

Day 2

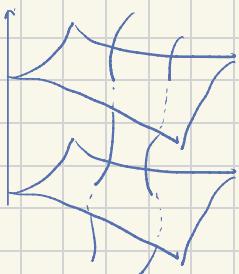
## 构形空间

首先化简 (构形) 这个概念可以推广到速度和加速度。每一点的场强区域。不考虑所有可取位形的集合称为构形空间 (实际应该叫“构形流形”)

不强的演化可以用“坐标线”展示出来：广义坐标对构形空间的参数化，选取一组能唯一确定某个位形的独立变量。

称可逆变换  $\dot{q}^a \rightarrow \tilde{q}^a = \tilde{q}^a(t, \dot{q})$  为广义场的互换。有两种情况看得互换  $\left\{ \begin{array}{l} \text{令 } \dot{q} \rightarrow \dot{q}' \text{ 而点不变} \\ \text{之从 } p \rightarrow p' \text{ 且有 } q|_p = q'|_{p'} \end{array} \right.$

(广义场有新表达 = 新流形)。



若我们通过测量函数在某点处的导数来确定其函数形式，则我们需要测量元空间所导。转动的是牛二告诉我们的： $\vec{F} = m\vec{a}$   
 $F = F_1(q, \dot{q})$  由  $\vec{F}$  次反  $\vec{F}$  往往由  $\vec{a}$  或  $\vec{v}$  确定  $\Rightarrow$  我们有  $f'(t) = F(f(t), f'(t))$  从而我们上得到  $\vec{v}$  所以即可。

因此，确定一个力学系统随时间的演化只需两个初始条件：位置、速度。定义广义速度： $v^a = \frac{dq^a(t)}{dt} = \dot{q}^a$ ，  
 可以将位置与速度合在一起，称作广义“状态”  $\rightarrow$  状态空间(相空间)。 $\rightarrow$  类比世物或有不相关的“相流”。

广义坐标变换自然诱导广义速度变换。 $\dot{q}^a = \frac{d\tilde{q}^a}{dt} = \sum_b \frac{\partial \tilde{q}^a}{\partial q^b} \cdot \dot{q}^b + \frac{\partial \tilde{q}^a}{\partial t}$ 。这可以直看出： $\frac{\partial \tilde{q}^a}{\partial q^b} = \frac{\partial \tilde{q}^a}{\partial q^b} \Rightarrow$  广义坐标变换下的向量变换。

躺在不同空间对应状态空间中的一部名“约束”。 $\dot{q}(t), q(t), \dot{q}(t) = 0$ 。不等于  $\Rightarrow$  定常。一个定常约束可以通过拉进一个加不等或非定常。

不得约束  $\rightarrow$  “单侧”而等  $\rightarrow$  “双侧” 我们称对系统运动做出的直接限制称为“完整约束”。 $\dot{q}(t), q(t), -q(t) = 0$ 。

< 非完整约束：对不能从位形空间中一点演化至另一点的“限制”

若对  $\dot{q}(t)$  做高阶  $\Rightarrow$  由  $\dot{q}(t) = 0$  然后应有  $\frac{d}{dt} \frac{d\dot{q}}{dq} \delta q = 0 \Rightarrow$  广义坐标的基本并非微分。由于  $\left[ \frac{d\dot{q}}{dq} \right]$  为曲面张量，所以可能的运动与真正。

对于完整约束方程直接降低度数或全称数目。而对于非完整约束，约束降低了“虚位移”的独立数目。 $\left\{ \begin{array}{l} \text{对于“虚位移”} \\ \text{对于“实位移”} \end{array} \right.$

$\Rightarrow$  我们将自由度定义为产生不“实位”的独立数目(独立“虚位移”数目)。

$$\left\{ \begin{array}{l} \delta x - R \cos \theta \delta \phi = 0 \\ \delta y - R \sin \theta \delta \phi = 0 \end{array} \right.$$

我们采用4D向量 $\xi_{x0,1,2,3} = \{ct, x, y, z\}$ , 将时空间离化. 既然一个粒子在时空中的运动正交其“世界线”.

两个垂直于时间轴与10<sup>10</sup>光年处, 取得空间中平行的直面. 它们之间距离 $d$ 方有以下形式 $(ds)^2 = g_{rr}(dr)^2 + (dq)^2$ . 这里 $g_{rr}$ 为度规, 它是时标的 $(g_{rr}-g_{tt})$ , 因为 $t$ 垂直.

我们使用上标 $ab$ ,  $g^{ab}$ 表示度数的逆. 我们当然有 $g^{ac}g_{cb} = \delta^a_b$ . 而在很相中 我们使用的时空间离在坐标基下的矩阵为 $\text{diag}(-1, 1, 1, 1)$ .

该度数可用于描场升降 e.g.  $A_a = g_{ab}A^b$  而度数的定义为:  $A \cdot B = g_{ab}A^aB^b$ . 对于闵可夫时空, 有 $g_{rr}=1/r$ . 但度数要变和速度 $c$ 的增加并导致时钟会变慢. 不变量 $ds$ 进行物理现象的预测时, 我们需要“观看者”.

一个观看就是一个粒子(显然, 观看也有其世界线). 该世界线的间隔参数被称为该观看者的固有时(proper time).  
从而有:  $\tau - x^\mu = x^\mu(\tau)$ ,  $||ds|| = c.d\tau$ . 每个“观看”的世界线在自己的世界线上有一事半发生. 则它将“预测”这一事件. 若我们希望预测某一时刻区域的全部事件, 则在区域内外设置观看(但是它们的世界线不相交). 这些观看的集合称为参考系. 特性不: 时钟快慢一致, 空间各向同性.

**伽利略相对性原理:** 物理定律对于全体坐标, 在不同惯性系中的值一般不同. 而物理规律对所有惯性系取值相同.

**伽利略变换:**  $x^\mu \rightarrow \hat{x}^\mu = \Gamma^\mu_r x^\nu$ .  $\Gamma^\mu_r = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ \frac{v_0}{c} & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$  时空弦 $(ds)^2 = -c^2 dt^2 + \delta_{ij} dx^i dx^j$ . 在该变换下必然并不等式.