

УДК 531/534.01

Р. П. ГАЙДА, д-р фіз.-мат. наук,

Ю. Б. КЛЮЧКОВСЬКИЙ, В. І. ТРЕТЬЯК, кандидати фіз.-мат. наук
(Ін-т фізики конденсов. систем АН України, Львів)

Теоретико-груповий підхід до побудови релятивістської лагранжевої механіки системи частинок

Рассматриваются математические аспекты лагранжева формализма релятивистской механики системы взаимодействующих частиц. Вводится геометрическое определение формы релятивистской динамики, связанное с пространственноподобным или изотропным слоением

© Р. П. ГАЙДА, Ю. Б. КЛЮЧКОВСЬКИЙ, В. І. ТРЕТЬЯК, 1991

пространства Минковского. Построена реализация алгебры Ли группы Пуанкаре векторными полями Ли — Бэкунда на общем джет-продолжении конфигурационного пространства. Сформулированы и исследованы условия инвариантности лагранжиевой релятивистской механики; описаны характерные особенности этого формализма, возникающие вследствие условий пуанкаре-инвариантности.

Розглядаються математичні аспекти лагранжиевого формалізму релятивістської механіки системи взаємодіючих частинок. Вводиться геометричне означення форми релятивістської динаміки з просторовоподібним або ізотропним шаруванням простору Мінковського. Побудовано реалізацію алгебри Ли групи Пуанкаре векторними полями Ли — Бекунда на загальному джет-продовженні ко-інігураційного простору. Сформульовано та досліджено умови інваріантності лагранжевій релятивістської механіки; описано характерні особливості цього формалізму, що виникають внаслідок вимог пуанкаре-інваріантності.

Релятивістська механіка (на відміну від теорії поля) — це опис системи частинок, що використовує ідеологію та апарат, близький до нерелятивістської механіки, але відрізняється від останньої групою симетрії — (власною ортохронною) групою Пуанкаре $\mathcal{P}(1, 3)$ замість групи Галілея. Теоретико-груповий підхід до такого опису в різних формалізмах аналітичної механіки полягає у побудові різних типів реалізацій алгебри Ли $\mathcal{A}\mathcal{P}(1, 3)$ групи Пуанкаре на відповідних просторах (конфігураційному, фазовому і т. п.). Ідея такого підходу, запропонована вперше Діраком [1] у рамках гамільтонового формалізму, лежить у загальному руслі застосування апарату теорії груп у теоретичній фізиці* [2—4]. Природним є узагальнення ідеї Дірака на тривимірний одночасовий лагранжів формалізм релятивістської механіки, що дозволяє виявити ряд нетривіальних особливостей такого опису [5—10]. Звернемо увагу на математичні аспекти цього підходу.

1. Конфігураційний простір і форми динаміки [8, 9]. Система N точкових частинок у просторі Мінковського M_4 з координатами $x^\mu (\mu = \overline{0, 3})$ і метрикою $\|\eta_{\mu\nu}\| = \text{diag}(1, -1, -1, -1)$ описується набором світових ліній $\gamma_a (a = \overline{1, N})$ — часоподібних кривих

$$\gamma_a : \mathbb{R} \rightarrow M_4, \quad \tau \mapsto x_a^\mu(\tau); \quad \eta_{\mu\nu} dx^\mu d x^\nu > 0.$$

Для переходу до тривимірного опису треба визначити відношення одночасності між точками (подіями) різних світових ліній як відношення еквівалентності, що задовільняє певним фізичним вимогам [11].

Нехай $\sigma : M_4 \rightarrow I \subset \mathbb{R}$ — непостійне ($d\sigma \neq 0$) скор'єктивне відображення. Розглянемо шарування [12] $\Sigma = \{\Sigma_t \mid t \in I\}$ корозмірності 1 простору Мінковського гіперповерхнями $\Sigma_t = \{x \in M_4 \mid \sigma(x) = t\}$, де

$$\eta^{\mu\nu} \partial_\mu \sigma \partial_\nu \sigma \geqslant 0, \quad \partial_\mu := \partial / \partial x^\mu. \quad (1)$$

Внаслідок умови (1) Σ_t трансверсальна до світових ліній, тобто перетинає кожну γ_a в одній і тільки одній точці $x_a(t)$; співвідношення $x_a(t) \in \Sigma_t$ дозволяє виразити часову координату $x_a^0(t)$ через просторові $x_a^i (i = \overline{1, 3})$ і параметр еволюції t співвідношенням $x_a^0 = \varphi(t, x_a^i)$.

Означення 1. Одночасність подій $x, x' \in M_4$ — це відношення еквівалентності

$$x \sim x' \Leftrightarrow \exists t \in I : x, x' \in \Sigma_t.$$

Фактор-простір M_4/\sim ізоморфний до $I \subset \mathbb{R}$. Завдяки умові (1) усі Σ_t дифеоморфні між собою. Тим самим на M_4 виникає структура (тривіальної) волокнистої в'язки (fiber bundle) [12] $\tau : M_4 \rightarrow I$ з типовим волокном $E^3 \cong \tau^{-1}(t) = \Sigma_t$, аналогічна до галілеевої структури простору-часу нерелятивістської механіки [13]. Гладкий мноГОвид E^3 служить конфігураційним простором однієї (безспінової) частинки.

Для системи N частинок конфігураційний простір $E = E^3 \times \dots \times E^3$ (N разів) параметризований координатами $x_a^i (a = \overline{1, N}; i = \overline{1, 3})$; довільний рух системи описується перетином $\gamma \in \Gamma(\pi)$ (тривіальної) в'язки $\pi : F \rightarrow I$ з волокном E . Локальними координатами на F є (t, x_a^i) , а перетин $\gamma : t \mapsto (t, x_a^i(t))$ визначається набором $3N$ функцій $x_a^i(t)$.

* О. С. Парасюк у 1968 р. звернув увагу авторів на проблему побудови релятивістської механіки системи частинок саме у цьому плані.

Означення 2. Формою релятивістської динаміки у геометричному підході називається тривимірний опис системи, пов'язаний з означенням одночасності за допомогою шарування Σ^* .

Вказані Діраком [1] часткові приклади таких форм — це миттева, $\sigma(x) = x^0$, $I = \mathbb{R}$, фронтальна, $\sigma(x) = x^0 - x^3$, $I = \mathbb{R}$, і точкова, $\sigma(x) = x^v x_v$, $I = \mathbb{R}_+ := \{t \in \mathbb{R} | t > 0\}$. Перші дві є найбільш зручними і вживаються найчастіше в застосуваннях.

2. Тривимірне одночасове лагранжеве формулювання динаміки [6—9]. Систему частинок моделюємо функціоналом дії

$$S = \int I dt, \quad L : J\pi \rightarrow \mathbb{R}, \quad (2)$$

де функція Лагранжа L , взагалі кажучи, означена на загальному струменевому (jet) продовженні $J^\infty\pi := J\pi$ в'язки $\pi : F \rightarrow I$ [14, 15]. Локально $L = L(t, \overset{s}{x}_a^i)$, $s = 0, 1, 2, \dots$, де $\overset{s}{x}_a^i := d^s x_a^i / dt^s$; обмеження згори на s не накладаємо.

Рух системи описується критичними перетинами [16] в'язки π , які забезпечують стаціонарність функціоналу (2). Множина $\Gamma_0 \subset \Gamma(\pi)$ критичних перетинів визначається рівняннями Ейлера — Лагранжа

$$\sum_{s=0}^{\infty} (-D)^s \frac{\partial L}{\partial \overset{s}{x}_a^i} = 0, \quad (3)$$

де

$$D = \frac{\partial}{\partial t} + \sum_{s=0}^{\infty} \sum_{a=1}^N \overset{s+1}{x}_a^i \frac{\partial}{\partial \overset{s}{x}_a^i}$$

— оператор повної похідної по t на $J\pi$.

3. Реалізація групи та алгебри симетрії [6, 9]. Для формулювання умов інваріантності одночасового лагранжевого опису треба побудувати реалізацію групи симетрії на перетинах в'язки (або на її продовженні $J\pi$). Хоча нас цікавить група $\mathcal{P}(1, 3)$, розглянемо довільну групу G , дія якої задана в просторі Мінковського:

$$G \ni g : M_4 \rightarrow M_4, \quad x \mapsto gx = \Psi(x, g). \quad (4)$$

Введення (локальних) координат λ^α , $\alpha = \overline{1, r}$, де $r = \dim G$, дозволяє перейти до відповідної алгебри Лі векторних полів на M_4 , породженої базисом

$$\mathcal{X}_\alpha = \zeta_\alpha^\mu(x) \partial_\mu, \quad \zeta_\alpha^\mu := \left. \frac{\partial \Psi}{\partial \lambda^\alpha} \right|_{\lambda=0}$$

з комутаційними співвідношеннями

$$[\mathcal{X}_\alpha, \mathcal{X}_\beta] = c_{\alpha\beta}^\gamma \mathcal{X}_\gamma, \quad \alpha, \beta, \gamma = \overline{1, r},$$

де $c_{\alpha\beta}^\gamma$ — тензор структурних констант групи G .

Дія (4) групи G в M_4 індукує дію групи в множині світових ліній $g : \gamma \mapsto g\gamma = \{gx | x \in \gamma\}$. Якщо в деякій формі динаміки світові лінії γ_a частинок описуються функціями $x_a^i(t)$, а криві $\gamma_a' = g\gamma_a$ — функціями $x_a'^i(t)$, то відповідність $x_a^i(t) \mapsto x_a'^i(t)$ визначає шукану дію в $\Gamma(\pi)$ і в $J\pi$.

При $N > 1$ образи $g(x_a(t))$ одночасних точок $x_a(t) \in \Sigma_t$ можуть належати різним листам Σ_{t_a} шарування Σ , де $t_a = \sigma(g(x_a(t)))$; зокрема, це характерно для групи Пуанкарэ $\mathcal{P}(1, 3)$. Навпаки, одночасні точки $x_a'(t)$ мають прообрази на різних гіперповерхнях $\Sigma_{t_a^*}$, де $t_a^* = \sigma(g^{-1}(x_a'(t)))$, так

* Символ Σ використовуватиметься далі як для шарування, так і для відповідної форми динаміки.

що

$$x_a^{i'}(t) = \Psi^i(x_a(t_a^*), g), \quad t_a^* = \sigma[\Psi(x_a'(t), g^{-1})]. \quad (5)$$

Співвідношення (5) складають систему функціональних рівнянь для знаходження $x_a^{i'}(t)$. В околі одиниці групи в першому порядку по групових параметрах λ^α ці рівняння мають розв'язок

$$x_a^{i'} = x_a^i + \lambda^{\alpha} \xi_{a\alpha}^i, \quad (6)$$

де

$$\begin{aligned} \xi_{a\alpha}^i &:= \xi_\alpha^i(x_a^i, \varphi(t, x_a^i)) - v_a^i \eta_{a\alpha}, \quad v_a^i := \frac{1}{x_a}, \\ \eta_{a\alpha} &:= (\mathcal{X}_a \sigma)(x_a^i, \varphi(t, x_a^i)). \end{aligned} \quad (7)$$

Співвідношення (6), (7) визначають дію групи \mathbf{G} на $J\pi$ дотичними перетвореннями [17, 6, 9], що генеруються векторними полями Лі — Беклунда

$$X_\alpha = \sum_{a=1}^N \sum_{s=0}^{\infty} (D^s \xi_{a\alpha}^i) \frac{\partial}{\partial x_a^i}, \quad \alpha = \overline{1, r}. \quad (8)$$

Явний вигляд генераторів X_α групи \mathbf{G} визначається формою динаміки Σ .

Твердження 1 [9]. Векторні поля (8) у будь-якій формі динаміки задовільняють комутаційним співвідношенням

$$[X_\alpha, X_\beta] = c_{\alpha\beta}^\gamma X_\gamma.$$

Це твердження, що доводиться безпосередніми обчисленнями, показує, що поля X_α породжують реалізацію алгебри Лі групи \mathbf{G} на $J\pi$.

4. Умови симетрії лагранжевого опису [6, 9].

Означення 3. Лагранжів опис системи частинок симетричний (інваріантний) відносно групи \mathbf{G} , якщо множина Γ_0 критичних перетинів в'язки π , визначених рівняннями (4), інваріантна відносно дії групи \mathbf{G} : $\gamma \in \Gamma_0 \Rightarrow (\forall g \in \mathbf{G}) g\gamma \in \Gamma_0$.

Твердження 2 [6, 8, 9]. Достатньою умовою інваріантності лагранжевого опису відносно групи \mathbf{G} є існування $r = \dim \mathbf{G}$ таких функцій $\Omega_\alpha : J\pi \rightarrow \mathbb{R}$, що

$$X_\alpha L = D\Omega_\alpha, \quad (9)$$

$$X_\alpha \Omega_\beta - X_\beta \Omega_\alpha = c_{\alpha\beta}^\gamma \Omega_\gamma. \quad (10)$$

Співвідношення (9), (10) утворюють сумісну систему лінійних рівнянь першого порядку для $r+1$ невідомих функцій L, Ω_α . Їх розв'язки для випадку $\mathbf{G} = \mathcal{P}(1, 3)$ визначають класичний релятивістський лагранжів опис системи частинок.

Довільність вибору сукупності функцій Ω_α , $\alpha = \overline{1, r}$, як розв'язку системи (10) несуттєва в силу такого твердження.

Твердження 3 [6, 18]. Будь-якому розв'язку L^1, Ω_α^1 системи (9), (10) відповідає розв'язок L^2, Ω_α^2 цієї ж системи, де $L^2 = L^1 + DV$, а функція $V : J\pi \rightarrow \mathbb{R}$ задовільняє сумісну систему рівнянь $X_\alpha V = \Omega_\alpha^2 - \Omega_\alpha^1$.

5. Класифікація форм динаміки в геометричному підході [9]. Форми динаміки, означені шаруванням Σ , природно ставляться у відповідність дві підгрупи групи \mathbf{G} .

Означення 4. Групою інваріантності форми динаміки (шарування) Σ називається підгрупа

$$G_{inv}(\Sigma) := \{g \in \mathbf{G} \mid (\forall t) g\Sigma_t \in \Sigma\}; \quad \dim G_{inv} = r_{inv} \leqslant r.$$

Означення 5. Групою стабільності форми динаміки Σ називається підгрупа

$$G_{st}(\Sigma) := \{g \in \mathbf{G} \mid (\forall t) g\Sigma_t = \Sigma_t\}; \quad \dim G_{st} = r_{st} \leqslant r_{inv}.$$

Очевидно, що $G_{st}(\Sigma)$ є підгрупою групи $G_{inv}(\Sigma)$. Надалі будемо

вважати, що координати λ^α на G упорядковані таким чином, що перші r_{inv} індексів нумерують параметри підгрупи G_{inv} , у тому числі перші r_{st} індексів — параметри підгрупи G_{st} .

Означення 6. Векторні поля L — Беклунда X та Y на J^1 називаються еквівалентними, якщо $Y = X + \omega D$, де $\omega : J^1 \rightarrow \mathbb{R}$.

Породжені такими полями перетворення теж називаемо еквівалентними.

Твердження 4 [6, 9]. У реалізації (6) — (8) векторні поля X_α , $\alpha = \overline{1, r_{inv}}$, породжують дію $G_{inv}(\Sigma)$ дотичними перетвореннями многовиду J^1 , еквівалентними продовженням точковим, тобто автоморфізмам в'язки π . Зокрема, поля X_β , $\beta = \overline{1, r_{st}}$, породжують дію $G_{st}(\Sigma)$ продовженнями автоморфізмами π .

Дійсно, у співвідношеннях (7) при $\alpha = \overline{1, r_{inv}}$ функції $\eta_{\alpha\alpha}$ залежать тільки від t ; зокрема, для $G_{st}(\Sigma)$ маємо $\eta_{\beta\beta} = 0$, $\beta = \overline{1, r_{st}}$.

Означення 7. Генератори (8) перетворень J^1 , що не належать до реалізації $G_{inv}(\Sigma)$, называемо неточковими полями.

Твердження 5 [9]. Існує розв'язок системи (15), (16), у якому

$$\Omega_\beta = \eta_\beta(t) L, \quad \beta = \overline{1, r_{inv}}. \quad (11)$$

Підстановка (11) дозволяє зменшити число шуканих функцій у системі (9), (10) до $r - r_{inv} + 1$. Тому з точки зору лагранжевого опису зручними є форми динаміки з якнайбільшою розмірністю групи G_{inv} .

Твердження 6 [9]. Необхідною умовою того, щоб форма динаміки Σ мала підгрупу $H \subset G$ своюю групою інваріантності, в співвідношенні

$$(\mathcal{X}_\alpha\sigma)|_{G(x)=t} = \eta_\alpha(t), \quad (12)$$

де \mathcal{X}_α — генератори групи H .

Зауважимо, що ця умова не є достатньою: група інваріантності $G_{inv}(\Sigma)$ може містити H як підгрупу.

Повна класифікація геометричних форм релятивістської динаміки отримана в [9] на основі інтегрування системи (12) для всіх нееквівалентних (щодо спряження внутрішніми автоморфізмами) підалгебр алгебри L $\mathcal{AP}(1, 3)$ [19] розмірності більшої від 3. Слід підкреслити, що внаслідок транзитивності дії $\mathcal{P}(1, 3)$ в M_4 не існує форма динаміки (у сенсі означення 2), для якої $G_{inv}(\Sigma) = \mathcal{P}(1, 3)$. Максимальні розмірності групи $G_{inv}(\Sigma) \subset \subset \mathcal{P}(1, 3)$ відповідають згаданим у п.1 діраківським формам — фронтальний ($r_{inv} = 8$), миттевий ($r_{inv} = 7$) і точковий ($r_{inv} = 6$).

6. Теорема про невзаємодію в лагранжевому описі. Якщо група інваріантності $G_{inv}(\Sigma) \neq G$, то в реалізації (8) необхідно містяться неточкові поля.

Твердження 7 (теорема про невзаємодію) [18]. Нехай реалізація (8) алгебри симетрії містить неточкове поле X , для якого в (7) $\eta_a \neq \eta_b$ ($a, b = \overline{1, N}$, $a \neq b$). Тоді система (9), (10) допускає у класі функцій, заданих на скінченному струменевому продовженні $J^s\pi$, $s < \infty$ (тобто залежних від скінченого числа похідних $\overset{s}{x}_a^i$), тільки розв'язки вигляду

$$L = \sum_{a=1}^N L_a + DV, \quad L_a = L_a(t, x_a^i, \dots, \overset{s}{x}_a^i),$$

$$\Omega_\alpha = \sum_{a=1}^N \Omega_{aa} + X_a V, \quad \Omega_{aa} = \Omega_{aa}(t, x_a^i, \dots, \overset{s}{x}_a^i).$$

Таким чином, лагранжіан і функції Ω_α розпадаються на суму доданків, кожен з яких залежить від змінних тільки однієї частинки.

'Умови теореми про невзаємодію виконуються для $G = \mathcal{P}(1, 3)$; це означає, що лагранжіан, залежний від скінченного числа похідних, не може описувати релятивістські взаємодії частинок.

Точні розв'язки умов інваріантності (9), (10) у випадку групи Пуанка-

ре, які описують взаємодію частинок, можна одержати, використовуючи багаточасовий формалізм інтегралів дії типу Фоккера [20]. Зведення їх до одночасової форми дає лагранжіані взаємодії, що задовольняють умовам інваріантності і залежать від нескінченного числа похідних.

1. Dirac P. Forms of relativistic dynamics // Rev. Mod. Phys.— 1949.— 21 N 3.— P. 392—399.
2. Wigner E. On unitary representations of the inhomogeneous Lorentz group // Ann. Math.— 1939.— 40, N 1.— P. 149—204.
3. Щироков Ю. М. Релятивістська інваріантність в квантовій теорії // Фіз. елементар. частиц и атом. ядра.— 1972.— 3, № 3 — С. 606—649.
4. Фущич В. І., Нікитин А. Г. Симетрия уравнений Максвелла.— Київ : Наук. думка.— 1983.— 199 с.
5. Гайдा Р. П. Квазирелятивістські системи взаємодействуючих частиц // Фіз. елементар. частиц и атом. ядра.— 1982.— 13, № 2.— С. 427—493.
6. Гайдा Р. П., Ключковський Ю. Б., Третяк В. І. Лагранжева класическая релятивистская механика системы прямо взаимодействующих частиц. I // Теорет. мат. физика.— 1980.— 44, № 2.— С. 194—208.
7. Гайдा Р. П., Ключковський Ю. Б., Третяк В. І. Лагранжева класическая релятивистская механика системы прямо взаимодействующих частиц. II // Там же.— 45, № 2.— С. 180—198.
8. Гайдा Р. П., Ключковський Ю. Б., Третяк В. І. Форми релятивістської динаміки в лагранжевому описі системи частинок // Допов. АН УРСР. Сер. А.— 1982.— № 5.— С. 7—10.
9. Гайдा Р. П., Ключковский Ю. Б., Третяк В. И. Формы релятивистской динамики в классическом лагранжевом описании системы частиц // Теорет. мат. физика.— 1983.— 55, № 1.— С. 88—105.
10. Gaida R., Kluchkovsky Yu., Tretyak V. Three-dimensional Lagrangian approach to the classical relativistic dynamics of directly interacting particles // Constraint's Theory and Relativistic Dynamics.— Singapore : World Sci. Publ. 1987.— P. 210—241.
11. Reichenbach H. The Philosophy of Space and Time.— New York : Dover, 1938.
12. Lawson H. B. (jr). Foliations // Bull. AMS.— 1974.— 80, N 3.— P. 369—418.
13. Trautman A. Fibre bundles associated with space-time // Repts. Math. Phys.— 1970.— 1, N 1.— P. 29—62.
14. Ver Eeke P. Connexions d'ordre infini // Cah. Topol. Geom. Diff.— 1969.— 11, N 3.— P. 281—321.
15. Krupka D. Some geometric aspects of variational problems in fibered manifolds // Folia Fac. Sci. Natur. Univ. Purkine Brun. Phys.— 1973.— 14, N 10.— P. 1—65.
16. Krupka D. A geometric theory of ordinary first order variational problems in fibered manifolds. I. Critical sections // J. Math. Anal. Appl.— 1975.— 49, N 1.— P. 180—206.
17. Ібрағимов Н. Х. Группи преобразований в математической физике.— М. : Наука 1983.— 280 с.
18. Ключковский Ю. Б., Третяк В. И. Касательные преобразования Ли-Бэкунда и структура квазинвариантных лагранжианов // Методы исследования дифференциальных и интегральных операторов.— Київ : Наук. думка, 1989.— С. 91—97.
19. Patera J., Winternitz P., Zassenhaus H. Continuous subgroups of the fundamental groups of physics. I. General method and the Poincare group // J. Math. Phys.— 1975.— 16, N 8.— P. 1597—1614.
20. Gaida R. P., Tretyak V. I. Single-time form of the Fokker-type relativistic dynamics// Acta Phys. Pol.— 1980.— B11, N 7.— P. 509—536,

Получено 10.06.91