

Pomiar bezwzględnej predkosci cial materialnych w prozni za pomoca zegara swietlnego. *

dr inz. Tadeusz Wajda

Styczeń-kwiecien 2020 r.

Streszczenie

W opublikowanym w roku 2017 przez Wydawnictwo Applied Physics Research artykule pt. „Dilation of Time Dilation” autor przedlozyl budowe zegara swietlnego i wyprowadzil wzory na wartosci generowanych przez niego interwalow czasowych. Interwały czasowe generowane przez zegar okazaly sie rozne i zalezne od predkosci ruchu zegara w prozni oraz, co jest nowoscia, od jego orientacji w stosunku do kierunku jego ruchu. Zegar stacjonarny bedzie wyznaczal najkrotsze interwały czasowe. Zegar bedacy w ruchu, zorientowany poprzecznie, wyznaczy dluzsze od zegara stacjonarnego interwały czasowe. Zegar swietlny zorientowany wzdluznie wyznaczy najdluzsze interwały czasowe. W tej orientacji zegar swietlny bedzie chodzil swym najwolniejszym tempem.

Autor wyprowadzil wzory na wartosci wspolczynnikow okreslajacych wzajemne relacje tych interwalow czasowych generowanych przez zegar swietlny. Wartosci te okreslil w oparciu o zasady fizyki klasycznej bez odwoływania sie do teorii wzglednosci a w szczegolnosci do jej postulatow i wynikajacych z nich tez, ktore uwaza za bledne. To nie czas sie dylatuje lecz zegar wietlny bedacy w ruchu, wyznacza dluzsze od zegara stacjonarnego interwały czasowe.

Nowoscia jest odkrycie, ze wartosci tych wspolczynnikow zaleza nie tylko od predkosci ruchu zegara lecz rowniez od jego orientacji w odniesieniu do kierunku jego ruchu.

W oparciu o te analizy i nowe odkrycie autor opracowal techniczny sposob pomiaru predkosci wlasnej np. rakiety poruszajacej sie w prozni w odniesieniu do tej prozni, bez koniecznosci odnoszenia sie do innych cial materialnych i lokalnych ukladow odniesienia. Sposob ten jest przedlozony w niniejszym opracowaniu.

Wstep

W opublikowanym w roku 2017 na lamach Applied Physics Research artykule [8] autor zamiescil opis budowy zegara świetlnego i przeprowadzil analize jego pracy. W artykule tym autor powolal sie na prace H. Lorentza, [3] od ktorego zapozyczyl jego pojecie „gammy”. Pojecie to jest w istocie wspolczynnikiem zwalniania tempa chodu zegara, ktore to zjawisko zostalo przewidziane przez H Lorentza i blednie zinterpretowane przez A. Einsteina [4] i utozsamione z wymyslona przez autora teorii wzglednosc, dylatacja czasu. Lorentzowska gamma stala sie uniwersalnym wytrychem sluzacym do relatywizacji zjawisk zwiazanych z ruchem. Zdaniem autora niniejszego artykulu, czas sie nie dylatuje. Zegary swietlne bedace w ruchu, maja fizycznie uzasadnione prawo „tykac” wolniejszym tempem, ale czas w calym wszechswiecie uplywa swym stalym i niezmienniczym tempem. Utozsamienie zwalniania tempa chodu i wskazanz zegarow ze zwalnianiem tempa uplywu czasu, autor uwaza za najwiekszy blad i przekret w fizyce XX wieku.

W celu uscislenia pojec niezbednych do ulatwienia wyjasnienia opracowanego sposobu pomiaru predkosc wlasnej v rakiety w stosunku do prozni, ponizej autor przedklada niezbedne zalozenia i pojecia, oraz swoje konstatacje, na bazie ktorych oparl ten sposob.

Zalozenia

1) Uniwersalny Układ Odniesienia (URS)

Aefiniuje jako trojwymiarowa miedzygalaktyczna, niematerialna, nieograniczona i stacjonarna przestrzen, tworzaca jeden Wszechwiatowy Układ Odniesienia. Układ ten jest znamieny tym, ze w nim i w stosunku do niego, moze i odbywa sie wszelki ruch cial materialnych i w stosunku do ktorego, parametry ruchu tych cial mozna jednoznacznie okreslac, bez koniecznosc odnoszenia sie do stworzonych sztucznie lokalnych ukladow odniesienia. URS ma te wlasciwosc, ze fale EM, w tym swiatlo, propaguje sie w nim oraz w stosunku do niego, ze stala predkoscia c . Predkosc ta, zgodnie z

odkryciem Maxwella (1), jest determinowana parametrami μ i ϵ próżni, która ten Układ wypełnia i która go tworzy [2,3].

- 2) **Czas** definiuje jako niematerialna stała fizyczna, która determinuje prędkości procesów powstawania i przemian materii. Czas we Wszechświecie upływa w swoim niezależnym i stałym czyli niezmienniczym tempem.
- 3) W zaproponowanym Uniwersalnym Układzie Odniesienia nie występują dylatacje czasu ani żadne jej pochodne w tym kontrakcje linijek oraz relatywistyczne przyrosty masy „spoczynkowej”. Zjawiska te nigdy doświadczalnie nie zostały potwierdzone gdyż zdaniem autora nie mają fizycznych podstaw swego istnienia i nie istnieją.
- 4) Prędkości ciał materialnych w próżni nie są ograniczone. Każde ciało będące w ruchu, może się poruszać w URS bezstratnie z dowolną prędkością i dowolnym kierunkiem.

Nie są to wszystkie cechy i właściwości wprowadzanego tu URS.

Wymienione wyżej założenia wytarcają do zakreślonego celu, którym jest opracowanie sposobu pomiaru prędkości własnej, np. rakiety w odniesieniu do URS i wypełniającej go próżni.

Poniżej autor przedkłada swoje ustalenia dotyczące działania zegarów wynikłe z wyprowadzonych w oparciu o klasyczne prawa fizyki [11], w tym wartości współczynników K , określających wartości interwałów czasowych wyznaczanych przez zegar świetlny stacjonarny jak i będący w ruchu. W oparciu o te wartości, został przedłożony sposób pomiaru prędkości własnej rakiety i innych ciał materialnych w próżni w odniesieniu do tej próżni.

Skrocony opis i zasada działania zegara świetlnego.

Zegar świetlny jest zegarem, którego zasadę pracy i budowę autor opisał w artykule „Dylatacja dylatacji czasu”. Dla ułatwienia zrozumienia sposobu pomiaru prędkości autor przedkłada budowę zegara świetlnego i główne pojęcia i określa ich wartości.

Budowa zegara świetlnego jest stosunkowo prosta. Zegar świetlny posiada baze, metalowa szynę o stałej długości L . Długość bazy zegara świetlnego może być dowolna. Ma ona znaczenie w optymalizacji konstrukcji zegara, która powinna być mechanicznie stabilna, sztywna i niewrażliwa na zmiany czynników zewnętrznych. Zegar świetlny nie ma żadnych elementów ruchomych.

Na jednym końcu tej szyny jest zamontowany generator pojedynczych krótkich impulsów świetlnych [GPI] i ich detektor. [DPI]. Na drugim końcu szyny zamontowane jest ustawione prostopadle do szyny, lustro.

Impuls świetlny wygenerowany przez GPI, wysyłany w kierunku lustra, odbija się od niego pod kątem padania i wraca z powrotem do miejsca, z którego został wysłany. Tam zostaje odebrany przez fotodiode podzespołu DPI i w formie impulsu elektrycznego, podany na trigger generatora, który wyzwala i wysyła następny impuls świetlny do lustra.

Opisana konstrukcja stosowana w warunkach ziemskich musi być umieszczona w rurze, z której wypompowano powietrze.

Podstawowe parametry pracy zegara świetlnego

Zegar świetlny będzie wyznaczał (generował) interwały czasowe, Czas lotu promienia impulsu świetlnego do lustra i z powrotem, jest interwałem czasowym. Interwały te będą określać tempo jego „chodu”. Wartości tych interwałów czasowych będą zależne od stanu ruchu zegara w próżni oraz jego orientacji.

Czas trwania każdego interwału czasowego wyznaczanego przez zegar świetlny będzie determinowany przez długość drogi impulsu świetlnego, która będzie zależna od długości L bazy zegara oraz determinowana stałą prędkością c światła określana w odniesieniu do osrodka, w którym ten zegar pracuje. Zegar świetlny będzie pracował z częstotliwością powtarzania f równą algebraicznej odwrotności interwału czasowego generowanego przez zegar.

Zegar stacjonarny

Interwały czasowe wyznaczane przez zegar stacjonarny, będący hipotetycznie w odniesieniu do URS w bezruchu, oznaczam jako T_s i definiuję je jako stacjonarne interwały czasu T_s . Wartości tych interwałów będą równe

$$T_s = 2L / c \quad (1)$$

Będą to najkrótsze dla danej stałej długości bazy L zegara interwały czasowe, gdyż impuls świetlny będzie biegł do lusterka i z powrotem po tej samej, najkrótszej z możliwych, drodze.

Zegar świetlny wieziony poprzecznie.

Pojęcie „poprzecznego wiezienia zegara świetlnego” należy rozumieć jako ruch zegara, którego baza jest zorientowana prostopadle do kierunku jego ruchu. Tak zorientowany zegar, poruszający się w próżni z prędkością v , będzie wyznaczał dłuższe od interwałów czasowych T_s (na postoju), interwały czasowe, które oznaczam jako T_t . Wartości tych interwałów będą równe

$$T_t = T_s * K_t \quad (2)$$

gdzie przez K_t oznaczam wartość współczynnika określającego ile razy interwał czasowy T_t wyznaczany przez zegar będący w ruchu i zorientowany poprzecznie, jest większy od interwału czasu T_s wyznaczanego przez zegar stacjonarny.

Wzór na wartość, którą oznaczyłem K_t , wyprowadził w latach około 1894-1904 H. Lorentz [3], który starał się wyjaśnić powód braku przesunięcia fazowego światła w dwóch wzajemnie prostopadłych ramionach interferometru Michelsona [5]. Wzór ten jest znany pod nazwą γ (gamma). Jej wartość zależy od stosunku prędkości v ruchu aparatu w osrodku, do stałej prędkości c światła.

$$\gamma = \frac{1}{\sqrt{1 - \frac{v^2}{c^2}}}$$

Powyzszy wzor jest powszechnie stosowany w relatywistyce jako wspolczynnik okreslajacy wartosci (nieistniejacej) dylatacji czasu i fizycznie nieistniejacego tzw. skrocenia (kontrakcji) dlugosci poruszajacych sie cial. Wzor ten stal sie uniwersalnym wytrychem relatywizujacym wiele zjawisk zwiazanych z ruchem a blednie interpretowanych jako zjawiska relatywistyczne. Dlatego w przedkladanych tu rozwazaniach zamiast nazwy gamma, autor uzywa pojec wspolczynnikow K okreslajacych relacje pomiedzy wyznaczanymi przez zegar swietlly interwalami czasowymi, oznaczonymi T_s , T_t i T_l . Sa to interwaly czasowe rzeczywiste, realne a nie urojone, ktore wg blednej teorii wgladnosci moze zobaczyc przez lornetke obserwator z drugiego ukladu odniesienia.

Analiza pracy zegara swietlnego przeprowadzona w oparciu o klasyczne prawa fizyki klasycznej wykazala, ze roboczy promien swietlly w zegarze bedacym w ruchu, w orientacji poprzecznej, bedzie biegl po linii zygzakowatej zatem po odcinkach dluzszych od drogi biegu impulsu swietlnego w zegarze stacjonarnym. Dlatego Interwaly czasowe T_t , wyznaczone przez zegar bedacy w ruchu w orientacji poprzecznej, beda dluzsze od interwalow czasowych T_s , generowanych przez zegar stacjonarny. Zadna dylatacja czasu ani inne zjawiska relatywistyczne [4] tu nie zachodza, dlatego w analizie pracy zegara swietlnego autor ich nie uwzglednia ani tez z nich nie korzysta.

Zegar swietlly wieziony wzdluznie.

Pod tym pojeciem nalezy rozumiec zegar w ruchu, zorientowany rownolegle do kierunku jego ruchu. Tak zorientowany zegar bedzie wyznaczal jeszcze dluzsze od interwalow czasowych T_t interwaly czasowe T_l rowne

$$T_l = T_t * K_l \quad (3)$$

gdzie K_l jest wspolczynnikiem okreslajacym ile razy interwal czasowy T_l , generowany przez zegar zorientowany wzdluznie, jest wiekszy od interwalu czasowego T_t , generowanego przez zegar zorientowany poprzecznie.

W zegarze ustawionym wzdłużnie, roboczy impuls świetlny biegnie po dłuższej od zegara poprzecznej drodze do lusterka i z powrotem. Droga ta będzie linia prosta równoległa do kierunku ruchu zegara. W czasie lotu światła do lusterka, ono mu „ucieka” a w drodze powrotnej detektor zegara się do niego zbliża. Zjawisko nie jest symetryczne na skutek czego suma czasów lotu impulsu świetlnego tam i z powrotem w tej orientacji zegara, ma wartość największą.

Zegar świetlny poruszający się w próżni w orientacji wzdłużnej będzie tykał najwolniej i wyznaczał najdłuższe z możliwych interwały czasowe T_I .

Zestawienie i analiza wartości interwałów czasowych wyznaczanych przez zegar świetlny

Algebraiczne zależności określające wartości generowanych przez zegar interwałów czasowych [8], przedkładam poniżej.

- Zegar stacjonarny, nieruchomy względem próżni, będzie generował interwały czasowe T_s równe

$$T_s = 2L / c$$

- Zegar w ruchu zorientowany poprzecznie, będzie generował interwały czasowe T_t , równe

$$T_t = 2L / \sqrt{c^2 - v^2}$$

- Zegar w ruchu w orientacji wzdłużnej, będzie generował interwały czasowe T_I , równe

$$T_I = 2Lc / (c^2 - v^2)$$

Obliczenie wartości współczynników K_t i K_I

Wartość współczynnika K_t , który określa stosunek interwału czasowego T_t , wyznaczanego przez zegar świetlny zorientowany poprzecznie, do wartości interwału czasowego stacjonarnego T_s , będzie równa $K_t = T_t / T_s$

$$K_t = \frac{2L}{\sqrt{c^2 - v^2}} : \frac{2L}{c} = \frac{c}{\sqrt{c^2 - v^2}}$$

Wartosc wspolczynnika K_I , ktory okresla stosunek interwalu czasowego T_I wyznaczanego przez zegar wieziony wzdluznie, do interwalu czasowego T_t wyznaczanego przez ten sam zegar zorientowany poprzecznie, bedzie rowna $K_I = T_I / T_t$

$$K_I = \frac{2Lc}{c^2 - v^2} : \frac{2L}{\sqrt{c^2 - v^2}} = \frac{c}{\sqrt{c^2 - v^2}}$$

Zarowno wartosc K_t jak i K_I sprowadza sie do tego samego wyrazenia $\frac{c}{\sqrt{c^2 - v^2}}$. Z powyzzszego porownania wynika, ze wartosci wspolczynnkow K_t oraz K_I , przy danej predkosci v , sa sobie rowne.

Ta nieoczekiwana a udowodniona wyzej rownosc tych wartosci stanowi swoisty fundament, na ktorym autor opiera proponowany sposob okreslenia predkosci v wlasnej zegara w odniesieniu do prozni.

Odnutowuje te rownosc jako

$$K_t = K_I \quad (4)$$

Stosujac forme zapisu dokonanego przez H. Lorentza, ktory na stan wiedzy wprowadzil wspolczynnik gamma, wyrazenia $\frac{c}{\sqrt{c^2 - v^2}}$ przeksztalcam do

klasycznej formy

$$\gamma = \frac{1}{\sqrt{1 - \frac{v^2}{c^2}}} \quad (5)$$

Rownanie (4) odnotowuje jako $K_t = K_I = \frac{1}{\sqrt{1 - \frac{v^2}{c^2}}} \quad (6)$

Okreslenie wartosci wspolczynnika K

Wspolczynnik K (bez oznaczen) definiuje jako stosunek interwalu czasowego wyznaczanego przez zegar swietlny w ruchu, w orientacji wzdluznej do interwalu czasowego wyznaczanego przez zegar stacjonarny.

W oparciu o tezy autora wyprowadzone w artykule „Dylatacja dylatacji czasu” stwierdzam, że wartość K jest równa kwadratowi wartości K_t i K_l . Poniżej tezę tę udowadniam.

Wartość interwału czasowego wyznaczonego przez zegar świetlny wieziony równoległe do kierunku jego ruchu jest równa

$$T_l = \frac{2Lc}{c^2 - v^2}$$

Wartość interwału czasowego odmierzanego przez zegar stacjonarny, jest równa

$$T_s = \frac{2L}{c}$$

Wartość stosunku tych dwóch interwałów czasowych T_l i T_s , definiuje jako współczynnik K .

Jego wartość jest równa

$$K = \frac{2Lc}{c^2 - v^2} : \frac{2L}{c} = \frac{c^2}{c^2 - v^2}$$

Czytelnik zauważy, że wartość $\frac{c^2}{c^2 - v^2}$ jest kwadratem wartości $\frac{c}{\sqrt{c^2 - v^2}}$. Ta zaś jest identyczna z wartościami współczynników K_t i K_l

Zatem
$$K = (K_t)^2 \quad (7)$$

oraz
$$K = (K_l)^2 \quad (8)$$

Wartość K_t i K_l określona wzorem (2) i wyprowadzona [8] przy zastosowaniu funkcji cyklometrycznych, jest równa

$$K_t = K_l = 1 / \sin \arccos(v/c). \quad (9)$$

gdzie v jest prędkością ruchu zegara w odniesieniu do próżni oraz c jest stałą prędkością światła definiowaną również w odniesieniu do tej próżni.

Wzór (9) jest prostszy od wyprowadzonego przez H. Lorentza wzoru na γ (5), z którym wyprowadzony przez autora wzór (9) jest tożsamy.

Nieoczekiwanym zjawiskiem i właściwością zegara świetlnego jest dokonane przez autora odkrycie, że wartości współczynników proporcjonalności a to $Kt = Tt/Ts$ i $Kl = Tl/Tt$, są sobie równe.

To twierdzenie o cechach malego odkrycia fizycznego dotyczącego pracy zegara świetlnego będącego w ruchu, umożliwia pomiar wartości współczynnika K i prędkości v własnej zegara w próżni.

$$v = c * \cos \arcsin(1/K) \quad (10)$$

Do obliczenia prędkości v własnej potrzebna jest jedynie znajomość wartości współczynnika Kl , który uzyskujemy z ilorazu zmierzonych wartości wyznaczanych przez zegar świetlny interwałów czasowych Tl i Tt . Bez konieczności korzystania z interwału czasowego Ts , jaki generowałby zegar stacjonarny.

Dzięki odkryciu współczynnika K , będącego odpowiednikiem drugiej, wzdłużnej gammy Lorentza, której Lorentz nie wyprowadził, a której wartość jest kwadratem gammy, odkrycie to umożliwia pomiar wartości współczynnika K , koniecznej do określenia prędkości własnej v zegara. Prędkość tę, zgodnie z Maxwellem należy interpretować jako prędkość v bezwzględna, określaną w odniesieniu do stacjonarnej próżni.

Mając zmierzona doświadczalnie wartość liczbowa współczynnika Kl , w każdym momencie ruchu rakiety, z jego wartości można obliczyć prędkość v własną rakiety w każdym etapie jej ruchu. W tym ruchu niejednostajnym.

Pomiar prędkości własnej przedłożonym sposobem jest szybki. Sam pomiar może być wykonany w ciągu kilku minut i przy zastosowaniu techniki komputerowej prędkość własną rakiety w czasie jej lotu, można będzie określać i rejestrować w sposób ciągły.

Bezpośredni pomiar wartości współczynnika Kt nie byłby możliwy gdyż w rzeczywistych warunkach nie możemy bezpośrednio zmierzyć wartości interwału czasowego Ts . Określenie tej wartości nie jest możliwe gdyż

każde ciało w URS, w tym zegar świetlny, jest w ruchu. którego parametrów nie znamy.

Przedłożona metoda będzie można również określać kierunek ruchu Ziemi wraz z Układem Słonecznym w próżni. Kierunek ten będzie kierunkiem, na którym zegar świetlny zorientowany wzdłużnie, będzie chodził swym najwolniejszym tempem. Kierunek ten będzie określony w stosunku do tej bezkresnej trójwymiarowej próżni, którą nazwałem Uniwersalnym Układem Odniesienia (URS).

Opis technologii pomiaru i hipotetyczny przykład liczbowy określenia prędkości v , rakiety w próżni.

Na wyposażeniu rakiety musimy mieć zegar świetlny. Tempo jego chodu będziemy mierzyć licznikiem impulsów stanowiącym jego integralną część składową. Zegar musi być zamontowany na zewnątrz poszycia rakiety, gdyż poprawna jego praca będzie możliwa jedynie w próżni a nie wewnątrz rakiety, w której może być powietrze. Światło w powietrzu propaguje się z mniejszą od próżni prędkością i w odniesieniu do tego powietrza a nie międzyplanetarnej próżni.

Zbudowałem zegar świetlny o długości bazy równej 7 stop czyli 2.135 m. Zakładam, że ten zegar pracuje zgodnie z założeniami i będzie odmierzał interwały czasowe równe około 14 ns. Wtedy tempo jego chodu czyli częstotliwość, jego pracy, którą oznaczam f , będzie równa około 70 MHz.

Ustawiamy nasz zegar wzdłużnie czyli równoległe do kierunku lotu rakiety. Na liczniku impulsów odczytujemy częstotliwość pracy zegara w tej orientacji. Uzyskujemy wynik równy powiedzmy

$$f \approx 70.000000 \text{ MHz.}$$

Rakieta leci w próżni z prędkością v , której wartości nie znamy a która to wartość w czasie lotu chcemy określić.

Przestawiamy a scislej zmieniamy orientacje zegara na poprzeczna w odniesieniu do kierunku lotu rakiety. Dokonujemy drugiego odczytu czestotliwosci tempa chodu zegara swietlnego w tej orientacji. Czestotliwosc ta bedzie nieco wieksza od czestotliwosci, ktora zegar mial w czasie jego pracy w orientacji wzdluznej. Niech ten odczyt bedzie rowny

$$f_t = 70.000\,000\,35 \text{ MHz.}$$

Tu male dodatkowe zalozenie czy uwaga. Zakladamy, ze moj zegar swietlny pracuje bezstratnie w sensie, ze czasy przelotu impulsow swietlnych od generatora do lusterka i z powrotem, beda czasami roboczymi w rozumieniu, ze nie beda obciazone czasami koniecznymi na obrobke sygnalow elektrycznych, ktore w rozwiazaniach praktycznych takiego zegara zapewne sie pojawia. Czasy te, ktore mozna nazwac czasami „bias” albo czasami „krzemowymi”, beda stale i niezalezne od ruchu i orientacji zegara. Zatem beda latwe do ich uwzglednienia i eliminacji ich obciazajacego pomiaru predkosci wplywu.

Z tych przykladowych dwoch pomiarow obliczamy wartosci interwalow czasowych T_l i T_t wyznaczanych przez ten zegar w dwoch orientacjach. Orientacji wzdluznej l i poprzecznej t . Interwaly te beda rowne

$$T_l = 1 / f_l = 1/70.00000000 \text{ MHz} = 1.428571428571 \text{ e-8 sec}$$

$$T_t = 1 / f_t = 1/70,00000017 \text{ MHz} = 1.428571425102 \text{ e-8 sec}$$

Iloraz tych czasow zgodnie ze wzorem (4) daje poszukiwana wartosc wspolczynnika $K_l = T_l / T_t$. Po wstawieniu wartosci i wykonaniu dzielenia otrzymujemy niemianowana wartosc wspolczynnika K_l rowna

$$K_l = 1.0000000024.$$

Wartosc ta podniesiona do kwadratu daje wartosc wspolczynnika K .

$$K = 1.0000000024^2 = 1.0000000048.$$

Predkosc v rakiety obliczam z wartosci $K = K_l^2$. Wartosc K zdefiniowalem jako stosunek interwalow czasowych T_l / T_s . T_l sa to interwaly czasowe generowane przez zegar zorientowany wzdluznie. Interwaly czasowe T_s , generowalby zegar stacjonarny. Poniewaz mierzenie wartosci T_s nie jest

praktycznie możliwe, wykorzystuje tu wyprowadzone zależności (7,8). Zastosowanie współczynnika K, który jest kwadratem współczynnika Kl, umożliwia określenie bezwzględnej prędkości v rakiety w stosunku do stacjonarnej próżni.

Mając wartość liczbowa K, korzystając ze wzoru (9), wyliczam szukaną wartość prędkości własnej rakiety. Prędkość ta będzie wyrażona jako ułamek stałej wartości prędkości c światła w próżni.

$$v = c * \cos \arcsin(1/K) \quad (10)$$

Po wstawieniu wartości K i wykonaniu działań otrzymujemy szukaną prędkość v własną zegara zainstalowanego na danym obiekcie.

$$v = c * 9.7979 \text{ e-5 m/sec}$$

Dla wartości prędkości światła równej $c = 300\,000 \text{ km/sec}$, zmierzona opisanym sposobem prędkość v własna rakiety będzie równa

$$v = 29.3939 \text{ km/sec.}$$

Bedzie to prędkość określona w stosunku do URS czyli prędkość v, bezwzględna rakiety w odniesieniu do bezkresnej próżni.

Dla kontroli poprawności wykonanych obliczeń, poniżej autor przedkłada ich sprawdzenie w oparciu o wzór H. Lorentza w klasycznej formie.

Wzory nr (5, 6) w formie $\gamma = \frac{1}{\sqrt{1 - \frac{v^2}{c^2}}} = K$, przekształcam ze względu na

szukaną prędkość v i uzyskuje $v = c * \sqrt{1 - \frac{1}{K^2}} \quad (11)$

Do tego wzoru wstawiam wartość K (określona jako kwadrat Kl lub Kt). Wartość K uzyskana z hipotetycznych pomiarów zegarem świetlnym jest równa $K = 1.0000000048$. W wyniku otrzymujemy identyczne jak przy zastosowaniu wzoru opartego na funkcjach cyklometrycznych, wynik prędkości

$$v = c * 9.7979 \text{ e-5 km/sec}$$

Po wstawieniu za c wartości $c = 300\,000$ km/sec uzyskujemy wartość liczbowa predkości zegara określona w stosunku do próżni, równa

$$v = 29.3939 \text{ km/sec.}$$

Podsumowanie i uwagi końcowe

Przedłożony sposób pomiaru predkości własnej ciał materialnych w próżni nie był do tej pory znany a nawet przez tezy wynikłe z obowiązującej teorii względności, **był** swoście zakazany. Zdaniem relatywistów pomiar predkości własnej w stosunku „do niczego”, nie jest możliwy. Zdaniem relatywistów predkość ciał materialnych można określać jedynie i w stosunku do drugiego ciała lub drugiego układu odniesienia.

W oparciu o przyjęte przykładowe dane i obliczenia, autor przewiduje, że przedłożony sposób pomiaru predkości własnej jest możliwy do technicznego stosowania. Sposób ten będzie możliwy do praktycznego zastosowania pod warunkiem, że będziemy dysponować odpowiednio sztywnym zegarem i stabilnym licznikiem impulsów. Zegar świetlny musi być na tyle stabilny, aby dla małych jego predkości ruchu, rzędu setek metrów na sekundę, przy częstotliwości jego pracy rzędu kilkudziesięciu megaherców, zapewnił uzyskanie pomiaru zmian tej częstotliwości, która pojawi się w zakresie zaledwie kilku dziesiątych herca. To może być technicznym wyzwaniem, wymagającym wykonania odpowiednio stabilnej konstrukcji mechanicznej i elektrooptycznej takiego zegara. Oraz również stabilnego licznika impulsów umożliwiającego wiarygodny pomiar częstotliwości impulsów w zakresie do około setek MHz z rozdzielczością zaledwie kilku herców. Pomiar częstotliwości będzie wymagał czasu otwarcia bramki czasowej licznika do 10 sec. a nawet 100 sekund.

Pomiar wartości interwałów czasowych generowanych przez zegar, wymagać będzie optymalizacji jego wymiarów. Można wydłużyć drogę optyczną światła bez powiększania długości bazy zegara przez wstawienie obok generatora i odbiornika impulsów, dodatkowych lusterek jak tego

donali Michelson i Miller [6] w ich interferometrach. Tym sposobem można powiększyć długość drogi światła przy zachowaniu wymaganej sztywności konstrukcji mechanicznej zegara. Częstotliwość pracy zegara się zmniejszy i zmniejszy się ilość cyfr wyświetlonych przez licznik impulsów.

Problem ten będzie tematem następnego raportu z prowadzonych prac badawczych związanych z zegarem świetlnym, które są przez autora kontynuowane.

Opisany w niniejszym artykule sposób należy traktować jako teoretyczne uzasadnienie możliwości pomiaru prędkości v , własnej rakiety w próżni, bez konieczności odwoływania się do drugiego układu odniesienia.

* * * * *

References

1. Maxwell, James Clerk (1878), "[Ether](#)", *Encyclopædia Britannica Ninth Edition* **8**:
2. Lorentz, Hendrik Antoon (1892a), "La Théorie électromagnétique de Maxwell et son application aux corps mouvants",
3. Simplified Theory of Electrical and Optical Phenomena in Moving Systems (1899) by [Hendrik Lorentz](#)
4. Einstein, Albert (1905a), "[Zur Elektrodynamik bewegter Körper](#)", *Annalen der Physik*,
5. https://en.wikipedia.org/wiki/Michelson–Morley_experiment
6. Dayton C. Miller, "[Ether-drift Experiments at Mount Wilson Solar Observatory](#)", *Physical Review (Series II)*, V. 19, N. 4, pp. 407–408 (Apr 1922).
7. Bogumil Rudnicki, *Watpliwości Interpretacji Eksperymentu Michelsona* (manuscript) Warszawa, 2011 r
8. Wajda, T, Dilation of time dilation. Applied Physics Research 12. 2017.
9. Measurement of the Earth's rotational speed via Doppler shift of solar absorption lines. Benjamin Oostra Physics Department, Universidad de los Andes, Apartado Aereo 4976, Bogota, Colombia (2012).
10. Voigt, W. (1887a), "[Ueber das Doppler'sche Princip](#)", *Göttinger Nachrichten* (7): 41–51; Reprinted with additional comments by Voigt in *Physikalische Zeitschrift* XVI, 381–386 (1915).
11. <https://archive.org/details/newtonspmathema00newtrich>

