

大學用書

相對論

田渠編著

正中書局印行

大學用書
相對論
田渠編著
(國立湖南大學教授)



正中書局印行

序　　言

物理學之萌芽，雖遠紹於古希臘時代，然物理學之規模，實由 Newton 之動力學定律及其萬有引力定律，始行樹立。蓋以力學爲物理之基礎，而力學中之一切現象，幾完全包羅於此數定律之內，是爲古典之 Newton 力學。由十七世紀直至十九世紀之末，Newton 力學之權威，日趨發展。而物理學之一切進步，亦均可謂爲 Newton 之功也。

1905 年，Einstein 發表其特殊相對論，可視爲物理學中驚人之革命。蓋以水星近日點之移動，以及太陽光譜向紅內線之移動等現象，非 Newton 力學所能解釋，而必須應用此種新的 Einstein 力學矣。雖在日常生活中，Newton 力學仍有其相當之權威，但遇精微之處，即須應用 Einstein 力學。近代原子物理學日趨發展，在此種單微現象中，Einstein 之相對論，已普遍採用。蓋 Newton 力學，僅可視爲 Einstein 力學之一種特例而已。然則相對論在物理學中之地位可知矣。

本篇係由著者就其所授課程之講義，加以整理，而將相對論概念，作一普通之介紹，以爲研究此課者之津梁而已。

再本書原稿，曾由湖大助教羅守琳君及同學彭朝材君分任抄寫，僅附數語以誌謝忱！

田渠敬識於國立湖南大學

三十六年二月

目 次

上篇 狹義相對論

1. Newton 力學中之絕對時間及絕對空間 · · · · ·	1
2. Newton 力學中之相對性 · · · · ·	3
3. 相對論產生之動機 · · · · ·	4
4. 以太與空間 · · · · ·	5
5. Michelson-Morley 實驗 · · · · ·	7
6. Fitzgerald 收縮 · · · · ·	9
7. 時間之相對性 · · · · ·	11
8. Lorentz 轉換式 · · · · ·	12
9. 狹義相對論 · · · · ·	14
10. 時間之膨脹 · · · · ·	17
11. 空間之收縮 · · · · ·	17
12. Einstein 速度綜合定理 · · · · ·	18
13. 光在動的媒質中之速度 · · · · ·	19
14. 事變之次序 · · · · ·	22
15. 速度之轉換 · · · · ·	23
16. 狹義相對論其他基理 · · · · ·	24
17. 質量之相對性 · · · · ·	25
18. Minkowski 世界 · · · · ·	28
19. 世界座標系之轉換 · · · · ·	30
20. 世界向量及世界線 · · · · ·	31

21.	世界點之同地及同時性	33
22.	Minkowski 速度	36
23.	Minkowski 力	38
24.	縱力與橫力	41
25.	能量與質量之轉換	43
26.	張量	44
27.	電磁場張量	47
28.	質量張量	53

下篇 廣義相對論

29.	等價原理	55
30.	慣性質量與重力質量	57
31.	最短曲線	58
32.	空間之彎曲	60
33.	Cartesian 座標系及 Gaussian 座標系	61
34.	張量之推廣概念	64
35.	張量之收縮	68
36.	長度空間基本張量	69
37.	最短曲線之應用公式	72
38.	Riemann 張量	77
39.	位能及重力場	81
40.	由一質點發生之力場	84
41.	水星之軌道	88
42.	太陽附近光線之彎曲	92
43.	重力場中光譜之移動	95

上 篇

狹義相對論

1. Newton 力學中之絕對時間及絕對空間 運動爲相對的。一物體 A 對於一物體 B 之位置有變更時，則可謂 A 對於 B 有一運動。然則欲研究一物體之運動，須先確定此物體對於其他各種物體之相對位置。確定此種位置，通常應用三個正交之座標軸，而以此物體之三個座標表示之，是爲 Cartesian 座標⁽¹⁾。此種座標系，通常固定於一物體或一羣物體之上，是爲 Galilean 系⁽²⁾。

設有兩個 Galilean 系 S' 及 S ，其座標軸 y' 及 z' 與 y 及 z 互爲平行，其 x' 軸則以一固定之速度 v ，在 x 軸上滑動；即是 S' 系以一速度 v 對於 S 系作一個等速直線運動。假定在時間爲零時，兩系之原點 O' 與 O 相合；即是說，兩系之三個正交座標軸線，是時均兩兩互相疊合。在此種情形下， S 系中一點 $M(x, y, z)$ ，在 S' 系中之觀察者視之，將見其座標爲

$$x' = x - vt, \quad y' = y, \quad z' = z.$$

在上式中， t 表示觀察之時間。另外，對於 S' 系中一點 $M'(x', y', z')$ ，

(1) 直線座標爲 Cartesian 座標，係因紀念解析幾何之發明人 Descartes，而以其名之縮寫，以名此座標。

(2) 係用以紀念意大利之大物理學家 Galileo。

在 S 系中之觀察者視之，將見其座標爲

$$x = x' + vt, \quad y = y', \quad z = z'.$$

當觀察者所在之座標系轉換時，所見一事變座標之變更，可由上二組公式示之，是爲 Galilean 轉換式(Galilean transformation)。在此種轉換式中，兩系所用之時間 t 為公同的。推廣之，此公同之時間，可應用於任何之 Galilean 系；即是說，對於一切動系，時間爲均一之流過，各系中所計算之時間，均毫無差別。然則在 Newton 力學中，時間爲絕對的。

在 S 系中任取二點 M_1 及 M_2 ，其座標爲 (x_1, y_1, z_1) 及 (x_2, y_2, z_2) 。令

$$\Delta x = x_2 - x_1, \quad \Delta y = y_2 - y_1, \quad \Delta z = z_2 - z_1.$$

則此二點間之距離，其平方爲

$$\Delta s^2 = \Delta x^2 + \Delta y^2 + \Delta z^2.$$

因時間爲絕對的，在 S' 系中之觀察者，將見此二點之座標爲

$$x'_1 = x_1 - vt, \quad y'_1 = y_1, \quad z'_1 = z_1,$$

$$x'_2 = x_2 - vt, \quad y'_2 = y_2, \quad z'_2 = z_2;$$

及 $\Delta x' = x'_2 - x'_1 = x_2 - x_1 = \Delta x$ ，

$$\Delta y' = \Delta y, \quad \Delta z' = \Delta z.$$

然則所見此二點之距離，其平方爲

$$\Delta s'^2 = \Delta x'^2 + \Delta y'^2 + \Delta z'^2,$$

或

$$\Delta s' = \Delta s.$$

由上式可見在三度空間中，任意二點間之距離，不隨觀察者所在之座標系之轉換而變更；即是說，在 Newton 力學中，二點間之距離可視爲一個不變數(invariant)。然則此三度空間，應有其絕對性，

是爲絕對空間 (absolute space). 在此絕對空間中靜止之物體，將爲絕對靜止的。以絕對靜止之物體爲參考系 (system of reference)，則在此參考系中運動之物體，將爲絕對運動 (absolute motion)，其運動之速度，名曰絕對速度 (absolute velocity)。

2. Newton 力學中之相對性 設以作各種等速運動之 Galilean 系爲參考系，則各種物體運動時，其運動定律，不隨座標系之轉換而變更。蓋以支配物體運動之力量，或物體運動時所產生之慣性力，不因座標系之轉換而變更也。是爲 Newton 力學中之相對性，茲證明之如下：

令物體之質量爲 m ，在 Newton 力學中，係默認此質量爲不變的。在 S 系中，設此物體之座標爲 x, y, z ，則其所受之作用力，有其三個分力爲

$$X = \ddot{mx}, \quad Y = \ddot{my}, \quad Z = \ddot{mz}. \quad (1)$$

是爲在 Newton 力學中，該物體 $M(x, y, z)$ 在 S 系中運動之公式。在 S' 系中視之，由 Galilean 轉換式，將見此物體之座標爲

$$x' = x - vt, \quad y' = y, \quad z' = z;$$

其三個分速度爲

$$\dot{x}' = \dot{x} - v, \quad \dot{y}' = \dot{y}, \quad \dot{z}' = \dot{z};$$

其三個分加速度爲

$$\ddot{x}' = \ddot{x}, \quad \ddot{y}' = \ddot{y}, \quad \ddot{z}' = \ddot{z}; \quad (2)$$

及三個分力

$$X' = \ddot{m}x', \quad Y' = \ddot{m}y', \quad Z' = \ddot{m}z'. \quad (3)$$

由(1), (2), 及(3)式，求得

$$X' = X, \quad Y' = Y, \quad Z' = Z.$$

由上式見當座標系轉換時，此物體所受之力量不變；即是說，不因座標系之轉換而產生新的力量。物體所受之力量既不變，物體運動之定律，亦將完全相同。以及其運動之路線，亦將為種類相同之曲線。如以 $F(x, y, z, t) = 0$ 表示一物體在 S 系中運動之公式， $F(x', y', z', t') = 0$ 表示在 S' 系中所見此物體運動之公式，則此二函數之形式，應為完全相同。例如在地面所見物體自由墜落，為一個等加速度垂直運動，任意投物，常為一個拋物線運動；在一以等速前進之密閉車廂中，所見之物體自由墜落，仍為一個等加速度垂直運動，任意投物，亦常為一個拋物線運動。假設此觀察者完全密閉於此車廂中，則此觀察者將無法由車中之各種實驗，以發現此車廂在軌道上之等速運動。蓋以同一力量所作之各種運動，與地面所見之各種運動，均無差異，是為 Newton 力學中之相對性。

在 Newton 力學中，雖有此種相對性之存在，即是在一完全密閉之動系中，無法發現其本身對於其他參考系之等速直線運動，或其絕對運動，然並不否認此種絕對性運動之存在。蓋空間既有絕對性，則對於絕對運動之存在，應為默認的。

3. 相對論之產生 相對論之產生，實導源於光學理論之爭論。光之性質究為如何？自十七世紀 Newton 創微粒學說，Huggens 創波動學說(1679)以後，物理學者，聚訟紛紜，迄不能完全解決。蓋以微粒學說僅能解釋光之直進現象，對於折射、繞射及干涉各現象，解釋頗為牽強。波動學說則不僅對於幾何光學中各種現象如干涉及繞射等，解釋頗為自然，即對於幾何光學中一切現象，亦能圓滿解釋。

1850 年, Foucault 求得光在水中之速度, 僅為光在空氣中速度之四分之三, 更給微粒學說以致命之打擊。惟一切波動, 均須在一適當之媒質中進行。光波能穿過真空, 然則其媒質果為何物? 按真空中毫無物質存在, 為維持光之波動學說, 於是物理學家有以太(ether)之假設; 即是認為在真空中及各種透明物質之中, 均有一種假想之媒質存在。此種物質名曰以太。以太既非物質, 自無質量可言, 不能應用天平等儀器, 加以秤定。更無色, 無臭, 無味, 不具有物質之任何特性。欲證實此種媒質之為存在, 惟有從其對於空間之運動狀態着手。在天文學中, 已發現對於一切方向上之恆星, 均有光行差(aberration)現象。由此推論, 以太在宇宙間, 應為靜止的。Doppler 效應, 亦可應用於任何方向上恆星或星雲之光譜; 即是說, 其光譜波長之改變, 僅受光源與觀察者之相對運動之影響, 而與空間之方向無關, 亦可證明以太在空間為靜止的。此外尚有許多種實驗, 其結果俱維持以太應為靜止的假想。直至 1887 年, Michelson-Morley 之實驗, 其結果又恰與前者相反, 惟有認為以太係隨地球運動, 始能加以解釋。相對論之產生, 即由此種矛盾而來, 而求能作一圓滿之解釋。關於 Michelson-Morley 之實驗, 當於 §5 中詳述之。下節先將空間與此種假想媒質之特性, 作一比較之研究。

4. 以太與空間 毫無物質之空間, 是為真空(vacuum), 例如舊日所謂之星際空間是也⁽¹⁾。在此種真空中, 雖無物質存在, 亦常能顯示許多物理特性。例如各種力場之存在, 光波及電磁波之傳播等

(1) 近由恆星吸收光譜之研究, 已知此星際空間, 亦有極為稀薄之吸收物質存在。在銀河平面附近, 其密度比較稍大, 向銀極則其密度愈為稀薄。

是；而有一固定之折射係數、介電常數及導磁係數等等。故十九世紀之物理學家，遂認為此種毫無物質之空間，不能謂為真空，而充滿有一種理想之媒質，是為以太。理想之真空 (empty space)，僅應有各種幾何特性，而不能發生任何物理特性。至真空中之各種物理特性，係發生於此種媒質之中。各種力場之存在，可視為以太之一種變形，光波及電磁波之傳播，可視為以太振動之進行。於是將舊日所謂之真空，分為空間與以太兩部分。前者為理想之幾何空間，後者為實驗之物理空間。

在理論方面，研究空間之各種幾何特性，應用 Cartesian 座標系，固無須依附於一種物質之上。惟此僅為一種研究之方法，不能認為即可證明幾何空間之真實存在。實則一切幾何量度之確定，必須藉助於各種具體之目標。故吾人研究幾何空間，仍不能離開物質。倘空間之物質完全消除，則此空間之各種幾何特性或幾何量度，亦將隨之消滅矣。

另外，空間之各種物理特性，如一切力場，均由各種物質（包括各種電荷）所發出。質量可視為一切力場之中心點。物質如有一運動，則此力場亦隨之運動。即當物質靜止時，如物質之質量（亦包括電荷等而言）有一變更，或其速度有一變更時，則其所發生之力場，亦將向各種方向輻射，而質量即為此種輻射之出發點。又由量子學說，吾人認為一切量子，俱有其相當之質量 $\frac{hv}{c^2}$ ，是為此量子之電磁質量。以及電磁場輻射時，亦有其相當之動量。然則一切力場與輻射，亦不能與物質分開。倘認為此種力場之存在及輻射之進行，係由於以太

之變形，然則以太之各種狀態，亦將受物質之支配矣。

幾何空間與以太，均同受物質之影響。然則幾何空間之真空，與物理世界之以太，實際上亦將無法判別。以太即可視為空間，空間即可視為以太。各種力場之存在，與其視為以太之變形，亦可視為空間之一種彎曲。各種輻射之傳播，與其視為以太之一種振動，亦可視為各種力場之振動。然則此種理想媒質之假設，直可視為無此種必要矣。

5. Michelson-Morley 實驗 由光源 S 發出之光線 SM ，以 45° 之角，射於一個半鍍銀之平面玻璃 M 上，而分為透射之 MA 及反射之 MB 二條，如圖 1 所示。 A 及 B 二點各有一個平面鏡，鏡面與 MA 及 MB 二線互為正交。經此二平面鏡反射之後，光線 AM 及 BM 各循原路而達於 M 。再由此平面玻璃之反射與透射，而共取 ME 之方向。在此方向上用一小望遠鏡視之，可以看出此二組光線之干涉條紋。

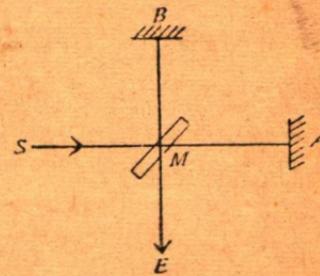


圖 1.

令 MA 及 MB 之距離均為 l 。假設以太為靜止的，則光線在此靜止之以太中，其速度應為各向相同的。令此速度為 c ，及地球對於以太之速度為 v 。先令 MA 與地球運動之方向相合，然則光線由 M 至 A 時，其速度為 $(c-v)$ ，由 A 返 M 時，其速度為 $(c+v)$ 。於是求得光線由 M 出發經 A 鏡反射而再達 M 時所經過之時間為

$$t_1 = \frac{l}{c-v} + \frac{l}{c+v} = \frac{2l}{c} \left(1 - \frac{v^2}{c^2}\right)^{-1}. \quad (1)$$

MB 垂直於地球運動之方向。當 M 在 M_1 之位置如圖 2 所示時，光線由 M 鏡出發，當其經 B 鏡反射而復落於 M 上時，此平面玻璃 M 將隨地球運行而達至 M_2 之位置矣。令光線由 M 點出發，經 B 鏡反射而復落於 M 上所經過之時間為 t_2 ，則有

$$t_2 = \frac{2}{c} \sqrt{l^2 + \left(\frac{\bar{M}_1 \bar{M}_2}{2} \right)^2}.$$

按 $\bar{M}_1 \bar{M}_2 = vt_2$ ，然則有

$$t_2 = \frac{2}{c} \sqrt{l^2 + \frac{v^2 t_2^2}{4}},$$

或 $t_2^2 = \frac{4l^2}{c^2} + \frac{v^2}{c^2} t_2^2.$

由上式移項，得

$$t_2 = \frac{2l}{c} \left(1 - \frac{v^2}{c^2} \right)^{-\frac{1}{2}}. \quad (2)$$

再由(1)及(2)式，求得

$$t_1 - t_2 = \frac{2l}{c} \left[\left(1 - \frac{v^2}{c^2} \right)^{-1} - \left(1 - \frac{v^2}{c^2} \right)^{-\frac{1}{2}} \right].$$

然則在此實驗中， MAM 及 MBM 二光線間，有一光程差

$$\begin{aligned} \delta &= c(t_1 - t_2) = 2l \left[\left(1 - \frac{v^2}{c^2} \right)^{-1} - \left(1 - \frac{v^2}{c^2} \right)^{-\frac{1}{2}} \right] \\ &= 2l \left[\frac{1}{2} \frac{v^2}{c^2} - \frac{5}{8} \frac{v^4}{c^4} + \dots \right]. \end{aligned}$$

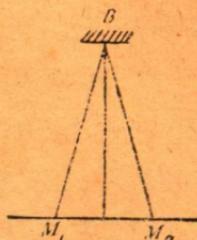


圖 2.

如忽略上式括弧中 $\left(\frac{v}{c}\right)$ 之高次方，則此光程差之近似值爲 $\frac{lv^2}{c^2}$.

Michelson-Morley 將此實驗之儀器，全部置於一個可以自由轉動之平臺上。當全部儀器轉動 90° ，即是 MB 與地球運動之方向相合時， MAM 及 MBM 二光線間之光程差之變更，將爲 $2lv^2/c^2$ 。然則望遠鏡中所見之干涉條紋，將發生一移動。設所用之單色光，其波長爲 λ ，則干涉條紋移動之間隔(interval)，應爲

$$\alpha = 2 \frac{lv^2}{\lambda c^2}.$$

按地球之軌道運動，其速度 v 為 3×10^6 厘米/秒。Michelson-Morley 實驗中所用之距離 l 為 11 米，其所用之波長 λ 約爲 6×10^{-5} 厘米，然則有

$$\alpha = \frac{2 \times 1.1 \times 10^3}{6 \times 10^{-5}} \times (10^{-4})^2 = 0.4.$$

在干涉條紋中，移動至 $4/10$ 之間隔，通常應可量出。Michelson-Morley 實驗之結果，見其干涉條紋，並不隨儀器之轉動而移動⁽¹⁾。然則，僅有承認以太係隨地球運動，始能加以解釋。此點又與 §3 中所述以太應爲靜止之說相衝突。於是以太之性質，無法確定。而以太之是否真實存在，從此發生問題矣。

6. Fitzgerald 收縮 為解釋 Michelson-Morley 實驗之結果，Fitzgerald 曾假設空間及一切物體，在運動之方向上，將發生一收

(1) Miller 曾於 1924 年，求得一相反之結果。惟 Michelson 之實驗，曾經許多物理學家之證明，實較 Miller 之結果，更爲精確。

縮。此收縮之係數，即可由 Michelson-Morley 實驗之結果求出。

假設 MA 及 MB 二距離，原為相同，或當 MA 及 MB 均為靜止時，其長度均為 l 。實驗時， MB 垂直於運動之方向，其長度不變。 MA 與地球運動之方向相合，其長度將縮小為 l' ，而有

$$t_1 - t_2 = \frac{2}{c} \left[\frac{l'}{1 - \frac{v^2}{c^2}} - \frac{l}{\sqrt{1 - \frac{v^2}{c^2}}} \right].$$

Michelson-Morley 實驗之結果，干涉條紋並無移動，然則應有其 t_2 與 t_1 相等，即是應有

$$\frac{l'}{1 - \frac{v^2}{c^2}} = \frac{l}{\sqrt{1 - \frac{v^2}{c^2}}}.$$

由上式，可以求得此收縮係數為

$$\alpha = \frac{l'}{l} = \sqrt{1 - v^2/c^2},$$

或其倒數為 $\beta = \frac{1}{\alpha} = \frac{1}{\sqrt{1 - v^2/c^2}}.$

即是說，在運動之方向上，空間及物體之長度，將縮為其原有長度之 $1/\beta$ 。

此種收縮，亦可由 Lorentz 之轉換式導出，故通常又稱為 Fitzgerald-Lorentz 收縮。

絕對靜止之以太，既無法證實其為存在。空間之距離，在其運動之方向上，又將隨其速度之大小，而發生一相對應之收縮。然則空間之絕對性，實已消失，而絕對運動，實為一個無意義之名詞矣。實際

方面，在宇宙中，亦難覓一絕對靜止之點，以爲絕對運動之標準。吾人所居住之地球，有其軌道運動及自轉。各行星亦然。整個太陽系，在銀河中，又向武仙星座移動。一切恆星均有自行(proper motion)。整個銀河系有其轉動。以及各銀河系間又有其相互之運動。然則整個宇宙，實可視爲一個動的宇宙矣。

7. 時間之相對性 在 Newton 力學中，係認時間爲絕對的。按時間之發生，係由運動而來。假設在此大宇宙中，一切物體均爲靜止的，則時間問題，將無法確定。按絕對運動，既無意義，然則絕對時間一名詞，亦將發生問題矣。實際方面，Newton 力學中時間之定義，有欠完善之處。例如兩個事變同時在 A, B 二點發生，其意義究爲如何？假設我們承認時間爲絕對的，在一切動系中，皆爲均一之流過，則此種同時性之存在，當無問題。當我們採取實驗的論證來研究此種同時性時，將有困難問題發生矣。我們必須有兩個完全相同之同步鐘(synchronized clocks)，分置於 A, B 二點，以表示此絕對時間。由此二同步鐘所示事變發生之時間，倘爲相同，則此二事變始有其同時性。茲舉出一實地觀測之方法如下，以研究此同時性。

在 AB 之中點 C 用兩個互爲正交之平面鏡，其鏡面均與 AB 線作 45° 之角，如圖 3 所示，以同時觀測 A, B 二點所發生之事變，及二同步鐘所示之時間。在 C 點所見 A, B 二鐘所示之時間相同，則此二鐘可稱爲同



圖 3.

步鐘。但是由絕對之意念，假設 A, B, C 三點均在地球之上，則此同步鐘，實際上將無法實現。蓋以地球在以太中，有其軌道運動，以及

隨太陽系及隨銀河系所作之種種運動。設 AB 與地球運動之方向相同， v 為地球運動之速度， $2l$ 為 A, B 二點間之距離，則由 A, B 二鐘同時發出之火花，達到 C 點所需之時間，其一將為 $l/(c+v)$ ，其另一將為 $l/(c-v)$ 。Michelson-Morley 實驗之結果，曾表示光速在任何方向上，均為相同，不受地球運動之影響；即是說，在 C 點所見 A, B 二同步鐘所示之時刻，應仍為相同。倘認時間為絕對的，則 Michelson-Morley 實驗之結果，無法解釋。惟有認為時間隨運動之速度而發生變更；即是說，在各 Galilean 系中，所計算之時間 t 與 t' ，並不相同，始能解釋 Michelson-Morley 之實驗。於是產生時間亦有其相對性之概念。

8. Lorentz 轉換式 在各種動系 G' 及 G 中，如認時間及空間均為絕對的，則其座標之轉換，曾由 Galilean 轉換式表示之。如承認時間及空間均為相對的，則此 Galilean 轉換式，不能再行應用矣。在研究一新的轉換式之前，吾人應先述一基理 (postulate)，是為相對速度基理，或簡稱基理 V ：

設有 S' 及 S 二系，彼此作一相對運動，其相對速度之絕對值，對於兩系中之觀察者，可用同一數值表示之。

蓋由此基理，始能使二系中之各種量度發生關係。根據此基理，可以認為在 S 系中之觀察者，以其自系⁽¹⁾中所用之各種單位，量得 S' 系之運動，其速度為 v 。 S' 系中之觀察者，亦以其自系中所用之各種單位，量得 S 系運動之速度，其大小亦為 v ，惟二者之方向，恰為相反。

(1) 對於此系為靜止之觀察者，常視此系為自系 (proper system)。