

# گرایش

امیرحسین ابراهیم نژاد

۹ مهر ۱۴۰۲

فهرست مطالب

تبدیلات ۲ به ۳:

$$\begin{cases} \vec{x}_3 = R_{23}\vec{x}_2 + \vec{u}_{23}t_2 + \vec{x}_{023} \\ t_3 = t_2 + t_{023} \end{cases} \quad (۹)$$

۱ نیوتن

اما نکته جالب این است که میتوان یک تبدیل گالیله از ۱ به ۳ نیز پیدا کرد با جاگذاری تبدیلات ۱ به ۲ در ۲ به ۳:

$$\begin{cases} \vec{x}_3 = (R_{23} \cdot R_{12})\vec{x}_1 + (R_{23}\vec{u}_{12} + u_{23})t_1 + \vec{x}_{023} + \vec{x}_{12} \\ t_3 = t_1 + t_{023} + t_{012} \end{cases} \quad (۱۰)$$

۲ اصل کمترین کنش

این اصل بیان میکند که مسیر واقعی ذره بین دو نقطه از بین تمام مسیر های ممکن مسیریست که کنش را اکسترم کند:

$$S = \int_{t_1}^{t_2} dt \mathcal{L}(\vec{x}, \vec{v}, t) \quad (۱۱)$$

با حل تحلیل میتوان به معادلات حرکت رسید:

$$\delta S = \int_{t_1}^{t_2} dt \left( \frac{\partial \mathcal{L}}{\partial \vec{x}} \cdot \delta \vec{x} + \frac{\partial \mathcal{L}}{\partial \vec{v}} \delta \vec{v} \right) \quad (۱۲)$$

$$= \int_{t_1}^{t_2} dt \left( \frac{\partial \mathcal{L}}{\partial \vec{x}} - \frac{d}{dt} \frac{\partial \mathcal{L}}{\partial \vec{v}} \right) \cdot \delta \vec{x} + \frac{\partial \mathcal{L}}{\partial \vec{v}} \cdot \delta \vec{x} \Big|_1^2 \quad (۱۳)$$

$$\frac{d}{dt} \frac{\partial \mathcal{L}}{\partial \vec{v}} = \frac{\partial \mathcal{L}}{\partial \vec{x}} = 0 \quad (۱۴)$$

اگر تقارن گالیله بخواهد برقرار باشد لاگراژی نمیتواند به زمان بستگی داشته باشد

$$S = \int_{t_1}^{t_2} dt \mathcal{L}(\vec{x}, \vec{v}, t) \quad (۱۵)$$

وقتی به ذره این نیرو وارد شود میتوان این کنش را به صورت:

$$S = \int_{t_1}^{t_2} dt \mathcal{L}(\vec{x}, \vec{v}, t) + \frac{dF}{dt} \quad (۱۶)$$

در نتیجه همیشه میتوان مشتقی از یک تابع وابسته به مکان و زمان را نیز وارد لاگراژی کرد. حالا برای اینکه تحت boost گالیله نیز ناوردا باشد و بتوان بین دو مختصه با سرعت متفاوت تبدیل کرد مینویسیم:

$$\mathcal{L}(v'2) = \mathcal{L}(v^2 + u^2 + 2\vec{u} \cdot \vec{v}) \quad (۱۷)$$

بدین ترتیب

$$\mathcal{L}(v^2) + 2\vec{u} \cdot \vec{v} \frac{\partial \mathcal{L}}{\partial v^2} \quad (۱۸)$$

برای سرعت های بسیار کتر از  $u$  حالا باید قسمت اضافه شده به لاگراژی به فرم ۱۶ تبدیل شود که این تنها با ثابت بودن  $\frac{\partial \mathcal{L}}{\partial v^2}$  بدین ترتیب میتوان نوشت:

$$\frac{\partial \mathcal{L}}{\partial v^2} = \frac{1}{2}m = \text{constant} \quad (۱۹)$$

$$\mathcal{L} = \frac{1}{2}mv^2 \quad (۲۰)$$

$$|\vec{v}| = \left| \frac{d\vec{x}}{dt} \right| \quad (۱)$$

$$dt = \frac{|d\vec{x}|}{|\vec{v}|} \quad (۲)$$

حالا هانتور که برای فاصله مفاهیمی مثل متر و فوت در نظر گرفته بودیم برای زمان نیز یک حرکت مشخص را به عنوان مرجع قرار میدهیدیم و به آن زمان میگویم. بعد از داشتن حرکت استاندارد میتوانیم زمان را هم اندازه گیری میکنیم. حالا اگر دقت کنید ما داریم در فیزیک نیوتنی حرکت یک جسم را برحسب یک حرکت استاندارد مینویسیم. حالا مشکل مکانیک نیوتنی اینجا مشخص میشه برای مثال حرکت آونگ و ساعت خیلی استاندارد نیستند. چطور ما این هارا استاندارد در نظر میگیریم.

زمانی که نیوتن تصمیم به ساختن مکانیک خود داشت باید از تقارن های سیستم مختصات خود حرف میزد. زمان از ابتدا بوده و گذر زمان بر حسب یک مبدا زمانی بینا میشود. بدین ترتیب تبدیلی که برای زمان در نظر باید گرفت اهمیتی به مبدا نمیدهد.

$$t' = t + t_0 \quad (۳)$$

همچنین با تغییر مبدا مختصات نیز تغییری نخواهیم دید بدین ترتیب میتوان نوشت:

$$\vec{x}' = \vec{x} + \vec{x}_0 \quad (۴)$$

همچنین میتوان این تبدیل را به یک دوران نیز مجهز کرد:

$$\vec{x}' = R\vec{x} + \vec{x}_0 \quad (۵)$$

با این حال با پیشنهاد گالیله اگر سرعت دستگاه مختصات نسبت به فضای مطلق ثابت باشد، قوانین حرکت ناوردا خواهند بود.

$$\vec{x}' = R\vec{x} + \vec{u}t + \vec{x}_0 \quad (۶)$$

بدین ترتیب فرم کلی تبدیلات گالیله به شکل زیر است. حالا برای مثال تبدیلات زیر را از مختصات ۱ به مختصات ۳ مینویسیم:

$$(t_1, x_1) \rightarrow (t_2, x_2) \rightarrow (t_3, x_3) \quad (۷)$$

تبدیلات از ۱ به ۲:

$$\begin{cases} \vec{x}_2 = R_{12}\vec{x}_1 + \vec{u}_{12}t_1 + \vec{x}_{012} \\ t_2 = t_1 + t_{012} \end{cases} \quad (۸)$$