

洛伦兹变换

小圆滚滚

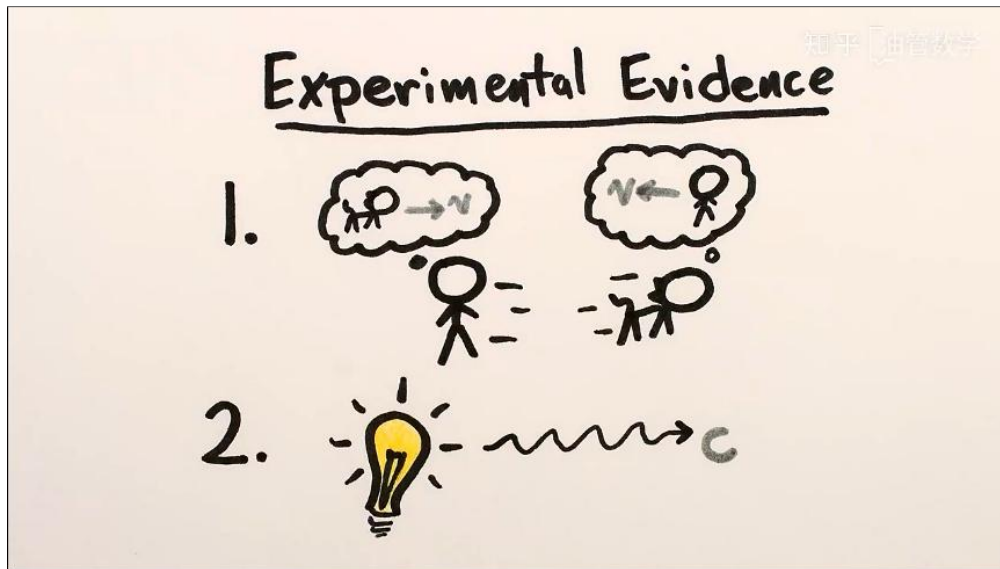
1 证明环境

1. 惯性系、空间均匀、空间各向同性，则有相对性原理

物理定律在所有惯性系中都具有相同的表达形式。

2. 光速不变

真空中的光速是常量，沿各个方向都等于 c ，与光源或观测者的运动状态无关。



光速不变的误区：光速与光源速度无关。所以并不是站在火车上棍子另一端的小球就会有速度。如果棍子绑着的是喇叭，那么波的特性，波速和波源速度没啥关系。

两个参考系 S 和 S' 间的变换最一般的形式是（一维情况）：

$$\begin{cases} x' = f(x, t) \\ t' = g(x, t) \end{cases} \quad (1)$$

为讨论方便，不失一般性，可设在 S 系看来， S' 系以速率 v 沿 x 轴正方向做匀速直线运动；在 S' 系看来， S 系以速率 v 沿 x 轴负方向（即速度为 $-v$ ）做匀速直线运动。并且设在 $t=t'=0$ 时刻，两参考系的原点重合。

(1) 式两边同时微分：

$$\begin{cases} dx' = \frac{\partial f(x,t)}{\partial x} dx + \frac{\partial f(x,t)}{\partial t} dt \\ dt' = \frac{\partial g(x,t)}{\partial x} dx + \frac{\partial g(x,t)}{\partial t} dt \end{cases} \quad (2)$$

(2) 中上式除以以下式得:

$$\frac{dx'}{dt'} = \frac{\frac{\partial f(x,t)}{\partial x} dx + \frac{\partial f(x,t)}{\partial t} dt}{\frac{\partial g(x,t)}{\partial x} dx + \frac{\partial g(x,t)}{\partial t} dt} \quad (3)$$

(3) 式右侧分子分母同除以dt可得简化式:

$$\frac{dx'}{dt'} = \frac{\frac{\partial f(x,t)}{\partial x} \frac{dx}{dt} + \frac{\partial f(x,t)}{\partial t}}{\frac{\partial g(x,t)}{\partial x} \frac{dx}{dt} + \frac{\partial g(x,t)}{\partial t}} \quad (4)$$

其中 $\frac{dx}{dt} = u$, 物理意义是原惯性系 S 中物体的速度。

其中 $\frac{dx'}{dt'} = u'$, 物理意义是变换后惯性系 S' 中物体的速度。

即:

$$u' = \frac{\frac{\partial f(x,t)}{\partial x} u + \frac{\partial f(x,t)}{\partial t}}{\frac{\partial g(x,t)}{\partial x} u + \frac{\partial g(x,t)}{\partial t}} \quad (5)$$

(5) 式即两个惯性系中速度变换的公式。

用系数代替偏导数,

$$u' = \frac{k_{11}u + k_{12}}{k_{21}u + k_{22}}$$

根据相对性原理,

- 1.在S惯性系以v运动的物体, 如果 在S'惯性系中看着都 是静止;
 - 2.那么 在S惯性系 静止 的物体, 在S'惯性系中看着都 以-v运动;
- 以上两点, 均和坐标位置无关。

$$\begin{cases} 0 == \frac{k_{11}v + k_{12}}{k_{21}v + k_{22}} \\ -v == \frac{k_{11} \times 0 + k_{12}}{k_{21} \times 0 + k_{22}} == \frac{k_{12}}{k_{22}} \end{cases} \quad (6)$$

根据光速不变原理, $u=c$, (u' 也等于) $u'=c$,

$$c = \frac{k_{11}c + k_{12}}{k_{21}c + k_{22}} \quad (7)$$

由(2)式中

$$dx' = \frac{\partial f(x,t)}{\partial x} dx + \frac{\partial f(x,t)}{\partial t} dt = k_{11}dx + k_{12}dt \quad (8)$$

根据同一种规律在不同惯性系下的表达, 另一个惯性系下的规律与当前惯性系下的规律一致。(相对性原理)。

两个惯性坐标系之间的、保证空间坐标原点在 $t=t'=0$ 时重合的坐标变换称为洛伦兹变换。

即简单一维运动的世界线应该与时空图x轴表示空间单位距离, t表示时间, 中x=0的线重合。变换后两个惯性系的时空图间隔和角度应该互相对应。

当 $dt=0$ 时,

$$dx' = k_{11}dx + k_{12} \times 0 = k_{11}dx \quad (9)$$

由(2)式中

$$dt' = \frac{\partial g(x,t)}{\partial x}dx + \frac{\partial g(x,t)}{\partial t}dt = k_{21}dx + k_{22}dt \quad (10)$$

当 $dt'=0$ 时, $0 = k_{21}dx + k_{22}dt$

于是: $dt = -\frac{k_{21}dx}{k_{22}}$, 代入(8)得:

$$dx' = k_{11}dx + k_{12} \times -\frac{k_{21}dx}{k_{22}}$$

即

$$dx = \frac{1}{k_{11} - \frac{k_{12}k_{21}}{k_{22}}}dx' \quad (11)$$

(9)(11) 联立, 若满足相对性原理, 则应该有:

$$k_{11} = \frac{1}{k_{11} - \frac{k_{12}k_{21}}{k_{22}}} \quad (12)$$

由(方程6)(方程7)(方程11)

解得

$$k_{11} = -\frac{c}{\sqrt{(c-v)(c+v)}}, k_{12} = \frac{cv}{\sqrt{(c-v)(c+v)}}, k_{21} = \frac{v}{c\sqrt{(c-v)(c+v)}}, k_{22} = -\frac{c}{\sqrt{(c-v)(c+v)}}$$

即

$$k_{11} = \frac{1}{\sqrt{1 - \frac{v^2}{c^2}}}, k_{12} = -\frac{1}{\sqrt{1 - \frac{v^2}{c^2}}}v, k_{21} = -\frac{1}{\sqrt{1 - \frac{v^2}{c^2}}}\frac{v}{c^2}, k_{22} = \frac{1}{\sqrt{1 - \frac{v^2}{c^2}}}$$

代入(8)(10), 可得全微分式:

$$dx' = \frac{1}{\sqrt{1 - \frac{v^2}{c^2}}}dx - \frac{1}{\sqrt{1 - \frac{v^2}{c^2}}}vdt$$

因为全微分可以积分, 且, 当 $x=0$ 时 $x'=0$, 当 $t=0$ 时 $t'=0$, 所以可得洛仑兹变换!!!!:

$$x' = \frac{1}{\sqrt{1 - \frac{v^2}{c^2}}}x - \frac{1}{\sqrt{1 - \frac{v^2}{c^2}}}vt$$

由于 $k_{11}, k_{12}, k_{21}, k_{22}$ 都是常数, 与 x, t 无关, 所以洛仑兹变换是线性的。

$$\begin{cases} 0 = \frac{k_{11}V + k_{12}}{k_{21}V + k_{22}} \\ -V = \frac{k_{12}}{k_{22}} \\ C = \frac{k_{11}C + k_{12}}{k_{21}C + k_{22}} \\ k_{11} = \frac{1}{k_{11} - \frac{k_{12}k_{21}}{k_{22}}} \end{cases}$$

$$-V = \frac{k_{12}}{k_{22}}$$

$$C = \frac{k_{11}C + k_{12}}{k_{21}C + k_{22}}$$

$$k_{11} = \frac{1}{k_{11} - \frac{k_{12}k_{21}}{k_{22}}}$$

$$k_{11} = -\frac{k_{12}}{V} \quad k_{12} = -k_{11}V$$

$$k_{12} = -k_{22} \cdot V \quad k_{12} = -\frac{k_{12}}{V} = -\frac{-k_{11}V}{V} = k_{11}$$

$$C = \frac{k_{11}C + (-k_{11}V)}{k_{21}C + k_{11}} \quad k_{21}C^2 + k_{11}C = k_{11}C - k_{11}V$$

$$k_{11} = \frac{1}{k_{11} - \frac{(-k_{11}V) \cdot k_{21}}{k_{11}}} \quad k_{11} = \frac{1}{k_{11} + k_{21}V}$$

$$\begin{cases} k_{21}C^2 = -k_{11}V & k_{11} = -\frac{k_{21}C^2}{V} \\ k_{11} = \frac{1}{k_{11} + k_{21}V} & k_{11} + k_{21}V = \frac{1}{k_{11}} \end{cases} \text{代入}$$

$$-\frac{k_{21}C^2}{V} + k_{21}V = -\frac{V}{k_{21}C^2}$$

$$\frac{k_{21}C^2}{V} - k_{21}V = \frac{V}{k_{21}C^2}$$

$$k_{21}^2 \left(\frac{C^2}{V} - V \right) = \frac{V}{C^2} \quad k_{21}^2 \left(\frac{C^2 - V^2}{V} \right) = \frac{V}{C^2} \quad k_{21}^2 = \frac{V^2}{C^2(C^2 - V^2)} = \frac{V^2}{C^2 \cdot C^2 \left(1 - \frac{V^2}{C^2}\right)}$$

$$k_{21} = \frac{V}{C^2 \sqrt{1 - \frac{V^2}{C^2}}} \quad \text{系数简化: } \beta = \frac{V}{C} \quad \gamma = \frac{1}{\sqrt{1 - \frac{V^2}{C^2}}}$$

$$\begin{bmatrix} \frac{\Delta t'}{c} \\ \Delta x' \\ \Delta y' \\ \Delta z' \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \gamma & -\beta\gamma & 0 & 0 \\ -\beta\gamma & \gamma & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \Delta t \\ \Delta x \\ \Delta y \\ \Delta z \end{bmatrix}$$