

1

座標変換は

$$\begin{aligned}x &= R \sin \chi \sin \theta \cos \phi \\y &= R \sin \chi \sin \theta \sin \phi \\z &= R \sin \chi \cos \theta \\w &= R \cos \chi\end{aligned}$$

であるから

$$\begin{aligned}dx &= R \cos \chi \sin \theta \cos \phi d\chi + R \sin \chi \cos \theta \cos \phi d\theta - R \sin \chi \sin \theta \sin \phi d\phi \\dy &= R \cos \chi \sin \theta \sin \phi d\chi + R \sin \chi \cos \theta \sin \phi d\theta + R \sin \chi \sin \theta \cos \phi d\phi \\dz &= R \cos \chi \cos \theta \quad d\chi - R \sin \chi \sin \theta \quad d\theta \\dw &= -R \sin \chi \quad d\chi\end{aligned}$$

が成り立つ。したがって、誘導計量は

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

であり、さらに整理すると

$$ds^2 = R^2 d\chi^2 + R^2 \sin^2 \chi d\theta^2 + R^2 \sin^2 \chi \sin^2 \theta d\phi^2 \tag{1.1}$$

を得る。

2

4次元空間で、計量として

$$ds^2 = dx^2 + dy^2 + dz^2 - dw^2$$

を与える。座標変換

$$x = R \sinh \chi \sin \theta \cos \phi$$

$$y = R \sinh \chi \sin \theta \sin \phi$$

$$z = R \sinh \chi \cos \theta$$

$$w = R \cosh \chi$$

を考えると、

$$dx = R \cosh \chi \sin \theta \cos \phi d\chi + R \sinh \chi \cos \theta \cos \phi d\theta - R \sinh \chi \sin \theta \sin \phi d\phi$$

$$dy = R \cosh \chi \sin \theta \sin \phi d\chi + R \sinh \chi \cos \theta \sin \phi d\theta + R \sinh \chi \sin \theta \cos \phi d\phi$$

$$dz = R \cosh \chi \cos \theta \quad d\chi - R \sinh \chi \sin \theta \quad d\theta$$

$$dw = R \sinh \chi \quad d\chi$$

が成り立つ。したがって、誘導計量は

$$\begin{aligned} ds^2 &= dx^2 + dy^2 + dz^2 - dw^2 \\ &= (R^2 \cosh^2 \chi \sin^2 \theta \cos^2 \phi + R^2 \cosh^2 \chi \sin^2 \theta \sin^2 \phi + R^2 \cosh^2 \chi \cos^2 \theta - R^2 \sinh^2 \chi) d\chi^2 \\ &\quad + (R^2 \sinh^2 \chi \cos^2 \theta \cos^2 \phi + R^2 \sinh^2 \chi \cos^2 \theta \sin^2 \phi + R^2 \sinh^2 \chi \sin^2 \theta) d\theta^2 \\ &\quad + (R^2 \sinh^2 \chi \sin^2 \theta \sin^2 \phi + R^2 \sinh^2 \chi \sin^2 \theta \cos^2 \phi) d\phi^2 \\ &\quad + ((2R^2 \cosh \chi \sinh \chi \cos \theta \sin \theta \cos^2 \phi + 2R^2 \cosh \chi \sinh \chi \cos \theta \sin \theta \sin^2 \phi - 2R^2 \cosh \chi \sinh \chi \cos \theta \sin \theta) d\chi d\theta \\ &\quad + (-2R^2 \cosh \chi \sinh \chi \sin^2 \theta \cos \phi \sin \phi - 2R^2 \cosh \chi \sinh \chi \sin^2 \theta \cos \phi \sin \phi) d\chi d\phi \\ &\quad + (-2R^2 \sinh^2 \chi \cos \theta \sin \theta \cos \phi \sin \phi - 2R^2 \sinh^2 \chi \cos \theta \sin \theta \cos \phi \sin \phi) d\theta d\phi) \end{aligned}$$

であり、さらに整理すると

$$ds^2 = R^2 d\chi^2 + R^2 \sinh^2 \chi d\theta^2 + R^2 \sinh^2 \chi \sin^2 \theta d\phi^2 \tag{2.1}$$

を得る。

## 3

■平坦な空間 平坦な空間の極座標における計量は

$$ds^2 = dr^2 + r^2(d\theta^2 + \sin^2 \theta d\phi^2)$$

である。これは、 $k = 0$  の場合に相当する。

■正の定曲率空間 計量 (1.1) は、正の定曲率空間の計量である。変数変換

$$r = R \sin \chi$$

を行うと

$$\begin{aligned} ds^2 &= \frac{dr^2}{\cos^2 \chi} + r^2(d\theta^2 + \sin^2 \theta d\phi^2) \\ &= \frac{dr^2}{1 - \frac{r^2}{R^2}} + r^2(d\theta^2 + \sin^2 \theta d\phi^2) \end{aligned}$$

を得る。これは  $k = 1$  の場合に相当する。

■負の定曲率空間 計量 (2.1) は、負の定曲率空間の計量である。変数変換

$$r = R \sinh \chi$$

を行うと

$$\begin{aligned} ds^2 &= \frac{dr^2}{\cosh^2 \chi} + r^2(d\theta^2 + \sin^2 \theta d\phi^2) \\ &= \frac{dr^2}{1 + \frac{r^2}{R^2}} + r^2(d\theta^2 + \sin^2 \theta d\phi^2) \end{aligned}$$

を得る。これは  $k = -1$  の場合に相当する。