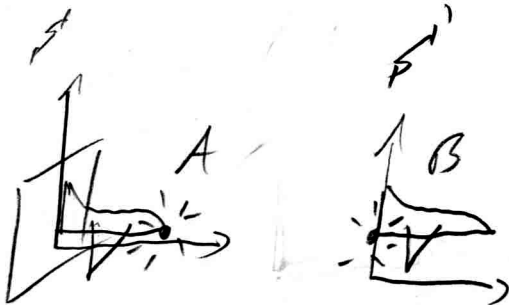


1)

$$x'_B - x'_A = \delta(x_B - x_A) - \beta \delta c (t_B - t_A)$$

$$t'_B - t'_A = \delta(t_B - t_A) - \frac{\beta \delta}{c} (x_B - x_A)$$



המשפט הראשון של ריילי וסטרוונג  
 מניח שיש קשר ליניארי בין  
 הצירים של המערכת הנייחת  
 לאלה של המערכת הנועה.  
 זה נובע מהעובדה שיש  
 סימטריה בין המערכות.  
 אם נניח שיש קשר ליניארי  
 ונשתמש בתנאי שיתוף  
 המהירות, נגלה שיש  
 קשר ליניארי בין הצירים.  
 זהו המשפט הראשון של ריילי וסטרוונג.

$S$	$S'$	מקום
$x_A = z$	$t'_A = 0$	A
$t_A = z$	$x'_A = L$	
$t_B = z$	$t'_B = z$	B
$x_B = ?$	$x'_B = 0$	

$$\Delta x'' = x'_B - x'_A = -L$$

$$\Delta t'' = t'_B - t'_A = z$$

$$\Rightarrow t_B - t_A = \Delta t = \frac{\Delta t'}{\gamma} + \frac{\beta \gamma}{c} \Delta x'$$

$$\Delta x = \frac{\Delta x'}{\gamma} + \beta c \Delta t'$$

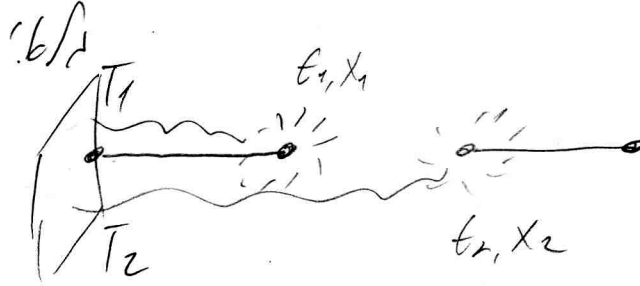
המשפט הראשון של ריילי וסטרוונג

$$\Delta t = \frac{\Delta t'}{\gamma} + \frac{\beta \gamma}{c} \left( \frac{\Delta x'}{\gamma} + \beta c \Delta t' \right) \Rightarrow$$

$$\Delta t (1 - \beta^2 \gamma^2) = \frac{\Delta t'}{\gamma} + \frac{\beta}{\gamma c} \Delta x' \Rightarrow$$

(2)

$$\frac{\Delta t}{\gamma^2} = \frac{\Delta t'}{\gamma} + \beta \frac{\Delta x'}{\gamma c} \Rightarrow \Delta t = \left(1 - \frac{v}{c^2} L\right) \Delta t'$$



$$\Delta T = t_2 + \frac{x_2}{c} - \left(t_1 + \frac{x_1}{c}\right) = \Delta t + \frac{\Delta x}{c}$$

$\Delta x$  is not zero

$$\Delta x = \frac{\Delta x'}{\gamma} + \beta c \Delta t$$

$$\Delta T = \Delta t + \frac{\Delta x'}{c\gamma} + \beta \Delta t = \Delta t \left(1 + \beta\right) - \frac{L}{c\gamma}$$