

# Minkowski Uzayzamanı'nın Matematiđi

Batuhan BAYIR

Ankara Üniversitesi - Fizik Bölümü

10.7.2021

Bugün özel görelilik teorisinin matematiği hakkında konuşacağız.

# Bilineer Form Tanımı

$V$  bir  $\mathbb{F}$ -vektör uzayı olsun,  $g : V \times V \rightarrow \mathbb{F}$  olmak üzere,  
( $\forall v_i, w_i \in V$  &  $\forall a_i \in \mathbb{F}$ )

▶  $g(a_1v_1 + a_2v_2, w) = a_1g(v_1, w) + a_2g(v_2, w)$

▶  $g(v, a_1w_1 + a_2w_2) = a_1g(v, w_1) + a_2g(v, w_2)$

özellikleri sağlanıyorsa  $g$ ,  $V$  üzerinde bir **bilineer form**'dur.

# Simetri ve Nondejenerelik Özellikleri

$g$ ,  $V$  vektör uzayı üzerinde bir bilineer form olsun,

▶  $(\forall v, w \in V) : g(v, w) = g(w, v)$

▶  $(\exists v \ \& \ \forall w \in V) : g(v, w) = 0 \implies v = 0$

ilk özelliğe **simetri** özelliği, ikinci özelliğe **nondejenerelik** özelliği adını veriyoruz.

# Matematiksel Fizik'te İç Çarpım Tanımı

$g$  tekrar  $V$  vektör uzayı üzerinde bir bilineer form olsun.  
 $g$  eğer ekstra olarak *simetri* ve *nondejenere* özelliklerini de sağlıyorsa  $g$  artık  $V$  vektör uzayı üzerinde bir **iç çarpım**'dır.

Özel olarak  $(V, g)$  ikilisine **iç çarpım uzayı** adını veriyoruz.

TANIM ÜZERİNE BİR AZ TARTIŞALIM

# Tanımın Tartışılması

$$g : V \times V \rightarrow \mathbb{R}$$

▶  $g(v, v) > 0$

▶  $g(v, v) = 0 \implies v = \mathbf{0}$

# Tanımın Tartışılması

$$g : V \times V \rightarrow \mathbb{F}$$

▶  ~~$g(v, v) > 0$~~  → kullanamıyoruz!

▶  ~~$g(v, v) = 0 \implies v = 0$~~  → genelleştirdik!



## Örnek 1

$$g : \mathbb{R}^n \times \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}$$

$$g(v, w) = v^1 w^1 + v^2 w^2 + \dots + v^{n-1} w^{n-1} - v^n w^n$$

$g$ ,  $\mathbb{R}^n$  üzerinde bir iç çarpımdır.

## Örnek 2

$$g: \mathbb{R}^2 \times \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$$
$$(v, w) \mapsto v^1 w^1 - v^2 w^2$$

$$u = (1, 2) \implies g(u, u) = 1 \times 1 - 2 \times 2 = -3 < 0$$

$$v = (1, 1) \implies g(v, v) = 1 \times 1 - 1 \times 1 = 0$$

$$w = (3, 2) \implies g(w, w) = 3 \times 3 - 2 \times 2 = 5 > 0$$

# Sınıflandırma Tanımı

$V$  bir vektör uzayı,  $g$ 'de  $V$  üzerinde bir iç çarpım olsun,  
 $\forall v \neq 0 \in V$  için;

▶  $g(v, v) < 0$  ise  $g$ 'ye **negatif tanımlı**

▶  $g(v, v) \geq 0$  ise  $g$ 'ye **pozitif tanımlı**

denir. Pozitif tanımlılığın ve negatif tanımlılığın beraber sağlanabildiği durumlar oluyorsa  $g$ 'ye **belirsiz** denir.

# Kuadratik Form Tanımı

$V$  bir vektör uzayı olsun,

$$\begin{aligned} Q : V &\rightarrow \mathbb{F} \\ v &\mapsto g(v, v) \end{aligned}$$

gönderimine **kuadratik form** adı verilmektedir.

# Birim Vektör Tanımı

Eğer herhangi bir  $v$  vektörü için,  $\mathcal{Q}(v) = \pm 1$  oluyorsa  $v$  vektörüne **birim vektör** denir.

# İndeks Tanımı

$e_i$ 'ler  $V$  vektör uzayının baz vektörleri olsunlar.  $Q(e_i) = -1$  özelliğini sağlayan  $e_i$  baz vektörlerinin sayısına  $g$  iç çarpımının **indeksi** adı verilmektedir. (Bazen bu sayıya **r sayısı** da diyoruz.)

Peki bu tanımı neden yaptık?

# Teorem 1

$g$  iç çarpımının indeksi ( $r$  sayısı) ortonormal baz seçiminden bağımsızdır.

# Minkowski Uzayzamanı Tanımı

$\mathbb{R}^4$ , 4-boyutlu reel vektör uzayı,  $g$  ise indeksi 1 olan iç çarpım olsun.  $\mathcal{M} = (\mathbb{R}^4, g)$  ikilisine **Minkowski uzayzamanı** denir.



Hermann Minkowski | 1864-1909

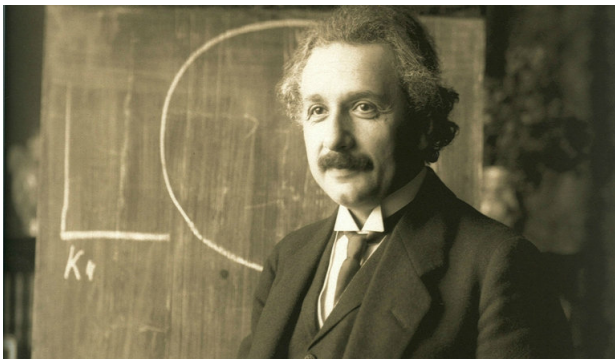


Peki  $\mathcal{M}$  fizik yapabilmemiz için tek başına yeterlimi?

# Özel Görelilik Teorisi

Özel Görelilik Teorisi :=  $\mathcal{M}$  + Fiziksel Postülatlar

- ▶ (Denklik Prensibi) Fizik yasaları birbirlerine göre sabit hızla hareket eden tüm sistemlerde aynıdır.
- ▶ Işık hızı  $c = 3 \times 10^8 \left[ \frac{\text{metre}}{\text{saniye}} \right]$  *sabit* değerine sahiptir. Bu değer evrendeki en yüksek hız değeridir.



# Özel Görelilik'te Vektörlerin Sınıflandırılması

$\mathcal{M}$ 'den bir  $w$  vektörü alalım:

- ▶  $g(w, w) < 0$  ise  $w$  zamansal (*timelike*) vektör
- ▶  $g(w, w) = 0$  ise  $w$  ışıksal (*lightlike*) vektör
- ▶  $g(w, w) > 0$  ise  $w$  uzaysal (*spacelike*) vektör

olarak adlandırılır.

# Sınıflandırmanın Fiziksel Yorumu

Özel görelilik teorisinde *konum vektörleri*  $w = (ct, x, y, z)$  formundadır ( $c$  ışık hızı,  $t \in \mathbb{R}$ ).

$$\underline{g(w, w) \dots 0}$$

$$c^2t^2 + x^2 + y^2 - z^2 \dots 0$$

$$c^2t^2 \dots - x^2 - y^2 + z^2$$

## Lemma (Cauchy-Schwarz Eşitsizliği )

$x = (x^1, x^2, x^3)$  ve  $y = (y^1, y^2, y^3) \mathbb{R}^3$ 'te iki vektör olsun.  
 $(x^1y^1 + x^2y^2 + x^3y^3)^2 \leq ((x^1)^2 + (x^2)^2 + (x^3)^2)((y^1)^2 + (y^2)^2 + (y^3)^2)$   
eşitsizliği geçerlidir. Eşitlik durumunun sağlanabilmesi  $x$  ile  $y$   
vektörlerinin *linear bağımlı* olmasıyla mümkündür.

**İspat:** Dinleyiciye bırakılmıştır.



Sol Resim Cauchy | Sağ Resim Schwarz

## Teorem 2

$v, w \in \mathcal{M}$  iki ışıkasal vektör olsun.

$v$  ile  $w$ 'nun birbirlerine *paralel* olabilmesi için gerek ve yeter şart ( $\iff$ )  $v$  ile  $w$ 'nun birbirlerine *dik* olmasıdır.

## Teorem 2'nin İspatı: (paralellik $\implies$ diklik)

$v$  veya  $w$ 'dan biri  $0$  vektörüysse her şey bariz.  $v, w \neq 0$  olsun.

Diyelim ki  $v, w$  ışıksal vektörleri birbirlerine paralel olsunlar. Bu durumda  $\lambda \in \mathbb{R}$  için  $v = \lambda w$  eşitliği sağlanacaktır. Şimdi bu eşitliği kullanarak  $v$  ile  $w$ 'nun iç çarpımına bakalım:

$$g(v, w) = g(\lambda w, w) = \lambda g(w, w) = \lambda \cdot 0 = 0.$$

Böylece  $v$  ile  $w$ 'nun birbirlerine *dik* olduğunu ispatlamış olduk.

## Teorem 2'nin İspatı: (diklik $\implies$ paralellik)

$$g(v, v) = (v^1)^2 + (v^2)^2 + (v^3)^2 - (v^4)^2 = 0$$

$$g(w, w) = (w^1)^2 + (w^2)^2 + (w^3)^2 - (w^4)^2 = 0$$

$$g(v, w) = v^1w^1 + v^2w^2 + v^3w^3 - v^4w^4 = 0$$

$$(v^1w^1 + v^2w^2 + v^3w^3)^2 = (v^4w^4)^2 = (v^4)^2(w^4)^2$$

$$(v^1w^1 + v^2w^2 + v^3w^3)^2 = ((v^1)^2 + (v^2)^2 + (v^3)^2)((w^1)^2 + (w^2)^2 + (w^3)^2)$$

$$(v^1, v^2, v^3) = \lambda(w^1, w^2, w^3)$$

$$v^4 = \frac{v^1w^1 + v^2w^2 + v^3w^3}{w^4} = \frac{\lambda((w^1)^2 + (w^2)^2 + (w^3)^2)}{w^4}$$

$$v^4 = \frac{\lambda(w^4)^2}{w^4} = \lambda w^4$$

$$\implies \boxed{(v^1, v^2, v^3, v^4) = \lambda(w^1, w^2, w^3, w^4)}.$$



## Teorem 3

$\mathcal{M}$ 'de birbirine dik olan *zamansal* iki vektör yoktur.

## TEŞEKKÜRLER