Should the Principle of Relativity Speak only about Reference Frames instead of Coordinate Systems?

Gergely Székely¹ MTA Rényi Institute

LRB17 conference August 23-27, 2017

¹Joint research with Judit X. Madarász and Mike Stannett

Rindler's book:

SPR \iff Isotropy & (spacetime) Homogeneity

Our CQG paper:

$$\mathsf{SPR} \Rightarrow \mathsf{Isotropy}$$

SPR := Principle of Relativity

Rindler's book:

$$SPR \implies Isotropy$$

Our CQG paper:

$$SPR \implies Isotropy$$

SPR := Principle of Relativity

Who is right?

Who is right? Both of us!

Who is right? Both of us!



Who is right? Both of us!



Of course, we can only be both right if we capture some ideas differently.



DIALOGO GALILEO GALILEI LINCEO MATEMATICO, SOPRAORDINARIO DELLO STVDIO DI PISA. E Filofofond Matematico primario del mai SERENISSIMO : GR.DVCA DI TOSCANA. Doue ne i congreffi di quartro giornare fi difeorre foprardue MASSIMI SISTEMI DEL MONDO TOLEMAICO, E COPERNICANO; Proponendo indeterminatamente le ragioni Filofofiche, e Naturali santo per l'una , quanto per l'altra parte . VILEGI. CON PRI

IN FIORENZA, Per Gio:Batifta Landini MDCXXXII.

CON LICENZA DE SVPERIORI.

Dialogo fecondo

6 a ba fempre fermo nel concetto, ebe la palla fi parta dalla esa ba jempre jes necesata dal fuoco fuor del pezzo; e partaj dal fato di quiete non può effer, fe non fuppoffa la quiete da fin flato di quiste non la concluțione di che fi quistionegra ma terrestre, che è pos la concluțione di che fi quistionegra ma per tanto, che quelli, che fanno la terra mobile, niposten ebe l'artiglieria, e la palla, ebe vi è dentro partiepano d'ante eno moto, che ha la terra; anzi che quello infieme con la tes n'eglino da natura, e che però la palla non fi parte altrano dalla quiete; ma congiunta cs'l fuo moto intorno al crun s quale dalla protezione in sù, non le vien ne totto, nempla to ; & in tal guifa feguitando il moto vniuerfale della tera verlo Oriente fopra l'ifte fo pezzo di continuo fi mantiene. nell'alzarfi, come nel ritorno , e l'ifteffo vedrete voi accaso facendo l'esperienza in naue di ona palla tirata in tha m pendicolo con ona baleftra, la quale ritorna nell'iftefolanet muonafi la naue, ò flia ferma.

Altra folurione alla medefima inftanza .

SAGR. Quefto fodisfa beniffimo al tutto ; ma perebè bè velati, ebe il Sign. Simplicio prende gufto di certe arguzie da chana (come fi dice) il compagno, gli voglio domandare, fe famo flo per bora, ebe la Terra flia ferma, e fopra ella l'artigiaria eretta perpendicolarmente, e drizzata al noftro Zenit, eguia dificultà neffuna in intender , che quello è il vero tiroa prpendicolo, e che la palla nel partirfi, e nel ritorno fia per as dar per l'ifteffa linea retta, intendendo fempre rimoffi tutti fa impedimenti efterni, & accidentarij .

SIMP. Io intendo, che il fasto deua fucceder coiì per appunto. SAGR. Ma quando l'artiglieria fi piantaffe,non a perpendicia, ma inclinata verfo qualebe parte, qual dourebbe efferilmin della palla l'andrebbe ella forfe, come nell'altro tiro per la linea perpendicolare, e ritornando anco poi per l'illefal

SIMP. Questo non farebb' ella, ma vfsita del pezzo fegatterebt il fuo moto per la linea retta, che continua la dirittara della canna, fe non in quanto il proprio pefo la farcobe declinar la tal dirittura verfo terra.

Projetti conti nuano il moretra che fegue la direzio ne del moco ,

SAGR. Talebi la dirittura della canna è la regolatrice del mito della palla : ne fuori di tallinea fimuoue, ò muouerebe, fi pefo proprio non la faceffe declinare in giu ; e però postale tanna a perpendicolo, e sactiata la palla in su, ella ritorna po l'iftefia linca retta in giù , perchè il moto della palla dipendete dalla fua grauità, cin giù per la medefima perpendicelari, il vint-

Del Galileo:

il viaggio dunque della palla fuor del pezzo, cotinua la dirit- che fecero ini tura di quella particella di viaggio, che ella ha fatto dentro al iconte . menpezzo: non fla così i tre con effo erano cogiunti. SIMP. Con pare ame .

SAGR. Hora figurateui la canna cretta a perpendicolo e che la

terra foolga in fe fteffa co'l moto diurno, e feco porti l'artiolieria, ditemi qual farà il moto della palla dentro alla can-

SIMP. Sarà un moto retto, e perpendicolare, effendo la cannadrizzata a perpendicolo.

SAGR. Confiderate bene, pereb'io credo, eb'e' non farà perpendicolare altrimenti: farebbe bene a perpendicolo, fe la terra fleffe ferma, perchè cori la palla no baurchbe altro moto, che quello, che le veniffe dal fuoco. Ma guando la terra giri, la. palla, che è nel pezzo, ba effa ancora il moto diurno, talche foprauuenendole l'impulfo del fuoco, ella cammina dalla culat-

ta del pezzo alla boeca di due mouimeti, dal composto de qua- petta la verli ne rifulta, il moto fatto dal centro della granita della palla petta la vereffere una linea inclinata . E per più chiara intelligenza, fia terra, la palla nell' attiglie-

O in effa la palla B. e pezzo imobile, e datogli fuoco , la palla v/carà per la bocca A. & baurd co'l fuo centro , caminando per il pezzo, deferitta la linea perpidicolare BA. e quellas dirittura andrà feguitado fuor del pezzo,mo Ma quando la terra andaffe in volta, & in



confeguenza /eco portaffe l'artiglieria, nel tempo , che la palla tacciata dal fuoco fi muoueffe per la canna, l'artiglieria portata dalla terra , pafferebbe nel fito DE. e la palla B. nello sboccare farebbe alla gioia D. O il moto del centro della palla, farebbe flato fecondo la linea BD. non più perpendicolave, ma inclinata verso Lcuante; e douendo (come già s'è conc:#(0)

per linea perclimata .

SPR according to Einstein in 1905:

§ 2. Über die Relativität von Längen und Zeiten.

Die folgenden Überlegungen stützen sich auf das Relativitätsprinzip und auf das Prinzip der Konstanz der Lichtgeschwindigkeit, welche beiden Prinzipien wir folgendermaßen definieren.

1. Die Gesetze, nach denen sich die Zustände der physikalischen Systeme ändern, sind unabhängig davon, auf welches von zwei relativ zueinander in gleichförmiger Translationsbewegung befindlichen Koordinatensystemen diese Zustandsänderungen bezogen werden.

2. Jeder Lichtstrahl bewegt sich im "ruhenden" Koordinatensystem mit der bestimmten Geschwindigkeit *V*, unabhängig davon, ob dieser Lichtstrahl von einem ruhenden oder bewegten Körper emittiert ist. Hierbei ist

$$Geschwindigkeit = \frac{Lichtweg}{Zeitdauer},$$

wobei "Zeitdauer" im Sinne der Definition des § 1 aufzufassen ist.

From Einstein's paper "Zur Elektrodynamik Bewegter Körper."





(Hence it can be formulated several different ways.)



(Hence it can be formulated several different ways.)

So the right question to ask is:

How are these formalizations related?

 $W(k, b, x, y, z, t) \iff$, observer k coordinatizes body b at spacetime location $\langle x, y, z, t \rangle$."



 $W(k, b, x, y, z, t) \iff$, observer k coordinatizes body b at spacetime location $\langle x, y, z, t \rangle$."



Worldline of body b according to observer k

$$\mathsf{wline}_{k}(b) = \{ \langle x, y, z, t \rangle \in \mathsf{Q}^{\mathsf{4}} : \mathsf{W}(k, b, x, y, z, t) \}$$

Language: { B, IOb, Q, $+, \cdot, \leq$, W Ph, Etc.}



AxOField:

The structure of quantities $\langle \mathsf{Q},+,\cdot,\leq\rangle$ is an ordered field,

- Rational numbers: Q,
- $\mathbb{Q}(\sqrt{2})$, $\mathbb{Q}(\sqrt{3})$, $\mathbb{Q}(\pi)$, ...
- Computable numbers,
- Constructable numbers,
- Real algebraic numbers: $\mathbb{A} \cap \mathbb{R}$,
- <u>Real numbers</u>: R,
- Hyperrational numbers: \mathbb{Q}^* ,
- Hyperreal numbers: \mathbb{R}^* ,
- Etc.

A principle of relativity

$\ensuremath{\mathcal{S}}$ – set of experimental scenarios.

A principle of relativity

 $\ensuremath{\mathcal{S}}$ – set of experimental scenarios.

CoordSPR:

Every experimental scenario $\varphi \in S$ is either realizable by every inertial observer or by none of them.

 $\text{For all } \varphi \in \mathcal{S}: \ \ \text{IOb}(k), \text{IOb}(k') \implies \big[\varphi(k,\bar{x}) \iff \varphi(k',\bar{x})\big].$

Examples

CoordSPR:

For all
$$\varphi \in \mathcal{S}$$
: $\mathsf{IOb}(k), \mathsf{IOb}(k') \implies [\varphi(k, \bar{x}) \iff \varphi(k', \bar{x})].$



$$\varphi(k, v) \equiv (\exists b \in \mathsf{B})[\operatorname{speed}_k(b) = v]$$

Examples

CoordSPR:

For all
$$\varphi \in \mathcal{S}$$
: $\mathsf{IOb}(k), \mathsf{IOb}(k') \implies [\varphi(k, \bar{x}) \iff \varphi(k', \bar{x})].$



 $\varphi(k,c) \equiv (\forall b \in \mathsf{B}) [\mathsf{speed}_k(b) < c]$

Examples

CoordSPR:

 $\text{For all } \varphi \in \mathcal{S}: \ \text{IOb}(k), \text{IOb}(k') \implies \big[\varphi(k,\bar{x}) \iff \varphi(k',\bar{x})\big].$



 $\varphi(k,c) \equiv (\forall b \in \mathsf{B}) [\mathsf{speed}_k(b) < c]$

For all
$$\varphi \in \mathcal{S}$$
: $\mathsf{IOb}(k), \mathsf{IOb}(k') \implies [\varphi(k, \bar{x}) \iff \varphi(k', \bar{x})].$

Experimental scenarios (S) = ???

For all
$$\varphi \in \mathcal{S}$$
: $\mathsf{IOb}(k), \mathsf{IOb}(k') \implies [\varphi(k, \bar{x}) \iff \varphi(k', \bar{x})].$

Experimental scenarios (S) = ???

 $\bullet \ \mathcal{S} \subseteq$ "Formulas expressible in the language of the theory."

For all
$$\varphi \in \mathcal{S}$$
: $\mathsf{IOb}(k), \mathsf{IOb}(k') \implies [\varphi(k, \bar{x}) \iff \varphi(k', \bar{x})].$

Experimental scenarios (S) = ???

- $\bullet \ \mathcal{S} \subseteq$ "Formulas expressible in the language of the theory."
- We need a free variable for the observer on which we will evaluate the formula.

For all
$$\varphi \in \mathcal{S}$$
: $\mathsf{IOb}(k), \mathsf{IOb}(k') \implies [\varphi(k, \bar{x}) \iff \varphi(k', \bar{x})].$

Experimental scenarios (S) = ???

- $\bullet \ \mathcal{S} \subseteq$ "Formulas expressible in the language of the theory."
- We need a free variable for the observer on which we will evaluate the formula.
- We would like to use numbers as parameters.

For all
$$\varphi \in \mathcal{S}$$
: $\mathsf{IOb}(k), \mathsf{IOb}(k') \implies [\varphi(k, \bar{x}) \iff \varphi(k', \bar{x})].$

Experimental scenarios (S) = ???

- $\bullet \ \mathcal{S} \subseteq$ "Formulas expressible in the language of the theory."
- We need a free variable for the observer on which we will evaluate the formula.
- We would like to use numbers as parameters.

CoordSPR⁺: when \mathcal{S} contains all the formulas having only 1 free variable of sort bodies.

What does SPR imply?

AxLight:

<u>There is at least one</u> inertial observer according to whom, any light signal moves with the same velocity in every direction.



AxPh:

According to <u>every</u> inertial observer, any light signal moves with the same velocity in every direction.



$$(\underline{\forall k \in \mathsf{IOb}})(\exists c \in \mathsf{Q})(\forall \bar{x}\bar{y} \in \mathsf{Q}^4) \begin{bmatrix} (\exists p \in \mathsf{Ph})[\bar{x}, \bar{y} \in \mathsf{wline}_k(p)] \\ \texttt{p} \\ \texttt{space}^2(\bar{x}, \bar{y}) = c^2 \cdot \mathsf{time}(\bar{x}, \bar{y})^2 \end{bmatrix}$$

Proposition: (Assuming AxOField)

 $CoordSPR^+, AxLight \implies AxPh$

Proposition: (Assuming AxOField)

 $CoordSPR_S$, AxLight \implies AxPh, *if*

 $\varphi(k, \bar{x}, \bar{y}) \equiv (\exists p \in \mathsf{Ph}) [\bar{x}, \bar{y} \in \mathsf{wline}_k(p)] \in \mathcal{S}.$

How to formalize lsotropy?

The worldview transformation $w_{kk'}$ between observers k and k'

$$\begin{array}{l} \mathsf{w}_{kk'}(x,y,z,t:x',y',z',t') & \stackrel{def}{\Longrightarrow} \\ \forall b \ \mathsf{W}(k,b,x,y,z,t) & \longleftrightarrow \ \mathsf{W}(k',b,x',y',z',t'). \end{array}$$



Homogeneity:

Translations do not effect the outcomes of experiments (and the experiments can be translated).

For all
$$\varphi \in S$$
: $\mathbf{w}_{kk'}$ "is a translation,"
 $\mathsf{IOb}(k), \mathsf{IOb}(k') \implies [\varphi(k, \bar{x}) \iff \varphi(k', \bar{x})].$
and
 $(\forall k \in \mathsf{IOb})(\forall T$ "translation") $(\exists k' \in \mathsf{IOb})[\mathbf{w}_{kk'} = T]$

lsotropy:

Rotations do not effect the outcomes of experiments (and the experiments can be rotated).

For all $\varphi \in S$: $w_{kk'}$, is a rotation restricted to space," $IOb(k), IOb(k') \implies [\varphi(k, \bar{x}) \iff \varphi(k', \bar{x})].$ and

 $(\forall k \in \mathsf{IOb})(\forall R \text{ ,spatial rotation''})(\exists k' \in \mathsf{IOb})[\mathsf{w}_{kk'} = R]$

Proposition: (assuming AxOField)

 $\begin{array}{rcl} {\sf AxTriv, CoordSPR} & \Longrightarrow & {\sf Homogeneity} \\ {\sf AxTriv, CoordSPR} & \Longrightarrow & {\sf Isotropy} \end{array}$

AxTriv:

The rotated (around the time-axis) and translated versions of an inertial coordinate systems are also inertial coordinate system.

Frames vs. coordinate systems

40 Foundations of special relativity; The Lorentz transformation

(isotropy), be repeated at *any time* (temporal homogeneity)—and the outcome will be the same.

All this is a direct consequence of the relativity principle. To see this, let us make a logical distinction between *inertial frames* and *inertial coordinate systems* (a distinction which later we shall generally ignore). The former are mere extensions (real or imagined) of non-rotating uniformly moving rigid bodies in a world without gravity, as in SR. An inertial coordinate system is such an IF *plus*, in it, a choice of standard coordinates *x*, *y*, *z*, *t* in standard units. For a given *frame* these *systems* differ from each other at most by spatial rotations and translations and time translations. Now, strictly speaking, Einstein's RP concerns inertial coordinate systems: *the laws of physics are invariant under a change of inertial coordinate system*. So we see at once that this equivalence of coordinate systems, when applied to just one IF, guarantees the homogeneity and isotropy of that IF.

It is perhaps less well known that, conversely, the homogeneity and isotropy of all inertial frames implies the RP, as has been especially stressed by Dixon. So it is really a question of taste which of the two is taken as axiom and which as consequence.

From Rindler's book "Relativity: Special, General, and Cosmological."

Coordinates vs frames







How can we introduce reference frames?

A reference frame is an equivalence class of observers:

$$k \sim h \iff \mathbf{w}_{kh} = T \circ R$$

for some rotation R around the time-axis and (spacetime) translation T.

FrameSPR:

Every $\varphi \in S$ experimental scenario is either realizable in every inertial frame of reference or in none of them.

For all
$$\varphi \in S$$
: $\mathsf{IOb}(k), \mathsf{IOb}(k') \Longrightarrow$
 $\left((\exists h \in \mathsf{IOb}) \begin{bmatrix} k \sim h \\ \varphi(h, \bar{x}) \end{bmatrix} \iff (\exists h' \in \mathsf{IOb}) \begin{bmatrix} k' \sim h' \\ \varphi(h', \bar{x}) \end{bmatrix} \right)$

Proposition: (Assuming AxOField)

 $\mathsf{FrameSPR}^+, \mathsf{AxLight}, \mathsf{AxRest} \implies \mathsf{AxPh}$

AxRest:

Restricted to time or space the worldview transformation between any two inertial observers stationary with respect to each other is a similarity (i.e., isometry up to scaling). Proposition: (Assuming AxOField)

 $\mathsf{FrameSPR}^+, \mathsf{AxLight}, \mathsf{AxRest} \implies \mathsf{AxPh}$

AxRest:

Restricted to time or space the worldview transformation between any two inertial observers stationary with respect to each other is a similarity (i.e., isometry up to scaling).

Proposition:





Thank you for your attention!