



E_1^3 de, CAYLEY FORMÜLÜ VE BAZI UYGULAMALARI

B. BÜKCÜ

Özet

R_1^3 uzayında bir $\mathcal{V} \wedge \mathcal{W} = S \cdot \mathcal{W}$ eşitliğini gerçekleyen semi antisimetrik matrisi elde edildi. Dolayısıyla, matris ile vektör eşleşmiş oldu. Bu semi antisimetrik matristen yararlanılarak, R_1^3 de Cayley formülü elde edildi. R_1^3 de, s vektörü (ekseni), bir timelike eğrinin eğrilikler matrisine karşılık gelen vektör seçilerek, semi ortogonal matrisi bulundu. Bu matrisinin özel durumu için, R_1^2 hiperbolik düzlemdeki, semi ortogonal dönme matrisi elde edildi. Ayrıca, R_1^3 deki semi ortogonal matrisin s eksenini invaryant bıraktığı gösterildi.

1. Temel Kavramlar

Tanım 1.1 R_1^3 Lorentz uzayında $A^{-1} = \mathcal{E}A^T \mathcal{E}$ eşitliğini sağlayan A matrisine, semi ortogonal matris denir. Buradaki işaret matrisi, bir köşegen matris olup, ilk bileşeni -1 ve diğer iki elemanı 1 dir [1].

Tanım 1.2 $S^T = -\mathcal{E}S\mathcal{E}$ eşitliğini sağlayan S matrisine, Lorentz anlamında antisimetrik matris denir.

$$S = \begin{pmatrix} 0 & c & -b \\ c & 0 & -a \\ -b & a & 0 \end{pmatrix} \text{ matrisi } S^T = -\mathcal{E}S\mathcal{E} \text{ şartını sağladığından Lorentz}$$

anlamında antisimetrik matristir. Ayrıca $S \leftrightarrow \mathcal{V} = (a, b, c)$ ise $S \cdot \mathcal{V} = [0]_{3 \times 1}$ dir [1].