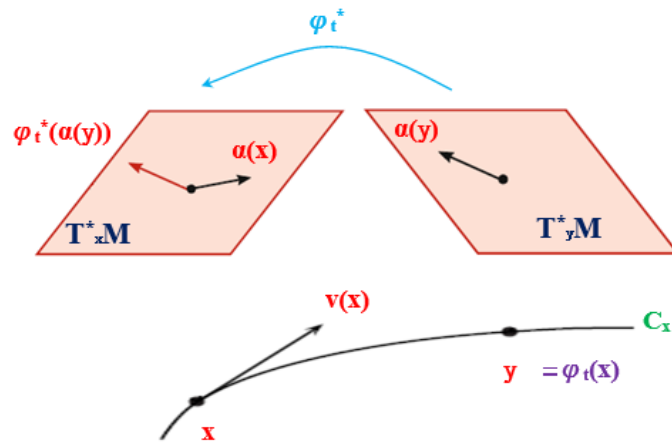


## 數學示例：張量場的李導數

我們在《數學示例：向量場的李導數》中介紹了向量場 (即  $(1, 0)$  張量場) 的李導數的概念，本文主旨是把李導數概念推廣到其他類型的張量場，首先介紹微分 1 形式 (即餘向量場，亦即  $(0, 1)$  張量場) 的李導數，然後介紹一般  $(r, s)$  張量場的李導數。

微分 1 形式的李導數的定義跟向量場的李導數的定義很相似，讀者可用下圖幫助理解以下定義：



上圖展示一個向量場  $v$  於  $x$  點的向量  $v(x)$ ，以及  $v$  於  $x$  點處的積分曲線  $C_x$ ， $y$  是  $C_x$  上另一點。上圖還展示了一個微分 1 形式  $\alpha$  於  $x$  點和  $y$  點的餘向量  $\alpha(x)$  和  $\alpha(y)$ ，其中  $\alpha(x) \in T_x^*M$  和  $\alpha(y) \in T_y^*M$ 。由於  $T_x^*M$  和  $T_y^*M$  是兩個不同構的餘切空間<sup>1</sup>， $\alpha(x)$  和  $\alpha(y)$  不能相加減。不過，從上圖可以看到， $x$  點與  $y$  點不是相互孤立的，而是透過流函數互相聯繫，即  $y = \phi_t(x)$ 。

另一方面，根據《數學示例：前推與拉回》，從流函數  $\phi_t$  可以推導出一個拉回函數  $\phi_t^*$  (即上圖中的粉藍色箭頭)，把這個函數作用於  $T_y^*M$  中的

<sup>1</sup>嚴格地說，上圖應把  $T_x^*M$  和  $T_y^*M$  分別置於  $x$  點和  $y$  點處 (因為這兩個餘切空間是「寄生」於這兩點處)，這裡把這兩個餘切空間拉出來放在  $C_x$  之上，是為了讓讀者看清楚上圖。

餘切向量  $\alpha(y)$ ，所得結果  $\phi_t^*(\alpha(y))$  (即上圖中的紅色箭頭) 是  $T_x^*M$  中的餘切向量。這麼一來， $\alpha(x)$  與  $\phi_t^*(\alpha(y))$  便是同一個餘切空間  $T_x^*M$  中的餘切向量，可以相加減，即可以計算  $\phi_t^*(\alpha(y)) - \alpha(x)$ 。至此我們看到，就計算李導數而言，拉回運算  $\phi_t^*$  對餘切向量的作用類似前推運算  $\phi_{-t}$  對切向量的作用，由此可以推導出「 $\alpha$  於  $x$  沿著  $v$  的李導數」(記作  $\mathcal{L}_v\alpha(x)$ ) 的計算公式如下 (請讀者把下式與《數學示例：向量場的李導數》中的 (14) 和 (15) 作比較)：

$$\mathcal{L}_v\alpha(x) = \lim_{t \rightarrow 0} \frac{\phi_t^*(\alpha(y)) - \alpha(x)}{t} = \left. \frac{d}{dt} \phi_t^*(\alpha(y)) \right|_{t=0},$$

其中  $\phi$  是  $v$  的流函數， $y = \phi_t(x)$  (1)

請注意隨著  $x$  變化，上式會給出不同的餘向量，因此  $\mathcal{L}_v\alpha$  是一個微分 1 形式。

舉例說，考慮  $\Gamma(T\mathbb{R}^2)$  中的以下向量場 (下式等於《數學示例：向量場的李導數》中的 (7))：

$$v_I = [(x^1)^2, x^1x^2]^T = (x^1)^2 \frac{\partial}{\partial x^1} + x^1x^2 \frac{\partial}{\partial x^2} \quad (2)$$

和  $\Gamma(T^*\mathbb{R}^2)$  中的以下微分 1 形式：

$$\alpha_I = [x^2, -x^1] = x^2dx^1 - x^1dx^2 \quad (3)$$

我們在上述網頁已計算了  $v_I$  的流函數如下 (下式等於上述網頁中的 (18))：

$$\phi_t : U_I \rightarrow \phi_t(U_I); \quad \phi_t(x^1, x^2) = (y^1, y^2), \quad \text{其中 } y^1 = \frac{x^1}{1-x^1t}, \quad y^2 = \frac{x^2}{1-x^1t} \quad (4)$$

其中  $U_I$  代表  $\mathbb{R}^2$  的某個適當子集。

為用《數學示例：前推與拉回》所介紹的「代入法」以求拉回，首先從 (4) 求得

$$dy^1 = \frac{1}{(1-x^1t)^2} dx^1, \quad dy^2 = \frac{x^2t}{(1-x^1t)^2} dx^1 + \frac{1}{1-x^1t} dx^2 \quad (5)$$

接著把 (4) 中有關  $y^1$  和  $y^2$  的等式以及 (5) 中有關  $dy^1$  和  $dy^2$  的等式代入  $\alpha_I(y^1, y^2) = y^2dy^1 - y^1dy^2$ ，所得結果就是  $\phi_t^*(\alpha_I(y^1, y^2))$ ：

$$\begin{aligned} & \phi_t^*(\alpha_I(y^1, y^2)) \\ &= \frac{x^2}{1-x^1t} \times \frac{1}{(1-x^1t)^2} dx^1 - \frac{x^1}{1-x^1t} \left( \frac{x^2t}{(1-x^1t)^2} dx^1 + \frac{1}{1-x^1t} dx^2 \right) \\ &= \frac{x^2 - x^1x^2t}{(1-x^1t)^3} dx^1 - \frac{x^1}{(1-x^1t)^2} dx^2 \end{aligned}$$

最後，根據 (1)，可求得

$$\begin{aligned}\mathcal{L}_{v_I}\alpha_I &= \frac{d}{dt} \left( \frac{x^2 - x^1x^2t}{(1-x^1t)^3} dx^1 - \frac{x^1}{(1-x^1t)^2} dx^2 \right) \Big|_{t=0} \\ &= \left( \frac{2x^1x^2}{(1-x^1t)^3} dx^1 - \frac{2(x^1)^2}{(1-x^1t)^3} dx^2 \right) \Big|_{t=0} \\ &= 2x^1x^2dx^1 - 2(x^1)^2dx^2 \quad (6)\end{aligned}$$

我們在《數學示例：向量場的李導數》中引入了「李括號」的概念，並指出向量場的李導數與李括號存在等同關係，即  $\mathcal{L}_v w = [v, w]$ 。微分 1 形式的李導數與李括號也存在一種特殊關係，這是以下定理的內容。

**定理 1**：設  $\alpha$  為光滑微分 1 形式， $v$  和  $w$  為光滑向量場，則<sup>2</sup>

$$\mathcal{L}_v \alpha(w) = v[\alpha(w)] - \alpha([v, w]) \quad (7)$$

其中  $v[ ]$  代表把  $v$  看作方向導數算子，並將之作用於  $[ ]$  內的函數。原則上我們可以運用上式求  $\mathcal{L}_v \alpha$ ，但要引入一個抽象的向量場  $w$ ，頗為不便。不過，我們可以從上式推導出以下計算公式：設  $v = v^i \frac{\partial}{\partial x^i}$  和  $\alpha = \alpha_i dx^i$ ，則

$$\mathcal{L}_v \alpha = \left( v^j \frac{\partial \alpha_i}{\partial x^j} + \alpha_j \frac{\partial v^j}{\partial x^i} \right) dx^i \quad (8)$$

接下來讓我們用上式再算一次  $\mathcal{L}_{v_I}\alpha_I$  如下：

$$\begin{aligned}\mathcal{L}_{v_I}\alpha_I &= \left( (x^1)^2 \frac{\partial x^2}{\partial x^1} + x^2 \frac{\partial (x^1)^2}{\partial x^1} + x^1 x^2 \frac{\partial x^2}{\partial x^2} - x^1 \frac{\partial x^1 x^2}{\partial x^1} \right) dx^1 \\ &\quad + \left( (x^1)^2 \frac{\partial (-x^1)}{\partial x^1} + x^2 \frac{\partial (x^1)^2}{\partial x^2} + x^1 x^2 \frac{\partial (-x^1)}{\partial x^2} - x^1 \frac{\partial x^1 x^2}{\partial x^2} \right) dx^2 \\ &= 2x^1x^2dx^1 - 2(x^1)^2dx^2 \quad (9)\end{aligned}$$

上述結果與 (6) 中的結果相同。

至此我們介紹了向量場和微分 1 形式的李導數。接下來要把李導數概念推廣到一般張量場，為此須先引入一般張量的拉回的概念。設有可逆函數  $\psi : M \rightarrow N$  (其中  $M$  和  $N$  為流形) 以及  $T_{\psi(p)}N^{\otimes r} \otimes T_{\psi(p)}^*N^{\otimes s}$  中的  $(r, s)$

<sup>2</sup>根據 (1)， $\mathcal{L}_v \alpha$  是以  $M$  上的點  $x$  作為論元，為何下式卻是以向量場  $w$  作為論元？這是因為  $\mathcal{L}_v \alpha$  作為微分 1 形式，本質上是一種「二重函數」，可以有兩種作用方式。一方面，可以先把  $\mathcal{L}_v \alpha$  作用於  $M$  上某點 (此即  $\mathcal{L}_v \alpha(x)$ )，所得結果是一個餘向量，然後再將這個餘向量作用於某個向量。另一方面，也可以先把  $\mathcal{L}_v \alpha$  作用於某個向量場 (此即  $\mathcal{L}_v \alpha(w)$ )，所得結果是一個實值函數，然後再將這個函數作用於  $M$  上某點。

張量  $T$ ，則  $T$  關於  $\psi$  的拉回，記作  $\psi^*T$ ，是  $T_pM^{\otimes r} \otimes T_p^*M^{\otimes s}$  中的  $(r, s)$  張量。根據  $(r, s)$  張量的定義， $\psi^*T$  是這樣的函數，其輸入是  $T_p^*M$  中的  $r$  個餘切向量  $\alpha_1, \dots, \alpha_r$  和  $T_pM$  中的  $s$  個切向量  $v_1, \dots, v_s$ ，而其輸出  $\psi^*T(\alpha_1, \dots, \alpha_r, v_1, \dots, v_s)$  則是一個實數，這個實數可用下式求得：

$$\psi^*T(\alpha_1, \dots, \alpha_r, v_1, \dots, v_s) = T(\psi^{-1*}\alpha_1, \dots, \psi^{-1*}\alpha_r, \psi_*v_1, \dots, \psi_*v_s) \quad (10)$$

上式右端的式子是合理的，因為該式的論元是  $\psi^{-1*}\alpha_i$  ( $1 \leq i \leq r$ ) 和  $\psi_*v_j$  ( $1 \leq j \leq s$ )，而  $\psi^{-1*}\alpha_i$  是  $T_{\psi(p)}^*N$  中的餘切向量， $\psi_*v_j$  則是  $T_{\psi(p)}N$  中的切向量，正可作為  $T$  的論元<sup>3</sup>。

現設  $T$  為  $\Gamma(TN^{\otimes r} \otimes T^*N^{\otimes s})$  中的光滑  $(r, s)$  張量場 (而非張量)，則「 $T$  於  $x$  沿著  $v$  的李導數」(記作  $\mathcal{L}_vT(x)$ ) 的計算公式如下 (請讀者把下式與 (1) 作比較)：

$$\mathcal{L}_vT(x) = \lim_{t \rightarrow 0} \frac{\phi_t^*(T(y)) - \alpha(x)}{t} = \left. \frac{d}{dt} \phi_t^*(T(y)) \right|_{t=0},$$

其中  $\phi$  是  $v$  的流函數， $y = \phi_t(x)$  (11)

請注意隨著  $x$  變化，上式會給出不同的  $(r, s)$  張量，因此  $\mathcal{L}_vT$  是一個  $(r, s)$  張量場。

舉例說，考慮前面討論過的向量場  $v_I$  和  $\Gamma(T(\mathbb{R}^2)^{\otimes 1} \otimes T^*(\mathbb{R}^2)^{\otimes 1})$  中的以下  $(1, 1)$  張量場：

$$T_I = x^1x^2 \frac{\partial}{\partial x^1} \otimes dx^1 - (x^1)^2 \frac{\partial}{\partial x^1} \otimes dx^2 + (x^2)^2 \frac{\partial}{\partial x^2} \otimes dx^1 - x^1x^2 \frac{\partial}{\partial x^2} \otimes dx^2 \quad (12)$$

以下應用《數學示例：前推與拉回》介紹的「解未知項法」求  $\phi_t^*(T_I(y^1, y^2))$ ，為此，我們先把  $\phi_t^*(T_I(y^1, y^2))$  寫成以下形式：

$$\phi_t^*(T_I(y^1, y^2)) = f_1 \frac{\partial}{\partial x^1} \otimes dx^1 + f_2 \frac{\partial}{\partial x^1} \otimes dx^2 + f_3 \frac{\partial}{\partial x^2} \otimes dx^1 + f_4 \frac{\partial}{\partial x^2} \otimes dx^2 \quad (13)$$

<sup>3</sup>根據類推原則，我們應也可定義張量的前推如下，設  $\psi$  如上定義， $S$  為  $M$  上  $p$  點處的  $(r, s)$  張量，則  $S$  關於  $\psi$  的前推，記作  $\psi_*S$ ，是  $N$  上  $\psi(p)$  點處的  $(r, s)$  張量。設  $\beta_1, \dots, \beta_r$  為  $N$  上  $\psi(p)$  點處的  $r$  個餘向量， $w_1, \dots, w_s$  為  $N$  上  $\psi(p)$  點處的  $s$  個向量，則

$$\psi_*S(\beta_1, \dots, \beta_r, w_1, \dots, w_s) = S(\psi^*\beta_1, \dots, \psi^*\beta_r, \psi_*^{-1}w_1, \dots, \psi_*^{-1}w_s)$$

容易看到，上式也是合理的。不過，比較上式和 (10)，可以看到  $\psi_*S = \psi^{-1*}S$ 。正由於此，我們無須特意考慮張量關於  $\psi$  的前推運算 (因為可用張量關於  $\psi^{-1}$  的拉回運算來代替)。此外，還可把「張量的拉回」推廣為「張量場的前推」，這裡不擬作詳細介紹。

其中  $f_i$  ( $1 \leq i \leq 4$ ) 是接下來要求的函數。為方便以下計算，我們先從 (4) 求得  $\phi_{-t}$  (請注意根據《數學示例：向量場的李導數》， $\phi_{-t} = \phi_t^{-1}$ )：

$$\phi_{-t} : \phi_t(U_I) \rightarrow U_I; \quad \phi_{-t}(y^1, y^2) = (x^1, x^2), \quad \text{其中 } x^1 = \frac{y^1}{1+y^1t}, \quad x^2 = \frac{y^2}{1+y^1t} \quad (14)$$

由此可求得

$$dx^1 = \frac{1}{(1+y^1t)^2} dy^1, \quad dx^2 = -\frac{y^2t}{(1+y^1t)^2} dy^1 + \frac{1}{1+y^1t} dy^2 \quad (15)$$

此外，我們也從 (4) 求得  $D(\phi_t)$ ，即函數  $\phi_t$  的雅可比矩陣：

$$D(\phi_t) = \begin{bmatrix} \frac{\partial y^1}{\partial x^1} & \frac{\partial y^1}{\partial x^2} \\ \frac{\partial y^2}{\partial x^1} & \frac{\partial y^2}{\partial x^2} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \frac{1}{(1-x^1t)^2} & 0 \\ \frac{x^2t}{(1-x^1t)^2} & \frac{1}{1-x^1t} \end{bmatrix} \quad (16)$$

現在以  $f_1$  為例示範如何求上述函數。一方面，從 (13) 可求得

$$\begin{aligned} \phi_t^*(T_I(y^1, y^2)) \left( dx^1, \frac{\partial}{\partial x^1} \right) &= f_1 \times 1 + f_2 \times 0 + f_3 \times 0 + f_4 \times 0 \\ &= f_1 \end{aligned}$$

另一方面，根據 (10)，又可求得

$$\begin{aligned} &\phi_t^*(T_I(y^1, y^2)) \left( dx^1, \frac{\partial}{\partial x^1} \right) \\ &= T_I(y^1, y^2)(\phi_{-t}^* dx^1, \phi_{t*}[1, 0]^T) \\ &= \left( y^1 y^2 \frac{\partial}{\partial y^1} \otimes dy^1 - (y^1)^2 \frac{\partial}{\partial y^1} \otimes dy^2 + (y^2)^2 \frac{\partial}{\partial y^2} \otimes dy^1 - y^1 y^2 \frac{\partial}{\partial y^2} \otimes dy^2 \right) \\ &\quad \left( \frac{1}{(1+y^1t)^2} dy^1, \left[ \frac{1}{(1-x^1t)^2}, \frac{x^2t}{(1-x^1t)^2} \right]^T \right) \\ &= y^1 y^2 \times \frac{1}{(1+y^1t)^2} \times \frac{1}{(1-x^1t)^2} - (y^1)^2 \times \frac{1}{(1+y^1t)^2} \times \frac{x^2t}{(1-x^1t)^2} \\ &\quad + (y^2)^2 \times 0 \times \frac{1}{(1-x^1t)^2} - y^1 y^2 \times 0 \times \frac{x^2t}{(1-x^1t)^2} \\ &= \frac{x^1 x^2 - (x^1)^2 x^2 t}{(1-x^1t)^2} \end{aligned}$$

請注意上面第三行使用了「代入法」和 (15) 求拉回  $\phi_{-t}^* dx^1$ ，並用 (16) 求前推  $\phi_{t*}[1, 0]^T$ ；上面最後一行則把 (4) 中的  $y^1 = \frac{x^1}{1-x^1t}$  和  $y^2 = \frac{x^2}{1-x^1t}$  代入倒

數第二行，以便把該行的變項從  $(y^1, y^2)$  改為  $(x^1, x^2)$ 。

綜合以上計算結果，可得  $f_1 = \frac{x^1 x^2 - (x^1)^2 x^2 t}{(1-x^1 t)^2}$ 。讀者可自行驗證，運用類似上面的方法，可分別求得  $f_2 = -\frac{(x^1)^2}{1-x^1 t}$ 、 $f_3 = \frac{(x^2)^2 - 2x^1(x^2)^2 t + (x^1)^2(x^2)^2 t^2}{(1-x^1 t)^3}$  和  $f_4 = \frac{-x^1 x^2 + (x^1)^2 x^2 t}{(1-x^1 t)^2}$ 。把以上結果代入 (13)，便可得到

$$\begin{aligned} & \phi_t^*(T_I(y^1, y^2)) \\ = & \frac{x^1 x^2 - (x^1)^2 x^2 t}{(1-x^1 t)^2} \frac{\partial}{\partial x^1} \otimes dx^1 - \frac{(x^1)^2}{1-x^1 t} \frac{\partial}{\partial x^1} \otimes dx^2 \\ & + \frac{(x^2)^2 - 2x^1(x^2)^2 t + (x^1)^2(x^2)^2 t^2}{(1-x^1 t)^3} \frac{\partial}{\partial x^2} \otimes dx^1 + \frac{-x^1 x^2 + (x^1)^2 x^2 t}{(1-x^1 t)^2} \frac{\partial}{\partial x^2} \otimes dx^2 \end{aligned} \quad (17)$$

最後，根據 (11)，可求得 (請讀者自行驗證以下計算結果)：

$$\begin{aligned} \mathcal{L}_{v_I} T_I &= \left. \frac{d}{dt} \phi_t^*(T_I(y^1, y^2)) \right|_{t=0} \\ &= \left. \frac{(x^1)^2 x^2}{(1-x^1 t)^2} \right|_{t=0} \frac{\partial}{\partial x^1} \otimes dx^1 - \left. \frac{(x^1)^3}{(1-x^1 t)^2} \right|_{t=0} \frac{\partial}{\partial x^1} \otimes dx^2 \\ &+ \left. \frac{x^1(x^2)^2}{(1-x^1 t)^2} \right|_{t=0} \frac{\partial}{\partial x^2} \otimes dx^1 - \left. \frac{(x^1)^2 x^2}{(1-x^1 t)^2} \right|_{t=0} \frac{\partial}{\partial x^2} \otimes dx^2 \\ &= (x^1)^2 x^2 \frac{\partial}{\partial x^1} \otimes dx^1 - (x^1)^3 \frac{\partial}{\partial x^1} \otimes dx^2 \\ &+ x^1(x^2)^2 \frac{\partial}{\partial x^2} \otimes dx^1 - (x^1)^2 x^2 \frac{\partial}{\partial x^2} \otimes dx^2 \end{aligned} \quad (18)$$

跟微分 1 形式的情況相似， $(r, s)$  張量場的李導數與李括號也存在特殊關係，這是以下定理的內容 (請注意下式包含微分 1 形式的李導數  $\mathcal{L}_v \alpha_i$  和向量場的李導數  $\mathcal{L}_v w_j$ ，而根據本文的「定理 1」和《數學示例：向量場的李導數》中的「定理 1」，這兩個李導數都與李括號存在聯繫，因此下式雖然表面上不包含李括號，但實質上與李括號存在聯繫)。

**定理 2**：設  $T$  為光滑  $(r, s)$  張量場， $\alpha_1, \dots, \alpha_r$  為光滑微分 1 形式， $v, w_1, \dots, w_s$  為光滑向量場，則

$$\begin{aligned} & \mathcal{L}_v T(\alpha_1, \dots, \alpha_r, w_1, \dots, w_s) \\ = & v[T(\alpha_1, \dots, \alpha_r, w_1, \dots, w_s)] - \sum_{i=1}^r T(\alpha_1, \dots, \mathcal{L}_v \alpha_i, \dots, \alpha_r, w_1, \dots, w_s) \\ & - \sum_{j=1}^s T(\alpha_1, \dots, \alpha_r, w_1, \dots, \mathcal{L}_v w_j, \dots, w_s) \end{aligned} \quad (19)$$

(19) 適用於一般的  $(r, s)$  張量場  $T$ ，現在如把 (19) 中的  $T$  改為微分 1 形式 (即  $(0, 1)$  張量場)  $\alpha$ ，由於  $\alpha$  只需要一個向量場  $w$  作為其論元，(19) 變成下式：

$$\begin{aligned}\mathcal{L}_v\alpha(w) &= v[\alpha(w)] - \alpha(\mathcal{L}_v w) \\ &= v[\alpha(w)] - \alpha([v, w])\end{aligned}$$

上面最後一行應用了《數學示例：向量場的李導數》中的「定理 1」把  $\mathcal{L}_v w$  改寫為  $[v, w]$ 。由於上面最後一行等於前面 (7) 中等號右端的式子，由此可見本文的「定理 1」是「定理 2」的特例。

現在如把 (19) 中的  $T$  改為向量場 (即  $(1, 0)$  張量場)  $w$ 。根據《數學示例：餘向量與 1 形式》， $w$  可被看成「餘餘向量場」，因此需要一個微分 1 形式  $\alpha$  作為其論元，而 (19) 則變成下式：

$$\begin{aligned}\mathcal{L}_v w(\alpha) &= v[w(\alpha)] - w(\mathcal{L}_v \alpha) \\ &= v[\alpha(w)] - \mathcal{L}_v \alpha(w) \\ &= v[\alpha(w)] - v[\alpha(w)] + \alpha([v, w]) \\ &= [v, w](\alpha)\end{aligned}$$

上面各行應用了向量場與微分 1 形式的對稱性質，即若  $u$  和  $\beta$  分別為向量場和微分 1 形式，則  $\beta(u) = u(\beta)$ <sup>4</sup>；第三行還應用了「定理 1」把  $\mathcal{L}_v \alpha(w)$  改寫成  $v[\alpha(w)] - \alpha([v, w])$ 。從上面最後一行可以抽象出  $\mathcal{L}_v w = [v, w]$ ，正是《數學示例：向量場的李導數》中「定理 1」的內容，由此可見上述網頁的「定理 1」也是本文「定理 2」的特例。

原則上我們可以運用 (19) 來求  $\mathcal{L}_v T$ ，但要引入  $r$  個抽象的微分 1 形式  $\alpha_1, \dots, \alpha_r$  和  $s$  個抽象的向量場  $w_1, \dots, w_s$ ，頗為不便。不過，我們可以從上式推導出以下計算公式：設  $v = v^i \frac{\partial}{\partial x^i}$  和  $T = T_{j_1 \dots j_s}^{i_1 \dots i_r} \frac{\partial}{\partial x^{i_1}} \otimes \dots \otimes \frac{\partial}{\partial x^{i_r}} \otimes dx^{j_1} \otimes \dots \otimes dx^{j_s}$ ，則

$$\begin{aligned}\mathcal{L}_v T &= \left( v^k \frac{\partial T_{j_1 \dots j_s}^{i_1 \dots i_r}}{\partial x^k} - T_{j_1 \dots j_s}^{ki_2 \dots i_r} \frac{\partial v^{i_1}}{\partial x^k} - \dots - T_{j_1 \dots j_s}^{i_1 \dots i_{r-1} k} \frac{\partial v^{i_r}}{\partial x^k} \right. \\ &\quad \left. + T_{kj_2 \dots j_s}^{i_1 \dots i_r} \frac{\partial v^k}{\partial x^{j_1}} + \dots + T_{j_1 \dots j_{s-1} k}^{i_1 \dots i_r} \frac{\partial v^k}{\partial x^{j_s}} \right) \frac{\partial}{\partial x^{i_1}} \otimes \dots \otimes \frac{\partial}{\partial x^{i_r}} \otimes dx^{j_1} \otimes \dots \otimes dx^{j_s} \quad (20)\end{aligned}$$

接著讓我們用上式再算一次  $(\mathcal{L}_v T)_1^1$  如下：

$$(\mathcal{L}_v T)_1^1$$

---

<sup>4</sup>請注意  $\mathcal{L}_v \alpha$  是微分 1 形式， $[v, w]$  則是向量場。

$$\begin{aligned}
&= v^k \frac{\partial T_1^1}{\partial x^k} - T_1^k \frac{\partial v^1}{\partial x^k} + T_1^k \frac{\partial v^k}{\partial x^1} \\
&= (x^1)^2 \frac{\partial x^1 x^2}{\partial x^1} - x^1 x^2 \frac{\partial (x^1)^2}{\partial x^1} + x^1 x^2 \frac{\partial (x^1)^2}{\partial x^1} + x^1 x^2 \frac{\partial x^1 x^2}{\partial x^2} - (x^2)^2 \frac{\partial (x^1)^2}{\partial x^2} - (x^1)^2 \frac{\partial x^1 x^2}{\partial x^1} \\
&= (x^1)^2 x^2
\end{aligned}$$

讀者可自行驗證，運用上式可求得  $(\mathcal{L}_{v_I} T_I)_2^1 = -(x^1)^3$ 、 $(\mathcal{L}_{v_I} T_I)_1^2 = x^1(x^2)^2$  和  $(\mathcal{L}_{v_I} T_I)_2^2 = -(x^1)^2 x^2$ ，以上計算結果都與 (18) 所示結果一致。

接下來介紹張量場的李導數的一些性質。一個重要性質是組成李導數的向量場和張量場 (即  $\mathcal{L}_v T$  中的  $v$  和  $T$ ) 各自對於李導數來說具有線性性質。由於此一性質跟向量場的李導數的對應性質很相似，這裡不擬對此性質作詳細闡釋。

另一重要性質是李導數滿足一種類似數學分析中「乘積法則」(product rule) 的性質。具體地說，設  $T$  為  $\Gamma(TN^{\otimes r} \otimes T^*N^{\otimes s})$  中的光滑  $(r, s)$  張量場， $U$  為  $\Gamma(TN^{\otimes t} \otimes T^*N^{\otimes u})$  中的光滑  $(t, u)$  張量場， $v$  為光滑向量場，則

$$\mathcal{L}_v(T \otimes U) = \mathcal{L}_v T \otimes U + T \otimes \mathcal{L}_v U \quad (21)$$

以前面討論過的  $(1, 1)$  張量場  $T_I$  為例，讀者可自行驗證， $T_I = w_I \otimes \alpha_I$ ，其中  $w_I$  是《數學示例：向量場的李導數》討論過的以下向量場 (下式等於上述網頁的 (17))：

$$w_I = [x^1, x^2]^T = x^1 \frac{\partial}{\partial x^1} + x^2 \frac{\partial}{\partial x^2} \quad (22)$$

而  $\alpha_I$  則是前面討論過的微分 1 形式 (見 (3))。由於我們已在上述網頁求得  $\mathcal{L}_{v_I} w_I$  如下 (下式來自上述網頁的 (24))：

$$\mathcal{L}_{v_I} w_I = -(x^1)^2 \frac{\partial}{\partial x^1} - x^1 x^2 \frac{\partial}{\partial x^2} \quad (23)$$

並在本網頁求得  $\mathcal{L}_{v_I} \alpha_I$  (見 (6))，現在我們可以應用 (21) 求  $\mathcal{L}_{v_I} T_I$  如下：

$$\begin{aligned}
\mathcal{L}_{v_I} T_I &= \mathcal{L}_{v_I} (w_I \otimes \alpha_I) \\
&= \mathcal{L}_{v_I} w_I \otimes \alpha_I + w_I \otimes \mathcal{L}_{v_I} \alpha_I \\
&= \left( -(x^1)^2 \frac{\partial}{\partial x^1} - x^1 x^2 \frac{\partial}{\partial x^2} \right) \otimes (x^2 dx^1 - x^1 dx^2) \\
&\quad + \left( x^1 \frac{\partial}{\partial x^1} + x^2 \frac{\partial}{\partial x^2} \right) \otimes (2x^1 x^2 dx^1 - 2(x^1)^2 dx^2) \\
&= (x^1)^2 x^2 \frac{\partial}{\partial x^1} \otimes dx^1 - (x^1)^3 \frac{\partial}{\partial x^1} \otimes dx^2 \\
&\quad + x^1 (x^2)^2 \frac{\partial}{\partial x^2} \otimes dx^1 - (x^1)^2 x^2 \frac{\partial}{\partial x^2} \otimes dx^2 \quad (24)
\end{aligned}$$



上述計算結果跟 (18) 所示結果一致。

接下來介紹一個只適用於微分  $k$  形式 (即  $(0, k)$  張量場) 的性質。

**定理 3 (嘉當神奇公式 Cartan magic formula)**：設  $v$  為光滑向量場，則

$$\mathcal{L}_v = d \circ \iota_v + \iota_v \circ d \quad (25)$$

其中  $d$  代表《數學示例：外導數》中介紹的外導數， $\iota$  代表《數學示例：楔積與內部積》中介紹的內部積。請注意由於  $d$  和  $\iota_v$  只能作用於微分  $k$  形式，所以上式只適用於微分  $k$  形式。上式的「神奇」之處在於，它把「李導數」、「外導數」和「內部積」這幾個概念聯繫起來。

接著用前面討論過的向量場  $v_I$  和微分 1 形式  $\alpha_I$  驗證上式，為方便以下計算，以下提供外導數和內部積的計算公式：設  $v = v^i \frac{\partial}{\partial x^i}$  和  $\alpha = \sum_{1 \leq i_1 < \dots < i_k \leq m} \alpha_{i_1 \dots i_k} dx^{i_1} \wedge \dots \wedge dx^{i_k}$ ，則  $d\alpha$  和  $\iota_v \alpha$  可用以下兩式計算 (以下兩式可分別從《數學示例：外導數》中的 (5) 和《數學示例：楔積與內部積》中的 (15) 推導而得)：

$$d\alpha = \sum_{1 \leq i_1 < \dots < i_k \leq m} \sum_{j=1}^m \frac{\partial \alpha_{i_1 \dots i_k}}{\partial x^j} dx^j \wedge dx^{i_1} \wedge \dots \wedge dx^{i_k} \quad (26)$$

$$\iota_v \alpha = \sum_{1 \leq i_1 < \dots < i_k \leq m} \alpha_{i_1 \dots i_k} \sum_{s=1}^k (-1)^{s-1} v^{i_s} dx^{i_1} \wedge \dots \wedge \widehat{dx^{i_s}} \wedge \dots \wedge dx^{i_k} \quad (27)$$

接著計算

$$\begin{aligned} & d \circ \iota_{v_I} \alpha_I \\ &= d(x^2 \times (-1)^{1-1} \times (x^1)^2 + (-x^1) \times (-1)^{1-1} \times x^1 x^2) \\ &= d(0) \\ &= 0 \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} & \iota_{v_I} \circ d\alpha_I \\ &= \iota_{v_I} \left( \frac{\partial x^2}{\partial x^1} dx^1 \wedge dx^1 + \frac{\partial x^2}{\partial x^2} dx^2 \wedge dx^1 + \frac{\partial(-x^1)}{\partial x^1} dx^1 \wedge dx^2 + \frac{\partial(-x^1)}{\partial x^2} dx^2 \wedge dx^2 \right) \\ &= \iota_{v_I} (-2dx^1 \wedge dx^2) \\ &= -2((-1)^{1-1} \times (x^1)^2 dx^2 + (-1)^{2-1} \times x^1 x^2 dx^1) \\ &= 2x^1 x^2 dx^1 - 2(x^1)^2 dx^2 \end{aligned}$$

最後，把以上兩個結果加起來：

$$d \circ \iota_{v_I} \alpha_I + \iota_{v_I} \circ d \alpha_I = 2x^1 x^2 dx^1 - 2(x^1)^2 dx^2 \quad (28)$$

上述計算結果跟 (9) 所示的  $\mathcal{L}_{v_I} \alpha_I$  一致，由此驗證了 (25)。

公式 (25) 是借助外導數來定義李導數，反過來也可借助李括號（等於向量場的李導數）來定義外導數，這是以下定理的內容。

**定理 4：** 設  $\alpha = \sum_{1 \leq i_1 < \dots < i_k \leq m} \alpha_{i_1 \dots i_k} dx^{i_1} \wedge \dots \wedge dx^{i_k}$  為光滑微分  $k$  形式、 $v_0, \dots, v_k$  為光滑向量場，則

$$\begin{aligned} (d\alpha)(v_0, \dots, v_k) &= \sum_{i=0}^k (-1)^i v_i [\alpha(v_0, \dots, \widehat{v}_i, \dots, v_k)] \\ &\quad + \sum_{0 \leq i < j \leq k} (-1)^{i+j} \alpha([v_i, v_j], v_0, \dots, \widehat{v}_i, \dots, \widehat{v}_j, \dots, v_k) \end{aligned} \quad (29)$$

以前面討論過的微分 1 形式  $\alpha_I$  為例，把上式應用於  $\alpha_I$  和兩個抽象向量場  $v = v^1 \frac{\partial}{\partial x^1} + v^2 \frac{\partial}{\partial x^2} = [v^1, v^2]^T$  和  $w = w^1 \frac{\partial}{\partial x^1} + w^2 \frac{\partial}{\partial x^2} = [w^1, w^2]^T$ （其中  $v^1, v^2, w^1, w^2$  是可隨著  $x^1, x^2$  而變化的函數），並應用《數學示例：向量場的李導數》中有關李括號的計算公式 (23)，可求得（請讀者自行驗證下面第三行的計算結果）：

$$\begin{aligned} (d\alpha_I)(v, w) &= (-1)^0 v[\alpha_I(w)] + (-1)^1 w[\alpha_I(v)] + (-1)^{0+1} \alpha_I([v, w]) \\ &= \left( v^1 \frac{\partial}{\partial x^1} + v^2 \frac{\partial}{\partial x^2} \right) [(x^2 dx^1 - x^1 dx^2)([w^1, w^2]^T)] \\ &\quad - \left( w^1 \frac{\partial}{\partial x^1} + w^2 \frac{\partial}{\partial x^2} \right) [(x^2 dx^1 - x^1 dx^2)([v^1, v^2]^T)] \\ &\quad - (x^2 dx^1 - x^1 dx^2)([[v^1, v^2]^T, [w^1, w^2]^T]) \\ &= -2v^1 w^2 + 2v^2 w^1 \\ &= -2 \begin{vmatrix} v^1 & w^1 \\ v^2 & w^2 \end{vmatrix} \\ &= -2 dx^1 \wedge dx^2(v, w) \end{aligned}$$

從上述計算結果可以抽象出

$$d\alpha_I = -2 dx^1 \wedge dx^2$$

讀者可自行驗證，如直接應用 (26)，可得到與上式相同的結果，由此驗證了 (29)。

---

連結至數學專題  
連結至周家發網頁