

бора систем отсчета, имеющих форминвариантную метрику, мы находимся? Открытие псевдоевклидовой геометрии пространства-времени позволило нам сформулировать физические законы как в инерциальных, так и в неинерциальных системах отсчета и этим самым опровергнуть ошибочное утверждение о неприменимости специальной теории относительности к ускоренным системам отсчета.

Покажем на примере релятивистски равноускоренной системы отсчета, каким образом можно найти все совокупности систем отсчета, метрика которых форминвариантна метрике исходной системы отсчета.

§ 19. Релятивистски равноускоренное движение

Для построения релятивистски равноускоренной системы отсчета нам необходимо прежде всего выяснить, какое движение следует называть релятивистски равноускоренным.

Как известно, в классической механике равноускоренным движением материальной точки называется движение под действием постоянной по величине и направлению силы

$$f^\alpha = \text{const.} \quad (19.1)$$

Перенося это определение на релятивистский случай, естественно называть релятивистски равноускоренным движением такое движение, которое происходит под действием постоянной по величине и направлению силы (19.1), но удовлетворяет уже уравнениям релятивистской механики:

$$m_0 c \frac{du^i}{ds} = F^i, \quad (19.2)$$

где $u^i = dx^i/ds$ — 4-вектор скорости частицы

$$u^i = \left[\frac{1}{\sqrt{1-v^2/c^2}}, \frac{v^\alpha}{c \sqrt{1-v^2/c^2}} \right]; \quad (19.3)$$

F^i — 4-вектор силы

$$F^i = \left[\frac{f^i v}{c^2 \sqrt{1-v^2/c^2}}, \frac{f^\alpha}{c \sqrt{1-v^2/c^2}} \right]; \quad (19.4)$$

f^α — обычная трехмерная сила,

Интервал для движущейся частицы в галилеевых координатах, как обычно, имеет вид

$$ds^2 = c^2 dt^2 - dx^2 - dy^2 - dz^2. \quad (19.5)$$

Учитывая, что для частицы, движущейся по закону

$$x = x(t); \quad y = y(t); \quad z = z(t)$$

дифференциалы dx , dy и dz не являются независимыми, а связаны с дифференциалом dt соотношениями

$$dx = v^x dt; \quad dy = v^y dt; \quad dz = v^z dt,$$

интервал (19.5) приведем к виду

$$ds^2 = c^2 dt^2 \left(1 - \frac{v^2}{c^2} \right). \quad (19.6)$$

Отметим, что величина $d\tau = dt \sqrt{1 - v^2/c^2}$ называется собственным временем движущейся частицы.

Уравнения движения (19.2) с учетом выражений (19.3), (19.4) и (19.6) принимают вид

$$\begin{aligned} m_0 \frac{d}{dt} \frac{1}{\sqrt{1 - v^2/c^2}} &= \frac{\mathbf{fv}}{c^2}; \\ m_0 \frac{d}{dt} \frac{\mathbf{v}}{\sqrt{1 - v^2/c^2}} &= \mathbf{f}. \end{aligned} \quad (19.7)$$

Эти уравнения впервые написал Пуанкаре [3], хотя обычно считают, что это сделал Планк [17]. Легко убедиться, что для малых скоростей ($v/c \ll 1$) уравнения (19.7) переходят в обычные уравнения Ньютона:

$$\frac{d}{dt} \frac{m_0 v^2}{2} = \mathbf{fv}; \quad m_0 \frac{d\mathbf{v}}{dt} = \mathbf{f}.$$

Покажем теперь, что первое из уравнений (19.7) является следствием остальных и может быть опущено. Для этого запишем трехмерные уравнения движения (19.7) в виде

$$\frac{m_0}{\sqrt{1 - v^2/c^2}} \frac{d\mathbf{v}}{dt} + \frac{m_0 \mathbf{v}}{(1 - v^2/c^2)^{3/2}} \left(\frac{\mathbf{v}}{c^2} \frac{d\mathbf{v}}{dt} \right) = \mathbf{f}. \quad (19.8)$$

Умножая уравнение (19.8) скалярно на \mathbf{v}/c^2 , получим

$$\frac{m_0}{(1-v^2/c^2)^{1/2}} \left(\frac{\mathbf{v}}{c^2} \frac{d\mathbf{v}}{dt} \right) = \frac{\mathbf{v}}{c^2} \mathbf{f}. \quad (19.9)$$

Преобразуя левую часть этого уравнения, приходим к первому уравнению системы (19.7)

$$m_0 \frac{d}{dt} \frac{1}{\sqrt{1-v^2/c^2}} = \frac{m_0}{(1-v^2/c^2)^{3/2}} \left(\frac{\mathbf{v}}{c^2} \frac{d\mathbf{v}}{dt} \right) = \mathbf{f} \frac{\mathbf{v}}{c^2}.$$

Отметим также, что в силу уравнения (19.9) релятивистские уравнения движения (19.8) мы можем записать в квазиклассическом виде:

$$m_0 \frac{d\mathbf{v}}{dt} = \left[\mathbf{f} - \frac{\mathbf{v}}{c^2} (\mathbf{v}\mathbf{f}) \right] \sqrt{1-v^2/c^2}.$$

Таким образом, релятивистски равноускоренное движение должно удовлетворять уравнению

$$\frac{d}{dt} \frac{\mathbf{v}}{\sqrt{1-v^2/c^2}} = \frac{\mathbf{f}}{m_0} = \mathbf{w} = \text{const.} \quad (19.10)$$

Найдем, по какому закону изменяются с течением времени координаты материальной точки, движущейся релятивистски равноускоренно. Интегрируя уравнение (19.10) по времени, получим

$$\frac{\mathbf{v}}{\sqrt{1-v^2/c^2}} = \mathbf{w}t + \mathbf{v}_0; \quad \mathbf{v}_0 = \frac{\mathbf{v}(0)}{\sqrt{1-v^2(0)/c^2}}. \quad (19.11)$$

Разделим это равенство на c , возведем обе части его в квадрат и прибавим к его правой и левой частям по единице. В результате получим

$$\frac{1}{1-v^2/c^2} = 1 + \frac{(\mathbf{w}t + \mathbf{v}_0)^2}{c^2}. \quad (19.12)$$

Тогда из выражений (19.11) и (19.12) имеем

$$\mathbf{v} = \frac{d\mathbf{r}}{dt} = \frac{\mathbf{w}t + \mathbf{v}_0}{\sqrt{1 + \frac{(\mathbf{w}t + \mathbf{v}_0)^2}{c^2}}}.$$

Интегрируя это дифференциальное уравнение, получим закон релятивистски равноускоренного движения:

$$\begin{aligned} \mathbf{r} = \mathbf{r}_0 + \frac{w c^2}{w^2} \left[\sqrt{1 + \frac{(w t + \mathbf{v}_0)^2}{c^2}} - 1 \right] + \\ + \frac{c}{w} \left(\mathbf{v}_0 - w \frac{(\mathbf{v}_0 w)}{w^2} \right) \ln \left[\frac{w t}{c} + \frac{\mathbf{v}_0 w}{c w} + \sqrt{1 + \frac{(w t + \mathbf{v}_0)^2}{c^2}} \right]. \end{aligned} \quad (19.13)$$

Собственное время частицы будет изменяться при этом по закону

$$\tau = t_0 + \frac{c}{w} \ln \left[\frac{w t}{c} + \frac{\mathbf{v}_0 w}{c w} + \sqrt{1 + \frac{(w t + \mathbf{v}_0)^2}{c^2}} \right]^2. \quad (19.14)$$

§ 20. Группа релятивистски равноускоренных систем отсчета

Пусть инерциальная и релятивистски равноускоренная система отсчета имеют одинаковую ориентацию осей координат, и релятивистски равноускоренная система движется без начальной скорости ($\mathbf{v}_0 = 0$) вдоль оси x инерциальной системы отсчета. Тогда, если считать, что при $t = 0$ их начала координат совпадали, из выражения (19.13) получим закон движения начала координат релятивистски равноускоренной системы отсчета:

$$x_0 = \frac{c^2}{w} \left[\sqrt{1 + \frac{w^2 t^2}{c^2}} - 1 \right].$$

Поэтому формулы преобразования координат при переходе от инерциальной системы отсчета (X, T) к релятивистски равноускоренной системе (x, t) будут иметь вид

$$x = X - x_0 = X - \frac{c^2}{w} \left[\sqrt{1 + \frac{w^2 T^2}{c^2}} - 1 \right].$$

Преобразование времени можно задать произвольно. Рассмотрим последовательно два наиболее интересных случая:

а) когда время остается одним и тем же в обеих системах отсчета:

$$t = T;$$