

Paradoxe de la règle et du trouDans le ref(R)Appelons  $L_R =$  longueur de la règle dans (R)  
 $L_T =$  du trou dans (R')

comparons la taille de la règle dans (R) avec la taille du trou.

La règle a une longueur propre  $L_0 = x_{R_2} - x_{R_1}$  mesurée dans (R')Calculons  $L_R$  dans (R)  $L_R = x_{R_2} - x_{R_1}$ La mesure dans (R) doit être faite pour  $t_{R_2} = t_{R_1}$ 

On a 
$$\begin{pmatrix} ct' \\ x' \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \gamma & -\beta\gamma \\ -\beta\gamma & \gamma \end{pmatrix} \begin{pmatrix} ct \\ x \end{pmatrix}$$

soit  $x' = \gamma(-\beta ct + x)$

d'où  $L_0 = x_{R_2}' - x_{R_1}' = \gamma(-\beta ct_{R_2} + x_{R_2}) - \gamma(-\beta ct_{R_1} + x_{R_1})$

or  $t_{R_2} = t_{R_1} \rightarrow L_0 = \gamma(x_{R_2} - x_{R_1}) = \gamma L_R$

soit  $L_R = \frac{L_0}{\gamma}$  la longueur de la règle dans (R)est inférieure à la longueur du trou (diamètre du trou) dans (R) qui est de  $L_0 \rightarrow$  la règle passe dans le trou.Dans (R') la règle est immobile et a pour longueur  $L_0$ Le trou est en mouvement. Les coord de ses extrémités sont mesurées au même instant  $t_{T_1}'$  et  $t_{T_2}'$ 

On a 
$$\left. \begin{aligned} x_{T_2} &= \gamma(\beta ct_{T_2}' + x_{T_2}') \\ x_{T_1} &= \gamma(\beta ct_{T_1}' + x_{T_1}') \end{aligned} \right\} \rightarrow x_{T_2} - x_{T_1} = L_0 = \gamma(x_{T_2}' - x_{T_1}') = \gamma L_T$$

(2)

$L_T = \frac{L_0}{\gamma}$  la longueur du trou dans  $(R^-)$  est  $<$  à  $L_0$   
la longueur de la règle  $\rightarrow$  paradoxe.

Regardons les positions  $y_{T_1}^-$  et  $y_{T_2}^-$  dans  $(R^-)$  au même instant

$$y_{T_1}^- = y_{T_1} = u t_{T_1} = u \left( \frac{t_{T_1}^-}{\gamma} + \frac{\beta}{c} x_{T_1} \right)$$

$$y_{T_2}^- = y_{T_2} = u t_{T_2} = u \left( \frac{t_{T_2}^-}{\gamma} + \frac{\beta}{c} x_{T_2} \right)$$

avec  $ct' = \gamma (ct - \beta x) \rightarrow t = \frac{t'}{\gamma} + \frac{\beta}{c} x$

or  $t_{T_1}^- = t_{T_2}^- = t_T^-$  et  $x_{T_1} = -\frac{L_0}{2}$  et  $x_{T_2} = +\frac{L_0}{2}$

$$\rightarrow y_{T_1}^- = u \left( \frac{t_T^-}{\gamma} - \frac{\beta}{c} \frac{L_0}{2} \right)$$

$$y_{T_2}^- = u \left( \frac{t_T^-}{\gamma} + \frac{\beta}{c} \frac{L_0}{2} \right)$$

}  $y_{T_1}^- < y_{T_2}^-$   
le trou pourrait  
fermer dans  $(R^-)$

Pour avoir les trajectoires de  $T_1$  et  $T_2$  dans  $(R^-)$  il faut éliminer le temps. Exprimons  $t^-$  en fait de  $x$  et  $x'$

$$x' = \gamma (\beta ct' + x') \rightarrow t^- = \frac{1}{\beta c} \left( \frac{x}{\gamma} - x' \right)$$

$$\rightarrow t_{T_1}^- = \frac{1}{\beta c} \left( \frac{x_{T_1}}{\gamma} - x'_{T_1} \right) = -\frac{1}{V} \left( \frac{L_0}{2\gamma} + x'_{T_1} \right)$$

$$t_{T_2}^- = \frac{1}{\beta c} \left( \frac{x_{T_2}}{\gamma} - x'_{T_2} \right) = \frac{1}{V} \left( \frac{L_0}{2\gamma} - x'_{T_2} \right)$$

à mettre dans  $y_{T_1}^-$  et  $y_{T_2}^-$

$$\rightarrow y_{T_1}^- = -\frac{u}{\gamma V} \left( \frac{L_0}{2\gamma} + x'_{T_1} \right) - \frac{u\beta}{c} \frac{L_0}{2} = -\frac{u x'_{T_1}}{\gamma V} - \frac{L_0}{2V} \left( \frac{u\beta V}{c} + \frac{u}{\gamma^2} \right)$$

$$= -\frac{u x'_{T_1}}{\gamma V} - \frac{L_0 u}{2V} \left( \frac{\beta^2 + 1}{\gamma^2} \right) \text{ avec } \frac{1 - \beta^2 + \beta^2}{1 - \beta^2 + \beta^2} = 1 \quad \text{soit } y_{T_1}^- = -\frac{u}{V} \left( \frac{x'_{T_1}}{\gamma} + \frac{L_0}{2} \right)$$

De m  $y_{T_2}^- = -\frac{u}{V} \left( \frac{x_{T_2}^-}{\gamma} - \frac{L_0}{2} \right)$

On aura  $\begin{cases} y_{T_2}^- = 0 \text{ (} T_2 \text{ sur l'axe } x^- \text{)} & \text{pour } x_{T_2}^- = -\frac{L_0 \gamma}{2} \\ y_{T_2}' = 0 \text{ (} T_2 \text{ —————)} & \text{— } x_{T_2}^- = \frac{L_0 \gamma}{2} \end{cases}$

Lorsque  $y_{T_2}^- = 0$ ,  $x_{T_2}^- = -\frac{L_0 \gamma}{2}$  soit  $t_{T_2}^- = -\frac{1}{V} \left( \frac{L_0}{2\gamma} - \frac{L_0 \gamma}{2} \right)$

$t_{T_2}^- = -\frac{L_0}{2V} \left( \frac{1}{\gamma} - \gamma \right) = \frac{L_0 \beta^2 \gamma}{2V} = \frac{L_0 V \gamma}{2c^2}$   
 $\frac{1-\gamma^2}{\gamma} = -\frac{\beta^2 \gamma^2}{\gamma} = -\beta^2 \gamma$

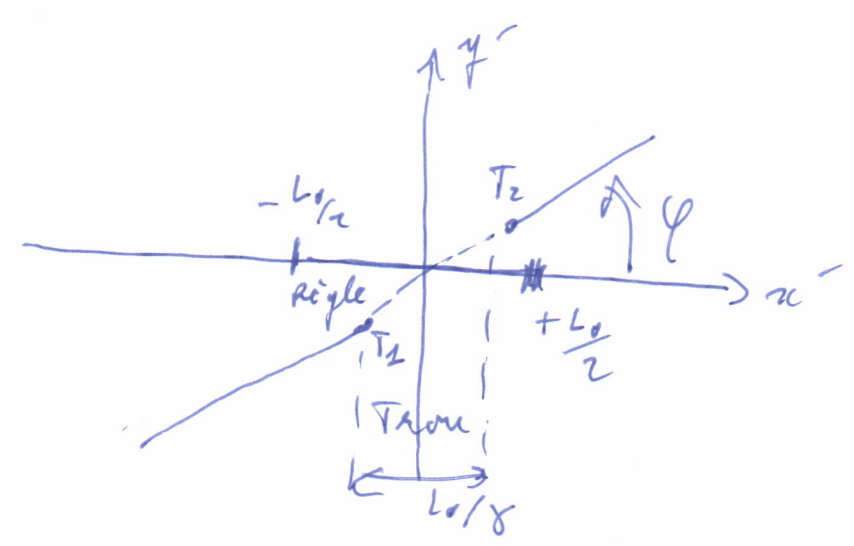
Au m moment  $t_{T_2}^- = t_{T_2}^+ = \frac{L_0 V \gamma}{2c^2}$  on aura :

$+\frac{L_0}{2} = x_{T_2}^+ = \gamma \left( +\beta c \frac{L_0 V \gamma}{2c^2} + x_{T_2}^+ \right)$  soit  $x_{T_2}^+ = \frac{L_0}{2\gamma} - \beta \frac{V}{c} \frac{L_0 \gamma}{2}$

et donc  $x_{T_2}^- = \frac{L_0 \gamma}{2} \left( \frac{1}{\gamma^2} - \beta^2 \right) = \frac{L_0 \gamma}{2} (1 - 2\beta^2)$

et  $y_{T_2}^- = -\frac{u}{V} \left[ \frac{1}{\gamma} \frac{L_0 \gamma}{2} (1 - 2\beta^2) - \frac{L_0}{2} \right] = +L_0 \beta^2 \frac{u}{V}$   
 $= L_0 \frac{uV}{c^2}$

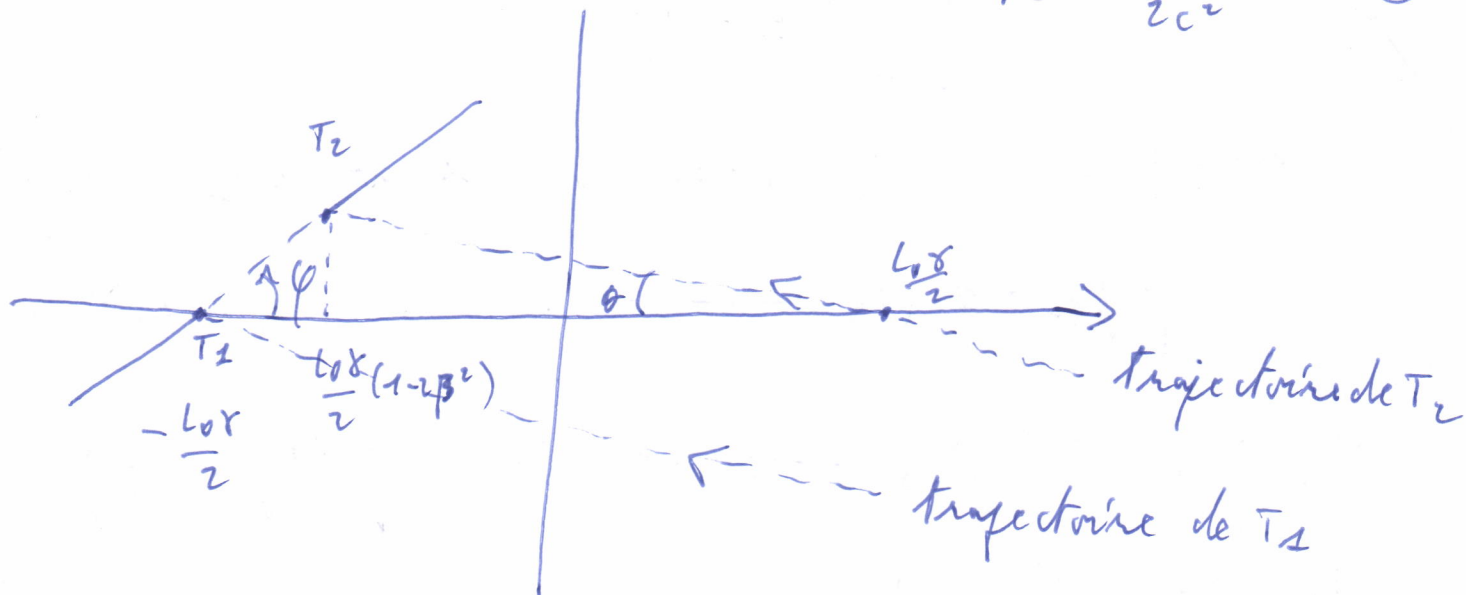
A  $t^- = 0$  on a :



pas à l'échelle  
 $y^-$  en  $\frac{u}{V} \ll 1$

Pour  $t_{T_2}^- = t_{T_1}^- = \frac{L_0 v \gamma}{2c^2}$

(4)



$$\operatorname{tg} \theta = \frac{y_{T_2}^- - y_{T_1}^-}{x_{T_2}^- - \frac{L_0 \gamma}{2}} = \frac{y_{T_2}^-}{x_{T_2}^- - \frac{L_0 \gamma}{2}} = \frac{\frac{uV}{c^2} L_0}{\left| \frac{L_0 \gamma}{2} (1 - 2\beta^2) - \frac{L_0 \gamma}{2} \right|} = \frac{uV}{c^2 \gamma \beta^2}$$

$$\operatorname{tg} \theta = \frac{u}{\gamma V}$$

lorsque  $V \rightarrow \gamma \rightarrow \operatorname{tg} \theta \rightarrow \theta \rightarrow$

la trajectoire passe de verticale si  $V \ll c$   
à horizontale lorsque  $V \sim c$

$$\operatorname{tg} \varphi = \frac{y_{T_2}^- - y_{T_1}^-}{x_{T_2}^- - x_{T_1}^-} = \frac{\frac{uV}{c^2} L_0}{\frac{L_0 \gamma}{2} (1 - 2\beta^2) + \frac{L_0 \gamma}{2}} = \frac{\gamma uV}{c^2}$$

lorsque  $V \rightarrow \gamma \rightarrow \operatorname{tg} \varphi \rightarrow$  le trou passe de  
horizontal lorsque  $V \ll c$  à vertical lorsque  
 $V \sim c$