

## 宇田雄一「古典物理学」

の定理だ。これより、自然の任意の数学的古典理論  $T$  に対して、 $\mathcal{V}_T$  は群をなすことが分かる。 $M_{\bar{T}} V = M_T$  という式を解釈するためには、 $f \in \mathcal{F}$  を使って  $[M_{\bar{T}} V](f) = M_T(f)$  を  $M_{\bar{T}}(V(f)) = M_T(f)$  の形に変形しておくと分かり易い。この式は、 $T$  で  $f$  によって表されるのと同一の歴史が、 $\bar{T}$  では  $V(f)$  によって表されることを意味する。 $\mathcal{L}_T V = \mathcal{L}_T$  に対しては二通りの見方が出来る。一つは  $\mathcal{L}_T(V(f)) = \mathcal{L}_T(f)$  に基づいて、 $M_T(f)$  が可能ならば  $M_T(V(f))$  も可能だと結論する見方で、これを能動的見方と言う。もう一つは、 $\mathcal{L}_{\bar{T}} V = \mathcal{L}_T$  と組み合わせて  $\mathcal{L}_{\bar{T}} = \mathcal{L}_T$  と結論する見方で、これを受動的見方と言う。どちらの見方も正しいが、受動的な見方が出来るのは、 $V$  が  $\mathcal{F}_T$  から  $\mathcal{F}_T$  の上への一対一写像である場合に限られる。 $M_{\bar{T}} V = M_T$  に対する上記の解釈は、受動的な見方に属する。座標変換という名称も受動的な見方を反映している。能動的見方と受動的見方の違いを一言で言うと、それは歴史を変えるか座標系を変えるかの違いだ。マッハの描像では、 $\mathcal{F}$  の各元を  $n$  個の数の組、 $\mathcal{L}$  をその数の組に対する  $m$  個の方程式と見なすのだった。これに従えば、 $\mathcal{F}$  として  $n$  次元空間をイメージし、 $\mathcal{L}$  の解全体の集合として、この空間内の  $n - m$  次元図形をイメージすることが出来る。 $n = 3, m = 1$  の場合にはこの図形は面だし、 $n = 3, m = 2$  の場合にはこの図形は線となる。 $V$  によるこの図形の像は、また  $\mathcal{F}$  内の図形となるが、 $\mathcal{L}$  が  $V$  の下で不变であるとは、 $V$  による像がもとの図形にぴったり重なることに他ならない。対称性という語の由来はここにある。対称性という語を物理学では、共変性や不变性を指して漠然と用いる。

$\mathcal{T}$  を空でない集合とし、 $\mathcal{T}$  の元はすべて自然の数学的古典理論であり、 $[\forall T, \bar{T} \in \mathcal{T}; \mathcal{H}_T = \mathcal{H}_{\bar{T}} \text{ and } \mathcal{F}_T = \mathcal{F}_{\bar{T}}]$  が成り立ち、 $(\forall T \in \mathcal{T}; M_T \text{ は一対一だ})$  とする。集合  $F$  を  $(\forall T \in \mathcal{T}; \mathcal{F}_T = F)$  によって定義しておく。また  $\mathcal{V}$  を集合とし、 $\mathcal{V}$  の元はすべて  $F$  から  $F$  の上への一対一写像だとする。このとき、以下の条件のうちの【1】【2】が成り立てば【3】【4】も成り立ち、逆に【3】【4】が成り立てば【1】【2】も成り立つ。

- 【1】  $\forall T \in \mathcal{T}; \forall V \in \mathcal{V}; \exists \bar{T} \in \mathcal{T}; M_{\bar{T}} V = M_T$
- 【2】  $\forall T, \bar{T} \in \mathcal{T}; \exists V \in \mathcal{V}; M_{\bar{T}} V = M_T$
- 【3】  $\mathcal{V}$  は群をなす。