

理论力学

第三讲

陆晓铭

2023-2024-2

lxm@hdu.edu.cn

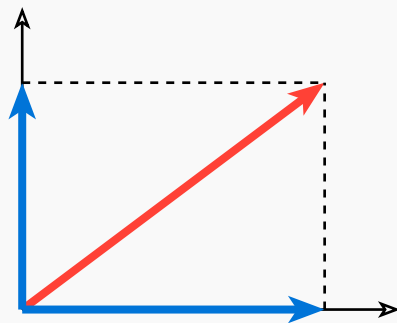
狭义相对性原理

- 从伽利略相对性原理到狭义相对性原理
- 相对论 = 狭义相对性原理 + 光速不变原理
- 惯性参考系之间的坐标变换必须是
Lorentz 变换
- 运动方程在 Lorentz 变换下需要保持不变
- 寻找在经典力学范围外，如何写出作用量的
线索

时空观

力学和时空观密切联系：运动规律是在时空背景上加以描述的。

坐标：向量在基矢上的分解系数。 $x = \sum_{j=1}^3 x^j e_j$



坐标变换:

$$x = \sum_{j=1}^3 x^j e_j = \sum_{j=1}^3 x'^j e'_j$$

众所周知，伽利略坐标变换下，不同参照系下光速不可能不变。

伽利略坐标变换:

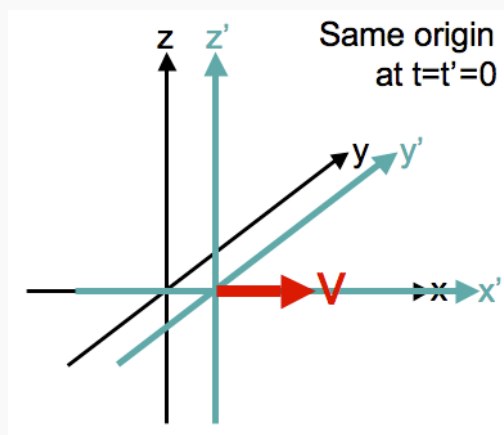
$$x' = x - vt, \quad y' = y, \quad z' = z, \quad t' = t.$$

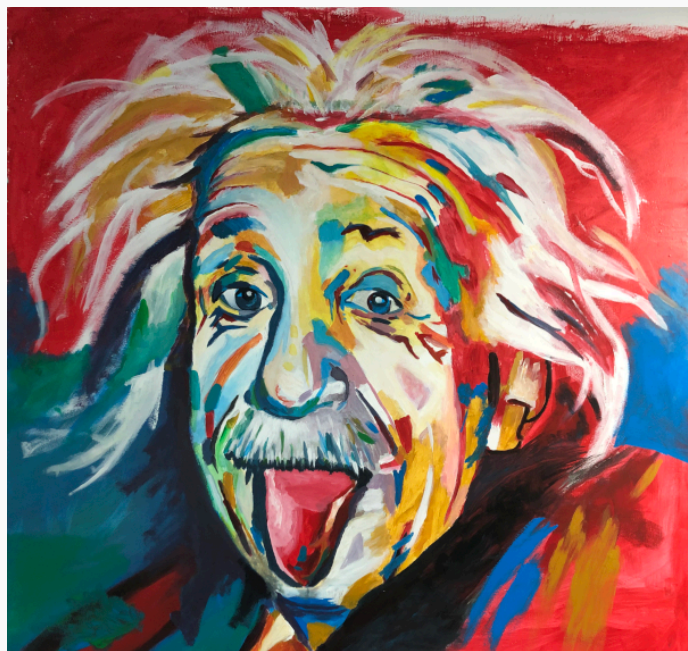
速度变换公式:

$$\mathbf{v}' = \frac{d\mathbf{x}'}{dt} = \frac{d\mathbf{x}}{dt} - \mathbf{V} = \mathbf{v} - \mathbf{V}$$

- 同时性: 统一计时, 空间各点的时间流逝 $dt' = dt$ 皆一样。
- 不同惯性参考系, 同一时刻各方向线元长度也不变:

$$dx' = dx - v dt, \quad dy' = dy, \quad dz' = dz.$$





伊尔夏提墙绘

为了让光速不变原理和相对性原理相容，爱因斯坦认为惯性参考系之间的时空坐标变换不是伽利略变换，而应该是洛伦兹变换。

狭义相对论的提出背景...

变换中的不变量

变换中的不变量:

- 转动、平移、镜像等操作下的线元长度
- 不可伸缩的绳子在不同形状下的长度
- 拓扑不变量

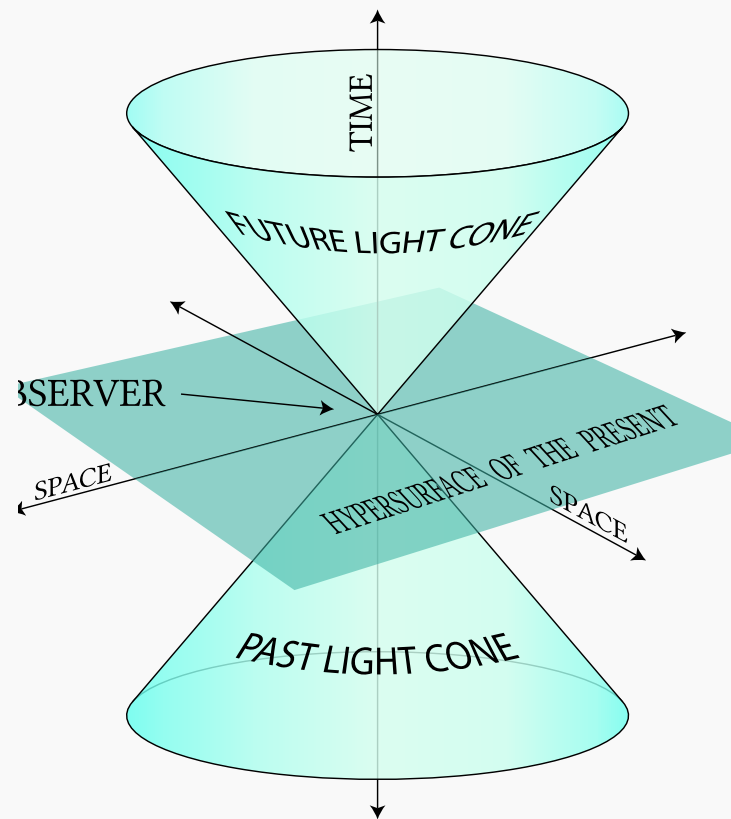
光速如何成为坐标变换中的不变量?

- 在 Δt 时间间隔中走过 $\Delta \ell \equiv \sqrt{(\Delta x)^2 + (\Delta y)^2 + (\Delta z)^2} = c\Delta t$.
- 在另一个参考系中, 光速不变要求 $\sqrt{(\Delta x)^2 + (\Delta y)^2 + (\Delta z)^2} = c\Delta t'$
- 因此, 以下是不变量, 被称为时空间隔

$$(\Delta s)^2 = c^2(\Delta t)^2 - (\Delta x)^2 - (\Delta y)^2 - (\Delta z)^2.$$

变换中的不变量

- 对于光的轨迹 $x(t)$ 上的两点:
 $(\Delta s)^2 = 0$
- $(\Delta s)^2 > 0$: 类时 (timelike) 间隔
- $(\Delta s)^2 < 0$: 类空 (spacelike) 间隔

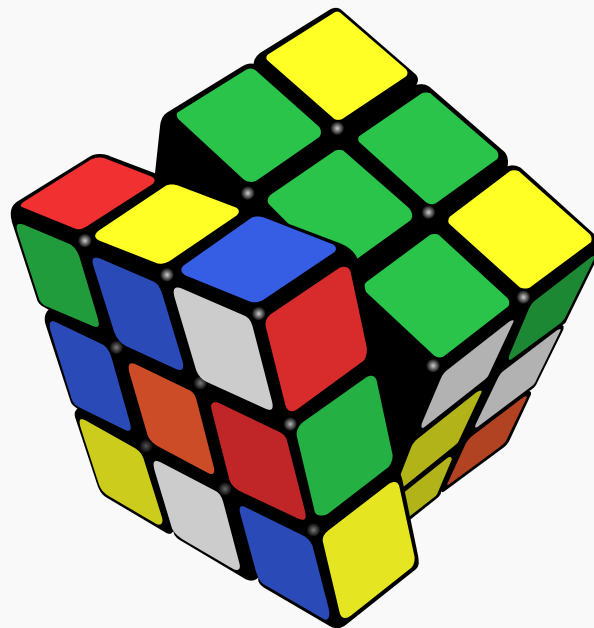


变换中的不变量

以变换中的不变量来分类“变换”（或者说“操作”）

群的概念：满足以下条件的操作的集合

- 有一个恒等操作
- 操作的复合仍在该集合中
- 每一个操作都存在逆操作



连续变换群可以通过微操作来理解。

线元长度和度规

- 逆变 4 矢量: $x^\mu = (x^0, x^1, x^2, x^3) = (ct, x, y, z)$ 是时空坐标
- 小线元: $dx^\mu = (dx^0, dx^1, dx^2, dx^3) = (c dt, dx, dy, dz)$
- 无限小距离的普遍定义:

$$ds^2 = g_{\mu\nu} dx^\mu dx^\nu$$

- 时空间隔对应的度规被称为**闵可夫斯基度规**

$$g_{\mu\nu} = \begin{pmatrix} 1 & & & \\ & -1 & & \\ & & -1 & \\ & & & -1 \end{pmatrix}$$

- 因为时空间隔可以为负, 因此度规还有一种取法为 $-g_{\mu\nu}$
- 度规张量正比于单位矩阵的情况, 对应**欧式几何**; 其他为**非欧几何**



闵可夫斯基

非欧几何简介



Nikolai Lobachevsky

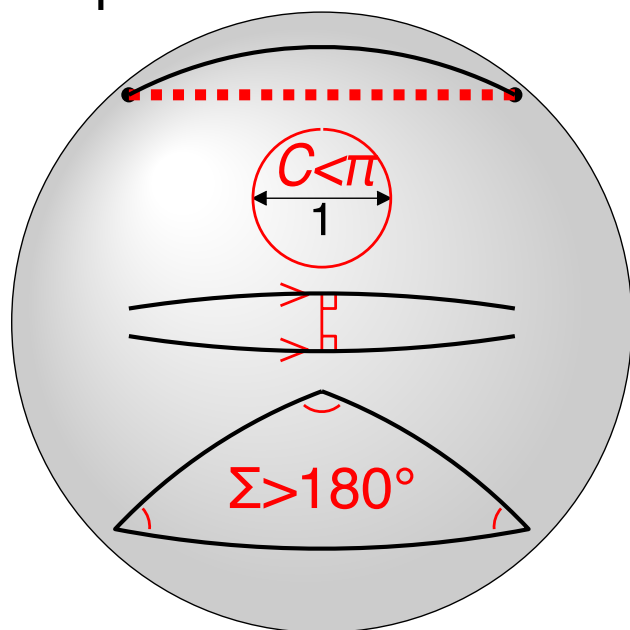


Carl Friedrich Gauss

- 欧几里得几何学第五公理：给定一条直线，通过此直线外的任何一点，有且只有一条直线与之平行。
- 罗巴切夫斯基（Lobachevskij），几何学的哥白尼。改变第五公理，仍能得到自治的几何学（双曲几何）。非欧几何
- 高斯：未发表

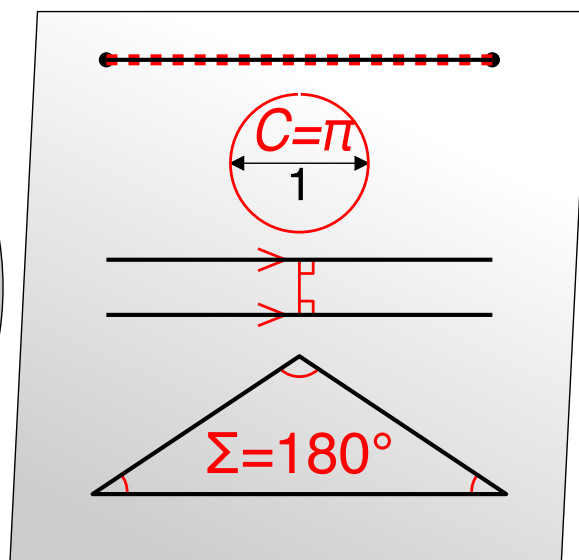
非欧几何简介

Elliptic geometry
positive curvature



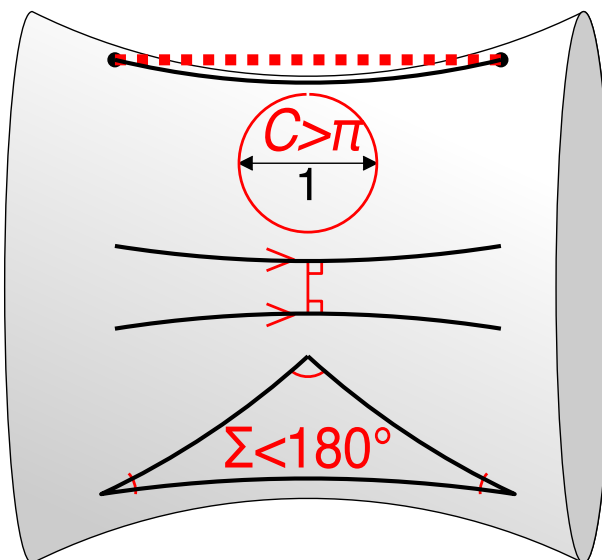
sphere

Euclidean geometry
zero curvature



Euclidean plane

Hyperbolic geometry
negative curvature



saddle surface

https://commons.wikimedia.org/wiki/File:Comparison_of_geometries.svg#/media/File:Comparison_of_geometries.svg

Lorentz 变换

坐标变换关系 $x \rightarrow x'$ 诱导的线元之间的变换关系必是线性的

$$dx'^{\mu} = \Lambda^{\mu}_{\nu} dx^{\nu}$$

时空间隔的变化

$$ds'^2 = g_{\mu\nu} dx'^{\mu} dx'^{\nu} = g_{\mu\nu} (\Lambda^{\mu}_{\alpha} dx^{\alpha}) (\Lambda^{\nu}_{\beta} dx^{\beta}) = (\Lambda^{\mu}_{\alpha} g_{\mu\nu} \Lambda^{\nu}_{\beta}) dx^{\alpha} dx^{\beta}$$

将上式与 $ds^2 = g_{\alpha\beta} dx^{\alpha} dx^{\beta}$ 对比并利用 $ds^2 = ds'^2$, 可得

$$\Lambda^{\mu}_{\alpha} g_{\mu\nu} \Lambda^{\nu}_{\beta} = g_{\alpha\beta}$$

矩阵乘法形式

$$ds'^2 = dx^{\top} \Lambda^{\top} g \Lambda dx \Rightarrow \Lambda^{\top} g \Lambda = g$$

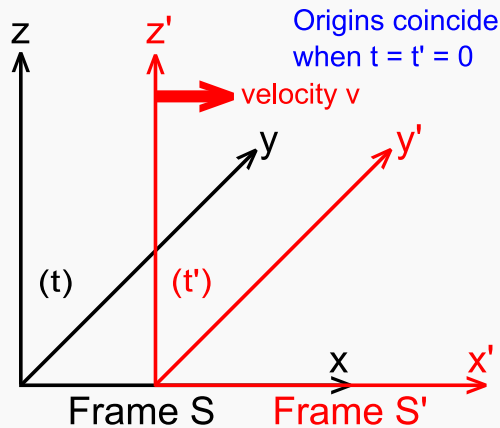
Lorentz 变换群

满足以下条件的变换 Λ 构成一个群（Lorentz 群），能保证任意两个事件（时空点）的间隔不变：

$$\Lambda^T g \Lambda = g$$

- 群的生成元：微操作（无限小变化）的分解
- 考虑变换：从静止参考系到相对 x 方向匀速 V 的惯性参考系，质点坐标的变化

Lorentz 变换



- 转动群可以分解成三个方向转动轴来分析
- 线性变换:

$$\begin{pmatrix} c dt' \\ dx' \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \cosh \varphi & -\sinh \varphi \\ -\sinh \varphi & \cosh \varphi \end{pmatrix} \begin{pmatrix} c dt \\ dx \end{pmatrix}$$

$$c^2 t^2 - x^2 = (ct, x) \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & -1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} ct \\ x \end{pmatrix}$$

$$\begin{pmatrix} \cosh \varphi & -\sinh \varphi \\ -\sinh \varphi & \cosh \varphi \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & -1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \cosh \varphi & -\sinh \varphi \\ -\sinh \varphi & \cosh \varphi \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & -1 \end{pmatrix}$$

双曲函数

$$\cosh \varphi = (e^\varphi + e^{-\varphi})/2, \quad \sinh \varphi = (e^\varphi - e^{-\varphi})/2.$$

Lorentz 变换

SO(1,1) 群和 SO(2)群的对比

- 不变量: $c^2 dt^2 - dx^2$
- 参数化表示

$$\Lambda(\varphi) = \begin{pmatrix} \cosh \varphi & -\sinh \varphi \\ -\sinh \varphi & \cosh \varphi \end{pmatrix}$$

- 不变量: $dx^2 + dy^2$
- 参数化表示

$$O(\theta) = \begin{pmatrix} \cos \theta & -\sin \theta \\ \sin \theta & \cos \theta \end{pmatrix}$$

- 如何确定 φ 与参考系相对速度 V 之间的关系?
- 考虑特殊情况, ' 参考系为静止参考系, 因此空间坐标没有变化.

$$\begin{pmatrix} c d\tau \\ 0 \end{pmatrix} \rightarrow \begin{pmatrix} c dt \\ dx \end{pmatrix} = \Lambda(-\varphi) \begin{pmatrix} c d\tau \\ 0 \end{pmatrix} = c d\tau \begin{pmatrix} \cosh \varphi \\ \sinh \varphi \end{pmatrix}$$

Lorentz 变换

两个参考系时空间隔的不变关系。静止参考系时间变化为 $d\tau$ ，坐标没有变化

$$\begin{aligned}c^2 d\tau^2 &= c^2 dt^2 - dx^2 \\ \Rightarrow c d\tau &= \sqrt{c^2 dt^2 - dx^2} = c dt \sqrt{1 - V^2/c^2} \\ \Rightarrow dt &= \gamma d\tau \text{ with } \gamma \equiv \frac{1}{\sqrt{1 - V^2/c^2}}.\end{aligned}$$

可得

$$\cosh \varphi = \gamma$$

$$\sinh \varphi = \cosh^2 \varphi - 1 = \gamma^2 - 1 = \beta\gamma$$

Lorentz 变换

其中 $\beta \equiv \frac{v}{c}$

相对论性自由粒子的拉格朗日力学

- 作用量: 正比于自由粒子的世界线长度

$$S = -mc \int_a^b ds$$

- 拉格朗日量:

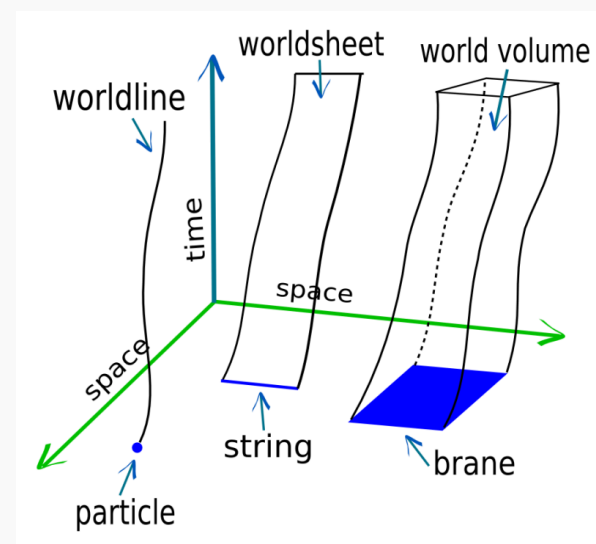
$$L = -mc^2 \sqrt{1 - v^2/c^2}.$$

来自于

$$\int_a^b ds = \int_a^b \sqrt{c^2 dt^2 - d\mathbf{x}^2} = \int_a^b \sqrt{1 - v^2/c^2} c dt$$

- 广义动量

$$\mathbf{p} = \frac{\partial L}{\partial \mathbf{v}} = \gamma m \mathbf{v}.$$



相对论性自由粒子的最小作用量变分

另一种导出运动方程的方法, 对 ds 而不是 dt 做作用量积分

$$\begin{aligned} 0 = \delta S &= -mc \int_a^b \delta \sqrt{dx_\mu dx^\mu} \\ &= -mc \int_a^b \frac{dx_\mu \delta dx^\mu}{\sqrt{dx_\mu dx^\mu}} = -mc \int_a^b \frac{dx_\mu d\delta x^\mu}{ds} \\ &= -mc \frac{dx_\mu}{ds} \delta x^\mu \Big|_a^b + mc \int_a^b \frac{d^2 x^\mu}{ds^2} \delta x^\mu ds \end{aligned}$$

自由粒子的欧拉-拉格朗日方程

$$\frac{d^2 x^\mu}{ds^2} = 0 \text{ for } \mu = 0, 1, 2, 3$$

第二章作业第 3, 4 题 (第 5 周交)