

## Una radio a tachioni ~ versione generale ~ pag.1

### Problema su spazio-tempo di Minkowski e trasformazioni di Lorentz

L'astronave di Star Trek, comandata dal comandante Kirk, parte dalla stazione spaziale Deep Space Nine, alla posizione  $x=0$  al , nell'istante  $t=0$  a , alla velocità  $v=fc$  (con  $0 < f < 1$  ). Spock rimane fermo sulla stazione spaziale, e, utilizzando una radio a tachioni, invia, dopo  $\tau$  anni, un segnale che viaggia a velocità  $mc$  (con  $m > 1$  ) verso il comandante Kirk, che, utilizzando un dispositivo identico, lo reinvia immediatamente a Spock.

Determina, in un diagramma spazio-tempo di Minkowski, le equazioni delle rette che rappresentano, sia nel sistema di riferimento della stazione spaziale, sia in quella dell'astronave: a) la traiettoria dell'astronave; b) quella di Spock; c) gli estremi del cono di luce; d) la traiettoria del segnale inviato da Spock; la traiettoria del segnale di risposta inviato da Kirk; e) le coordinate degli eventi che rappresentano la ricezione dei segnali da parte di Kirk e di Spock.

Nota: questo problema è ispirato al video presente all'indirizzo <https://www.youtube.com/watch?v=DlyG1WpfJaM>.

### Svolgimento

#### Astronave, sistema della stazione spaziale

Partiamo dalla definizione di velocità media, ovvero

$$v = \frac{\Delta x}{\Delta t} = \frac{x_2 - x_1}{t_2 - t_1} .$$
 In questa formula  $x_1$  sarà la posizione nota

nell'istante iniziale  $t_1$  , mentre  $t_2$  e  $x_2$  saranno il generico istante  $t$  e la relativa posizione  $x$  .

$$\frac{x_2 - x_1}{t_2 - t_1} = v_{\text{astronave}} ; \frac{x - 0}{t - 0} = fc ; \frac{x}{t} = fc ; fc = \frac{x}{t} ; ct = \frac{1}{f} x$$

#### Spock, sistema della stazione spaziale

$x=0$  (Spock è fermo nel suo sistema di riferimento).

Rette che delimitano il cono di luce, sistema della stazione spaziale  
 $ct = \pm x$  (bisettrici dei quadranti).

#### Segnale inviato da Spock, sistema della stazione spaziale

Partiamo, anche in questo caso, dalla formula che definisce la velocità media:

## Una radio a tachioni ~ versione generale ~ pag.2

$$\frac{x_2 - x_1}{t_2 - t_1} = v_{\text{segnale}} ; \quad \frac{x - 0}{t - \tau} = mc ; \quad x = mc(t - \tau) ; \quad x = mct - mc\tau ;$$

$$mct = x + mc\tau \quad ct = \frac{1}{m}x + c\tau .$$

### Evento ricezione segnale, sistema della stazione spaziale

Poiché le equazioni  $ct = \frac{1}{m}x + c\tau$  e  $ct = \frac{1}{f}x$  associano rispettivamente alla posizione del segnale e a quella dell'astronave l'istante in cui tale posizione è assunta, posizione e istante della ricezione del segnale si ottengono mettendo a sistema le due equazioni (  $x$  e  $t$  devono essere gli stessi per entrambe).

$$\begin{cases} ct = \frac{1}{m}x + c\tau \\ ct = \frac{1}{f}x \end{cases} ; \quad \begin{cases} \frac{1}{f}x = \frac{1}{m}x + c\tau \\ ct = \frac{1}{f}x \end{cases} ; \quad \begin{cases} \frac{1}{f}x - \frac{1}{m}x = c\tau \\ ct = \frac{1}{f}x \end{cases} ;$$

$$\begin{cases} \left(\frac{1}{f} - \frac{1}{m}\right)x = c\tau \\ ct = \frac{1}{f}x \end{cases} ; \quad \begin{cases} \frac{m-f}{mf} \cdot x = c\tau \\ ct = \frac{1}{f}x \end{cases} ; \quad \begin{cases} x = \frac{cmf\tau}{m-f} \\ ct = \frac{1}{f} \cdot \frac{cmf\tau}{m-f} \end{cases} ; \quad \begin{cases} x = \frac{cmf\tau}{m-f} \\ ct = \frac{cm\tau}{m-f} \end{cases}$$

$$P\left(\frac{cmf\tau}{m-f}, \frac{cm\tau}{m-f}\right) .$$

Trasformazioni di Lorentz (da utilizzare nel seguito):

$$\begin{cases} x' = \gamma(x - Vt) \\ t' = \gamma\left(t - \frac{\beta}{c}x\right) \end{cases}$$

Trasformazioni di Lorentz inverse (si ottengono scambiando  $x$  e  $t$  con  $x'$  e  $t'$  e cambiando segno alla velocità):

$$\begin{cases} x = \gamma(x' + Vt') \\ t = \gamma\left(t' + \frac{\beta}{c}x'\right) \end{cases}$$

## Una radio a tachioni ~ versione generale ~ pag.3

Calcolo di  $\gamma$  : 
$$\gamma = \frac{1}{\sqrt{1 - \left(\frac{v}{c}\right)^2}} = \frac{1}{\sqrt{1 - \left(\frac{fc}{c}\right)^2}} = \frac{1}{\sqrt{1 - f^2}}$$

### Posizione ricezione segnale, sistema dell'astronave

Partiamo dalle coordinate dell'evento nel sistema della stazione spaziale:

$$\begin{cases} x = \frac{cmf \tau}{m-f} \\ ct = \frac{cm \tau}{m-f} \end{cases}$$

e applichiamo le trasformazioni di Lorentz

$$\begin{cases} x' = \gamma(x - vt) \\ t' = \gamma\left(t - \frac{\beta}{c}x\right) \end{cases}$$

per ricavare  $x'$  e  $t'$ . Osserviamo che  $ct = \frac{cm \tau}{m-f} \Rightarrow t = \frac{m \tau}{m-f}$  (dobbiamo usare usare  $ct$  nelle coordinate dell'evento,  $t$  nelle trasformazioni di Lorentz).

$$\begin{cases} x' = \frac{1}{\sqrt{1-f^2}} \left( \frac{cmf \tau}{m-f} - fc \cdot \frac{m \tau}{m-f} \right) \\ t' = \frac{1}{\sqrt{1-f^2}} \left( \frac{m \tau}{m-f} - \frac{f}{c} \cdot \frac{cmf \tau}{m-f} \right) \end{cases} ; \begin{cases} x' = \frac{1}{\sqrt{1-f^2}} \left( \frac{cmf \tau}{m-f} - \frac{cmf \tau}{m-f} \right) \\ t' = \frac{1}{\sqrt{1-f^2}} \left( \frac{m \tau}{m-f} - \frac{mf^2 \tau}{m-f} \right) \end{cases} ;$$

$$\begin{cases} x' = \frac{1}{\sqrt{1-f^2}} \cdot 0 \\ t' = \frac{1}{\sqrt{1-f^2}} \cdot \frac{m \tau - mf^2 \tau}{m-f} \end{cases} ; \begin{cases} x' = 0 \\ t' = \frac{m \tau (1-f^2)}{(m-f)\sqrt{1-f^2}} \end{cases} ;$$

## Una radio a tachioni ~ versione generale ~ pag.4

$$\left\{ \begin{array}{l} x' = 0 \\ t' = \frac{m \tau (\sqrt{1-f^2})^2}{(m-f) \sqrt{1-f^2}} \end{array} \right. ; \left\{ \begin{array}{l} x' = 0 \\ t' = \frac{m \tau}{m-f} \sqrt{1-f^2} \end{array} \right. ; \left\{ \begin{array}{l} x' = 0 \\ ct' = \frac{cm \tau}{m-f} \sqrt{1-f^2} \end{array} \right. ;$$

$P' \left( 0; \frac{cm \tau}{m-f} \sqrt{1-f^2} \right)$  (ovviamente  $x' = 0$ , essendo l'astronave ferma nel proprio sistema di riferimento).

### Astronave, sistema dell'astronave

Partiamo dalla traiettoria nel sistema della stazione spaziale, ovvero

$$ct = \frac{1}{k} x, \text{ e usiamo le trasformazioni inverse di Lorentz}$$

$$\left\{ \begin{array}{l} x = \gamma(x' + Vt') \\ t = \gamma\left(t' + \frac{\beta}{c} x'\right) \end{array} \right. ;$$

$$c \gamma\left(t' + \frac{\beta}{c} x'\right) = \frac{1}{k} \gamma(x' + Vt') ; c\left(t' + \frac{k}{c} x'\right) = \frac{1}{k} (x' + kct') ;$$

$$ct' + kx' = \frac{1}{k} x' + ct' ; kx' - \frac{1}{k} x' = ct' - ct' ; \left(k - \frac{1}{k}\right) x' = 0 ;$$

$x' = 0$  (ovvio: l'astronave è ferma nel proprio sistema di riferimento!)

### Spock, sistema dell'astronave

Anche in questo caso partiamo dalla traiettoria nel sistema della stazione spaziale, e utilizziamo le trasformazioni inverse di Lorentz:

$$x = 0 ; \gamma(x' + Vt') = 0 ; x' + fct' = 0 ; fct' = -x' ; ct' = -\frac{1}{f} x'$$

### Rette che delimitano il cono di luce, sistema dell'astronave

Partiamo anche in questo caso dalla traiettoria nel sistema della stazione spaziale, ovvero  $ct = \pm x$ , e utilizziamo le trasformazioni inverse di Lorentz:

$$c \gamma\left(t' + \frac{\beta}{c} x'\right) = \pm \gamma(x' + Vt') ; c\left(t' + \frac{f}{c} x'\right) = \pm (x' + fct') ;$$

$$ct' + fx' = \pm x' \pm fct' ; ct' \mp fct' = \pm x' - fx' ;$$

## Una radio a tachioni ~ versione generale ~ pag.5

$ct'(1 \mp f) = x'(\pm 1 - f)$  ;  $ct'(1 \mp f) = \pm x'(1 \mp f)$  ;  $ct' = \pm x'$  (gli estremi del cono di luce sono SEMPRE le bisettrici dei quadranti: in altre parole, sono invarianti per le trasformazioni di Lorentz).

**Traiettoria del segnale di risposta, sistema dell'astronave**

Partiamo, anche in questo caso, dalla formula che definisce la velocità media.

$$\frac{x'_2 - x'_1}{t'_2 - t'_1} = v_{\text{segnale}} ; \quad \frac{x' - 0}{t' - \frac{m\tau}{m-f}\sqrt{1-f^2}} = mc ;$$

$$x' = mc \left( t' - \frac{m\tau}{m-f}\sqrt{1-f^2} \right) ; \quad x' = mc t' - \frac{m^2 c \tau}{m-f}\sqrt{1-f^2} ;$$

$$mct' = x' + \frac{m^2 c \tau}{m-f}\sqrt{1-f^2} ; \quad ct' = \frac{1}{m} x' + \frac{mc\tau}{m-f}\sqrt{1-f^2} .$$

**Traiettoria del segnale di risposta, sistema della stazione spaziale**

Stavolta partiamo dalla traiettoria nel sistema dell'astronave, e utilizziamo le trasformazioni di Lorentz.

$$ct' = \frac{1}{m} x' + \frac{mc\tau}{m-f}\sqrt{1-f^2} ;$$

$$c \gamma \left( t - \frac{\beta}{c} x \right) = \frac{1}{m} \gamma (x - Vt) + \frac{mc\tau}{m-f}\sqrt{1-f^2} ;$$

$$c \cdot \frac{1}{\sqrt{1-f^2}} \left( t - \frac{f}{c} x \right) = \frac{1}{m} \cdot \frac{1}{\sqrt{1-f^2}} (x - fct) + \frac{mc\tau}{m-f}\sqrt{1-f^2} ;$$

$$\sqrt{1-f^2} \cdot c \cdot \frac{1}{\sqrt{1-f^2}} \left( t - \frac{f}{c} x \right) = \sqrt{1-f^2} \cdot \frac{1}{m} \cdot \frac{1}{\sqrt{1-f^2}} (x - fct) + \sqrt{1-f^2} \cdot \frac{mc\tau}{m-f}\sqrt{1-f^2} ;$$

$$c \left( t - \frac{f}{c} x \right) = \frac{1}{m} (x - fct) + \frac{mc\tau(1-f^2)}{m-f} ;$$

$$ct - fx = \frac{1}{m} x - \frac{f}{m} ct + \frac{mc\tau(1-f^2)}{m-f} ;$$

$$ct + \frac{f}{m} ct = fx + \frac{1}{m} x + \frac{mc\tau(1-f^2)}{m-f} ;$$

$$mct + fct = fm x + x + \frac{m^2 c \tau (1-f^2)}{m-f} ;$$

## Una radio a tachioni ~ versione generale ~ pag.6

$$(m+f)ct = (fm+1)x + \frac{m^2 c \tau (1-f^2)}{m-f}$$

$$ct = \frac{fm+1}{m+f}x + \frac{m^2 c \tau (1-f^2)}{(m-f)(m+f)}$$

$$ct = \frac{fm+1}{m+f}x + \frac{m^2 c \tau (1-f^2)}{m^2-f^2}$$

### Ricezione del segnale di risposta, sistema della stazione spaziale

Poiché le equazioni  $ct = \frac{fm+1}{m+f}x + \frac{m^2 c \tau (1-f^2)}{m^2-f^2}$  e  $x=0$  associano rispettivamente alla posizione del segnale e a quella della stazione spaziale l'istante in cui tale posizione è assunta, posizione e istante della ricezione del segnale di risposta si ottengono mettendo a sistema le due equazioni (  $x$  e  $t$  devono essere gli stessi per entrambe).

$$\begin{cases} ct = \frac{fm+1}{m+f}x + \frac{m^2 c \tau (1-f^2)}{m^2-f^2} ; \\ x=0 \end{cases} \quad ; \quad \begin{cases} ct = \frac{m^2 c \tau (1-f^2)}{m^2-f^2} ; \\ x=0 \end{cases}$$

$Q\left(0; \frac{m^2 c \tau (1-f^2)}{m^2-f^2}\right)$  . Il segnale di risposta viene ricevuto all'istante

$$t_2 = \frac{m^2 \tau (1-f^2)}{m^2-f^2} .$$

Ora verifichiamo che è sempre  $t_2 < \tau$  .

$$t_2 < \tau ; \quad \frac{m^2 \tau (1-f^2)}{m^2-f^2} < \tau ; \quad \frac{m^2(1-f^2)}{m^2-f^2} < 1 \quad (\text{non cambia il verso}$$

dividendo entrambi i membri della disuguaglianza per  $\tau > 0$  ).

Inoltre, essendo  $m > 1 \Rightarrow m^2 > 1$  e  $0 < f < 1 \Rightarrow f^2 < 1$  , è anche  $m^2 > 1 > f^2$  , e quindi  $m^2 > f^2 \Rightarrow m^2 - f^2 > 0$  . Di conseguenza possiamo

moltiplicare entrambi i membri della disuguaglianza  $\frac{m^2(1-f^2)}{m^2-f^2} < 1$

per  $m^2 - f^2 > 0$  senza cambiarne il verso:

$$\begin{aligned} m^2(1-f^2) < m^2 - f^2 ; & \quad m^2 - m^2 f^2 < m^2 - f^2 ; & \quad -m^2 f^2 + f^2 < 0 ; \\ m^2 f^2 - f^2 > 0 . & & \end{aligned}$$

## Una radio a tachioni ~ versione generale ~ pag.7

Poiché  $0 < f < 1 \Rightarrow f^2 > 0$ , possiamo dividere entrambi i membri della disuguaglianza per  $f^2 > 0$ :

$$m^2 - 1 > 0 ; m^2 > 1$$

Ma, come abbiamo già visto,  $m > 1 \Rightarrow m^2 > 1$ . Quindi la disequazione è sempre verificata, e di conseguenza sarà sempre  $t_2 < \tau$ . In altre parole, se l'astronave viaggia a velocità  $fc$  inferiore a quella della luce ( $0 < f < 1$ ), mentre la velocità  $mc$  del segnale è superiore a quella della luce ( $m > 1$ ), il segnale di risposta arriva sempre prima dell'invio del primo segnale. Se fosse possibile realizzare una radio a tachioni, potremmo mandare segnali nel passato (e, quindi, influenzarlo)!