

6. Благодир Л.М. Визначення перспектив розвитку переробних підприємств олійно-жирової галузі України на основі виробничої функції Кобба–Дугласа / Л.М.Благодир, О.В.Мороз, Б.Є.Грабовецький // Актуальні проблеми економіки. – 2010. – №2. – С.241-251.
7. Гуменюк В.Я. Переваги та недоліки застосування функції Коба–Дугласа як інструменту управління виробничими ресурсами транспортних підприємств / В.Я.Гуменюк, Н.Б.Ярошевич // Вісник Національного університету „Львівська політехніка”. Проблеми економіки та управління. – 2000. – №391. – С.187-162.
8. Шарко І.О. Застосування апарату виробничих функцій для оцінки ефективності використання ресурсного потенціалу сільськогосподарських підприємств / І.О.Шарко, Ю.В.Пащенко // Інноваційна економіка. – 2012. – №11. – С.60-64.

Надійшла до редколегії 25.09.2018.

УДК 530.12

DOI 10.31319/2519-2884.33.2018.202

САМОХВАЛОВ С.Є., д.т.н., професор

Дніпровський державний технічний університет, м. Кам'янське

КІНЕМАТИЧНЕ ПЕРЕНОРМУВАННЯ ЕНЕРГІЇ В ТЕОРІЇ ГРАВІТАЦІЇ

Вступ. Ні в кого не виникає сумнівів, що для того, щоб наздогнати автобус, який рушає з зупинки, треба затратити певну енергію. Тож при перетвореннях групи GL^g , які описують зміну неінерціальних в загальному випадку систем відліку, повна енергія повинна змінюватися. З формальної точки зору це має місце внаслідок того, що при GL^g -перетвореннях зі змінними параметрами $\partial_\mu L_n^m \neq 0$, лагранжіан L_γ змінюється: до нього додається дивергенція

$$L_{\gamma'} = L_\gamma + \partial_\sigma \Delta V^\sigma, \quad (1)$$

де

$$\Delta V^\sigma = \sum_m^{\sigma\nu n} \Delta \gamma_{\nu n}^m = e \Delta \gamma_{\nu}^{[\sigma\nu]}, \quad (2)$$

причому

$$\Delta \gamma_{\nu n}^m := \partial_\nu L_{s'}^m L_n^{s'} = -L_{s'}^m \partial_\nu L_n^{s'}, \quad (3)$$

а $e = \sqrt{-g}$. Перетворення (1) є канонічним перетворенням з твірними функціями ΔV^σ [1], які визначаються матрицею переходу $L_n^{s'}$ між загальними системами відліку, і не змінює рівняння руху, незважаючи на те, що воно змінює енергію-імпульс гравітаційного поля. Через те, що ця зміна обумовлена виключно поверхневим доданком $\partial_\sigma \Delta V^\sigma$, зміна енергії-імпульсу при зміні загальної системи відліку має голографічну природу і є варіантом так званого голографічного перенормування [2].

Постановка задачі. Дана робота є продовженням роботи [3] і зберігає прийняті в ній позначення. Тут вивчається зміна енергії-імпульсу гравітаційного поля та суперпотенціалу повної енергії-імпульсу системи при зміні загальної системи відліку.

Результати роботи. 1. Перетворення енергії-імпульсу при зміні системи відліку.

Для визначення зміни енергії-імпульсу при зміні загальної системи відліку заважимо спочатку, що для перетворень з калібрувальної групи $G^g = T^g \times GL^g$, яка збе-

рігасе лагранжіан Гілберта L_R і є групою симетрії ТГАР, має місце рівність:

$$\delta' L_{\gamma'} = \delta' L_{\gamma} + \partial_{\sigma} \delta' \Delta V^{\sigma}, \quad (4)$$

що є умовою G^g -симетрії ТГАР, де

$$\delta' \Delta V^{\sigma} := \delta \Delta V^{\sigma} + \partial_{\rho} \Delta V^{\rho} \delta x^{\sigma}, \quad (5)$$

причому

$$\delta \Delta V^{\sigma} = \delta \Sigma_m^{\sigma\nu n} \Delta \gamma_{\nu n}^m + \delta_l \Delta V^{\sigma}, \quad (6)$$

$$\delta \Sigma_m^{\sigma\nu n} \Delta \gamma_{\nu n}^m = \Delta B_m^{\mu\sigma} \delta h_{\mu}^m + \frac{1}{2} \Delta D^{mn\sigma} \delta g_{mn}, \quad (7)$$

де

$$\Delta B_m^{\mu\sigma} := \partial_{h_{\mu}^m} \Sigma_p^{\sigma\nu s} \Delta \gamma_{\nu s}^p = e \Delta \gamma_s^{[\sigma \mu]} + h_s^{\sigma} \Delta V^{\mu} - h_s^{\mu} \Delta V^{\sigma}, \quad (8)$$

$$\frac{1}{2} \Delta D^{mn\sigma} := \partial_{g_{mn}} \Sigma_p^{\sigma\nu s} \Delta \gamma_{\nu s}^p = -e \Delta \gamma^{\sigma \{mn\}} + e \Delta \gamma_s^{\{m} g^{n\}\sigma} + g^{mn} \Delta V^{\sigma}, \quad (9)$$

$$\delta_l \Delta V^{\sigma} = \Sigma_m^{\sigma\nu n} \delta \Delta \gamma_{\nu n}^m. \quad (10)$$

Завважимо, що в штрихованій системі відліку інфінітезимальні GL^g -перетворення параметризуються величинами $l_{n'}^{m'} = \delta L_{n'}^{m'} L_n^n$, для яких $\partial_{\nu} l_{n'}^{m'} = -L_{m'}^{m'} L_{n'}^n \delta \Delta \gamma_{\nu n}^m$. Отже умову GL^g -інваріантності ТГАР в штрихованій системі відліку можна подати у вигляді

$$\partial_{\sigma} (M_{m'}^{\sigma n} \delta L_n^{m'} - \delta_l \Delta V^{\sigma}) = 0. \quad (11)$$

Враховуючи все це, інтегральна варіація поверхневого члену виражається через варіації польових величин наступним чином:

$$\partial_{\sigma} \delta' \Delta V^{\sigma} = \partial_{\sigma} (\Delta B_m^{\mu\sigma} \delta h_{\mu}^m + \frac{1}{2} \Delta D^{mn\sigma} \delta g_{mn} + M_{m'}^{\sigma n} \delta L_n^{m'} + \partial_{\rho} \Delta V^{\rho} \delta x^{\sigma}). \quad (12)$$

При калібрувальних трансляціях $\delta = \delta_l$ поверхневий член інваріантний, що призводить до тотожності:

$$\partial_{\sigma} \delta_l' \Delta V^{\sigma} = -\partial_{\sigma} (\Delta t_m^{\sigma} t^m + \Delta B_m^{\mu\sigma} \partial_{\mu} t^m) \equiv 0, \quad (13)$$

де

$$\Delta t_m^{\sigma} = \Delta B_s^{\mu\sigma} F_{\mu m}^s + \frac{1}{2} \Delta D^{ps\sigma} \partial_m g_{ps} - \partial_{\rho} \Delta V^{\rho} h_m^{\sigma} - M_p^{\sigma s} \Delta \gamma_{ms}^p. \quad (14)$$

Тут враховано, що $\delta L_n^{m'} = -\partial_{\tau} L_n^{m'} \delta x^{\tau} = L_n^{m'} \Delta \gamma_{mn}^s t^m$. З (13), зокрема, слідує тотожність

$$\partial_{\sigma} \Delta B_m^{\mu\sigma} + \Delta t_m^{\mu} \equiv 0. \quad (15)$$

Легко переконатися, що ця тотожність співпадає з тотожною рівністю нулю варіаційної похідної від поверхневого члену $\delta_{h_{\mu}^m} \partial_{\sigma} \Delta V^{\sigma} \equiv 0$, оскільки

$$\Delta B_m^{\mu\sigma} = \partial_{\sigma} \partial_{h_{\mu}^m} \Delta V^{\rho}, \quad \Delta t_m^{\mu} = -\partial_{h_{\mu}^m} \partial_{\rho} \Delta V^{\rho}. \quad (16)$$

Підставляючи тепер (13) в (4) для випадку калібрувальних трансляцій одержуємо:

$$\delta'_t L_{\gamma'} = \frac{1}{2} e G^{\mu\nu} \delta_t g_{\mu\nu} - \partial_\sigma (t'^\sigma t^m + B_m^{\mu\sigma} \partial_\mu t^m), \quad (17)$$

де

$$t'^\mu = t^\mu + \Delta t^\mu, \quad B_m^{\mu\sigma} = B_m^{\mu\sigma} + \Delta B_m^{\mu\sigma} \quad (18)$$

– ренормовані вирази тензорної густини енергії-імпульсу та індукції гравітаційного поля (суперпотенціалу енергії-імпульсу), а саме, їх вирази в штрихованій системі відліку, прискореній і деформованій по відношенню до вихідної системи. Ренормування відбувається за рахунок канонічного перетворення (1), при якому до вихідного лагранжіану додається поверхневий член $\partial_\sigma \Delta V^\sigma$, що і визначає зміни Δt^μ і $\Delta B_m^{\mu\sigma}$, отже таке ренормування має голографічну природу.

Калібрувальна трансляційна інваріантність ренормованого лагранжіану $\delta'_t L_{\gamma'} = 0$ призводить, зокрема, до сильної тотожності:

$$\partial_\sigma B_m^{\mu\sigma} + t'^\mu = -e G_m^\mu. \quad (19)$$

Тотожність (19) легко одержати також взяттям варіаційної похідної від обох частин формули (1) з врахуванням формули (16).

Формула (19) показує, що канонічне перетворення (1), пов'язане зі зміною систем відліку, призводить до зміни розбиття тензора Ейнштейна на дивергенцію індукції гравітаційного поля $\partial_\sigma B_m^{\mu\sigma}$ і тензорну густину його енергії-імпульсу t_m^μ .

При деформації групи T^g , яка на інфінітезимальному рівні зводиться до її перепараметризації $t^m = N_a^m \tilde{t}^a$, індукція гравітаційного поля перетворюється за законом $\tilde{B}_a^{\mu\sigma} = B_m^{\mu\sigma} N_a^m$, а тензорна густина його енергії-імпульсу – за законом $\tilde{t}_a^\sigma = t_m^\sigma N_a^m + B_m^{\mu\sigma} \partial_\mu N_a^m$. Отже, деформацією групи T^g неможливо компенсувати (або згенерувати) перетворення ренормування (18), пов'язані зі зміною загальної системи відліку.

Для порівняння енергії-імпульсу в різних системах відліку слушно перейти в єдину спільну для всіх систем параметризацію зрушень $\tilde{t}^\mu = h_m^\mu t^m = \delta x^\mu$ вздовж ейлерових координат (які відповідають параметрам недеформованої групи дифеоморфізмів).

2. *Голономні та галілеєві системи відліку.* В даному розділі розглянуто два окремі класи загальних систем відліку. По-перше, це голономні системи, що описуються реперними полями з нульовим об'єктом неголономності, отже можуть бути реалізованими як координатні репери певних систем координат, що відповідає системам відліку, якими обмежується ЗТВ. По-друге, це галілеєві системи, що описуються (псевдо)ортонормованими реперними полями, які використовуються в ТГОР (або різних варіантах телепаралелізму).

Почнемо з голономних систем, для яких коефіцієнти неголономності дорівнюють нулю:

$$F_{\mu\nu}^m = \partial_\nu h_\mu^m - \partial_\mu h_\nu^m = 0, \quad (20)$$

отже існують такі функції $y^m(x)$, що $h_\mu^m = \partial_\mu y^m$, $h = \partial y$. Величини y^m , що задають голономні системи відліку, грають роль лагранжевих координат на відміну від координат x^μ в просторі-часі, які нумерують його точки і грають роль ейлерових координат. Отже функції $y^m(x)$ є скалярами по відношенню до перетворень координат $x'^\mu = x'^\mu(x)$ (в

пасивному підході), або інваріантні при калібрувальних трансляціях простору-часу $x'^{\mu} = x^{\mu} + \delta x^{\mu}(x)$ (в активному підході, якого ми притримуємося): $y'^m(x') = y^m(x)$, що, власне, і дозволяє їх інтерпретувати, як лагранжеві координати гравітуючої системи. Репери голономних систем є координатними реперами ∂_m координат y^m .

На відміну від ейлерових координат x^{μ} , які нумерують точки простору-часу і зміна яких не повинна призводити до зміни будь-яких фізичних величин (коваріантність по відношенню до перетворень x^{μ}), лагранжеві координати y^m несуть в собі фізичний зміст, оскільки їх зміна призводить до зміни фізичної системи відліку, внаслідок чого можуть змінюватися певні фізичні величини, як то енергія-імпульс системи, тощо. Якщо при перетвореннях світових координат x^{μ} відбуваються калібрувальні трансляції в просторі-часі в фіксованій загальній системі відліку, які належать групі T^g , то зі зміною лагранжевих координат y^m трансляцій не відбувається, а відбуваються перетворення голономних систем відліку, і такі перетворення належать вже іншій групі, а саме групі GL^g , утворюючи її підгрупу, яка внаслідок обмеження голономними системами відліку ізоморфна групі дифеоморфізмів T^g .

Внаслідок умови (20), за відсутності скруту і узгодженості зв'язності з метрикою, в голономних системах відліку $\omega_{mkn}^{\cdot} = 0$, і коефіцієнти зв'язності зводяться до величин $\sigma_{mkn}^{\cdot} = \Gamma_{mkn}^{\cdot}$, які є символами Крістоффеля в лагранжевих координатах y^m , отже ведуть себе як скаляри при перетвореннях ейлерових координат x^{μ} . Це в даному випадку, як і для довільного афінного репера, забезпечує загальноковаріантність (калібрувальну трансляційну інваріантність) розбиття лагранжіана Гілберта на об'ємну і поперечну компоненти

$$L_R = L_{\Gamma} - \partial_{\sigma} V_{\Gamma}^{\sigma}, \quad (21)$$

де при виконанні умов метричності і відсутності скруту маємо:

$$L_{\Gamma} = \Sigma_m^{\mu\nu n} \Gamma_{\mu s}^m \Gamma_{\nu n}^s = \partial y l \Gamma_{ms}^{[m} \Gamma_n^{s|n]}, \quad (22)$$

$$V_{\Gamma}^{\sigma} = \Sigma_m^{\sigma\nu n} \Gamma_{\nu n}^m = \partial y l \Gamma_n^{[\sigma n]} \quad (23)$$

(вертикальними рисками виділяються індекси, що пропускаються при антисиметризації).

Дія, пов'язана з об'ємним лагранжіаном, може бути представленою як інтеграл по лагранжевим координатам y^m :

$$S_{\Gamma} = \int L_{\Gamma} dx = \int \delta_{mn}^{kp} \Gamma_{ks}^m \Gamma_p^{sn} l dy, \quad (24)$$

де dx і $dy = \partial y dx$ – координатні об'єми ейлерових та лагранжевих координат. Через це дія S_{Γ} , очевидно, інваріантна при перетвореннях світових (ейлерових) координат.

Індукція гравітаційного поля в голономних системах конкретизується наступним чином:

$$B_m^{\sigma\mu} = \partial y l \partial_m x^{\lambda} (\Gamma_{\lambda}^{[\sigma\mu]} + \delta_{\lambda}^{\sigma} \Gamma_n^{[\mu n]} - \delta_{\lambda}^{\mu} \Gamma_n^{[\sigma n]}), \quad (25)$$

а тензор енергії-імпульсу, через умову (20), як

$$t_m^{\sigma} = D_s^{n\sigma} \Gamma_{nm}^s - \partial_m x^{\sigma} L_{\Gamma}, \quad (26)$$

де в нашому випадку:

$$D^{ns\sigma} = \partial y l (-\Gamma^{\sigma ns} + \Gamma_p^p \{n g^{s\sigma} + g^{ns} \Gamma_p^{\sigma p}\}), \quad (27)$$

отже

$$t_m^\sigma = \partial y l (-\Gamma_{sn}^\sigma \Gamma_m^{sn} + \Gamma_{pn}^p \Gamma_m^{\{sn\}} + \Gamma_n^{\{sn\}} \Gamma_{pm}^p - \partial_m x^\sigma \Gamma_{ps}^p \Gamma_n^{\{s|n\}}). \quad (28)$$

По відношенню до перетворень ейлерових координат x^μ індукція гравітаційного поля, що дається формулою (25), описується чотирма антисиметричними за верхніми індексами тензорними густинами $B_m^{\sigma\mu}$, а енергія-імпульс гравітаційного поля, згідно з (28), описується чотирма векторними густинами t_m^σ , які відповідають чотирьом лагранжевим координатам y^m . При перетвореннях лагранжевих координат y^m як $B_m^{\sigma\mu}$, так і t_m^σ перетворюються за нетензорними законами згідно з формулами (18), конкретизованими для випадку переходу між голономними реперами.

У випадку ототожнення лагранжевих координат з ейлеровими $y^\mu = x^\mu$, t_m^σ переходить в комплекс енергії-імпульсу гравітаційного поля Ейнштейна, а $B_m^{\sigma\mu}$ – в суперпотенціал Фреуда [2]. При цьому тензорні властивості величин t_m^σ і $B_m^{\sigma\mu}$ при перетвореннях координат x^μ порушуються саме завдяки ототожненню $y^\mu = x^\mu$, яке жорстко зв'язує трансляції в просторі-часі зі зміною системи відліку.

Враховуючи той факт, що $\Gamma_{sn}^s = \frac{1}{2} g^{pk} \partial_n g_{pk} = \frac{1}{l} \partial_n l$, а також умову (20), в голономних системах відліку тензорна густина власного моменту імпульсу (спіну) гравітаційного поля S_{mn}^σ і її суперпотенціал $\Sigma_{mn}^{\sigma\nu}$ можуть бути поданими у вигляді: $S_{mn}^\sigma = \partial y \partial_{[m} x^\sigma \partial_{n]} l$, $\Sigma_{mn}^{\sigma\nu} = \partial y l \delta_{mn}^{\sigma\nu}$. Рівняння Палатіні перетворюється за тензорним законом при перетворенні як ейлерових x^μ , так і лагранжевих координат y^m .

Оскільки голономні системи відліку повністю визначаються функціями $y^m = y^m(x)$, що зв'язують лагранжеві та ейлерові координати, саме їх, замість $h_\mu^m = \partial_\mu y^m$, можна вибрати в якості незалежних польових змінних в цьому випадку. Лагранжіан L_Γ (22) не залежить від самих функцій $y^m(x)$, а лише від їх похідних, отже поля $y^m(x)$ є циклічними координатами системи, і рівняння руху для них зводяться до умови збереження відповідного узагальненого імпульсу $P_m^\sigma = \partial_{\partial_\sigma y^m} L_\Gamma : \partial_\sigma P_m^\sigma = 0$, який, з точністю до знака, співпадає з тензорною густиною енергії-імпульсу гравітуючої системи: $P_m^\sigma = -T_m^\sigma$.

Недоліком голономних систем відліку є їх немінуча деформація в кривому просторі при переході між системами відліку з тензором інфінітезимальної деформації $\sigma^{mn} = g^{s\{m} \partial_s \delta y^{n\}}$. Такого недоліку, очевидно, позбавлені загальні системи відліку, для яких $g_{mn} = const$, зокрема (псевдо)ортонормовані системи відліку, коли $g_{mn} = \eta_{mn}$. В даному випадку $\sigma_{mkn}^{\cdot} = 0$, і коефіцієнти зв'язності зводяться до величин ω_{mkn}^{\cdot} , які при цьому здобувають смисл коефіцієнтів обертання Річчі.

Лагранжیان теорії гравітації в ортогональному репері і відповідний вектор, що визначає поверхневий член, записуються у вигляді:

$$L_{\omega} = \Sigma_m^{\mu\nu n} \omega_{\mu s}^m \omega_{\nu n}^s = h \omega_{m s}^{[m} \omega_n^{s|n]} = \frac{h}{2} (\omega_{n s}^m \omega_m^{n s} - R_s R^s), \quad (29)$$

$$V_{\omega}^{\sigma} = \Sigma_m^{\sigma\nu n} \omega_{\nu n}^m = -h R^{\mu}, \quad (30)$$

де $R_n = \nabla_{\sigma} h_n^{\sigma} = F_{m n}^m$ є вектором, що має важливий геометричний смисл і визначає швидкість зміни локального об'єму вздовж напрямків базисних векторів обраного ортонормованого репера. При записі цих формул враховано антисиметрію коефіцієнтів обертання Річчі ω_{mkn}^{\cdot} по першому і останньому індексах і рівність $\omega_{m n}^m = R_n$.

Індукція гравітаційного поля в ортонормованих системах відліку дається виразом:

$$B_m^{\sigma\mu} = h (\omega_{m \cdot}^{\sigma\mu} - h_m^{\sigma} R^{\mu} + h_m^{\mu} R^{\sigma}). \quad (31)$$

Визначною особливістю ортонормованих систем відліку є той факт, що коефіцієнти зв'язності однозначно визначаються індукцією гравітаційного поля, тобто формулу (31) можна обернути. Дійсно, з (31) слідує: $B_m^{m\mu} = -2h R^{\mu}$, отже $\omega_{m \cdot}^{\sigma\mu} = \frac{1}{2h} (2B_m^{\sigma\mu} - h_m^{\sigma} B_m^{m\mu} + h_m^{\mu} B_m^{m\sigma})$.

Тензор енергії-імпульсу гравітаційного поля в нашому випадку, внаслідок $D_s^{n\sigma} = 0$, визначається виразом:

$$t_m^{\sigma} = B_s^{n\sigma} F_{n m}^s - h_m^{\sigma} L_{\omega}. \quad (32)$$

При обмеженні ортонормованими системами відліку група $GL^{\mathcal{G}}$ звужується до групи $L^{\mathcal{G}}$ локально-лоренцевих перетворень ортонормованих реперних полів, з симетрією відносно якої пов'язаний внутрішній момент (спін) гравітаційного поля, густина струму якого та відповідний суперпотенціал в означеному випадку визначаються виразами: $S_{mn}^{\sigma} = -\frac{h}{2} (F_{mn}^{\sigma} - h_m^{\sigma} R_n + h_n^{\sigma} R_m)$, $\Sigma_{mn}^{\sigma\nu} = h \delta_{mn}^{\sigma\nu}$.

Висновки. В роботі вивчено спосіб кінематичного перенормування енергії гравітаційного поля, який полягає в перетвореннях енергії-імпульса гравітаційного поля, а також суперпотенціалу повного комплексу енергії-імпульса гравітуючої систем, пов'язаних зі зміною загальної системи відліку.

Розглянуто два класи узагальнених систем відліку, а саме, голономні та галілеєві системи, і подано основні співвідношення у цих двох окремих випадках.

Подальший розвиток досліджень – реалізація давньої ідеї компенсації додатної нескінченної енергії електромагнітного поля електрона енергією його гравітаційного поля.

ЛІТЕРАТУРА

1. Самохвалов С.Є. Канонічні перетворення в калібрувальних теоріях / Самохвалов С.Є. // Математичне моделювання. – 2015. – №2(33). – С.17-19.
2. Самохвалов С.Є. Теоретико-групове підґрунтя голографічного принципу / Самохвалов С.Є. // Математичне моделювання. – 2010. – №2(23). – С.7-11.
3. Самохвалов С.Є. Загальні системи відліку і визначення енергії в теорії гравітації / Самохвалов С.Є. // Математичне моделювання. – 2016. – №2(35). – С.19-23.

Надійшла до редколегії 11.09.2018.