

چگالی ی مساحت - یک زیرخمينه

mamwad@mailaps.org

محمد خرمی

چگالی ی مساحت - یک زیرخمينه توزيع ی است که انتگرال آن روی هر ناحیه ی خمينه برابر است با مساحت اشتراک - زیرخمينه با آن ناحیه. این توزيع بر حسب تابع های مشخص کننده ی زیرخمينه به دست می آید.

1 نمایش - یک زیرخمينه

زیرخمينه ی M بعدي ی m از خمينه ی n بعدي ی N را درنظر بگيريد. اين زیرخمينه را می شود با $(n-m) \leq q^i \leq N$ تابع q^i به \mathbb{R} مشخص کرد:

$$M = \{x \in N \mid \forall i : q^i(x) = 0\}. \quad (1)$$

روی M می شود موضعی m مختصه ی p^m تا p^1 تعریف کرد. مجموعه ی q^i ها و p^a ها مختصات ی موضعی برا ی خمينه ی N اند. در سراسر این متن، شاخص هایی که با حرف های ابتدایی ی لاتین نشان داده می شوند مقدارها ی از ۱ تا $(n-m)$ ، شاخص هایی که با حرف های میانی ی لاتین نشان داده می شوند مقدارها ی از ۱ تا m ، و شاخص هایی که با حرف های یونانی نشان داده می شوند مقدارها ی از ۱ تا n را می گيرند.

2 عنصر_مساحت_زیرخمینه

متربک_زیرخمینه ی \mathcal{M} را با G نمایش می دهیم:

$$G = G_{ab} dp^a \otimes dp^b. \quad (2)$$

در این صورت عنصر_مساحت در این خمینه می شود

$$dS = \sqrt{|\mathfrak{D}_p(G)|} dp^1 \cdots dp^m \quad (3)$$

(مثالاً [1])، که در آن

$$\mathfrak{D}_p(G) := \sum_{\{b_a \mid a\}} [b_1, \dots, b_m] G_{1b_1} \cdots G_{mb_m}, \quad (4)$$

و $[a, \dots, b]$ نسبت به همه ی شاخصها یش پادمتقارن است و

$$[1, 2, \dots] := 1. \quad (5)$$

دیده می شود $\mathfrak{D}_p(G)$ برابر است با دترمینان ماتریس ی که مئلفه ها یش همان مئلفه ها ی G اند. ضمناً روشن است که $\mathfrak{D}_p(G)$ تابع G نیست و به پایه ای که مئلفه ها ی G در آن حساب شده اند هم بسته گی دارد.

چون بعد_خمینه ی \mathcal{M} لزوماً 2 و بعده_خمینه ی \mathcal{N} لزوماً 3 نیست، مساحت در خمینه ی \mathcal{M} و حجم در خمینه ی \mathcal{N} تابع ها یی از مجموعه ها ی 2 بعدي یا 3 بعدي نیستند. این اسمگذاري ها فقط برا ی ساده گی به کار رفته اند.

وقت ی خمینه ی \mathcal{M} را به عنوان_زیرخمینه ای از \mathcal{N} در نظر می گيریم، منظور از متربک_ \mathcal{M} متربک ی است که از \mathcal{N} بر آن القا شده است. متربک_ \mathcal{N} را با g نشان می دهیم:

$$g = g_{\alpha\beta} dx^\alpha \otimes dx^\beta, \quad (6)$$

که x^α ها مختصات_ \mathcal{N} اند. (یک دسته از این مختصات، q^i ها و p^a ها یند). داریم

$$G_{ab} = g_{\alpha\beta} \frac{\partial x^\alpha}{\partial p^a} \frac{\partial x^\beta}{\partial p^b}. \quad (7)$$

3 چگالی ی مساحت

چگالی ی (حجمی ی) مساحت (زیرخمینه ی \mathcal{M}) توزیع ی است که انتگرال (حجمی ی) آن (در خمینه ی \mathcal{N}) مساحت (در زیرخمینه ی \mathcal{M}) می‌شود. این چگالی را با ρ نشان می‌دهیم. از

$$\begin{aligned} S &= \int_{\Omega_{\mathcal{M}}} dS, \\ &= \int_{\Omega_{\mathcal{M}}} \sqrt{|\mathfrak{D}_p(G)|} dp^1 \cdots dp^m, \\ &= \int_{\Omega_{\mathcal{N}}} \sqrt{|\mathfrak{D}_p(G)|} \delta(q^1) \cdots \delta(q^{n-m}) dp^1 \cdots dp^m dq^1 \cdots dq^{n-m}, \end{aligned} \quad (8)$$

دیده می‌شود

$$\rho dV = \sqrt{|\mathfrak{D}_p(G)|} \delta(q^1) \cdots \delta(q^{n-m}) dp^1 \cdots dp^m dq^1 \cdots dq^{n-m}. \quad (9)$$

dV (عنصر حجم در خمینه ی \mathcal{N}) هم مشابه با (3) به دست می‌آید:

$$dV = \sqrt{|\mathfrak{D}_{(q,p)}(g)|} dp^1 \cdots dp^m dq^1 \cdots dq^{n-m}. \quad (10)$$

طرف چپ عبارت بالا مستقل از انتخاب مختصات است. (به همین خاطر به dV عنصر ناوردا ی حجم هم می‌گویند). به این ترتیب، طرف راست عبارت بالا را می‌شود بر حسب هر مختصات ی نوشته:

$$dV = \sqrt{|\mathfrak{D}_x(g)|} dx^1 \cdots dx^n. \quad (11)$$

از (9) و (10) نتیجه می‌شود

$$\rho = \sqrt{\frac{|\mathfrak{D}_p(G)|}{|\mathfrak{D}_{(q,p)}(g)|}} \delta(q^1) \cdots \delta(q^{n-m}). \quad (12)$$

انتظار می‌رود تابع چگالی ی مساحت تابع فقط خود زیرخمینه ی \mathcal{M} باشد. اما در طرف راست عبارت بالا مختصه‌ها ی این خمینه (p^a ها) هم ظاهر شده اند. این مختصه‌ها را می‌شود تغییر داد و انتظار می‌رود با این کار طرف راست عوض نشود. پس طرف راست (و در واقع ضربی دلتاهای) باید مستقل از p^a ها باشد.

4 چگالی ی مساحت، به شکل مستقل از مختصات

ماتریس متناظر با g در پایه ی مختصاتی ی متناظر با مختصات (q, p) را با $\text{mat}_{(q,p)}(g)$ نشان می دهیم. زیرماتریس ها ی A, B, C ، و D را به این شکل تعریف می کنیم.

$$\text{mat}_{(q,p)}(g) =: \begin{pmatrix} A & B \\ C & D \end{pmatrix}. \quad (13)$$

داریم

$$A_{i,j} = g_{\alpha\beta} \frac{\partial x^\alpha}{\partial q^i} \frac{\partial x^\beta}{\partial q^j},$$

$$B_{i,b} = g_{\alpha\beta} \frac{\partial x^\alpha}{\partial q^i} \frac{\partial x^\beta}{\partial p^b},$$

$$C_{a,j} = g_{\alpha\beta} \frac{\partial x^\alpha}{\partial p^a} \frac{\partial x^\beta}{\partial q^j},$$

$$D_{a,b} = g_{\alpha\beta} \frac{\partial x^\alpha}{\partial p^a} \frac{\partial x^\beta}{\partial p^b}. \quad (14)$$

دیده می شود

$$D_{a,b} = G_{a,b}, \quad (15)$$

واز آن جا،

$$\mathfrak{D}_p(G) = \det(D). \quad (16)$$

هم چنین،

$$\begin{aligned} [\mathfrak{D}_{(q,p)}(g)]^{-1} &= \{\det[\text{mat}_{(q,p)}(g)]\}^{-1}, \\ &= \det\{[\text{mat}_{(q,p)}(g)]^{-1}\}. \end{aligned} \quad (17)$$

زیرماتریس ها ی $\tilde{A}, \tilde{B}, \tilde{C}$ ، و \tilde{D} را بر حسب وارون $\text{mat}_{(q,p)}(g)$ تعریف می کنیم:

$$[\text{mat}_{(q,p)}(g)]^{-1} =: \begin{pmatrix} \tilde{A} & \tilde{B} \\ \tilde{C} & \tilde{D} \end{pmatrix}. \quad (18)$$

داریم

$$\begin{aligned}\tilde{A}^{ij} &= g^{\alpha\beta} \frac{\partial q^i}{\partial x^\alpha} \frac{\partial q^j}{\partial x^\beta}, \\ \tilde{B}^{ib} &= g^{\alpha\beta} \frac{\partial q^i}{\partial x^\alpha} \frac{\partial p^b}{\partial x^\beta}, \\ \tilde{C}^{aj} &= g^{\alpha\beta} \frac{\partial p^a}{\partial x^\alpha} \frac{\partial q^j}{\partial x^\beta}, \\ \tilde{D}^{ab} &= g^{\alpha\beta} \frac{\partial p^a}{\partial x^\alpha} \frac{\partial p^b}{\partial x^\beta},\end{aligned}\tag{19}$$

که

$$g^{\alpha\gamma} g_{\beta\gamma} = \delta_\beta^\alpha.\tag{20}$$

از تعریف‌ها ی (13) و (18) نتیجه می‌شود

$$\begin{pmatrix} A & B \\ C & D \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \tilde{A} & \tilde{B} \\ \tilde{C} & \tilde{D} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix},\tag{21}$$

واز آن‌جا،

$$\begin{aligned}C \tilde{A} + D \tilde{C} &= 0, \\ C \tilde{B} + D \tilde{D} &= 1.\end{aligned}\tag{22}$$

به این ترتیب،

$$\begin{pmatrix} 1 & 0 \\ C & D \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \tilde{A} & \tilde{B} \\ \tilde{C} & \tilde{D} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \tilde{A} & \tilde{B} \\ 0 & 1 \end{pmatrix},\tag{23}$$

واز آن‌جا،

$$\det(D) \det\{[\text{mat}_{(q,p)}(g)]^{-1}\} = \det(\tilde{A}).\tag{24}$$

به این ترتیب،

$$\frac{|\mathfrak{D}_p(G)|}{|\mathfrak{D}_{(q,p)}(g)|} = \det(\tilde{A}).\tag{25}$$

دیده می شود طرف راست صریحاً به p^a ها بسته گی ندارد. در واقع برا ی به دست آوردن \tilde{A} کافی است متريک خمينه ی \mathcal{N} و بسته گی ی q^i ها به مختصات را بدانیم. رابطه ی (12) می شود

$$\rho = \sqrt{\det(\tilde{A})} \delta(q^1) \cdots \delta(q^{n-m}), \quad (26)$$

که عنصرها ی ماتریس \tilde{A} از (19) به دست می آیند.

5 چند مثال

5.1 چگالی ی مساحت کره

یک کره ی دو بعدی به شعاع R در یک فضای سه بعدی، با معادله ی $q = 0$ مشخص می شود، که

$$q := \sqrt{x^2 + y^2 + z^2} - R. \quad (27)$$

مختصات (x, y, z) دیگر تی اند. با این مختصات،

$$g_{\alpha\beta} = \delta_{\alpha\beta}, \quad (28)$$

واز آن جا،

$$g^{\alpha\beta} = \delta^{\alpha\beta}. \quad (29)$$

پس،

$$\begin{aligned} \tilde{A} &= \left(\frac{x}{R}\right)^2 + \left(\frac{y}{R}\right)^2 + \left(\frac{z}{R}\right)^2, \\ &= 1. \end{aligned} \quad (30)$$

از این جا،

$$\rho = \delta(\sqrt{x^2 + y^2 + z^2} - R). \quad (31)$$

چگالی ی مساحت مخروط دوار 5.2

یک مخروط دوار با نصفی زاویه‌ی رئس ξ را می‌شود با معادله‌ی $\theta - \xi = 0$ نمایش داد، که (r, φ) مختصات کروی اند. با این مختصات،

$$\text{mat}_x(g) = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & r^2 & 0 \\ 0 & 0 & (r \sin \theta)^2 \end{pmatrix}, \quad (32)$$

واز آن‌جا،

$$\text{mat}_x(g^{-1}) = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & r^{-2} & 0 \\ 0 & 0 & (r \sin \theta)^{-2} \end{pmatrix}. \quad (33)$$

پس،

$$\tilde{A} = \frac{1}{r^2}. \quad (34)$$

از این‌جا،

$$\rho = \frac{1}{r} \delta(\theta - \xi). \quad (35)$$

چگالی ی مساحت مخروط دلبخواه 5.3

یک مخروط دلبخواه (که رئس آن در مبدئی مختصات است)، با معادله‌ی $q = 0$ مشخص می‌شود که مثلاً

$$q := \theta - f(\varphi). \quad (36)$$

از این‌جا،

$$\tilde{A} = \frac{1}{r^2} + \frac{[f'(\varphi)]^2}{r^2 \sin^2 \theta}, \quad (37)$$

که f' مشتق f است) و

$$\rho = \frac{1}{r} \sqrt{1 + \frac{[f'(\varphi)]^2}{\sin^2 \theta}} \delta[\theta - f(\varphi)]. \quad (38)$$

چگالی ی طول یک دایره 5.4

یک دایره به شعاع R در نظر بگیرید که محور z بر آن عمود است و از مرکز آن می‌گذرد، و صفحه ی دایره در $\zeta = z$ است. این دایره با $q^1 = q^2 = 0$ مشخص می‌شود، که

$$q^1 := r - \sqrt{R^2 + \zeta^2},$$

$$q^2 := \theta - \cos^{-1} \left(\frac{\zeta}{\sqrt{R^2 + \zeta^2}} \right). \quad (39)$$

از اینجا،

$$\tilde{A} = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & r^{-2} \end{pmatrix}, \quad (40)$$

و به این ترتیب،

$$\rho = \frac{1}{r} \delta(r - \sqrt{R^2 + \zeta^2}) \delta \left[\theta - \cos^{-1} \left(\frac{\zeta}{\sqrt{R^2 + \zeta^2}} \right) \right]. \quad (41)$$

می‌شد همین چگالی را بر حسب مختصات استوانه‌ای (ϱ, φ, z) هم به دست آورد.
در این مختصات،

$$\text{mat}_x(g) = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & \varrho^2 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}, \quad (42)$$

و

$$\text{mat}_x(g^{-1}) = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & \varrho^{-2} & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}. \quad (43)$$

هم‌چنین، این دایره را می‌شود در مختصات استوانه‌ای با $Q^1 = Q^2 = 0$ نمایش داد، که

$$\begin{aligned} Q^1 &:= \varrho - R, \\ Q^2 &:= z - \zeta. \end{aligned} \quad (44)$$

از اینجا،

$$\rho = \delta(\varrho - R) \delta(z - \zeta). \quad (45)$$

6 مرجع

- [1] Mikio Nakahara; “Geometry, topology and physics”, (Institute of Physics Publishing, 1995) chapter 7