

6.4 物理法則の相対論的定式化

22
1/17

座標変換 $x' = \Lambda x \dots$ (*) が良いふるまいをする量と def した

定義 6.22 (*) の下 v について和 x^μ は同じ変換性

$v'^\mu = \Lambda^\mu_\nu v^\nu$ と変換する量と反変 vector

$v'_\mu = (\Lambda^{-1})^\nu_\mu v_\nu$ " 共変 vector

$(= v_\nu (\Lambda^{-1})^\nu_\mu)$

行列 Λ の上向き (反変成分) 下向き (共変成分)

例 6.23 $\begin{cases} dx^\mu : \text{反変 vector} \\ \partial_\mu := \frac{\partial}{\partial x^\mu} : \text{共変 vector} \end{cases}$

$\begin{cases} V \ni \text{接 vector} = X = X^\mu \partial_\mu \\ V^* \ni \text{余接 vector} = \omega = \omega_\mu dx^\mu \end{cases}$ 双対

X, ω が座標のとり方によらない $\Leftrightarrow \begin{cases} X^\mu : \text{反変} \\ \omega_\mu : \text{共変} \end{cases}$

$\odot (\text{共変})_\mu (\text{反変})^\mu \xrightarrow{(*)} (\text{共変})_\nu (\Lambda^{-1})^\nu_\mu \Lambda^\mu_\rho (\text{反変})^\rho = (\text{共変})_\mu (\text{反変})^\mu$

$\langle V \text{ と } V^* \text{ の関係と } V \text{ の内積を用いた議論} \rangle \delta^\nu_\rho$

まず $V = (\mathbb{R}^n, \langle \cdot | \cdot \rangle)$ とする
標準内積 (\Leftrightarrow ユークリッド空間)

$x = e_i x^i$
基底成分
(...) (:)

$g_{ij} := \langle e_i | e_j \rangle$ と計量 (metric) と呼ぶ (対称 $g_{ij} = g_{ji}$)

• 双対空間 $V^t \ni V^t := \text{Hom}(V, \mathbb{R})$ と $\{ \}$ 構成 [42]

V^t の基底 $f^i \ni f^i(e_k) = \delta^i_k$ と定めた V 上の n -次形式 (線形写像 $V \rightarrow \mathbb{R}$)

$$f^i(e_k) := \langle (g^{-1})^i_j e_j | e_k \rangle = (g^{-1})^i_j \overbrace{\langle e_j | e_k \rangle}^{g_{jk}} = \delta^i_k \quad \text{OK}$$

Fact $V^t = \langle \underbrace{f^1, \dots, f^n}_{\text{双対基底}} \rangle_{\mathbb{R}}, (V^t)^t \simeq V$

$$\langle f^i | f^j \rangle := \langle (g^{-1})^i_k e_k | (g^{-1})^j_l e_l \rangle = (g^{-1})^i_k (g^{-1})^j_l \overbrace{g_{kl}}^{\delta^k_l} = (g^{-1})^i_j$$

V^t の内積

※ 以後 $g^{ij} := (g^{-1})^i_j$ と略記 ($g^{ik} g_{kj} = \delta^i_j$)

• V の基底変換を考える

$$e'_i = e_j (R^{-1})^j_i \quad (= \underline{{}^t R^{-1}}_i \cdot e_j)$$

$$x = e'_i x'^i = e_j (R^{-1})^j_i x'^i = e_j x^j \quad \therefore x'^i = \underline{R^i}_j x^j$$

$$V^t \text{ での } f'^i = g'^i_j e'_j = R^i_k R^j_l g^{kl} e_m (R^{-1})^m_j = \underline{R^i}_k \overbrace{g^{kl}}^{\delta^m_l} e_l = \underline{R^i}_k g^{kl} e_l$$

宿題1 の式を用いて δ^m_l の等式を代入 (和の添字が重複しないよう注意する) (両辺の (浮いた) 添字が等しくなる)

$$g'^i_j = \langle e'_i | e'_j \rangle = g_{kl} (R^{-1})^k_i (R^{-1})^l_j$$

$$x^t = x_i f^i \text{ と表したとき } x'_i = x_i (R^{-1})^j_i = \underline{{}^t R^{-1}}_i \cdot x_j$$

• 内積を不変に保つ変換を考える (i.e. $\underline{g'^i_j} = g_{ij}$)

$$\langle x | y \rangle = \langle e_i x^i | e_j y^j \rangle = x^i g_{ij} y^j = x^k g_{kl} y^l \quad \begin{matrix} {}^t R g R = g \\ \Downarrow \end{matrix}$$

|| 基底変換

$$\langle e'_i x'^i | e'_j y'^j \rangle = \underline{x'^i} \underline{g'^i_j} \underline{y'^j} = \underline{R^i}_k x^k \underline{g_{ij}} \underline{R^j}_l y^l = x^k \underbrace{({}^t R)_k^i g_{ij} R^j_l}_{= g_{kl}} y^l$$

e_i : 正規直交基底 $\Rightarrow g_{ij} = \delta_{ij}$ (2-7% の訂正)

$\Rightarrow {}^t R R = 1$ (R : 直交行列) 連 2-7% の訂正 $\therefore {}^t R = R^{-1}$ より "共変 = 反変"

• 二から $V = (\mathbb{R}^{1,3}, \langle | \rangle)$ に戻す $(x^0 \equiv ct)$ (43)

$S^2 = -(x^0)^2 + (x^1)^2 + (x^2)^2 + (x^3)^2$: $O-1,3$ 不変 (命題 6.19)

$= {}^t x \eta x \xrightarrow{(*)} {}^t x \underbrace{{}^t \Lambda \eta \Lambda}_{\eta} x$ $\eta := \begin{pmatrix} 0 & & & \\ & 1 & & \\ & & -1 & \\ & & & -1 \end{pmatrix}$ 正定値性なし

$\eta \leftarrow$ これをみたす Λ 全体 = 広義 $O-1,3$ 群

定義 6.24 座標変換が広義 $O-1,3$ 群に従い、計量 $\eta = (\eta_{\mu\nu})$ を持つ 4次元空間とミンコフスキー空間を \uparrow ミンコフスキー計量

注 6.25 $x_\mu = \eta_{\mu\nu} x^\nu = (-x_0, x_1, x_2, x_3)$
 添字の上げ下げ 時間成分の上げ下げの符号が出る

定義 6.26 (tensor)

座標変換 $x^\mu = \Lambda^\mu_\nu x^\nu$ に以下のように変換する量 $T^{\mu_1 \dots \mu_p}_{\nu_1 \dots \nu_q}$ \uparrow tensor 積

p 階反変 q 階共変 ((p, q) 型) tensor とし。

$T^{\mu_1 \dots \mu_p}_{\nu_1 \dots \nu_q} = \Lambda^{\mu_1}_{\rho_1} \dots \Lambda^{\mu_p}_{\rho_p} ({}^t \Lambda^{-1})_{\nu_1}^{\sigma_1} \dots ({}^t \Lambda^{-1})_{\nu_q}^{\sigma_q} T^{\rho_1 \dots \rho_p}_{\sigma_1 \dots \sigma_q}$

特に $p = q = 0$ のとき T は scalar とし、 $T' = T$

< tensor の演算 > (詳しくは [線形] 5章) (1.1) \rightarrow (0.2)

(i) 添字の上げ下げ (共変 \leftrightarrow 反変) 例 $\eta_{\mu\nu} A^\nu_\rho = A_{\mu\rho}$

(ii) 添字の縮約 例 $A^{\mu\nu}{}_\nu = B^\mu, A^\mu B_\mu = C$ $\leftarrow \uparrow V^t, V$ 内積 \uparrow Tr B^k と δ^k といふ

(iii) tensor の微分 例 $\partial_\mu A(x) = B_\mu(x)$ $\uparrow V^t \otimes V \simeq \text{Hom}(V, V)$ \uparrow 射. [線形]

$(\partial^\mu := \eta^{\mu\nu} \partial_\nu : \text{反変})$

例 6.27 (Lorentz scalar)

物体と時計に動く時計を示す時間 44

(i) $S^2 = x_\mu x^\mu = -(ct)^2 + \vec{x}^2$ $(cdt)^2 = -dx_\mu dx^\mu = c^2(dt)^2 - (d\vec{x})^2$

(ii) 無限小の固有時間間隔 $d\tau := \frac{1}{c} \sqrt{dx_\mu dx^\mu} = dt \sqrt{1-\beta^2} = \frac{1}{\gamma} dt$

(iii) $d^4x = dx^0 dx^1 dx^2 dx^3$ ($|\det \Lambda| = 1$)

(iv) $\square := \eta^{\mu\nu} \partial_\mu \partial_\nu = -\partial_0^2 + \nabla^2$ (cf. P35 (W)) $v = |\vec{v}| = \left| \frac{d\vec{x}}{dt} \right|$

例 6.28 (Lorentz vector)

ラブラシアン 時間成分 空間成分 $\beta := \frac{v}{c}$

(i) 4元速度 $u^\mu := \frac{dx^\mu}{d\tau} = \gamma \frac{dx^\mu}{dt} (= \gamma(c, \vec{v})) \dots \textcircled{1}$ $\gamma = \frac{1}{\sqrt{1-\beta^2}}$

$u_\mu u^\mu = -\gamma^2(c^2 - v^2) = -c^2$ (一定) ... ②

(ii) 4元運動量 $p^\mu := m u^\mu \stackrel{\textcircled{1}}{=} \left(\underbrace{m\gamma c}_{p^0}, \underbrace{m\gamma \vec{v}}_{\vec{p}} \right) =: \left(\frac{E}{c}, \vec{p} \right) \dots \textcircled{3}$

$E = \frac{mc^2}{\sqrt{1-\beta^2}} \stackrel{\beta=0}{=} mc^2 + \frac{1}{2}mv^2 + \mathcal{O}(\beta^2)$ ← 宿題2 2.4.3 示せ
 $|p| < 1$ 静止エネルギー - 非相対論的運動エネルギー -

② x m^2 & ③: $p_\mu p^\mu \stackrel{\textcircled{1}}{=} -\frac{E^2}{c^2} + \vec{p}^2 \stackrel{\textcircled{2} \times m^2}{=} -m^2 c^2 \dots \textcircled{4}$

$\therefore E^2 = (c\vec{p})^2 + (mc^2)^2 \dots \textcircled{5}$ ($\leftarrow m=0$ のときも実は正しく) $E = c|\vec{p}|$

定理 6.29 (tensor) = 0 の式はローレンツ不変

• Maxwell eq. : $\text{Lorentz} \& \text{form}$ は大域的 $\Rightarrow F_{\mu\nu}, A_\mu, j_\mu$: tensor

• 相対論的運動方程式 (ミンコフスキー-eg.) \leftarrow 0成分: $\frac{dE}{dt} = \vec{f} \cdot \vec{v}$ (仕事率)

$\frac{dp^\mu}{d\tau} = K^\mu := \left(\frac{\gamma}{c} \vec{v} \cdot \vec{f}, \gamma \vec{f} \right) \xrightarrow{\beta=0 \text{ 近}} \frac{d}{dt} (m\vec{v}) = \vec{f}$: Newton の運動方程式

4元力 cf. [山本・中村] 156, [米谷]