

1 四维表述基础

1.1 预备知识

事件：空间一点与时间一瞬的结合， $p = (t, \vec{x})$

粒子：质点（有静质量， $m_0 > 0$ ）和无静止质量粒子（光子、引力子等）。

世界线：粒子的全部历史。

观者：进行物理观测的人。

时空：全部事件的集合。

参考系：无数观者的集合 R 称为一个参考系，若它满足以下条件：时空（或其中一个开集）中的任一点有且仅有 R 内的一个观者的世界线经过。

1.2 SR的背景时空

SR的背景时空为闵氏时空。

(1)线元（取 $c = 1$ ）

$$ds^2 = -c^2 dt^2 + dx^2 + dy^2 + dz^2 = -dt^2 + d\vec{x}^2 = \eta_{\mu\nu} dx^\mu dx^\nu$$

闵氏度规：

$$\eta_{\mu\nu} = \text{diag}(-1, 1, 1, 1)$$

线元是洛伦兹不变量：

$$ds^2 = ds'^2$$

(2)速度（惯性坐标系中）

$$u = \frac{\sqrt{dx^2 + dy^2 + dz^2}}{dt} = \frac{d|\vec{x}|}{dt}$$

$$ds^2 = -dt^2 + d\vec{x}^2 = -dt^2 + u^2 dt^2 = -(1 - u^2) dt^2$$

$u = 1$, 光速, $ds^2 = 0$, 类光;

$u < 1$, 亚光速, $ds^2 < 0$, 类时;

(3) 特殊洛伦兹变换

$$\begin{cases} t' = \gamma (t - vx/c^2) \\ x' = \gamma (x - vt) \\ y' = y \\ z' = z \end{cases}, \quad \gamma = \frac{1}{\sqrt{1 - v^2/c^2}}$$

$$\gamma \approx 1 + \frac{1}{2} \left(\frac{v}{c}\right)^2 + \frac{3}{8} \left(\frac{v}{c}\right)^4 + \mathcal{O}\left(\left(\frac{v}{c}\right)^6\right)$$

$$x'^{\mu} = a^{\mu}_{\nu} x^{\nu}$$

$$a^{\mu}_{\nu} = \begin{bmatrix} \gamma & -\gamma v & 0 & 0 \\ -\gamma v & \gamma & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

速度洛伦兹变换:

$$\begin{cases} u'_x = \frac{u_x - v}{1 - u_x v} \\ u'_y = \frac{u_y}{\gamma^2 (1 - u_x v)} \\ u'_z = \frac{u_z}{\gamma^2 (1 - u_x v)} \end{cases}$$

(4)对应

惯性坐标--Lorentz坐标

间隔--闵氏线元

背景时空--闵氏时空

观者--类时曲线

惯性观者--类时测地线

(5)SR的基本假设

光速不变原理、狭义相对性原理。

狭义相对性原理：惯性观者和非惯性观者有绝对区别；各惯性观者平权。

1.3 惯性观者和惯性系

惯性坐标系：构成参考系的每个观者均为惯性观者；每个观者携带一个标准钟；有一个空间坐标值。

1.4 固有时和坐标时

观者的固有时就是ta的标准钟的读数。

标准钟：固有时=线长

$$\Delta\tau = \tau_2 - \tau_1 = \frac{1}{c} \int_{P_1}^{P_2} \sqrt{-ds^2}$$

事件 P 在坐标系中的 t 值称为坐标时。

二者的联系：

$$d\tau^2 = -ds^2 = (1 - u^2) dt^2 = dt^2 / \gamma_u^2$$

$$dt = \gamma_u d\tau$$

固有时为粒子所在的静系 (x', t') 中的时间 ($dx' = 0$) 。

$$ds^2 = -c^2 dt'^2 = -c^2 d\tau^2$$

1.5 时空图

(1)惯性系之间的关系

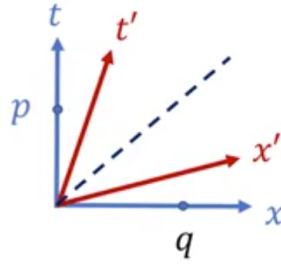
洛伦兹变换：

$$\begin{cases} t' = \gamma(t - vx) \\ x' = \gamma(x - vt) \end{cases}$$

t' 轴的确定： t' 轴的表达式为 $x' = 0$ ，即 $t = x/v$

x' 轴的确定: x' 轴的表达式为 $t' = 0$, 即 $t = vx$

坐标轴正交性



在 Σ 系中, $p = (t, 0), q = (0, x)$, 内积:

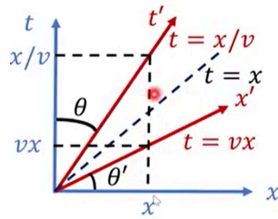
$$p \cdot q = p^\mu q^\nu \eta_{\mu\nu} = -p^0 q^0 + p^1 q^1 = -t \times 0 + 0 \times x = 0$$

在 Σ' 系中, $p = (\gamma t, -\gamma vt), q = (-\gamma vx, \gamma x), q = (-\gamma vx, \gamma x)$, 内积:

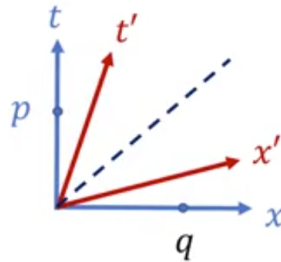
$$p \cdot q = -p^0 q^0 + p^1 q^1 = -\gamma t \times (-\gamma vx) + (-\gamma vt) \times \gamma x = 0$$

夹角相同 $\theta = \theta'$ (一条直线斜率为 v , 另一条直线斜率为 $1/v$)。

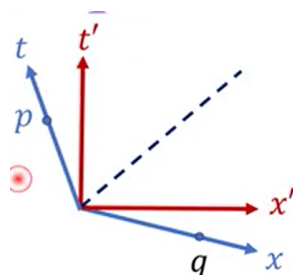
Σ 系的两个坐标轴也关于 Σ' 系的光锥对称。



Σ' 系的两个坐标轴关于 Σ 系的光锥对称。



Σ 系的两个坐标轴也关于 Σ' 系的光锥对称。



两系的光锥重合，都是角平分线。

t' 坐标线为 Σ 系中的一条类时曲线（测地线），代表一匀速直线运动的粒子的世界线。

x' 坐标线为 Σ 系中的一条类空曲线。

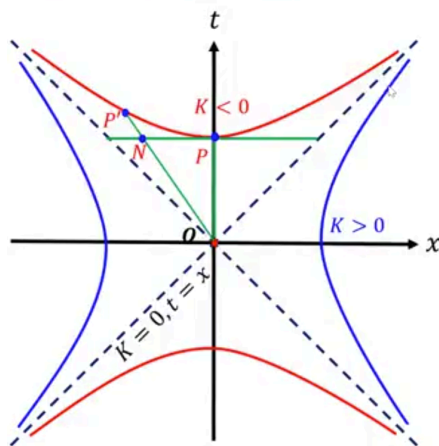
(2)等线长曲线（校准曲线）

考虑1+1维时空线元：

$$ds^2 = -dt^2 + dx^2$$

到原点 $O(0, 0)$ 的线长（间隔）为常数 K 的所有点 (t, x) 的集合称为**等线长曲线**，满足方程：

$$-t^2 + x^2 = K^2$$



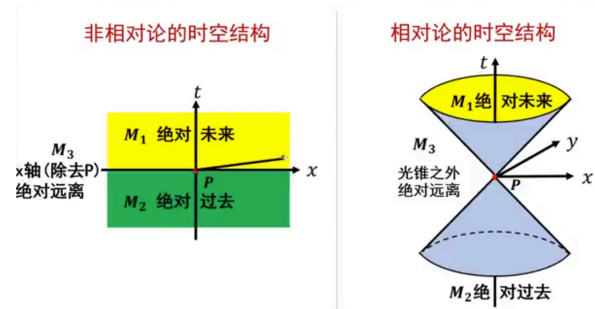
当 $K = 0$ 时， $-t^2 + x^2 = 0, t = \pm x$ ，曲线上任一点 M 到原点 O 的线长均为零，该曲线为光锥。

当 $K < 0$ 时， $\frac{t^2}{\sqrt{-K^2}} - \frac{x^2}{\sqrt{-K^2}} = 1, t = \pm \sqrt{x^2 - K}$ ，曲线上任一点到原点 O 的线长相等。该曲线又称为校准曲线。 $|OP| = |OP'| > |ON|$ ，斜边小于直角边。

当 $K > 0$ 时， $\frac{x^2}{\sqrt{K^2}} - \frac{t^2}{\sqrt{K^2}} = 1, x = \pm \sqrt{t^2 + K}$ ，该曲线也是校准曲线。

1.6 SR与非SR的时空结构对比

理论	第一手概念	派生	
非SR	时间+空间	时空是绝对的（坐标系不依赖的）	一副扑克
SR	四维时空	3+1分解，时间、空间是相对的	无穷多副扑克



- M_1 为时间 P 的绝对未来，与 P 有因果联系；
- M_2 为时间 P 的绝对过去，与 P 有因果联系；
- M_3 为时间 P 的绝对远离，与 P 无因果联系；