} = 0$  لكل  $i \neq j$  و  $g_{11} = 1$  و  $g_{22} = 1$  ، عليه فإن  $R_{rjn p} = 0$  وبذلك فإن مستوى إقليدس يمثل فضاءً مسطحاً وهو أمر بديهي:

### ح- الفضاء ثابت الانحناء

هنا يمكننا التذكير بمبرهنة شور (Schor's Theorem) والتي تنص على أنه:  
(إذا كان إنحناء ريمان عند كل نقطة في فضاء  $V_N$  ( $N > 2$ ) دالة في الإحداثيات فقط فإنه يكون ثابتاً خلال  $V_N$ ).  
في هذه الحالة يسمى بالفضاء ثابت الانحناء.

(Space of constant curvature).

مثال (10.5)

المترى للفضاء  $V_2$  والمكون من سطح كرة نصف قطرها  $a$  هو  
 $ds^2 = a^2 (d\theta^2 + \sin^2 \theta d\phi^2)$  [بدلالة الإحداثيات القطبية].

اثبت أن سطح الكرة هو سطح ثابت الانحناء وثابت انحنائه يساوي  $\frac{1}{a^2}$ .

الحل:

حيث أن  $g_{11} = a^2$  و  $g_{22} = a^2 \sin^2 \theta$  و  $g_{12} = 0$  ومن المعادلة (40.5) نستطيع حساب  $R_{1212}$  ويعطي بـ  $R_{1212} = a^2 \sin^2 \theta$  ؛ ومن صيغة  $R_{1212}$  نرى أن هذا الموتر يعتمد على  $\theta$  فقط وبذلك نستنتج أن  $k$  ثابت [نظرية شور]. هذا أمر يمكن التحقق منه بالرجوع للمثال (8.5) والتعويض عن  $R_{1212}$  حيث نرى أن:

$$k = \frac{R_{1212}}{g_{11} g_{22} - g_{12}^2} = \frac{a^2 \sin^2 \theta}{a^4 \sin^2 \theta - 0} = \frac{1}{a^2}$$

وهكذا فإن سطح الكرة يمثل فضاء ثابت الانحناء وثابت انحنائه  $\frac{1}{a^2}$ .

## تمارين ( 5 )

1- اثبت أنه للعنصر الخطي من النوع (17.5) تحقق الجيوديسيات المتلاشية المعادلات (18.5).

2- اثبت أن المنحنى المتلاشي لا يكون بالضرورة جيوديسياً متلاشياً وذلك باعطاء مثال من عندك.

3- ماذا يعني اختيار المنظومة الجيوديسية بحيث  $x_0^i = 0$  ؟

4- اثبت أنه في حالة اختيار المنظومة الجيوديسية تكون المشتقة موافقة للتغير عند القطب هي نفسها المشتقة الجزئية المماثلة.

5- اثبت أنه عند  $P_0$  بمنظومة احداثيات جيوديسية تكون العلاقة

$$A_{i,jk} = \frac{\partial^2 A_i}{\partial x^j \partial x^k} - A_l \frac{\partial}{\partial x^k} \Gamma_{ij}^l$$

صحيحة

$$6- \text{ اثبت أن } \frac{\delta A^i}{\delta t} = g^{ij} \frac{\delta A_j}{\delta t}$$

7- أثبت صحة العلاقة (28.5).

8- اثبت أن الزاوية بين متجهين غير متلاشين تبقى ثابتة عندما يحدث لهما انتشار متواز معاً وعلى نفس المنحنى.

9- في  $V_2$  وبالمترى  $ds^2 = du^2 + 2\lambda du dv + dv^2$  و  $[\lambda = \lambda(u, v)]$  أوضح بأن المتجهات المماسية للمنحنى ثابت  $u$  تكون مجالاً من المتجهات المتوازية على طول المنحنيات ثابت  $v$ .

10- باستخدام خاصية التوازي أثبت أن المشتقة موافقة التغير لكميات  $A_{r_1 \dots r_p}^{v_1 \dots v_s}$  بالنسبة لـ  $x^n$  هي موتر.

$$11- \text{أثبت أن } R_{l n p}^l = 0$$

12- أوضح بأن عدد مركبات موتر الانحناء المستقلة هي  $\frac{1}{2} N^2 (N^2 - 1)$  وذلك للفضاء ذي البعد  $N$ .

13- أثبت أن  $R_{r j n p} + R_{r n p j} + R_{r p j n} = 0$  وذلك باستعمال منظومة إحداثيات جيوديسية.

14- اثبت أن  $R_{1212} = -f \frac{\partial^2 f}{\partial u^2}$  وذلك في  $V_2$  بعنصر خطي  $ds^2 = du^2 + f^2 dv^2$  وحيث  $f$  دالة  $(u, v)$ .

15- لأي فضاء  $V_2$ ؛ اثبت أن:

$$\text{أ - } g R_{ij} = -g_{ij} R_{1212} \quad \text{ب - } g R = -2R_{1212}$$

ح- كل  $V_2$  هو من نوع فضاء أينشتين.

16- اكتب التفاصيل اللازمة للوصول إلى المعادلة (56.5)؟

17- ناقش أهمية المعادلة (59.5) في النظرية النسبية.

18- اثبت صحة العلاقة (63.5).

19- أثبت أن المستوى الاقليدي بالمتري  $ds^2 = dr^2 + r^2 d\theta^2$  في الإحداثيات القطبية، يمثل فضاء مسطحاً.

20- إذا كان المتري لفضاء مسطح في بعدين هو:

$$ds^2 = f(r) [(dx^1)^2 + (dx^2)^2] \quad \text{وحيث } r^2 = (x^1)^2 + (x^2)^2 \text{ فأوضح بأن}$$

$$f(r) = c r^k \text{ وحيث } c \text{ و } k \text{ ثابتان.}$$

21- اثبت مبرهنة شور.

22- في فضاء اقليدس  $V_4$ ، أوضح بأن الكرة الزائدة (Hypersphere): -

$$x^1 = c \sin \theta \sin \phi \sin \psi$$

$$x^2 = c \sin \theta \sin \phi \cos \psi$$

$$x^3 = c \sin \theta \cos \phi$$

$$x^4 = c \cos \theta$$

هي  $V_3$  بانحناء ثابت يساوي  $\frac{1}{c^2}$ .

23- اثبت أن أي فضاء ثابت الانحناء هو فضاء آينشتين.

## الفصل السادس

### تطبيقات الموترات

1.6- تمهيد

2.6- موتر الاستقطاب

3.6- موتر عزم القصور الذاتي.

4.6- معادلات ماكسويل.

5.6- المؤثرات الموترية.

6.6- تفاعل ثنائي القطب مع ثنائي قطب آخر.

7.6- الفضاء رباعي الأبعاد.

أولاً: الموترات في الفضاء الرباعي.

ثانياً: تحويلات لورنتز.

ثالثاً: فضاء ريمان.

8.6- الميكانيكا النسبية.

9.6- أمثلة متفرقة.

## 1.6 تمهيد:

الكميات والقوانين الفيزيائية لا تعتمد على نوعية الإحداثيات أو الرياضيات المستخدمة في وصفها فكثيراً من الفيزيائيين يشبهون الكميات الفيزيائية بالمبنى والرياضات المستخدمة بسقالة البناء ففي مرحلة البناء تكون السقالة من الأشياء الضرورية ولكن في نهاية مرحلة البناء تخلع السقالة ويبقى المبنى قائماً فشكل المبنى وخواصه لا تعتمد على السقالة أو نوعها. بعض الكميات الرياضية مثل الموترات (*Tensors*) يوجد بها خاصية مهمة جداً إذ أنها لا تتأثر بعملية دوران المحاور أو تحويلاتها وكذلك لا تعتمد على نوعية الإحداثيات المستخدمة وهذا في حالة التحويل بين أنظمة الإحداثيات المختلفة وعليه تعد الموترات أداة جيدة لوصف القوانين والكميات الفيزيائية. نحاول في هذا الفصل اعطاء بعض الأمثلة لاستخدامات الموترات في وصف الكميات الفيزيائية وكذلك كيفية صياغة بعض المعادلات الفيزيائية والقوانين الهامة في صورة موترات.

2-6 موتر الاستقطاب *Tensor of Polarizability*

الخواص الفيزيائية للمواد البلورية تعتمد على الاتجاهات داخل البلورة فمثلاً متجه الاستقطاب  $\vec{P}$  الناتج في المواد المتباينة (*Anisotropic*) نتيجة تسليط مجال كهربائي خارجي يختلف من اتجاه إلى آخر في داخل البلورة وهنا نجد أن موترًا من الرتبة الثانية يمكننا من وصف هذه الحالة لأنه يحوي تسع مركبات تمثل جميع الاتجاهات الممكنة في البلورة وتكتب علاقة التناسب بين متجه الاستقطاب  $\vec{P}$  والمجال الكهربائي الخارجي  $\vec{E}$  على النحو التالي:

$$P_i = \epsilon_0 x_{ij} E_j \quad (1.6)$$

$\epsilon_0$  ثابت السماحية للوسط و  $x_{ij}$  معامل التناسب وهو موتر من الرتبة الثانية يطلق عليه موتر الاستقطاب ويمكن إعادة صياغة المعادلة السابقة بأكثر تفصيل على الشكل التالي:

$$\begin{pmatrix} P_x \\ P_y \\ P_z \end{pmatrix} = \epsilon_0 \begin{pmatrix} X_{xx} & X_{xy} & X_{xz} \\ X_{yx} & X_{yy} & X_{yz} \\ X_{zx} & X_{zy} & X_{zz} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} E_x \\ E_y \\ E_z \end{pmatrix} \quad (2.6)$$

من المعادلة (2.6) نستنتج أن وصف الخواص البصرية للمواد المتباينة تحتاج إلى معرفة تسع مركبات لموتر الاستقطاب  $x_{ij}$ .

### 3.6 موتر عزم القصور الذاتي *The tensor of inertia*

عند دوران الأجسام الجاسئة حول محور ثابت فإن كمية الحركة الزاوية  $L$  (angular momentum) تتناسب مع السرعة الزاوية  $\omega$  (angular velocity) وتكتب علاقة التناسب على النحو:

$$L = I\omega \quad (3.6)$$

حيث  $I$  يمثل معامل التناسب ويطلق عليه عزم القصور الذاتي للجسم الجاسئ ومقدار هذه الكمية يعتمد على محور دوران الجسم الجاسئ وفي هذه الحالة  $L$  و  $\omega$  لا يكون لهما نفس الاتجاه وهذه هي الحالة العامة؛ ولوصف علاقة التناسب بين  $L$  و  $\omega$  نحتاج إلى كمية تمثل جميع الاتجاهات الممكنة في الجسم. نجد أن موترًا من الرتبة الثانية يقوم بهذه المهمة لأنه يحتوي على تسع مركبات تمثل جميع الاتجاهات الممكنة ويحل هذا الموتر محل معامل التناسب في المعادلة (3.6) ويعاد صياغتها على هذا النحو:



$$L_i = I_{ij} \omega_j \quad (4.6)$$

حيث  $I_{ij}$  هو معامل التناسب وهو موتر من الرتبة الثانية يطلق عليه موتر عزم القصور الذاتي وبه تسع مركبات تحوي جميع الاتجاهات الممكنة في الجسم الجاسئ المعادلة الأخيرة تكتب بأكثر تفصيل على النحو:

$$\begin{pmatrix} L_x \\ L_y \\ L_z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} I_{xx} & I_{xy} & I_{xz} \\ I_{yx} & I_{yy} & I_{yz} \\ I_{zx} & I_{zy} & I_{zz} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \omega_x \\ \omega_y \\ \omega_z \end{pmatrix} \quad (5.6)$$

إذا لدراسة حركة الأجسام الجاسئة نحتاج إلى معرفة المركبات التسع لموتر القصور الذاتي  $I_{ij}$ .

#### 4.6 معادلات ماكسويل Maxwell's Equation

نبين في هذا البند كيفية صياغة معادلات ماكسويل في صورة موترات وعادة تكتب معادلات ماكسويل على هذا الشكل:

$$\left. \begin{aligned} \nabla \cdot \vec{B} &= 0 \\ \nabla \cdot \vec{D} &= 4\pi \rho \\ \nabla \wedge \vec{E} &= -\frac{1}{c} \frac{\partial \vec{B}}{\partial t} \\ \nabla \wedge \vec{B} &= \frac{4\pi}{c} \vec{J} \end{aligned} \right\} \quad (6.6)$$

$\vec{E}$  يمثل المجال الكهربائي و  $\vec{H}$  المجال المغناطيسي و  $\vec{D}$  الإزاحة الكهربائية و  $\vec{B}$  الحث المغناطيسي و  $\vec{J}$  كثافة التيار و  $\rho$  كثافة الشحنة وأخيراً  $c$  سرعة الضوء.

ولتحويل معادلات ماكسويل في صورة موترات نرجع إلى المعادلتين [(110.4), (124.4)] ويمكن كتابتهما على النحو التالي:

$$\nabla \cdot \underline{A} = \text{div } A^P = A^P_{,P} = \frac{1}{\sqrt{g}} \frac{\partial}{\partial x^S} (\sqrt{g} A^S) \quad (7.6)$$

وهذه المعادلة تبين كيفية كتابة تباعد دالة متجه في صورة موتر، أما المعادلة (124.4) يمكن إعادة صياغتها لتصف دوران دالة متجه في صورة موتر على الشكل التالي:

$$\text{curl } \underline{A} = -\epsilon^{ijk} A_{j,k} \quad (8.6)$$

ويستخدم [(7.6), (8.6)] يمكن إعادة كتابة معادلات ماكسويل (6.6) في صورة موترات على النحو:

$$\left. \begin{aligned} B^i_{,i} &= 0 \\ D^i_{,i} &= 4\pi \rho \\ \epsilon^{ijk} E_{j,k} &= \frac{1}{c} \frac{\partial B^i}{\partial t} \\ \epsilon^{ijk} H_{j,k} &= -\frac{4\pi}{c} J^i \end{aligned} \right\} \quad (9.6)$$

## 5.6 المؤثرات الموترية Tensor Operators

عند حساب عناصر مصفوفة المؤثرات المختلفة تقسم هذه المؤثرات حسب سلوكها تحت عملية دوران المحاور. ولهذا نجد أن التعريف المعتاد للموترات في نظام الإحداثيات الكارتيذية لا يتناسب وذلك لأن مركبات الموتر ذو الرتبة  $n$  ( $n \geq 2$ ) تتشكل في مجموعات خطية مختلفة كل مجموعة تسلك سلوكاً يختلف عن بقية المجموعات الأخرى، ويحدث هذا تحت عملية دوران المحاور. ولهذا

جاءت فكرة تعريف موتر بحيث كل مركباته تسلك نفس السلوك تحت عملية دوران المحاور. نجد أن مركبات الدوال التوافقية الكروية  $(Y_{l,m})$  وكل المجموعات الخطية المتكونة من تلك المركبات تسلك نفس السلوك تحت عملية دوران المحاور وعدد مركبات هذه الدوال يعطي بالعلاقة  $[2l+1]$  حيث  $-l \leq m \leq l$ .

ويعرف الموتر ذو الرتبة  $n$  والذي يحوي  $(2n+1)$  مركبة ويسلك سلوك الدوال التوافقية الكروية  $Y_{l,m}$  تحت عملية دوران المحاور بالموتر الكروي (Spherical tensor) أو موتر غير قابل للاختزال (irreducible tensor).

يحتوي المؤثر الموتر غير قابل للاختزال (irreducible tensor Operator)  $T_{n,q}$  ذو الرتبة  $n$  على  $(2n+1)$  مركبة حيث  $(-n \leq q \leq n)$  ويخضع الموتر  $T_{n,q}$  لنفس قوانين التبادل مع مؤثر الحركة الزاوية الكلي  $J$  والذي يمكن كتابته علاقاته على النحو:

$$[(J_x \pm i J_y), T_{n,q}] = \sqrt{(n \mp q)(n \mp q + 1)} T_{n,q \pm 1} \quad (10.6)$$

$$[J_z, T_{n,q}] = q T_{n,q} \quad (11.6)$$

حيث تمثل  $(J_x, J_y, J_z)$  مركبات مؤثر الحركة الزاوية الكلي. وأبسط مثال على ذلك لو أخذنا موترًا من الرتبة الأولى أي متجه  $A$  ويتم وضع مركبات هذا الموتر في الإحداثيات الكروية على النحو:

$$\left. \begin{aligned} A_x &= |A| \sin \theta \cos \phi \\ A_y &= |A| \sin \theta \sin \phi \\ A_z &= |A| \cos \theta \end{aligned} \right\} \quad (12.6)$$

ومن تعريف  $A_0$  و  $A_{\pm 1}$  والذي يكتب على الصورة:

$$\left. \begin{aligned} A_0 &= A_z \\ A_{+1} &= -\frac{1}{\sqrt{2}}(A_x + iA_y) \\ A_{-1} &= \frac{1}{\sqrt{2}}(A_x - iA_y) \end{aligned} \right\} \quad (13.6)$$

بالتعويض عن قيم  $(A_x, A_y, A_z)$  من العلاقة (12.6) ثم بالتعويض عن قيم الدوال التوافقية الكروية  $Y_{l,m}$  نحصل على العلاقات الآتية:

$$\left. \begin{aligned} A_0 &= |A| \cos \theta = \sqrt{\frac{4\pi}{3}} |A| Y_{10} = |A| T_{1,0} \\ A_{+1} &= \frac{-|A| \sin \theta e^{i\phi}}{\sqrt{2}} = \sqrt{\frac{4\pi}{3}} |A| Y_{1,+1} = |A| T_{1,+1} \\ A_{-1} &= \frac{|A| \sin \theta e^{-i\phi}}{\sqrt{2}} = \sqrt{\frac{4\pi}{3}} |A| Y_{1,-1} = |A| T_{1,-1} \end{aligned} \right\} \quad (14.6)$$

من العلاقة (14.6) نجد أن مركبات المتجه الكروية تكون موترًا غير قابل للاختزال ذو رتبة أولى وعلى النحو:

$$\left. \begin{aligned} T_{1,0} &= A_0 \\ T_{1,\pm 1} &= A_{\pm 1} \end{aligned} \right\} \quad (15.6)$$

في حين أن موترًا من الرتبة الثانية  $A_{ij}$  ( $i, j = 1, 2, 3$ ) يمكن أن يمثل على الصورة:

$$A_{ij} = A \delta_{ij} + A'_{ij} + A''_{ij} \quad (16.6) \quad 156$$

حيث

$$A = \frac{1}{3} A_{ii} \quad (17.6)$$

و

$$A'_{ij} = \frac{1}{2} (A_{ij} - A_{ji}) \quad (18.6)$$

وكذلك

$$A''_{ij} = \frac{1}{2} (A_{ij} + A_{ji} - 2 A \delta_{ij}) \quad (19.6)$$

حيث يمثل الحد الأول في العلاقة (16.6) مجموع العناصر القطرية وهي كمية لازمة في عملية الدوران ولهذا يمكن تمثيل هذا الحد بموتر غير قابل للاختزال ذي رتبة صفيرية على النحو:

$$T_{0,0} = A \quad (20.6)$$

ومركبات الحد الثاني  $A'_{ij}$  موتر غير متماثل (*Antisymmetric tensor*) يمكن أن يمثل بموتر غير قابل للاختزال من الرتبة الأولى على الصورة:

$$T_{1,0} = A'_{xy} \quad (21.6)$$

وكذلك

$$T_{1,\pm 1} = \pm \frac{1}{\sqrt{2}} (A'_{yz} \pm i A'_{zx}) \quad (22.6)$$

أما مركبات الحد الثالث  $A''_{ij}$  في المعادلة (16.6) هو موتر متماثل يمكن أن يمثل بموتر من الرتبة الثانية على النحو:

$$T_{2,0} = A''_{zz} \quad (23.6)$$

$$T_{2,\pm 1} = \pm \sqrt{\frac{2}{3}} (A''_{zx} \pm i A''_{zy}) \quad (24.6)$$

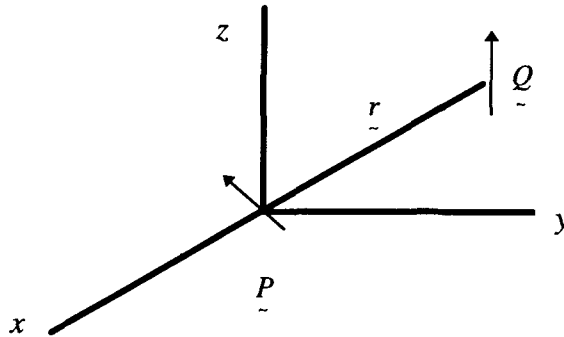
$$T_{2,\pm 2} = \sqrt{\frac{1}{6}} (A''_{xx} - A''_{yy} \pm 2i A''_{xy}) \quad (25.6)$$

ويعد الموتر الكروي من الكميات المهمة جداً في دراسة الفيزياء الذرية والفيزياء الجزيئية وكذلك فيزياء الكم.

## 6.6 تفاعل ثنائي القطب مع ثنائي قطب آخر

### Dipole - dipole interaction

يمكن تمثيل تفاعل ثنائي قطب مع ثنائي قطب آخر بموتر من الرتبة الثانية ومن ثم يمكن استخدام موتر غير قابل للاختزال. نفرض أن ثنائي القطب الأول يرمز له بالرمز  $P$  والآخر بالرمز  $Q$  كما هو مبين في الشكل رقم (1.6).



شكل رقم (1.6)

طاقة التفاعل بين القطبين تعطى بالعلاقة التالية [1]: -

$$U = \frac{1}{r^3} \left[ \vec{P} \cdot \vec{Q} - \frac{3(\vec{P} \cdot \vec{r})(\vec{Q} \cdot \vec{r})}{r^2} \right] \quad (26.6)$$

وفي حالة الاحداثيات الكارتيزية يمكن إعادة كتابة المعادلة (26.6) على الصورة

$$\begin{aligned} U = \frac{1}{r^3} & \left[ \left(1 - \frac{3x^2}{r^2}\right) P_x Q_x - \frac{3xy}{r^2} P_x Q_y - \frac{3xz}{r^2} P_x Q_z - \frac{3yx}{r^2} P_y Q_x \right. \\ & + \left(1 - \frac{3y^2}{r^2}\right) P_y Q_y - \frac{3yz}{r^2} P_y Q_z - \frac{3zx}{r^2} P_z Q_x - \frac{3zy}{r^2} P_z Q_y \\ & \left. + \left(1 - \frac{3z^2}{r^2}\right) P_z Q_z \right] \quad (27.6) \end{aligned}$$

المعادلة السابقة يمكن وضعها على هيئة مصفوفة على النحو:

$$U = \frac{1}{r^3} (P_x P_y P_z) \begin{pmatrix} \left(1 - \frac{3x^2}{r^2}\right) & -\frac{3xy}{r^2} & -\frac{3xz}{r^2} \\ -\frac{3yx}{r^2} & \left(1 - \frac{3y^2}{r^2}\right) & -\frac{3yz}{r^2} \\ -\frac{3zx}{r^2} & -\frac{3zy}{r^2} & \left(1 - \frac{3z^2}{r^2}\right) \end{pmatrix} \begin{pmatrix} Q_x \\ Q_y \\ Q_z \end{pmatrix} \quad (28.6)$$

ومن العلاقة السابقة يمكن كتابة موتر تفاعل ثنائي القطب على النحو:

$$T = \begin{pmatrix} \left(1 - \frac{3x^2}{r^2}\right) & -\frac{3xy}{r^2} & -\frac{3xz}{r^2} \\ -\frac{3yx}{r^2} & \left(1 - \frac{3y^2}{r^2}\right) & -\frac{3yz}{r^2} \\ -\frac{3zx}{r^2} & -\frac{3zy}{r^2} & \left(1 - \frac{3z^2}{r^2}\right) \end{pmatrix} \quad (29.6)$$

ويعد هذا الموتر من الرتبة الثانية وهو متماثل ومجموع عناصره القطرية تساوي صفراً ويمكن كتابة العنصر العام للموتر السابق على الصورة:

$$T_{ij} = (\delta_{ij} - \frac{3r_i r_j}{r^2}) \quad (30.6)$$

وإذا قمنا بكتابة  $P$  و  $Q$  في صورة متجهات كروية نحصل على:

$$P_{\pm} = \mp \frac{1}{\sqrt{2}} (P_x \pm i P_y) \quad \text{و} \quad P_0 = P_z \quad (31.6)$$

وكذلك

$$Q_{\pm} = \mp \frac{1}{\sqrt{2}} (Q_x \pm i Q_y) \quad \text{و} \quad Q_0 = Q_z \quad (32.6)$$

وباستخدام الاحداثيات الكروية والتعويض عن المعادلة (31.6) و (32.6) في المعادلة (27.6) نجد أن طاقة التفاعل تأخذ الصورة:

$$\begin{aligned} U = \frac{1}{r^3} \{ & -\sqrt{6} Y_{2,-2} P_{+1} Q_{+1} + \sqrt{3} Y_{2,-1} P_{+1} Q_0 - Y_{2,0} P_{+1} Q_{-1} \\ & + \sqrt{3} Y_{2,-1} P_0 Q_{+1} - 2 Y_{2,0} P_0 Q_0 + \sqrt{3} Y_{2,1} P_0 Q_{-1} \\ & - Y_{2,0} P_{-1} Q_{+1} + \sqrt{3} Y_{2,1} P_{-1} Q_0 - \sqrt{6} Y_{2,2} P_{-1} Q_{-1} \} \quad (33.6) \end{aligned}$$

يمكن اختصار المعادلة السابقة إلى صورة أبسط وذلك باستخدام موترات غير قابلة للاختزال ذات الرتبة الثانية. دعنا نقوم بتعريف موتر غير قابل للاختزال من الرتبة الثانية  $V_{2,m}$  على النحو:



$$V_{2,\pm 2} = P_{\pm 1} Q_{\pm 1} \quad (34.6)$$

و

$$V_{2,\pm 1} = \frac{1}{\sqrt{2}} \{P_{\pm 1} Q_0 + P_0 Q_{\pm 1}\} \quad (35.6)$$

وكذلك

$$V_{2,0} = \frac{1}{\sqrt{6}} \{3 P_0 Q_0 - P_{-} \cdot Q_{-}\} \quad (36.6)$$

بالتعويض بهذه المعادلات ((34.6) ← ((36.6) في المعادلة (33.6) نحصل على:

$$U = \frac{1}{r^3} \sqrt{\frac{24\pi}{5}} \sum_m (-1)^m Y_{2,m} V_{2,-m} \quad (37.6)$$

المعادلة السابقة تبين كيفية اختصار كتابة الكميات الفيزيائية مثل تفاعل ثنائي القطب مع ثنائي قطب آخر بواسطة موتر غير قابل للاختزال ومن هنا نجد أن استخدام الموترات له خاصية اختصار كتابة المعادلات المطولة كما هو الحال في النظرية النسبية العامة وبخاصة التي يعتبر فيها معرفة حساب الموترات من الأشياء الضرورية لفهم أغوار تلك النظرية.

## 7.6 الفضاء رباعي الأبعاد Four dimensional space

أولاً: الموترات في الفضاء رباعي الأبعاد Four dimensional tensors

النظرية النسبية تحتاج لفضاء ذي أربعة أبعاد وتستخدم الموترات في ذلك الفضاء لوصف معادلات تلك النظرية لما لها من خاصية اللاتغير (invariance) لكميات الفيزيائية في مختلف الإحداثيات وكذلك امكانية

اختصار كتابة الكميات الفيزيائية كما سبق وأن نوهنا في البند السابق. دعنا أولاً نعطي لمحة بسيطة على الموترات في الفضاء الرباعي الأبعاد علماً بأن الموتر المترى يأخذ الصورة:

$$g^{\mu\nu} = g_{\mu\nu} \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & -1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & -1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & -1 \end{pmatrix} \quad (38.6)$$

عادة تستخدم الحروف اليونانية لتأخذ القيم

$$(\lambda, \nu, \mu, \dots, = (0, 1, 2, 3)$$

ويكون اختيار المحاور في هذه الحالة على النحو التالي:

$$\left. \begin{aligned} x^0 &= c' \\ x^1 &= x \\ x^2 &= y \\ x^3 &= z \end{aligned} \right\} \quad (39.6)$$

عملية التحويل من محاور إحداثيات قديمة إلى محاور إحداثيات حديثة تتم بواسطة العلاقة الخطية الآتية:

$$\bar{x}^{\mu} = \alpha_{\nu}^{\mu} x^{\nu} \quad (40.6)$$

المعامل  $(\alpha_{\nu}^{\mu})$  هو محدد التحويل وله الخواص:

$$\alpha_{\nu}^{\mu} \alpha_{\mu}^{\lambda} = \delta_{\nu}^{\lambda} \quad (41.6)$$

حيث  $\delta_{\nu}^{\lambda}$  نأخذ القيم 0 في حالة  $\lambda \neq \nu$  والقيم 1 في حالة  $\lambda = \nu$  وعملية التحويل العكسي من المحاور الجديدة إلى القديمة تتم على الصورة:

$$x^\mu = (\tilde{\alpha})^\mu_\nu \bar{x}^\nu \quad (42.6)$$

حيث  $(\tilde{\alpha})^\mu_\nu$  هي محورة المحدد  $\alpha^\mu_\nu$  ولها الخاصية التي يمكن ان تكتب على النحو:

$$\alpha^\mu_\nu (\tilde{\alpha})^\lambda_\mu = \delta^\lambda_\nu \quad (43.6)$$

من العلاقة (41.6) و (43.6) نحصل على:

$$\det \alpha = \pm 1$$

القيمة الموجبة  $\det \alpha = +1$  التي تربط العلاقة بين المحاور  $x$  و  $\bar{x}$  في حالة تحويل نقي (Proper transformation) والقيمة السالبة  $\det \alpha = -1$  وتربط العلاقة بين المحاور  $x$  و  $\bar{x}$  وتمثل انعكاساً (reflection) أو اقلاباً (Inversions)؛ وبعد هذا التمهيد نصل إلى تعريف الموترات في الفضاء رباعي الأبعاد على النحو:

أ - موتر من الرتبة الصفيرية (كمية لازمة) يعرف على أساس الكمية اللازمة أي التي لا تتغير في أي إحداثيات أو نتيجة دوران المحاور ويتم تحويلها على الصورة:

$$\bar{U} = U \quad (44.6)$$

ب - الموتر من الرتبة الأولى (متجه) يعرف على أساس الكمية التي يتم تحويلها على النحو:

$$\bar{A}_\mu = \alpha^\nu_\mu A_\nu \quad (45.6)$$

ح- الموتر من الرتبة الثانية تلك الكمية التي يتم تحويلها على الصورة:

$$\bar{B}_{\mu\nu} = \alpha_{\mu}^{\sigma} \alpha_{\nu}^{\rho} B_{\sigma\rho} \quad (46.6)$$

والآن نتسأل عن كيفية كتابة المؤثر (Operator)  $\frac{\partial}{\partial x^{\nu}}$  في الفضاء رباعي الأبعاد؛ بالاستعانة بالمعادلة (40.6) يمكن كتابة المؤثر  $\frac{\partial}{\partial \bar{x}^{\mu}}$  على الصورة:

$$\frac{\partial}{\partial \bar{x}^{\mu}} = \frac{\partial x^{\nu}}{\partial \bar{x}^{\mu}} \frac{\partial}{\partial x^{\nu}} \quad (47.6)$$

حيث  $\frac{\partial x^{\nu}}{\partial \bar{x}^{\mu}}$  يعطى بالعلاقة التالية:

$$\frac{\partial x^{\nu}}{\partial \bar{x}^{\mu}} = \alpha_{\nu}^{\mu} \quad (48.6)$$

المعادلة (47.6) يمكن إعادة صياغتها على النحو:

$$\frac{\partial}{\partial \bar{x}^{\mu}} = \alpha_{\nu}^{\mu} \frac{\partial}{\partial x^{\nu}} \quad (49.6)$$

إذا  $\frac{\partial}{\partial \bar{x}^{\mu}}$  [وعادة يرمز له بـ  $\partial_{\mu}$ ] وهو موتر من الرتبة الأولى [متجه] في الفضاء رباعي الأبعاد وذلك حسب التعريف (45.6).

ويوجد مؤثر (Operator) آخر يطلق عليه مؤثر دالمبيرت (D'Alembert operator) وهو موتر من الرتبة الثانية ويكتب على النحو:

$$\square \equiv \partial_\mu \partial^\mu = \frac{\partial^2}{\partial x^{02}} - \frac{\partial^2}{\partial x^{12}} - \frac{\partial^2}{\partial x^{22}} - \frac{\partial^2}{\partial x^{32}} \quad (50.6)$$

ويمكن أن يكتب كذلك على الصورة:

$$\square \equiv \frac{1}{c^2} \frac{\partial^2}{\partial t^2} - \nabla^2 \quad (51.6)$$

حيث  $\nabla^2$  هو مؤثر لابلاس المعتاد في الفضاء ثلاثي الأبعاد أما إذا أخذنا المحاور على النسق التالي:

$$\left. \begin{aligned} x^1 &= x \\ x^2 &= y \\ x^3 &= z \\ x^4 &= ict \end{aligned} \right\} \quad (52.6)$$

حيث  $i = \sqrt{-1}$  ففي هذه الحالة يكتب المؤثر  $\square$  على الصورة:

$$\square \equiv \nabla^2 - \frac{1}{c^2} \frac{\partial^2}{\partial t^2} \quad (53.6)$$

ثانياً: تحويلات لورنتز *Lorentz transformation*

مصفوفة تحويلات لورنتز تكتب على الصورة [2]:-

$$\alpha^\mu_\nu = \begin{pmatrix} \gamma & -\gamma & 0 & 0 \\ -\gamma & \gamma & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \quad (54.6)$$

حيث  $\gamma = \frac{1}{\sqrt{1-\beta^2}}$  و  $\beta = \frac{v}{c}$  و  $v$  تمثل سرعة الجسم و  $c$  سرعة الضوء في الفضاء. العلاقة بين المحاور الجديدة والقديمة في تحويلات لورنتز حسب العلاقة (54.6) تعطى مركبات موترات المحاور من الرتبة الأولى [متجه] على النحو:

$$\left. \begin{aligned} \bar{x} &= x - \gamma v t \\ \bar{y} &= y \\ \bar{z} &= z \\ \bar{t} &= \gamma \left( t - \frac{\beta}{c} x \right) \end{aligned} \right\} \quad (55.6)$$

ثالثاً: فضاء ريمان *Riemann space*

الفضاء ذو ثلاثة أبعاد تحدد فيه المسافة ( $ds$ ) بين نقطتين متجاورتين  $(x^1, x^2, x^3)$  و  $(x^1 + dx^1, x^2 + dx^2, x^3 + dx^3)$  بالعلاقة التالية:

$$(ds)^2 = \sum_{i=1}^3 (dx^i)^2 \quad (56.6)$$

في حالة الفضاء ذي  $n$  من الأبعاد تحدد المسافة في بين نقطتين متجاورتين حسب التعريف التالي:

$$(ds)^2 = \sum_{ij}^n g_{ij} dx^i dx^j \quad (57.6)$$

$g_{ij}$  يطلق عليه الموتر المترى وهو موتر من الرتبة الثانية ويطلق على هذا الفضاء بفضاء ريمان. أما في حالة الفضاء رباعي الأبعاد يصبح الفضاء فضاء منكونسكي (*Minkowski's space*) ويوجد به نظامين للأدلة الدمية ( $v, \mu, \dots$ )<sup>166</sup>

حيث تأخذ القيم  $(\mu = 1,2,3,4)$  أو  $(\mu = 0,1,2,3)$  في الحالة الأولى تكون الإحداثيات تخيلية:

$$\left. \begin{array}{l} x^1 = x \\ x^2 = y \\ x^3 = z \\ x^4 = ict \end{array} \right\} \quad (58.6)$$

وهي مركبات موتر من الرتبة الأولى [متجه].

أما في الحالة الثانية تكون الإحداثيات حقيقية على الصورة:

$$\left. \begin{array}{l} x^0 = ct \\ x^1 = x \\ x^2 = y \\ x^3 = z \end{array} \right\} \quad (59.6)$$

وهي مركبات موتر من الرتبة الأولى [متجه]. حيث تعطى المسافة في حالة النظام الثاني بالعلاقة التالية:

$$(ds)^2 = (dx^0)^2 - (dx^1)^2 - (dx^2)^2 - (dx^3)^2 \quad (60.6)$$

## 8.6 الميكانيكا النسبية

عند الانتقال إلى عالم النسبية يجب استعمال الفضاء رباعي الأبعاد فيصبح الموتر ذو الرتبة الأولى الذي يمثل مركبات المحاور الرباعية على الصورة

$$x_\mu = (x, i c t) \quad (61.6)$$

ويأجراء عملية التفاضل للمعادلة (61.6) نحصل على:

$$dx_\mu = (dx, ict) \quad (62.6)$$

حيث  $dx$  موتر من الرتبة الأولى ويمثل متجه الموضع في الفضاء ثلاثي الأبعاد وبما أن طول الفترة في الفضاء الرباعي وهي كمية لازمة تعطى بالعلاقة:

$$(ds)^2 = \sum_{i=1}^3 (dx^i)^2 - c^2 dt^2 \quad (63.6)$$

ويمكن إعادة كتابة المعادلة السابقة على الصورة:

$$\begin{aligned} (ds)^2 &= -c^2 dt^2 \left( 1 - \frac{1}{c^2} \sum_{i=1}^3 \left( \frac{dx^i}{dt} \right)^2 \right) \\ &= -c^2 dt^2 \left( 1 - \frac{v^2}{c^2} \right) = -c^2 dt^2 (1 - \beta^2) \end{aligned} \quad (64.6)$$

المعادلة الأخيرة نعيد صياغتها على الصورة:

$$ds = ic \frac{dt}{\gamma} \quad (65.6)$$

دعنا نسمي  $d\tau = \frac{dt}{\gamma}$  وبما أن  $ds$  كمية لازمة إذا  $d\tau$  كذلك كمية لازمة

أي موتر من الرتبة الصفريية ويطلق عليه الزمن الحقيقي (Proper time) في فضاء مينكوفسكي ومن المعادلة (62.6) والزمن الحقيقي  $d\tau$  يمكن إيجاد معدل

التغير  $\frac{dx_\mu}{d\tau}$  وتصبح العلاقة على الصورة:



$$\frac{d x_{\mu}}{d \tau} = \left( \frac{d x}{d \tau}, ic \frac{d t}{d \tau} \right) = V_{\mu} \quad (66.6)$$

$V_{\mu}$  هو موتر من الرتبة الأولى في الفضاء رباعي الأبعاد ويطلق عليه متجه السرعة الرباعية في حين أن مركبات السرعة في الفضاء ثلاثي الأبعاد تعطى بالعلاقة:

$$V_i = \frac{d x^i}{d t} \quad (67.6)$$

العلاقة (66.6) يعاد كتابتها على الصورة:

$$V_{\mu} = \gamma(\underline{V}, ic) \quad (68.6)$$

الزخم الخطي (*Linear momentum*) يعطى في الميكانيكا الكلاسيكية بالعلاقة:

$$\underline{P} = m \underline{V} \quad (69.6)$$

حيث  $m$  كتلة الجسم وفي حالة وجود الكتلة في مناط اسناد ساكن يطلق عليها كتلة السكون (*rest mass*) ويرمز لها بالرمز  $m_0$  بضرب هذه الكمية في المعادلة (68.6) نحصل على:

$$P_{\mu} = m_0 V_{\mu} = (\gamma m_0 \underline{V}, ic \gamma m_0) \quad (70.6)$$

ومن المعادلة (70.6) و (69.6) نجد أن الكتلة  $m$  تعطى بالعلاقة:

$$m = \frac{m_0}{\sqrt{1-\beta^2}} = \gamma m_0 \quad (71.6)$$

ومنها نصل إلى معادلة آينشتاين المشهورة التي تربط الطاقة والكتلة وتكتب على الصورة:

$$E = m c^2 \quad (72.6)$$

وهي موتر من الرتبة الصفريّة وهذه المعادلة من أهم المعادلات في الفيزياء الحديثة حيث ربطت الكتلة والطاقة وأصبحت وجهين لعملة واحدة. ومن العلاقة (70.6) و (72.6) يمكن إيجاد  $P_4$  على الصورة:

$$P_4 = i \frac{E}{c} \quad (73.6)$$

وبالتعويض في المعادلة (70.6) نحصل على مركبات موتر الزخم الخطي في الفضاء الرباعي.

$$P_\mu = (P, i P_4) = (P, i \frac{E}{c}) \quad (74.6)$$

## 9.6 أمثلة متفرقة:

(مثال 1.6)

أثبت أن معادلة الموجه الكلاسيكية ليست كمية لازمة (invariant) تحت التحويلات الجاليلية (Galilean transformation):

الحل:

معادلة الموجه الكلاسيكية تعطى بالعلاقة [2]:

$$\nabla^2 \phi = \frac{\partial^2 \phi}{\partial x^2} + \frac{\partial^2 \phi}{\partial y^2} + \frac{\partial^2 \phi}{\partial z^2} = \frac{1}{c^2} \frac{\partial^2 \phi}{\partial t^2} \quad (75.6)$$

حيث أن

$$\phi = \phi(x, y, z, t) \quad (76.6)$$

والتحويلات الجاليلية تعطى بالعلاقة [2]:

$$\left. \begin{aligned} \bar{x} &= x - vt \\ \bar{y} &= y \\ \bar{z} &= z \\ \bar{t} &= t \end{aligned} \right\} \quad (77.6)$$

المعادلات السابقة تمثل العلاقة بين الإحداثيات القديمة والجديدة نقوم الآن بتحويل معادلة الموجه (75.6) إلى الإحداثيات الجديدة  $(\bar{x}, \bar{y}, \bar{z}, \bar{t})$  من  $\phi$  من خلال المعادلات (77.6) وباستخدام قاعدة السلسلة نحصل على:

$$\frac{\partial \phi}{\partial x} = \frac{\partial \phi}{\partial \bar{x}} \frac{\partial \bar{x}}{\partial x} + \frac{\partial \phi}{\partial \bar{y}} \frac{\partial \bar{y}}{\partial x} + \frac{\partial \phi}{\partial \bar{z}} \frac{\partial \bar{z}}{\partial x} + \frac{\partial \phi}{\partial \bar{t}} \frac{\partial \bar{t}}{\partial x} \quad (78.6)$$

ومن المعادلات (77.6) نحصل على العلاقات التالية:

$$\left. \begin{aligned} \frac{\partial \bar{y}}{\partial x} = \frac{\partial \bar{z}}{\partial x} = \frac{\partial \bar{t}}{\partial x} = 0 \\ \frac{\partial \bar{x}}{\partial x} = 1 \end{aligned} \right\} \quad (79.6)$$

بالتعويض في المعادلة (78.6) من المعادلة (79.6) نجد أن:

$$\frac{\partial \phi}{\partial x} = \frac{\partial \phi}{\partial \bar{x}} \quad (80.6)$$

وبما أن المؤثر  $\frac{\partial^2 \phi}{\partial x^2}$  يمكن كتابته على الصورة:

$$\frac{\partial^2 \phi}{\partial x^2} = \frac{\partial}{\partial x} \frac{\partial}{\partial x} \phi \quad (81.6)$$

وبالتعويض عن قيمة  $\frac{\partial}{\partial x}$  من المعادلة (80.6) نجد أن المعادلة (81.6) أخذت

الصورة:

$$\frac{\partial^2 \phi}{\partial \bar{x}^2} = \frac{\partial^2 \phi}{\partial x^2} \quad (82.6)$$

وبالمثل نجد أن:

$$\frac{\partial^2 \phi}{\partial \bar{y}^2} = \frac{\partial^2 \phi}{\partial y^2} \quad (83.6)$$

وكذلك 172

$$\frac{\partial^2 \phi}{\partial \bar{z}^2} = \frac{\partial^2 \phi}{\partial z^2} \quad (84.6)$$

وأما بالنسبة إلى  $\frac{\partial^2 \phi}{\partial t^2}$  نقوم أولاً بإستخدام قاعدة السلسلة حيث نجد أن

$$\frac{\partial \phi}{\partial t} = \frac{\partial \phi}{\partial \bar{x}} \frac{\partial \bar{x}}{\partial t} + \frac{\partial \phi}{\partial \bar{y}} \frac{\partial \bar{y}}{\partial t} + \frac{\partial \phi}{\partial \bar{z}} \frac{\partial \bar{z}}{\partial t} + \frac{\partial \phi}{\partial \bar{t}} \frac{\partial \bar{t}}{\partial t} \quad (85.6)$$

ومن المعادلات (77.6) نحصل على:

$$\left. \begin{aligned} \frac{\partial \bar{x}}{\partial t} &= -V \\ \frac{\partial \bar{t}}{\partial t} &= 1 \\ \frac{\partial \bar{y}}{\partial t} &= \frac{\partial \bar{z}}{\partial t} = 0 \end{aligned} \right\} \quad (86.6)$$

بالتعويض بالعلاقات (86.6) في المعادلة (85.6) نحصل على:

$$\frac{\partial \phi}{\partial t} = \left( -v \frac{\partial \phi}{\partial \bar{x}} + \frac{\partial \phi}{\partial \bar{t}} \right) \quad (87.6)$$

ومنها نجد أن:

$$\frac{\partial^2 \phi}{\partial t^2} = v^2 \frac{\partial^2 \phi}{\partial \bar{x}^2} - 2v \frac{\partial^2 \phi}{\partial \bar{x} \partial \bar{t}} + \frac{\partial^2 \phi}{\partial \bar{t}^2} \quad (88.6)$$

بالتعويض في معادلة الموجة (75.6) من المعادلات (82.6) و (83.6) و (84.6) وكذلك (88.6) نحصل على الصورة:

$$\frac{\partial^2 \phi}{\partial \bar{x}^2} + \frac{\partial^2 \phi}{\partial \bar{y}^2} + \frac{\partial^2 \phi}{\partial \bar{z}^2} = \frac{1}{c^2} \left( v^2 \frac{\partial^2 \phi}{\partial \bar{x}^2} - 2v \frac{\partial^2 \phi}{\partial \bar{x} \partial \bar{t}} + \frac{\partial^2 \phi}{\partial \bar{t}^2} \right) \quad (89.6)$$

ويمكن اختصار المعادلة السابقة إلى الصورة

$$\left( 1 - \left( \frac{v}{c} \right)^2 \right) \frac{\partial^2 \phi}{\partial \bar{x}^2} + \frac{\partial^2 \phi}{\partial \bar{y}^2} + \frac{\partial^2 \phi}{\partial \bar{z}^2} = \frac{1}{c^2} \frac{\partial^2 \phi}{\partial \bar{t}^2} - \frac{2v}{c} \frac{\partial^2 \phi}{\partial \bar{x} \partial \bar{t}} \quad (90.6)$$

الحد الثاني في الطرف الأيمن  $\left( -\frac{2v}{c} \frac{\partial^2 \phi}{\partial \bar{x} \partial \bar{t}} \right)$  في المعادلة (90.6) يبين أن معادلة الموجة الكلاسيكية ليست لازمة. أي أن معادلة الموجة لا تتغير مثل موتر تحت التحويلات الجاليلية ولهذا لا نستطيع استعمال هذه التحويلات للمعادلة الموجية.

مثال (2.6)

اثبت أن معادلة الموجة الكلاسيكية كمية لازمة (invariant) تحت تحويلات لورنتز المعادلة (55.6).

الحل:

تحويلات لورنتز تعطى من المعادلة (55.6) على الصورة

$$\left. \begin{aligned} \bar{x} &= \gamma(x - vt) \\ \bar{y} &= y \\ \bar{z} &= z \\ \bar{t} &= \gamma \left( 1 - \frac{\beta}{c} x \right) \end{aligned} \right\} \quad (91.6)$$

حيث أن:

$$\gamma = \frac{1}{\sqrt{1-\beta^2}} \quad , \beta = \frac{v}{c} \quad (92.6)$$

يستخدم قاعدة السلسلة كما في المثال السابق نجد أن:

$$\frac{\partial^2 \phi}{\partial x^2} = \gamma^2 \frac{\partial^2 \phi}{\partial \bar{x}^2} - \frac{2\gamma^2 v}{c^2} \frac{\partial^2 \phi}{\partial \bar{x} \partial \bar{t}} + \frac{\gamma^2 v^2}{c^4} \frac{\partial^2 \phi}{\partial \bar{t}^2} \quad (93.6)$$

و

$$\frac{\partial^2 \phi}{\partial y^2} = \frac{\partial^2 \phi}{\partial \bar{y}^2} \quad (94.6)$$

و

$$\frac{\partial^2 \phi}{\partial z^2} = \frac{\partial^2 \phi}{\partial \bar{z}^2} \quad (95.6)$$

وكذلك:

$$\frac{\partial^2 \phi}{\partial t^2} = \gamma^2 v^2 \frac{\partial^2 \phi}{\partial \bar{x}^2} - 2\gamma^2 v \frac{\partial^2 \phi}{\partial \bar{x} \partial \bar{t}} + \gamma^2 \frac{\partial^2 \phi}{\partial \bar{t}^2} \quad (96.6)$$

بالتعويض في معادلة الموجه (75.6) بواسطة المعادلات (93.6) ← (96.6)

نجد أن:

$$\begin{aligned} & \left( \gamma^2 \frac{\partial^2 \phi}{\partial \bar{x}^2} - \frac{2\gamma v}{c^2} \frac{\partial^2 \phi}{\partial \bar{x} \partial \bar{t}} + \frac{\gamma^2 v^2}{c^4} \frac{\partial^2 \phi}{\partial \bar{t}^2} \right) + \frac{\partial^2 \phi}{\partial \bar{y}^2} + \frac{\partial^2 \phi}{\partial \bar{z}^2} \\ & = \frac{1}{c^2} \left( \gamma^2 v^2 \frac{\partial^2 \phi}{\partial \bar{x}^2} - 2\gamma^2 v \frac{\partial^2 \phi}{\partial \bar{x} \partial \bar{t}} + \gamma^2 \frac{\partial^2 \phi}{\partial \bar{t}^2} \right) \quad (97.6) \end{aligned}$$

$$\gamma^2 (1 - \beta^2) \frac{\partial^2 \phi}{\partial \bar{x}^2} + \frac{\partial^2 \phi}{\partial \bar{y}^2} + \frac{\partial^2 \phi}{\partial \bar{z}^2} = \frac{\gamma^2}{c^2} (1 - \beta^2) \frac{\partial^2 \phi}{\partial \bar{t}^2} \quad (98.6)$$

ولكن من المعادلة (92.6) نجد أن:

$$\gamma^2 (1 - \beta^2) = 1 \quad (99.6)$$

المعادلة (98.6) تكتب على الصورة الأخيرة وهي:

$$\frac{\partial^2 \phi}{\partial \bar{x}^2} + \frac{\partial^2 \phi}{\partial \bar{y}^2} + \frac{\partial^2 \phi}{\partial \bar{z}^2} = \frac{1}{c^2} \frac{\partial^2 \phi}{\partial \bar{t}^2} \quad (100.6)$$

المعادلة (100.6) تبين أن معادلة الموجة تمثل كمية لازمة تحت تحويلات لورنتز أي تسلك سلوك موتر.

مثال (3.6)

اثبت أن موتر عزم القصور الذاتي للجسم الجاسي يعطي بالعلاقة:

$$I_{il} = \sum_{\alpha} m^{\alpha} ((r^{\alpha})^2 \delta_{il} - x_i^{\alpha} x_l^{\alpha})$$

الحل:

الجسم الجاسي متكون من مجموعة جسيمات متماسكة بفرض أن الجسم  $\alpha$  كتلته  $m^{\alpha}$  ومتجه موضعه  $\underline{r}^{\alpha}$  يدور حول محور خلال نقطة الأصل 0 بسرعة زاوية  $\omega$ . وحيث تعرف كمية حركته الزاوية الكلية بالعلاقة:

$$\underline{L} = \sum_{\alpha} m^{\alpha} \underline{r}^{\alpha} \wedge \underline{P}^{\alpha} \quad (101.6)$$



حيث  $\underline{P}$  كمية الحركة الخطية وتعرف على الصورة:

$$\underline{P} = m \underline{\dot{r}} \quad (102.6)$$

حيث  $\underline{\dot{r}}$  السرعة الخطية وعلاقتها مع السرعة الزاوية  $\underline{\omega}$  تعطى بالعلاقة التالية:

$$\underline{\dot{r}} = \underline{\omega} \wedge \underline{r} \quad (103.6)$$

بالتعويض في المعادلة (101.6) من المعادلة (102.6) نحصل على:

$$\underline{L} = \sum_{\alpha} m^{\alpha} \underline{\dot{r}}^{\alpha} \wedge \underline{r}^{\alpha} \quad (104.6)$$

حيث تكتب  $\underline{r}$  و  $\underline{\dot{r}}$  في صورة مركبات متجه على الصورة:

$$\underline{r} = x_j \hat{e}_j \quad (105.6)$$

و

$$\underline{\dot{r}} = \dot{x}_k \hat{e}_k \quad (106.6)$$

بالتعويض في المعادلة (104.6) من المعادلتين (105.6) و (106.6) نحصل على:

$$\underline{L} = \sum_{\alpha} m^{\alpha} x_j^{\alpha} \dot{x}_k^{\alpha} (\hat{e}_j \wedge \hat{e}_k) \quad (107.6)$$

بالتعويض عن قيمة  $(\hat{e}_j \wedge \hat{e}_k)$  من المعادلة (25.2) في المعادلة (107.6) يمكن كتابة المركبة  $i$  لكمية الحركة الزاوية الكلية على الصورة:

$$L_i = \sum_{\alpha} m^{\alpha} \epsilon_{ijk} x_j^{\alpha} \dot{x}_k^{\alpha} \quad (108.6)$$

ولكن من المعادلة (103.6) والاستعانة كذلك بالمعادلة (25.2) يمكن أن نكتب المركبة  $k$  للسرعة الخطية على الشكل:

$$\dot{x}_k = \epsilon_{lmk} \omega_l x_m \quad (109.6)$$

بالتعويض بالمعادلة (109.6) في المعادلة (108.6) نحصل على:

$$L_i = \sum_{\alpha} m^{\alpha} \epsilon_{ijk} \epsilon_{lmk} x_j^{\alpha} \omega_l x_m^{\alpha} \quad (110.6)$$

بالتعويض عن قيمة  $(\epsilon_{ijk} \epsilon_{lmk})$  من المثال رقم (8.2) يمكن أن نكتب المعادلة (110.6) على الصورة:

$$L_i = \sum_{\alpha} m^{\alpha} (\delta_{il} \delta_{jm} - \delta_{im} \delta_{jl}) x_j^{\alpha} x_m^{\alpha} \omega_l \quad (111.6)$$

يفك الجمع حول الدليل  $m$  فقط في الحد الأول من المعادلة (111.6) وفك الجمع حول الأدلة  $(j, m)$  في الحد الثاني لنفس المعادلة والتعويض عن قيمة  $r^2 = x_j x_j$  نجد أن المعادلة (111.6) يمكن إعادة كتابتها على الصورة:

$$L_i = \sum_{\alpha} m^{\alpha} ((r^{\alpha})^2 \delta_{il} - x_i^{\alpha} x_l^{\alpha}) \omega_l \quad (112.6)$$

ومن تعريف كمية الحركة الزاوية الكلية التي تعطى بالعلاقة:

$$L_i = I_{il} \omega_l \quad (113.6)$$

بالمقارنة بين المعادلة (112.6) والمعادلة (113.6) نجد أن موتر القصور الذاتي يمكن أن يكتب على الصورة:

$$I_{il} = \sum_{\alpha} m^{\alpha} [(r^{\alpha})^2 \delta_{il} - x_i^{\alpha} x_l^{\alpha}] \quad (114.6)$$

وهو المطلوب اثباته.

مثال (4.6)

إذا عرفنا موترًا من الرتبة الثانية  $F_{\mu\lambda}$  ملتوي التماثل في الفضاء الرباعي بحيث  $[F_{12} = H_3]$  وبشكل دوري بتغيير الأدلة] حيث  $H$  تمثل مركبة المجال المغناطيسي والمركبة  $F_{i4}$  تعطى بالعلاقة  $[F_{i4} = -D_i]$  (حيث  $i = 1, 2, 3$ )،  $D$ ، تمثل مركبة المجال الكهربائي. وكذلك نعرف موترًا من الرتبة الأولى  $S_i$  على النحو  $[S_i = J_i \text{ و } S_4 = \rho]$  حيث  $\rho$  كثافة الشحنة و  $J$  كثافة التيار. أثبت أن المعادلة  $\frac{\partial F_{\mu\lambda}}{\partial x_{\lambda}} = S_{\mu}$  تمثل بعض معادلات ماكسويل خذ  $x_4 = t$ .

الحل:

بما أن الموتر ملتوي التماثل إذاً يمكن كتابة العلاقة التالية:

$$F_{\mu\lambda} = -F_{\lambda\mu} \quad (115.6) \quad 179$$

ومنها نجد أن:

$$F_{\mu\mu} = 0 \quad (116.6)$$

أي أن جميع العناصر القطرية تساوي صفراً؛ ومن تعريف الموتر  $F_{ij}$  يمكن كتابة بقية العناصر على الصورة:

$$\left. \begin{aligned} F_{12} &= H_3 \\ F_{23} &= H_1 \\ F_{31} &= H_2 \end{aligned} \right\} \quad (117.6)$$

ومن التعريف  $F_{i4} = -D_i$  ؛  $i = 1, 2, 3$  نجد أن:

$$\left. \begin{aligned} F_{14} &= -D_1 \\ F_{24} &= -D_2 \\ F_{34} &= -D_3 \end{aligned} \right\} \quad (118.6)$$

من المعادلات (117.6) و (118.6) واستخدام خاصية التواء التماثل يمكن كتابة مصفوفة الموتر  $F_{ij}$  على الصورة:

$$[F_{\mu\lambda}] = \begin{pmatrix} 0 & H_3 & -H_2 & -D_1 \\ -H_3 & 0 & H_1 & -D_2 \\ H_2 & -H_1 & 0 & -D_3 \\ D_1 & D_2 & D_3 & 0 \end{pmatrix} \quad (119.6)$$

المعادلة  $S_\mu = \frac{\partial F_{\mu\lambda}}{\partial x_\lambda}$  يمكن كتابتها بشكل مفصل على النحو:

$$\frac{\partial F_{11}}{\partial x_1} + \frac{\partial F_{12}}{\partial x_2} + \frac{\partial F_{13}}{\partial x_3} + \frac{\partial F_{14}}{\partial x_4} = S_1 = J_1 \quad (120.6)$$

$$\frac{\partial F_{21}}{\partial x_1} + \frac{\partial F_{22}}{\partial x_2} + \frac{\partial F_{23}}{\partial x_3} + \frac{\partial F_{24}}{\partial x_4} = S_2 = J_2 \quad (121.6)$$

$$\frac{\partial F_{31}}{\partial x_1} + \frac{\partial F_{32}}{\partial x_2} + \frac{\partial F_{33}}{\partial x_3} + \frac{\partial F_{34}}{\partial x_4} = S_3 = J_3 \quad (122.6)$$

$$\frac{\partial F_{41}}{\partial x_1} + \frac{\partial F_{42}}{\partial x_2} + \frac{\partial F_{43}}{\partial x_3} + \frac{\partial F_{44}}{\partial x_4} = S_4 = J_4 \quad (123.6)$$

بالتعويض عن قيم عناصر الموتر  $F_{ij}$  من المعادلة (119.6) يمكن كتابة المعادلة (123.6) على الصورة

$$\frac{\partial D_1}{\partial x_1} + \frac{\partial D_2}{\partial x_2} + \frac{\partial D_3}{\partial x_3} = \rho$$

المعادلة الأخيرة يمكن وضعها على الصورة:

$$\nabla \cdot \vec{D} = \rho \quad (124.6)$$

المعادلة السابقة تمثل أحد معادلات ماكسويل. وبالتعويض عن قيم عناصر الموتر  $F_{ij}$  في المعادلات [(120.6) ← (122.6)] نحصل على:

$$\left( \frac{\partial H_3}{\partial x_2} - \frac{\partial H_2}{\partial x_3} \right) - \frac{\partial D_1}{\partial t} = J_1 \quad (125.6)$$

$$\left( \frac{\partial H_1}{\partial x_3} - \frac{\partial H_3}{\partial x_1} \right) - \frac{\partial D_2}{\partial t} = J_2 \quad (126.6)$$

$$\left( \frac{\partial H_2}{\partial x_1} - \frac{\partial H_1}{\partial x_2} \right) - \frac{\partial D_3}{\partial t} = J_3 \quad (127.6)$$

بضرب طرفي المعادلات  $[(125.6) \leftarrow (127.6)]$  في وحدات المتجه  $(\hat{e}_1, \hat{e}_2, \hat{e}_3)$  ثم جمع تلك المعادلات نحصل على الصورة:

$$\nabla \cdot \vec{H} = \vec{J} + \frac{\partial D}{\partial t} \quad (128.6)$$

وهذه أيضاً تمثل أحد معادلات ماكسويل وهو المطلوب.

مثال (5.6)

استخدم المعادلة (39.2) والتي تعطى بالعلاقة:

$$\epsilon_{ijk} \det A = \epsilon_{lmn} A_{il} A_{jm} A_{kn}$$

$$\det A = \begin{pmatrix} 2 & -3 & -4 \\ 1 & 0 & -2 \\ 0 & -5 & -6 \end{pmatrix} \quad \text{لإيجاد قيمة المحدد}$$

الحل:

بما أن  $\epsilon_{123} = 1$  إذاً بوضع  $[i = 1 \text{ و } j = 2 \text{ وكذلك } k = 3]$  في المعادلة (39.2) نحصل على:

$$\det A = \epsilon_{lmn} A_{1l} A_{2m} A_{3n} \quad (129.6)$$

يفك الجمع حول الأدلة  $(l, m, n)$  للمعادلة (124.6) نجد أن

$$\begin{aligned} \det A = & \epsilon_{123} A_{11} A_{22} A_{33} + \epsilon_{132} A_{11} A_{23} A_{32} + \epsilon_{312} A_{13} A_{21} A_{32} \\ & + \epsilon_{321} A_{13} A_{22} A_{31} + \epsilon_{231} A_{12} A_{23} A_{31} + \epsilon_{213} A_{12} A_{21} A_{33} \end{aligned}$$

بالتعويض عن قيم  $\epsilon_{lmn} \in$  وكذلك قيم عناصر المحدد  $A$  في المعادلة (130.6) نحصل على:

$$\det A = (+1)(2)(0)(-6) + (-1)(2)(-5) + (+1)(-4)(1)(-5) \\ + (-1)(-4)(0)(0) + (+1)(-3)(-2)(0) + (-1)(-3)(1)(-6)$$

ومنها نجد أن

$$\det A = -18 \quad (131.6)$$

وهو المطلوب.

مثال (6.6)

أثبت أن التحويلات التالية:

$$\left. \begin{aligned} \bar{x}_1 &= x_1 \cosh \alpha - ct \sinh \alpha \\ \bar{x}_2 &= x_2 \\ \bar{x}_3 &= x_3 \\ \bar{t} &= t \cosh \alpha - \frac{x_1}{c} \sinh \alpha \end{aligned} \right\} \quad (132.6)$$

في الفضاء الرباعي تمثل نفس تحويلات لورنتز المعادلة (55.6) ؛ حيث

$$\text{يعرف } (\gamma^2 = \frac{1}{1-\beta^2} \text{ و } \tanh \alpha = \frac{V}{c} = \beta)$$

بأخذ  $\cosh \alpha$  كعامل مشترك من المعادلات (132.6) والتعويض عن قيمة  $\tanh \alpha$  نجد أن:

$$\left. \begin{aligned} \bar{x}_1 &= \cosh \alpha (x_1 - t v) \\ \bar{x}_2 &= x_2 \\ \bar{x}_3 &= x_3 \\ \bar{t} &= \cosh \alpha \left( t - \frac{\beta}{c} x_1 \right) \end{aligned} \right\} \quad (133.6)$$

$$\sinh^2 \alpha = \cosh^2 \alpha - 1 \quad \text{وبما أن}$$

وبالقسمة على  $\cosh^2 \alpha$  والتعويض عن قيمة  $\tanh \alpha$  نجد أن:

$$\beta^2 = \frac{\cosh^2 \alpha - 1}{\cosh^2 \alpha} \quad (134.6)$$

يمكن إعادة كتابة المعادلة (134.6) على الصورة:

$$\cosh^2 \alpha = \frac{1}{(1 - \beta^2)} = \gamma^2$$

إذاً نحصل على:

$$\cosh \alpha = \gamma \quad (135.6)$$

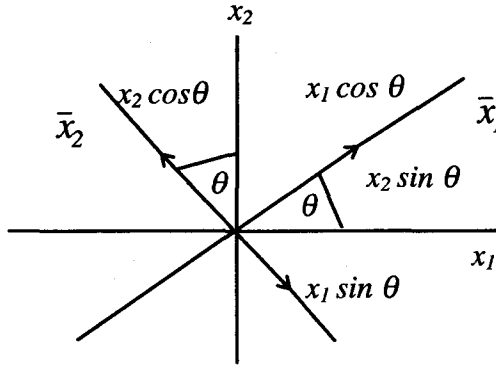
بالتعويض عن قيمة  $\cosh \alpha$  من المعادلة (135.6) في المعادلة (133.6) نحصل على نفس المعادلة (55.6) التي تمثل تحويلات لورنتز وهو المطلوب.

مثال (7.6)



أوجد مصفوفة التحويل عند دوران محاور الإحداثيات الكارتيزية حول المحور  $x_3$  خلال زاوية  $\theta$  كما هو مبين [بالرسم (1.6)] ثم أوجد مصفوفة التحويل:

الحل:



شكل رقم 1.6

من الرسم وجمع مركبات المحاور  $(x_3, x_2, x_1)$  الساقطة على المحاور الجديدة  $(\bar{x}_3, \bar{x}_2, \bar{x}_1)$  نحصل على:

$$\left. \begin{aligned} \bar{x}_1 &= x_1 \cos \theta + x_2 \sin \theta \\ \bar{x}_2 &= -x_1 \sin \theta + x_2 \cos \theta \\ \bar{x}_3 &= x_3 \end{aligned} \right\} \quad (136.6)$$

$(\bar{x}_1, \bar{x}_2, \bar{x}_3)$  هي مركبات موتر من الرتبة الأولى، المعادلة (136.6) يمكن كتابتها على شكل مصفوفة على النحو:

$$\begin{pmatrix} \bar{x}_1 \\ \bar{x}_2 \\ \bar{x}_3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \cos \theta & \sin \theta & 0 \\ -\sin \theta & \cos \theta & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix} \quad (137.6)$$

إذا مصفوفة التحويل  $[A_{ij}]$  تكتب على الصورة

$$[A_{ij}] = \begin{pmatrix} A_{11} & A_{12} & A_{13} \\ A_{21} & A_{22} & A_{23} \\ A_{31} & A_{32} & A_{33} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \cos \theta & \sin \theta & 0 \\ -\sin \theta & \cos \theta & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \quad (138.6)$$

وبهذا نستنتج أن الموتر من الرتبة الأولى يمكن أن يعرف على أساس الكمية التي يتم تحويل مركباتها على الصورة:

$$\bar{x}_i = A_{ij} x_j \quad (139.6)$$

من المعادلة (138.6) يمكن إيجاد معكوس  $[A_{ij}]$  على النحو:

$$[A_{ij}]^{-1} = \begin{pmatrix} \cos \theta & -\sin \theta & 0 \\ \sin \theta & \cos \theta & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \quad (140.6)$$

ومنها نجد أن التحويل العكسي يكتب على الصورة:

$$\begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \cos \theta & -\sin \theta & 0 \\ \sin \theta & \cos \theta & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \quad (141.6)$$

وهو المطلوب.

ضع معادلة بقاء الشحنة  $\nabla \cdot \underline{J} + \frac{\partial \rho}{\partial t} = 0$ ؛ حيث  $\rho$  كثافة الشحنة و  $\underline{J}$  كثافة التيار في صورة موتر في الفضاء الرباعي:

الحل:

بما أن معادلة بقاء الشحنة تعطى بالصورة:

$$\nabla \cdot \underline{J} + \frac{\partial \rho}{\partial t} = 0 \quad (142.6)$$

ونفترض أن لدينا المعادلة التالية:

$$\frac{\partial J_\mu}{\partial x_\mu} = 0 \quad (143.6)$$

حيث تمثل المعادلة السابقة تغير مركبات موتر التيار في الفضاء الرباعي  $(x_4 = ict, \mu = 1, 2, 3, 4)$  بفك حدود المعادلة (143.6) حول الدليل  $\mu$  نجد أن:

$$\frac{\partial J_1}{\partial x_1} + \frac{\partial J_2}{\partial x_2} + \frac{\partial J_3}{\partial x_3} + \frac{\partial J_4}{\partial x_4} = 0 \quad (144.6)$$

وبما أن الحدود الثلاثة الأولى تمثل تباعد دالة مركبة كثافة التيار في الفضاء ذي ثلاثي أبعاد أي أن  $(\nabla \cdot \underline{J})$  ، وبالمقارنة بين المعادلة (142.6) والمعادلة (144.6) بالنسبة إلى الحد  $\frac{\partial J_4}{\partial x_4}$  نجد أن:

$$J_4 = i c \rho \quad (145.6)$$

وبهذا فإن  $J_\mu = (J, ic\rho)$  والمعادلة (143.6) تمثل معادلة بقاء الشحنة في الفضاء الرباعي في صورة موتر وهو المطلوب. وبهذا فإن قانون بقاء شحنة يكون صحيحاً في جميع مناطات الاسناد القصور الذاتية.

مثال (9.6)

ضع معادلة القوة التي تؤثر على شحنة تقع في مجال كهربائي ومغناطيسي وتسمى بقوة لورنتز والتي تعطى بالعلاقة  $\underline{F} = \rho \underline{E} + \frac{1}{c} \underline{J} \wedge \underline{H}$  ، في شكل موتر في الفضاء الرباعي.

الحل:

أولاً نقوم بإعادة كتابة معادلة قوة لورنتز على النحو:

$$\underline{F} = \rho \underline{E} + \frac{1}{c} \underline{J} \wedge \underline{H} \quad (146.6)$$

بفك مركبات القوة للمعادلة (146.6) نجد أن:

$$F_1 = \rho E_1 + \frac{1}{c} (J_2 H_3 - J_3 H_2) \quad (147.6)$$

بالاستعانة بالموتر  $[F_{\mu\lambda}]$  المعرف في المعادلة (119.6) والتعويض عن قيمة

$(\rho = \frac{J_4}{ic})$  من المعادلة (145.6) نحصل على:

$$F_1 = \left( \frac{J_4}{ic} \right) \left( \frac{F_{14}}{-i} \right) + \frac{J_2 F_{12} + J_3 F_{31}}{c} \quad (148.6)$$

حيث  $\tilde{D} = \epsilon_0 \tilde{E}$  وبفرض أن  $\epsilon_0 = 1$  يمكن إعادة كتابة المعادلة السابقة على الصورة:

$$F_1 = \frac{1}{c} \{F_{11} J_1 + F_{12} J_2 + F_{13} J_3 + F_{14} J_4\} \quad (149.6)$$

وكذلك بالنسبة للمركبات  $F_2$  و  $F_3$  ، أما بالنسبة للمركبة الرابعة والتي تكتب على النحو:

$$F_4 = \frac{1}{c} \{F_{14} J_1 + F_{42} J_2 + F_{43} J_3 + F_{44} J_4\} \quad (150.6)$$

فإنه بعد التعويض عن قيم عناصر الموتر  $[F_{\mu\lambda}]$  نحصل على:

$$F_4 = \frac{1}{c} \{E_1 J_1 + E_2 J_2 + E_3 J_3\} \quad (151.6)$$

والتي يمكن كتابتها على الصورة

$$F_4 = \frac{1}{c} \tilde{E} \cdot \tilde{J} \quad (152.6)$$

المعادلة (51.6) ، والمعادلة (149.6) يمكن وضعهما في معادلة واحدة على النحو:

$$F_\mu = \frac{1}{c} F_{\mu\lambda} J_\lambda \quad (153.6)$$

وهذه المعادلة هي قوة لورنتز في صورة موتر في الفضاء الرباعي وهو المطلوب.

## تمارين

1- اثبت أن طاقة الحركة لجسم جاسئ يدور تعطى بالعلاقة  $T = \frac{1}{2} I_{jl} \omega_j \omega_l$

حيث  $I_{jl}$  موتر القصور الذاتي و  $\omega$  السرعة الزاوية.

2- إذا عرفنا الموتر من الرتبة الثانية  $[Q_{\mu\lambda}]$  ملتوي التماثل في الفضاء الرباعي

بحيث  $Q_{12} = B_3$  (وبقية المركبات تعرف بشكل دوري بتغير الأدلة)

حيث  $B$  تمثل مركبة المجال المغناطيسي وقيمة  $[Q_{i4}]$  حيث  $i = 1, 2, 3$

تعطى بـ  $E_i = Q_{i4}$  ،  $E_i$  تمثل مركبة المجال الكهربائي (ضع  $x_4 = t$

للتبسيط):

أ - اكتب مصفوفة الموتر  $[Q_{\mu\lambda}]$ .

ب- اثبت إن المعادلة  $\frac{\partial Q_{\mu\nu}}{\partial x_\lambda} + \frac{\partial Q_{\nu\lambda}}{\partial x_\mu} + \frac{\partial Q_{\lambda\mu}}{\partial x_\nu} = 0$  تمثل بعض معادلات

ماكسويل مع ملاحظة أن  $(\mu, \nu, \lambda)$  لا تأخذ نفس القيم في كل

مرة.

3- اثبت صحة العلاقة  $(\text{curl } \underline{A}) = - \epsilon^{ijk} A_{j,k}$ .

4- أوجد قيمة المحدد  $\det A$  حيث  $A = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 2 & 3 & 5 \\ 4 & 1 & 3 \end{pmatrix}$

5- اثبت أن سرعة جسم تعطى بالعلاقة  $\underline{v} = v^i e_i = \frac{dx^i}{dt} \hat{e}_i$  وعجلته

تعطى بالعلاقة  $\underline{a} = \left( \frac{dv^3}{dt} + \Gamma_{kl}^m V^k V^l \right) \hat{e}_m$ .

6- حلل  $\epsilon_{ijk} \in lmn A_{il} A_{jm} A_{kn}$  حيث تمثل  $A$  أي مصفوفة اختيارية.

7- أ- اثبت أن معادلات ماكسويل ليست لازمة تحت عملية التحويلات الجاليلية.

ب- اثبت أن معادلات ماكسويل تمثل كمية لازمة تحت تحويلات لورنتز.

8- اثبت أن  $\delta_{ij} \epsilon_{ijk} = 0$ .

9- اثبت المتطابقة:

$$(\underline{A} \wedge \underline{B}) \cdot (\underline{C} \wedge \underline{D}) = (\underline{A} \cdot \underline{C})(\underline{B} \cdot \underline{D}) - (\underline{A} \cdot \underline{D})(\underline{B} \cdot \underline{C})$$

يستخدم الموتر الزائف  $\epsilon_{ijk}$ .

## المراجع

- [1] Tinkham, M. *Group Theory and Quantum Mechanics*, Mc Graw - Hill, New York (1964).
- [2] Wangness, k.R., *Introduction Topics in Theoretical Physics*, Johnwiley and Sons, Inc, NewYork (1963).
- [3] SPAIN, B., *Tensor Calculus*, Oliver and Boyd, Ltd., Edinburgh, England (1965).
- [4] HARRIS, G. E., *Introduction To Modern Theoretical Physics*, volume 1. John wiley and sons, New York (1975).
- [5] HARPER, C., *Introduction to mathematical Physics*, Prentice - Hall, Inc. Englewood cliffs, New Hersey (1976).
- [6] ARFKEN, G., *Mathematical Methods For Physicists*, Third edition, Academic Press, INC., Orlando, Florida (1985).
- [7] SPIEGEL, R.M., *Vector Analysis and an Introduction to Tensor Analysis*, Schaum's Outline Servies. McGraw-Hill (1959).





# مدونة ملحوظة