Для изучения сложных вопросов необходимо изучить преобразования, связывающие две различные инерциальные системы отсчёта.

Пространство \mathbb{R}^4 будем называть пространством-временем. Выберем в \mathbb{R}^4 базис $e_1=e_x=(1,0,0,0),$ $e_2=e_y=(0,1,0,0),$ $e_3=e_z=(0,0,1,0)$ и $e_t=(0,0,0,1).$ Каждая точка $p\in\mathbb{R}^4$ имеет три пространственных координаты (x,y,z) и временную координату t, так что $p=(x,y,z,t)=xe_x+ye_y+ze_z+te_t=(\vec{v},t).$ Эту систему координат будем называть системой отсчёта лаборатории.

Например, яблоко в момент времени 5 и координатами (2, -3, 10) будем описывать точкой (2, -3, 10, 5). Равноускоренное падение этого яблока вниз из этой точки — это набор точек $(2, -3, 10 - g\tau^2/2, 5 + \tau)$. Равномерное движение мотоциклиста — например, набор точек (30t, 40t, 150, t). Множество точек в \mathbb{R}^4 , соответствующих данной частице во все моменты времени, называется мировой линией частицы.

Задача 1. Опишите мировую линию а) покоящейся частицы;

- б) равномерно двигающейся частицы;
- в) Как выглядит в пространстве-времени покоящийся стержень?
- г) Равномерно без вращения двигающийся стержень?

Другая система, называется *инерциальной*, если любая точка двигается в ней равномерно и прямолинейно тогда и только тогда, когда она двигается равномерно и прямолинейно в системе отсчёта лаборатории.

Обозначения: Для того, чтобы не путать разные системы координат, мы будем добавлять штрихи в системе координат «ракеты»: O' для начала координат, $e_{1'}=e_{x'},\ e_{2'}=e_{y'},\ e_{3'}=e_{z'}$ и $e_{t'}$ — для базисных векторов; (x^1',x^2',x^3',t') или (x',y',z',t') — для координат.

Задача 2. Идут, значит, два чувака. **a)** Если один дойдёт, то куда денется второй? **б)** А первый? **в)** Ну а третий?

Задача 3. Идут, значит, два чувака. **a)** Если один дойдёт, то куда денется второй? **б)** А первый? **в)** Ну а третий?

Задача 4. Идут, значит, два чувака. **а)** Если один дойдёт, то куда денется второй? **б)** А первый? **в)** Ну а третий?

Задача 5. Покажите, что имеет смысл рассматривать только аффинные замены координат.

Задача 6. Пусть f — аффинное преобразование \mathbb{R}^4 .

- а) Докажите, что f(p) f(0) линейное преобразование. Обозначим его через A.
- **б)** Докажите, что f(p) = Ap + f(0).

Задача 7. Пусть $f: \mathbb{R}^4 \to \mathbb{R}^4$ — замена координат. По предыдущей задаче $f(\vec{p}) = A\vec{p} + \vec{v}$. В классической теории мы не властны над временем. Это означает, что A(x,y,z,t) = (x',y',z',t). Как может выглядеть матрица A (в координатах лаборатории и ракеты)?

Задача 8. Найдите A и \vec{v} для следующих систем отсчёта ракеты: **a)** оси ракеты сонаправлены с осями лаборатории, начало координат ракеты (то есть сама ракета) движется вдоль оси x со скоростью u, в момент времени 0 центры совпадают;

б) в момент времени 0 ракета находится в точке (3,4,5) и движется вдоль оси y со скоростью u.

Задача 9. Какие элементы в матрице A отвечают за движение центра координат системы ракеты? Далее всегда считаем, что в момент времени 0 центры совпадают, то есть f линейно.

Задача 10. а) Опишите мировую линию лаборатории (она находится в точке (0,0,0) в своей системе отсчёта) в координатах лаборатории и в координатах ракеты из задачи 5a).

- **б)** Пусть ракета летит так, что в момент времени 1 она находится в точке $\vec{v}=(v^x,v^y,v^z)$. Как выглядит матрица перехода в систему отсчёта ракеты?
- **в**) В системе лаборатории ракета летит со скоростью \vec{v} , в системе отсчёта ракеты табуретка летит со скоростью \vec{w} . Как получить матрицу перехода из системы лаборатории в систему табуретки? С какой скоростью летит табуретка в системе лаборатории?
- **Задача 11.** Опишите множество точек в пространстве-времени в координатах лаборатории и в координатах ракеты из 5a), которые соответствуют покоящемуся в лаборатории стержню длины 1 м направленному вдоль a) оси Ox; б) оси Oy; в) лежащему в плоскости xOy под углом φ к оси Ox.
- **Задача 12.** В плоскости xOy под углом φ к оси Ox в системе отсчёта лаборатории со скоростью u запустили шарик. Найдите его мировую линию и угол к оси O'x' в системе ракеты из 5a) (выразить его косинус и тангенс через $\cos \varphi$ и $\operatorname{tg} \varphi$ соответственно).