

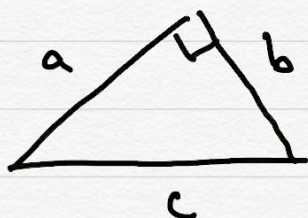
特殊相対性(性理)論 special relativity.

第三章 ①

平らな時空 (spacetime) の幾何.

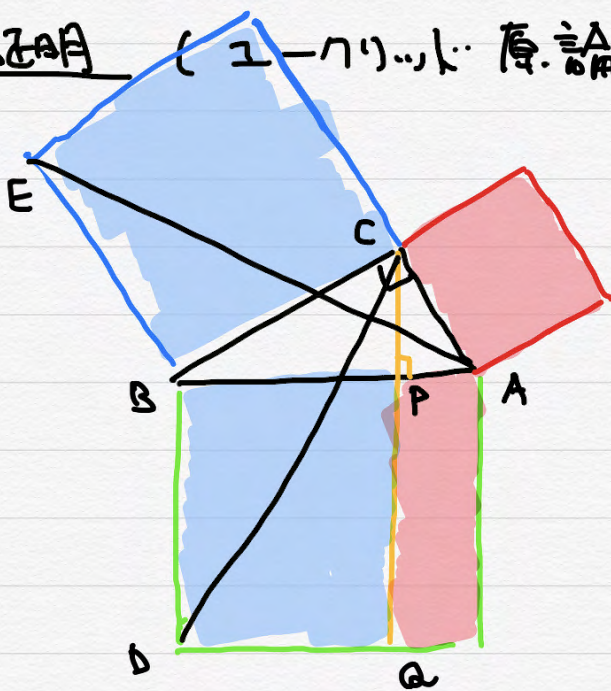
すなわち、平らな空間の力の復習から始めよう.

ピタゴラスの定理



$$a^2 + b^2 = c^2$$

証明 (ユークリッド原論 一巻のおしるしの定理.)



$\triangle ABE$ と
 $\triangle DBC$ は合同.

よって

$$\square_{\text{blue}} = \square_{\text{green}}$$

また

$$\square_{\text{red}} = \square_{\text{green}}$$

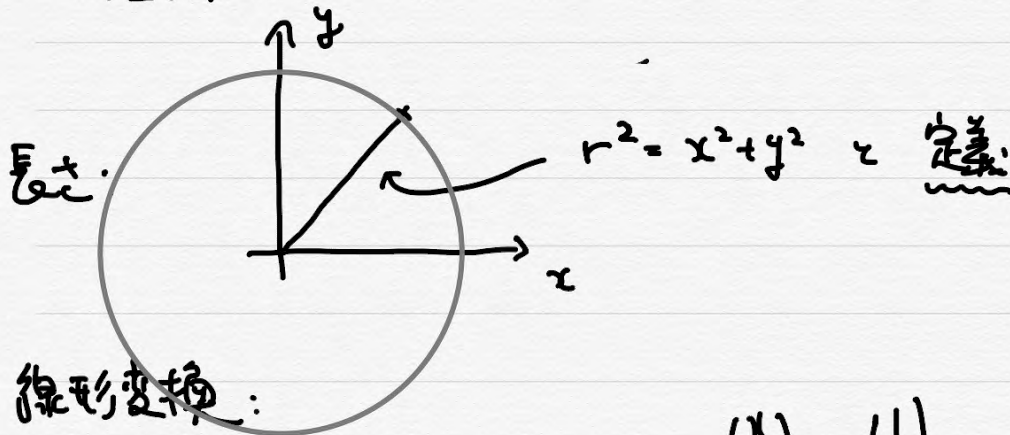
よって

$$\square_{\text{blue}} + \square_{\text{red}} = \square_{\text{green}} \quad \text{QED}$$

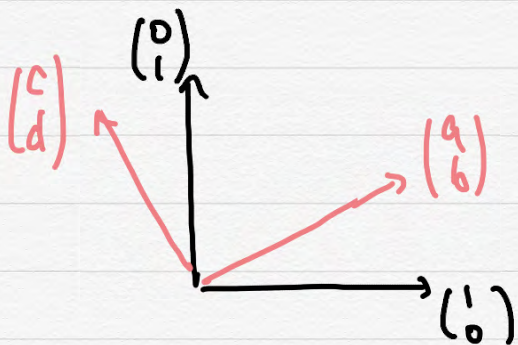
(ちなみに原論は13巻まで. 正二十面体をしらべておれ.)

- ・ 長さ, 角度 などの概念,
- ・ 回転のとき $(\text{長さ}, \text{角度})$ は保たれる などの事実 } から出発
- ・ 「2つの辺が等しいはたして角が等しい 三角形の合同」

座標系での:



線形変換:



$$\begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix} x + \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix} y$$

$$\begin{aligned} \begin{pmatrix} x' \\ y' \end{pmatrix} &= \begin{pmatrix} a \\ b \end{pmatrix} x + \begin{pmatrix} c \\ d \end{pmatrix} y \\ &= \begin{pmatrix} ax + cy \\ bx + dy \end{pmatrix} \end{aligned}$$

回転のとき 長さを保つ線形変換である。と 定義

$$(x')^2 + (y')^2 = (a^2 + b^2)x^2 + 2(ac + bd)xy + (c^2 + d^2)y^2$$

$$\text{よ) } \begin{cases} a^2 + b^2 = c^2 + d^2 = 1 \\ ac + bd = 0 \end{cases}$$

三角関数 をもつて

$$\begin{pmatrix} a & c \\ b & d \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \cos \theta & -\sin \theta \\ \sin \theta & \cos \theta \end{pmatrix}$$

と 100% 対応しているのが便利である。

これを角 θ の回転 と 定義。

角 θ の回転 + 角 φ の回転 は どうなるか？

$$\begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix} \mapsto \begin{pmatrix} \cos \theta \\ \sin \theta \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix} \cos \theta + \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix} \sin \theta$$

$$\begin{pmatrix} \cos \varphi \cos \theta - \sin \varphi \sin \theta \\ \sin \varphi \cos \theta + \cos \varphi \sin \theta \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \cos \varphi \\ \sin \varphi \end{pmatrix} \cos \theta + \begin{pmatrix} -\sin \varphi \\ \cos \varphi \end{pmatrix} \sin \theta$$
$$= \begin{pmatrix} \cos(\theta + \varphi) \\ \sin(\theta + \varphi) \end{pmatrix}$$

同様に

$$\begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix} \mapsto \begin{pmatrix} -\sin(\theta + \varphi) \\ \cos(\theta + \varphi) \end{pmatrix}$$

角 $\theta + \varphi$ の回転 になる。

(以上の計算においては \cos, \sin 等の

ユークリッド幾何ではなく

解析で定義したものだとしておくのが一番いい)

$$\boxed{\text{初等力学}} = \boxed{\text{座標力学}}$$

等価

ここでは 行々の世界である。

現実 / 物理 との関係は？

- ・ 身の回りのかたものには確かに固有の長さ、角度がある(ように見え、実際測定してみるときこうである。)

⇒ 初等幾何 = 座標幾何 からの
論理的帰結は身の回りのかたものに
あてはまる。

- ・ 「かたものをご回転させても長さがかわらない」
という事は不思議なことである。(?)

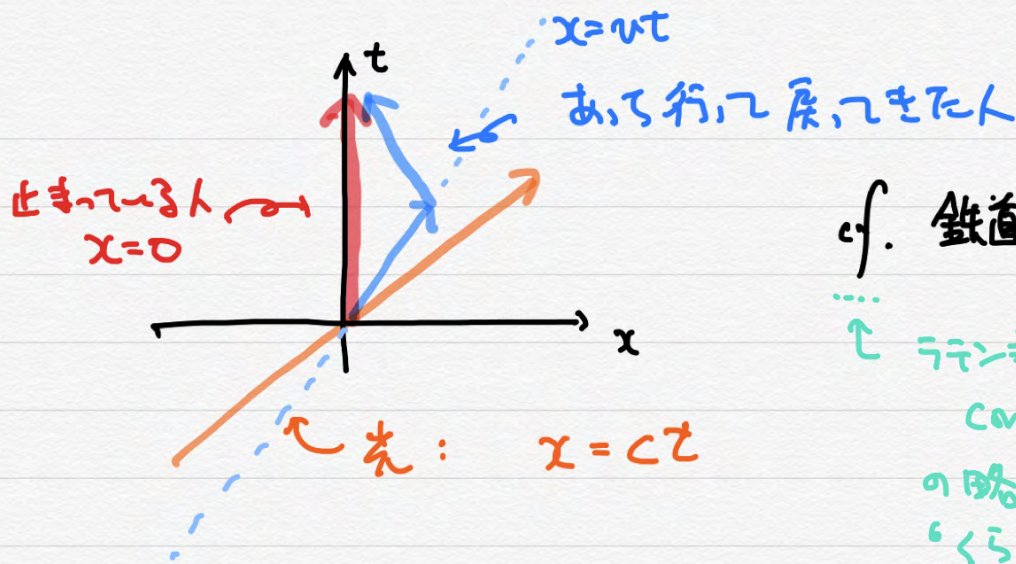
平らな時空のキカ ... 特殊相対論
曲った ? ... 一般

←
まづは
こゝで。

ここでと同様 ① 初等キカの 770-4 と
② 座標キカの ———— がある。

よくある教科書は ① が多くなっています。

今回の講義・時間の関係上 はじめから ② を使います。



cf. 鉄道の例.

↑
 ...
 言語
 confer
 の略.
 'くらべて'の意.

つまり $c = 299792458 \text{ m/s}$.

↑
 誤差の全範囲. 定義.

原点 $(0,0)$ と 時空点 (t,x) について

$(ct)^2 - x^2 > 0$ なら

$(c\tau)^2 := (ct)^2 - x^2$ として

τ を 固有時 (proper time)

$(ct)^2 - x^2 < 0$ なら

$x_0^2 := x^2 - (ct)^2$ として

x_0 を 固有長 (proper length)

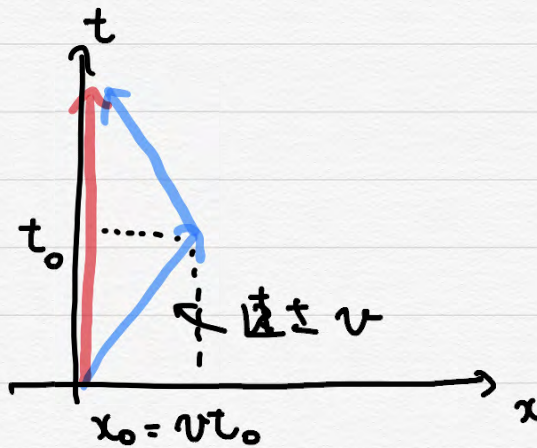
と 言う.

ローレンツ変換 による $(ct)^2 - x^2$ を保つ
 線形な座標変換のこと.

	平面的	特殊相対論
大切なもの	$+x^2 + y^2$	$+ (ct)^2 - x^2$
保つての変換	回転	ローレンツ変換

c があつたから t と x の単位が...
 伝統的に $[s]$ と $[m]$ で異なるから.
 $t' := ct$ と定めて時間を $[m]$ で測れば...
 単に $t^2 - x^2$ で. 平面的な形式が
 つかうだけ.

影響:



かかた時間

赤: $2t_0$

青: $2\tau_0$, $\tau_0 = \sqrt{t_0^2 - \frac{x_0^2}{c^2}} = t_0 \sqrt{1 - \frac{v^2}{c^2}}$

$\approx t_0 - \left(\frac{1}{2} \frac{v^2}{c^2}\right) \cdot t_0$

少し短く!



例として :

東京から大阪まで $\sim 400 \text{ km}$ ϵ

新幹線 $\sim 200 \text{ km/h}$ γ 往復.

片道に $\sim 2 \text{ h} \sim 7 \cdot 10^3 \text{ s}$ かかる

$$\frac{1}{2} \left(\frac{v}{c} \right)^2 \sim \frac{1}{2} \cdot \left(\frac{200 \text{ km} / 3600 \text{ s}}{3 \cdot 10^8 \text{ m/s}} \right)^2$$

$\sim 2 \cdot 10^{-14}$ かなり短時間.

\Rightarrow 往復したときの $3 \cdot 10^{-10} \text{ s} \sim 0.3 \text{ ns}$ くらい
短い.

$\downarrow 10^9$

CPU のクロック: 3 GHz ... 周期が 0.3 ns くらい.

測れなくなるかもしれない.

東京 \leftrightarrow ニューヨーク ϵ 飛行機で往復すると

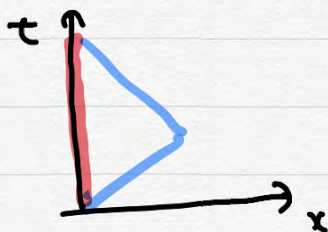
20 ns くらいある.

(実は同程度の一般相対論補正がある,
後述.)

Rb 原子時計を持っていくと実際に使っている.

五月祭でやってみよう???

- 上の話を 720 の 100 トリプルとかわかるとい.



赤と青の対等ではないから
100 トリプルと無さ.

ローレンツ変換



$$(ct)^2 - x^2 = (ct')^2 - (x')^2$$

を要求.

$$\begin{aligned} (ct-x)(ct+x) &= (ct'-x')(ct'+x') \end{aligned}$$

たゞし、何れの実数 η がある、

$$\begin{cases} ct'+x' = e^{\eta}(ct+x) \\ ct'-x' = e^{-\eta}(ct-x) \end{cases} \quad \text{とすれば、}$$

$$\begin{pmatrix} ct' \\ x' \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \frac{e^{\eta}+e^{-\eta}}{2} & \frac{e^{\eta}-e^{-\eta}}{2} \\ \frac{e^{\eta}-e^{-\eta}}{2} & \frac{e^{\eta}+e^{-\eta}}{2} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} ct \\ x \end{pmatrix}$$

$$= \begin{pmatrix} \cosh \eta & \sinh \eta \\ \sinh \eta & \cosh \eta \end{pmatrix} \begin{pmatrix} ct \\ x \end{pmatrix} \quad \text{とすれば、}$$

これはローレンツ変換.

$$\left[\begin{aligned} &(\cosh \eta)^2 - (\sinh \eta)^2 = 1. \\ &\begin{cases} \cosh(\eta+\xi) = \cosh \eta \cosh \xi + \sinh \eta \sinh \xi \\ \sinh(\eta+\xi) = \sinh \eta \cosh \xi + \cosh \eta \sinh \xi \end{cases} \quad \text{とすれば、} \end{aligned} \right]$$

$\begin{pmatrix} 10 \times 4 \\ 10 \times 4 \end{pmatrix} \eta$ のローレンツ変換

$\begin{pmatrix} 10 \times 4 \\ 10 \times 4 \end{pmatrix} \xi$

+ $\underline{\hspace{2cm}}$ のローレンツ変換
 ← 連続性から.

= $\begin{pmatrix} 10 \times 4 \\ 10 \times 4 \end{pmatrix} \eta + \xi$ のローレンツ

変換.

回転も 実の同様にしてる.

$$x^2 + y^2 = (x')^2 + (y')^2$$

$$\Leftrightarrow (x+iy)(x-iy) = (x'+iy')(x'-iy')$$

ここで

$$\begin{aligned} x'+iy' &= \mathbb{M} (x+iy) \\ x'-iy' &= \mathbb{M}^{-1} (x-iy) \end{aligned} \quad \left. \begin{array}{l} \\ \end{array} \right\} \text{複素共役}$$

$$\text{よって } \overline{\mathbb{M}} = \mathbb{M}^{-1}, \quad \text{よって } \mathbb{M} \overline{\mathbb{M}} = 1.$$

$$\text{よって } \mathbb{M} = \cos\theta + i \sin\theta \quad \text{よって}$$

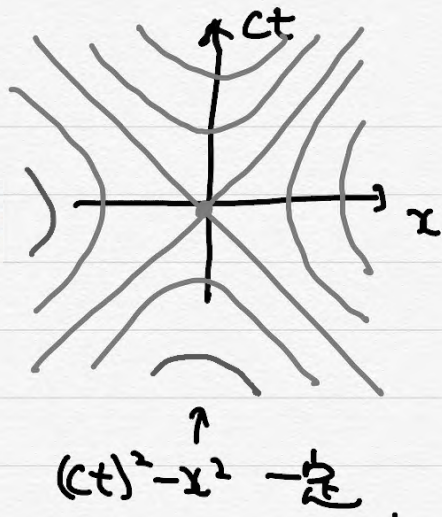
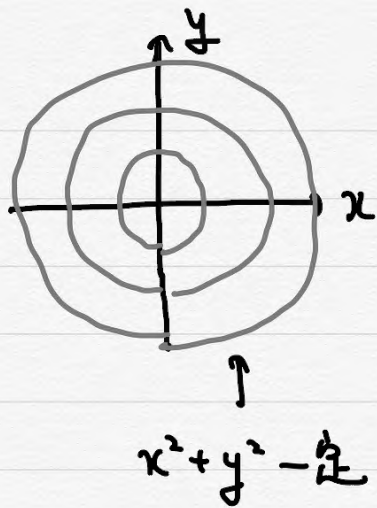
$$=: e^{i\theta}$$

$$\leadsto \begin{pmatrix} x' \\ y' \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \frac{e^{i\theta} + e^{-i\theta}}{2} & -\frac{e^{i\theta} - e^{-i\theta}}{2i} \\ \frac{e^{i\theta} - e^{-i\theta}}{2i} & \frac{e^{i\theta} + e^{-i\theta}}{2} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix}$$

$$= \begin{pmatrix} \cos\theta & -\sin\theta \\ \sin\theta & \cos\theta \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix}.$$

これは角 θ の回転, と定義する.

まとめると:



$$\begin{aligned} x' + iy' &= e^{i\theta} (x + iy) \\ x' - iy' &= e^{-i\theta} (x - iy) \end{aligned}$$



$$\begin{aligned} ct' + x' &= e^{\eta} (ct + x) \\ ct' - x' &= e^{-\eta} (ct - x) \end{aligned}$$

三角関数

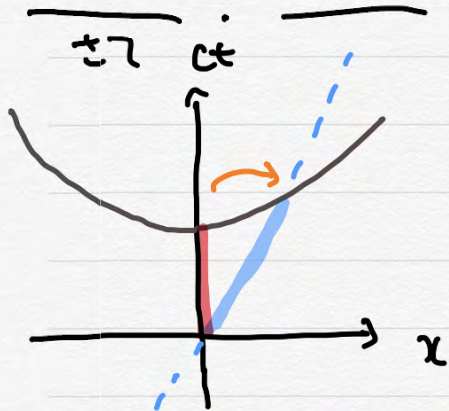
\sin, \cos, \tan



双曲線関数

\sinh, \cosh, \tanh

特殊相対論には (数学的には) エーリット幾何以上に
不思議なことは何もありません! i を使わない j は $\sqrt{-1}$ である。



ローレンツ変換で

$$\begin{pmatrix} ct \\ x \end{pmatrix} \text{ or } \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix} \text{ or } \begin{pmatrix} \cosh \eta \\ \sinh \eta \end{pmatrix}$$

になる。

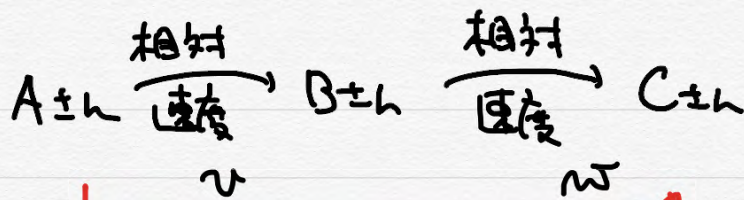
$$x = vt = \left(\frac{v}{c}\right) ct$$

$$\frac{v}{c} = \tanh \eta = \frac{\sinh \eta}{\cosh \eta}$$

一定の相対速度 v の座標系への変換である。

$$\cosh \eta = \frac{1}{\sqrt{1 - (v/c)^2}}, \quad \sinh \eta = \frac{v/c}{\sqrt{1 - (v/c)^2}}$$

である。



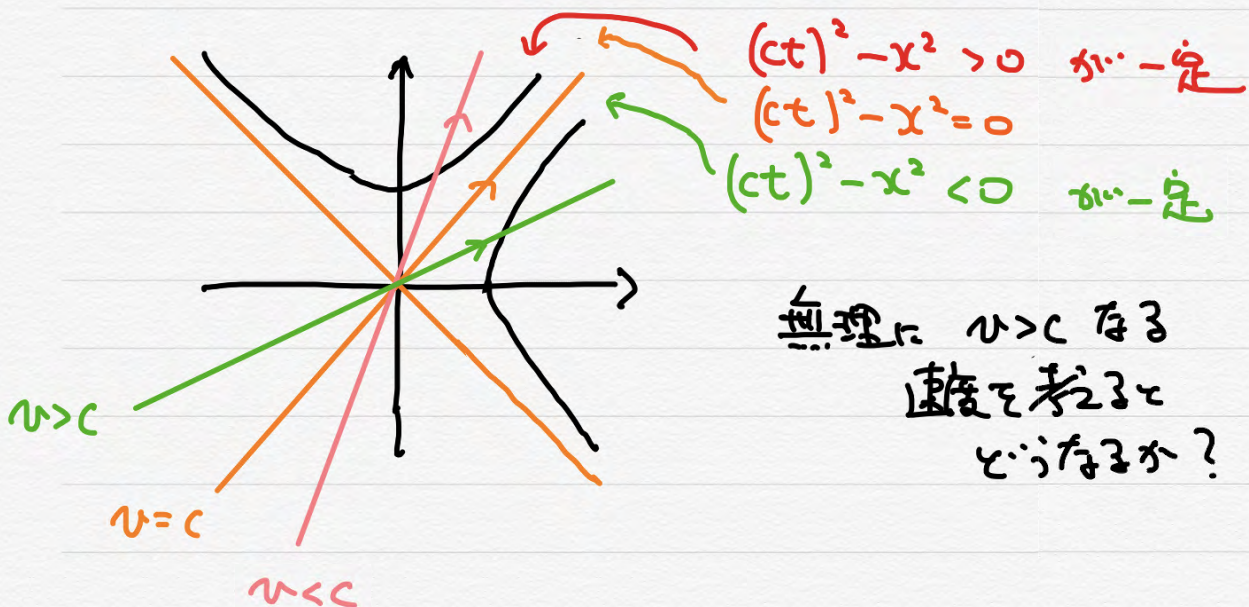
合成相対速度は？

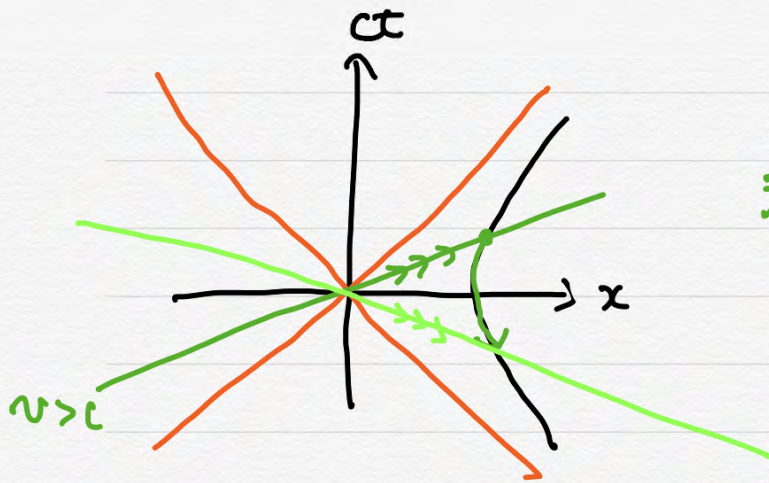
$$\frac{v}{c} = \tanh \eta \quad \frac{w}{c} = \tanh \xi$$

$$\begin{aligned} \frac{\text{合成速度}}{c} &= \tanh(\eta + \xi) \\ &= \frac{\tanh \eta + \tanh \xi}{1 + \tanh \eta \tanh \xi} \\ &= \frac{(v+w)/c}{1 + vw/c^2} \end{aligned}$$

$\tanh \eta < 1$ だから $\frac{v}{c} < 1$.

⇒ $v > c$ なる相対速度の座標系は存在しない。





未来に進んでいるもの

過去に進んでいるものに

ローリング変換を施して

因果律を破る。

2011年に OPERA 実験 (ジュネーヴでつくった
 ニュートリノを Gran Sasso (イタリア) で受け、
 どう変化したらかを調べようという目的) が
 おもしろい結果を示した:

$$\frac{731 \text{ km}}{c} \text{ よりも } 70 \text{ ns ほど速く到着している!}$$

$$\sim 2.5 \text{ ns}$$

⇒ 一年間のデータの結果、2点の時刻を
 あわせるために使っている GPS から測定の誤差の
 4-7% のコネクターがまだ緩んでおいたことが
 あった。

しかしよく問題はなかった。

この episode からもわかるように、
 近年では 特殊相対論 / 光速一定は
 非常によく検証されている。だから

現在7の γ を γ の「秒」が既に
定義されている。光速が厳密に

$$c = 299792458 \text{ m/s}$$

となる。これ定義されている。

「秒」の定義は量子力学の所で後述。

m : 質量 γ として

$$m \begin{pmatrix} \cosh \eta \\ \sinh \eta \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} m / \sqrt{1 - (v/c)^2} \\ \frac{mv/c}{\sqrt{1 - (v/c)^2}} \end{pmatrix} \quad \text{を考へる。}$$

v/c で展開してはじめの教理のみ γ として 高次で残った運動エネルギー

$$= \begin{pmatrix} m + \left(\frac{1}{2} m v^2 \right) / c^2 + \dots \\ \frac{mv}{c} + \dots \end{pmatrix}$$

↑
高次で残った運動量。

相対論的には上記の 相対論的エネルギー

$$m \begin{pmatrix} \frac{1}{\sqrt{1 - (v/c)^2}} \\ \frac{v/c}{\sqrt{1 - (v/c)^2}} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} E/c^2 \\ p/c \end{pmatrix}$$

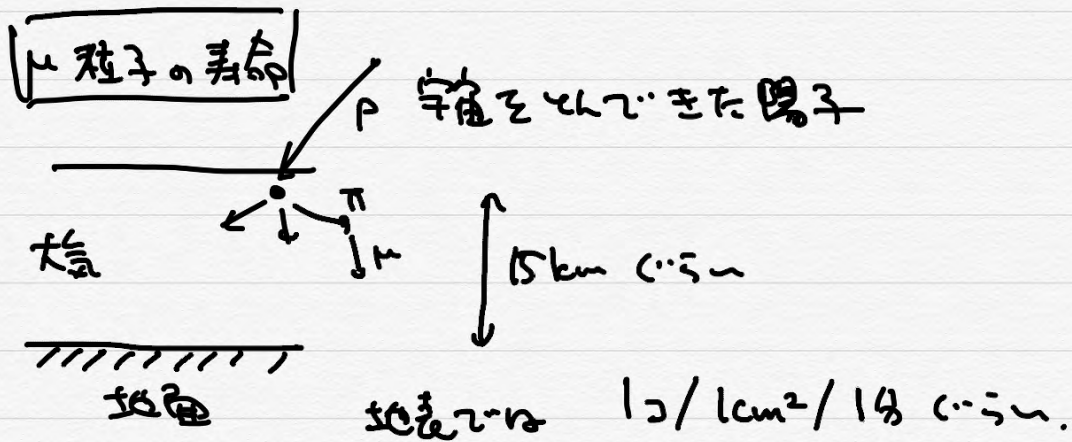
↑
相対論的運動量

が各種保存則にあつた。

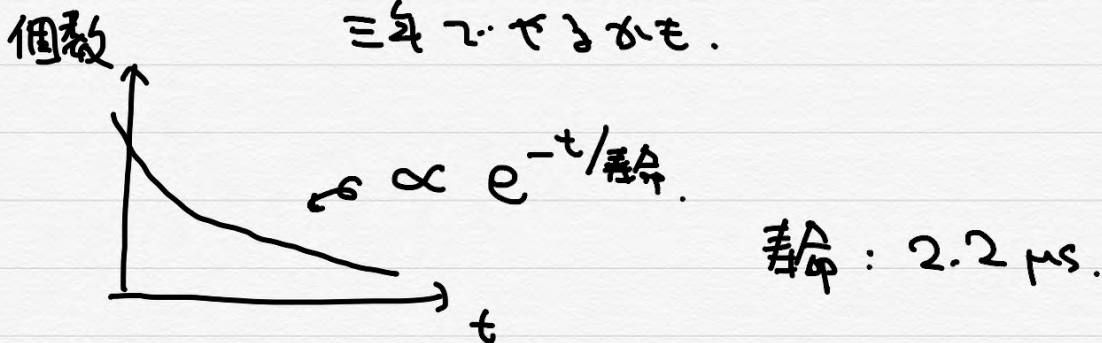
特に $v=0$ のとき $E=mc^2$.

$$\frac{mc^2}{\sqrt{1-\left(\frac{v}{c}\right)^2}} =: m_* c^2 \quad \text{と 呼びやり 量 して}$$

速く存在し m_* が 大 きい 存在し,
 と 通俗 解説 書 に (5) 表 示 が あり たい.
 あまり 便利 ない.



雲箱でみるのも容易. 物理学科なら
 三年でやるかも.



速く走って $2\mu\text{s} \cdot c \sim 600\text{ m}$ くらい.
 地表まで届きそうにない.

どうなるか?

$$\mu \text{ の質量 } m_{\mu} c^2 \sim 100 \text{ MeV}$$

↑
電子1つに1V動かして
得た電子エネルギーは
1eV.

上空での強烈なエネルギーでつくられる。

相対論的エネルギーは 4 GeV くらいになる。

$$\frac{m c^2}{\sqrt{1 - \left(\frac{v}{c}\right)^2}} \sim 4 \text{ GeV}$$

$$\Rightarrow \sqrt{1 - \left(\frac{v}{c}\right)^2} \sim \frac{1}{40}. \quad \left(1 - \frac{v}{c} \sim \frac{1}{800}\right)$$

同じ時間だけ進む。

40倍くらい i.e. 24 km くらい進む。

地上まで到達。