

単位系の擬順序構造と次元解析

北野正雄

京都大学工学研究科

2012.1.8-9 第1回 QUATUO 研究会
高知工科大学



もくじ

- ① はじめに
- ② 数と量
- ③ 単位系の基礎
- ④ 順序構造
- ⑤ 単位系間の写像 \mathcal{T}
- ⑥ 写像 \mathcal{T} の具体的な形
- ⑦ 等価な単位系 — EUS
- ⑧ EUS の部分順序関係
- ⑨ 1 に移る量
- ⑩ 規格化
- ⑪ 具体例
- ⑫ おわりに



はじめに

問題意識

- 複数の単位系
 - 電磁気における混乱の原因
MKSA, CGS-esu, CGS-emu, CGS-Gauss, ...
 - 力学では問題にならない
MKS, CGS
- 基本単位
 - 基本単位はどのように選ぶのか
 - いくつ選ぶのが適切なのか
- 次元とは
 - tautology でない定義は
 - 次元解析の有効性
- 量, 単位系, 次元などに関する一般論が欲しい
 - 既存の例とそれらの関係の議論が多い



数と量

数と量

- 数 (number) と 量 (quantity) は異なる概念である
 - 数がなくても量は認識できる.
 - 数は電話で伝えられるが, 量は伝えられない.
- 数と量の関係

$$\langle \text{量} \rangle = \langle \text{数} \rangle \times \langle \text{単位} \rangle$$

$$(\text{例}) Q = \{Q\}[Q] = 2.3 C$$

- 単位 (unit) は基準として選ばれた量.
- 「計量」は単位を用いて量を数に対応させる操作.
- 数は紙や計算機で簡単に操作 (足したり引いたり) できる.
- 単位が変われば, 数は変化する.



量の表記

- (例) 地球の半径 R

$$R = 6370 \text{ km} = 6370 \times 1 \text{ km} = 6370 \times 0.54 \text{ 海里} = 3440 \text{ 海里}$$

- R という記号は量そのものを表している. $R = 6370$ や $R = 3440$ ではない! 書くとすれば,

$$R/\text{km} = 6370, \quad R/\text{海里} = 3440$$

- 練習: 以下の式の2つの“+”の意味の違いを考えよ.

$$\frac{W_1 + W_2}{\text{kg}} = \frac{W_1}{\text{kg}} + \frac{W_2}{\text{kg}}$$



物理における式は次元つき

- 数式ではなく, **量式** ! — 単位に依存しない関係を記述
- ベクトル, テンソル, 関数, 演算子, ブラ, ケットなども次元をもつ場合がある.
- あぶない例
 - $V(t) = \sin(t + \pi/4)$
 - $i(t) = i_0\delta(t)$
 - $\boldsymbol{x} = 2\boldsymbol{e}_x$
 - $\log(f)$
- 計算のチェックに役立つ

(cf) Buckingham II theorem (Phys. Rev. **4**, 345 (1914))



単位系の基礎

単位系の基礎

単位系は**量の整理学** — 単なる単位の集まりではない

- 基本単位 (base) と組立単位 (derived)
 - 少数 (N 個) の単位を基本単位として選定.
 - 他の単位は基本単位の積・商・冪.
 - N -元単位系
- 一貫した単位系 (coherent)
 - 1 以外の変換係数が表れない
 - 実用上重要
- 有理単位系 (rational)
 - 方程式に球因子 4π が表れない. (点对称解には 4π , 線対称解には 2π が表れる.)



単位系（電磁気）の例

- MKSA 単位系 (SI)
4 元, 有理
- CGS emu (electromagnetic unit)
3 元, 非有理, $\mu_0 = 1$
- CGS esu (electrostatic unit)
3 元, 非有理, $\varepsilon_0 = 1$
- CGS Gauss
3 元, 非有理, (単位系もどき), $\mu_0 = \varepsilon_0 = 1$
- Heaviside-Lorentz 単位系
有理化 Gauss 単位系



Gauss 単位系

CGS Gauss 単位系は依然ポピュラーだが問題が多い

- 非有理 — 有理化したものが Heaviside-Lorentz 単位系
- 電気・磁気の対称性を保つために, $\mu_0 = 1$ と $\varepsilon_0 = 1$ を同時に要求.
— CGS emu と CGS esu の場当たりの折衷.
- CGS emu と CGS esu の接合に問題あり

$$\text{curl } \mathbf{H} = \frac{4\pi}{c_0} \mathbf{J} + \frac{1}{c_0} \frac{\partial \mathbf{D}}{\partial t}, \quad \frac{\partial \rho}{\partial t} = -\text{div } \mathbf{J}$$

- 修正バージョンが提案されている: $c_0^{-1} \mathbf{J} \rightarrow \mathbf{J}$
修正 Gauss 単位系 (cf. Jackson 付録)



ここで扱う単位系

系統的な比較を行うために、次のような単位系を導入する。すべて有理化。
ガウス単位系はさらに修正。

- 有理化 CGS esu (rCGS-esu)
- 有理化 CGS emu (rCGS-emu)
- 修正 有理化 CGS gauss (mrCGS-Gauss)
修正 Heaviside-Lorentz 単位系 (mHL)
- MKSAQ 単位系 (5 元)



量の集合 Ω

単位や単位系は量の表現手段である. 表現の対象となる量全体を次のように定義しておく.

- 量の集合 Ω

- スカラー倍

任意の $Q \in \Omega$, $c \in \mathbb{R}$ について $cQ \in \Omega$.

- 積, 冪

任意の $P, Q (\neq 0) \in \Omega$, $\alpha, \beta \in \mathbb{Q}$ に対して, $P^\alpha Q^\beta \in \Omega$.

かけ算, 割り算は自由にできる

- 和

Q_1, Q_2 に対して, $c \in \mathbb{R}$ が存在して $Q_2 = cQ_1$ と表されるとき, 和を $Q_1 + Q_2 = (1 + c)Q_1$ と定義する. Q_1, Q_2 は Ω において可加算 (Ω -addible) であるとよぶ.

スカラー倍の関係にある量しか足せない



単位系

単位系 U の定め方

- 基本単位 — 基準となる (独立な) 量 $u_i \in \Omega$ を N 個選ぶ;

$$\mathbf{u} = (u_1, u_2, \dots, u_N)$$

- \mathbf{u} によって生成される量全体の集合 $\Omega_U \subset \Omega$

$$q_U u_1^{d_1} u_2^{d_2} \cdots u_N^{d_N} = q_U \mathbf{u}^{\mathbf{d}}$$

$$q_U \in \mathbb{R}, \quad \mathbf{d} = (d_1, d_2, \dots, d_N)^{\top} \in \mathbb{Q}^N$$

- $\mathbf{u}^{\mathbf{d}} := \prod_{i=1}^N u_i^{d_i} = u_1^{d_1} \cdots u_n^{d_n}$ は $\mathbf{x} \cdot \mathbf{y} = \sum_{i=1}^N x_i y_i$ との類似性から



単位系による量の表現

- 単位系 U における量 Q の表現

$$U : (Q \in \Omega) \mapsto (Q_U = q_U u^d \in \Omega_U)$$

ここで $q_U = \{Q\}_U \in \mathbb{R}$ は係数 (数値), $u^d = [Q]_U$ は単位を表す.
 u : 基本単位の集まり, d : 次元

- $\Omega_U \sim \mathbb{R} \times \mathbb{Q}^N$ なので,

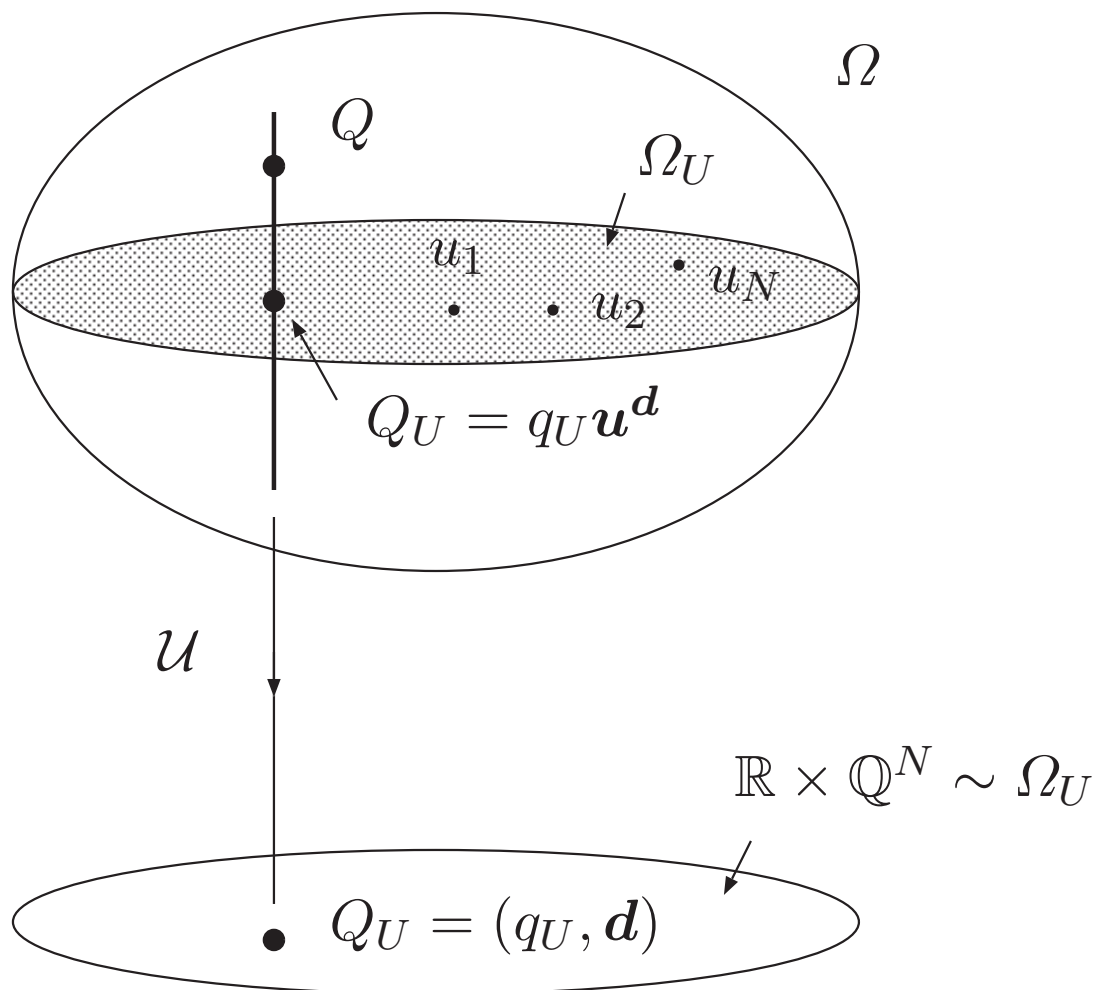
$$U : (Q \in \Omega) \mapsto ((q_U, \mathbf{d}) \in \mathbb{R} \times \mathbb{Q}^N)$$

と見なすこともできる.

- 通常, 物理量と呼んでいるものは, 表現 Q_U であり, 量 Q そのものではない.



写像 \mathcal{U} (2つの見方)



表現の例

- MKSA 単位系の基本単位 $\mathbf{u} = (\text{m}, \text{kg}, \text{s}, \text{A})$
- 磁束量子 $\Phi_0 (= \hbar/2e) \in \Omega$ は (MKSA) において

$$\mathcal{U}(\Phi_0) = \{\Phi_0\}_0 \mathbf{u}^{\mathbf{d}} = 2.07 \times 10^{-15} \text{ m kg s}^{-2} \text{ A}^{-1}$$

と表現される. ただし, $\mathbf{d} = (1, 1, -2, -1)^\top$.



\mathcal{U} の性質 (1)

写像 \mathcal{U} は次の性質を満たす.

- 任意の $Q \in \Omega$, 任意の $c \in \mathbb{R}$ に対して

$$\mathcal{U}(cQ) = c\mathcal{U}(Q) = (cq_U)\mathbf{u}^d.$$

- $(0 \neq) Q, P \in \Omega$ が $\mathcal{U}(Q) = q_U\mathbf{u}^d$, $\mathcal{U}(P) = p_U\mathbf{u}^b$ と表現されるとき, 量 $Q^\alpha P^\beta$, $\alpha, \beta \in \mathbb{Q}$ は

$$\mathcal{U}(Q^\alpha P^\beta) = \mathcal{U}(Q)^\alpha \mathcal{U}(P)^\beta = (q_U^\alpha p_U^\beta)\mathbf{u}^{\alpha d + \beta b}.$$

と表現される. ここで $\mathbf{u}^{\alpha d + \beta b}$ は量 $Q^\alpha P^\beta$ を測る単位 (組立単位).



\mathcal{U} の性質 (2)

- Q_1, Q_2 が Ω において可加算のとき, Q_1 と Q_2 は同じ次元 d で表現され,

$$\mathcal{U}(Q_1 + Q_2) = \mathcal{U}(Q_1) + \mathcal{U}(Q_2) = (q_{1U} + q_{2U})\mathbf{u}^d$$

- Q と P が Ω において可加算でなくても, 同じ次元 d で表現されることがある. この場合は, $Q + P$ は定義されないにもかかわらず,

$$\mathcal{U}(Q) + \mathcal{U}(P) = Q_U + P_U = (q_U + p_U)\mathbf{u}^d$$

である. このとき, Q と P は単位系 U において可加算 (U -addible) であるという.

- 可加算性は単位系に依存する性質である.



\mathcal{U} の性質 (3)

- \mathcal{U} を上射であると仮定する. つまり, 任意の $q \in \mathbb{R}$, 任意の $d \in \mathbb{Q}^N$ に対して, $\mathcal{U}(Q) = qu^d$ を満たす $Q \in \Omega$ が少なくとも 1 つ存在するものとする.
- 単位系 $U = (u, \mathcal{U})$ は基本単位の組 u と写像 $\mathcal{U} : \Omega \rightarrow \mathbb{R} \times \mathbb{Q}^N$ によって特徴づけられる.
- 基本単位の数が N の単位系は N -元単位系と呼ばれる: $N =: \#(U)$.



順序構造

順序構造 (1) — 全順序

- 次の性質をもつ 2 項関係 \geq を備えた集合 X を全順序集合という.
- 任意の $a, b, c \in X$ に対して
 - (完全関係) $a \geq b$ または $b \geq a$,
 - (反対称律) $a \geq b, b \geq a$ なら $a = b$,
 - (推移律) $a \geq b, b \geq c$ なら $a \geq c$,
 - (反射律) $a \geq a$,
- 整列可能
- (例) 数の大小関係



順序構造 (2) — 部分順序

- 次の性質をもつ 2 項関係 \geq を備えた集合 X を部分順序集合 (Partially ordered set, POSET) という.
- 任意の $a, b, c \in X$ に対して
 - (反対称律) $a \geq b, b \geq a$ なら $a = b$,
 - (推移律) $a \geq b, b \geq c$ なら $a \geq c$,
 - (反射律) $a \geq a$,
- 比較できない場合がある
- (例) 集合の包含関係



順序構造 (3) — 擬順序

- 次の性質をもつ 2 項関係 \geq を備えた集合 X を擬順序集合 (pre-ordered set) という.
- 任意の $a, b, c \in X$ に対して
 - (推移律) $a \geq b, b \geq c$ なら $a \geq c$,
 - (反射律) $a \geq a$,
- $a \neq b$ でも, $a \geq b$ と $b \geq a$ が同時に成り立つ場合がある
- (例) 世代の比較
- 同値関係 ($a \geq b$ かつ $b \geq a$) で X をクラス分けすれば, 部分順序が得られる.



U において等しい量

- 2つの量 $Q, P \in \Omega$ について $\mathcal{U}(Q) = \mathcal{U}(P)$ が成り立つとき, $Q \stackrel{U}{=} P$ と書くことにする.
- すなわち, $\mathcal{U}(Q) = q_U \mathbf{u}^d$, $\mathcal{U}(P) = p_U \mathbf{u}^b$ に対して, $q_U = p_U$ かつ $d = b$
- 当然のことながら, $Q = P$ なら $Q \stackrel{U}{=} P$.
- しかし, 逆はかならずしも成り立たない.



関係 $\stackrel{U}{=}$ は同値関係

- 関係 “ $\stackrel{U}{=}$ ” は Ω における同値関係を与える.
- 任意の $Q, Q', Q'' \in \Omega$ について
 - (対称律) $Q \stackrel{U}{=} Q'$ なら $Q' \stackrel{U}{=} Q$,
 - (反射律) $Q \stackrel{U}{=} Q$,
 - (推移律) $Q \stackrel{U}{=} Q'$ かつ $Q' \stackrel{U}{=} Q''$ なら $Q \stackrel{U}{=} Q''$.
- この同値関係をつかって Ω をクラス分けすることができる.



単位系間の移行可能性

- 2つの単位系 U, V を考える. $N = \#(U), M = \#(V)$.
- 任意の量 $Q, P \in \Omega$ に対して

$$(Q \stackrel{U}{=} P) \Rightarrow (Q \stackrel{V}{=} P)$$

が成り立つとき,

$$U \simeq V$$

- U で等しいと見なされる量は V で必ず等しいと見なされる.
逆に, V で区別される量は必ず U でも区別される.
- 単位系 U は V に移行可能 (transferable) であると呼ぶことにする.
- $N \geq M$



単位系の擬順序

- 単位系間の移行可能関係 “ \succsim ” は擬順序の公理を満たす.
- 任意の単位系 U, U', U'' について
 - $U \succsim U$,
 - $U \succsim U'$ かつ $U' \succsim U''$ なら, $U \succsim U''$.
- この順序構造を使って, 単位系を樹状図や家系図のように整理することができる.



単位系の間関係

- $U \succeq V$ かつ $U \preceq V$ のとき, すなわち, U と V が相互に移行可能なとき, $U \sim V$ と表し, U と V を等価である (equivalent) と呼ぶ.
 $N = M$ である.
- $U \succeq V$ も $U \preceq V$ も成り立たない場合, すなわち, U と V がどちら側からも移行できない場合, $U \parallel V$ と表し, U と V は両立しない (incomparable) とよぶ.
- $U \succeq V$ かつ $V \not\preceq U$ の場合, $U \succ V$ と書く.



単位系の間関係のまとめ

- 関係をまとめると

	$U \lesssim V$	$U \not\lesssim V$
$U \lesssim V$	$U \sim V (N = M)$	$U \succ V (N > M)$
$U \not\lesssim V$	$U \prec V (N < M)$	$U \parallel V (N \leq M)$

$N = \#(U), M = \#(V).$



単位系間の写像 \mathcal{T}

単位系による表現間の写像 (1)

$U \simeq V$ の場合に限り, $U = (u, \mathcal{U})$ による表現から $V = (v, \mathcal{V})$ による表現への写像 $\mathcal{T} : Q_U \mapsto Q_V$ が存在することを示す.

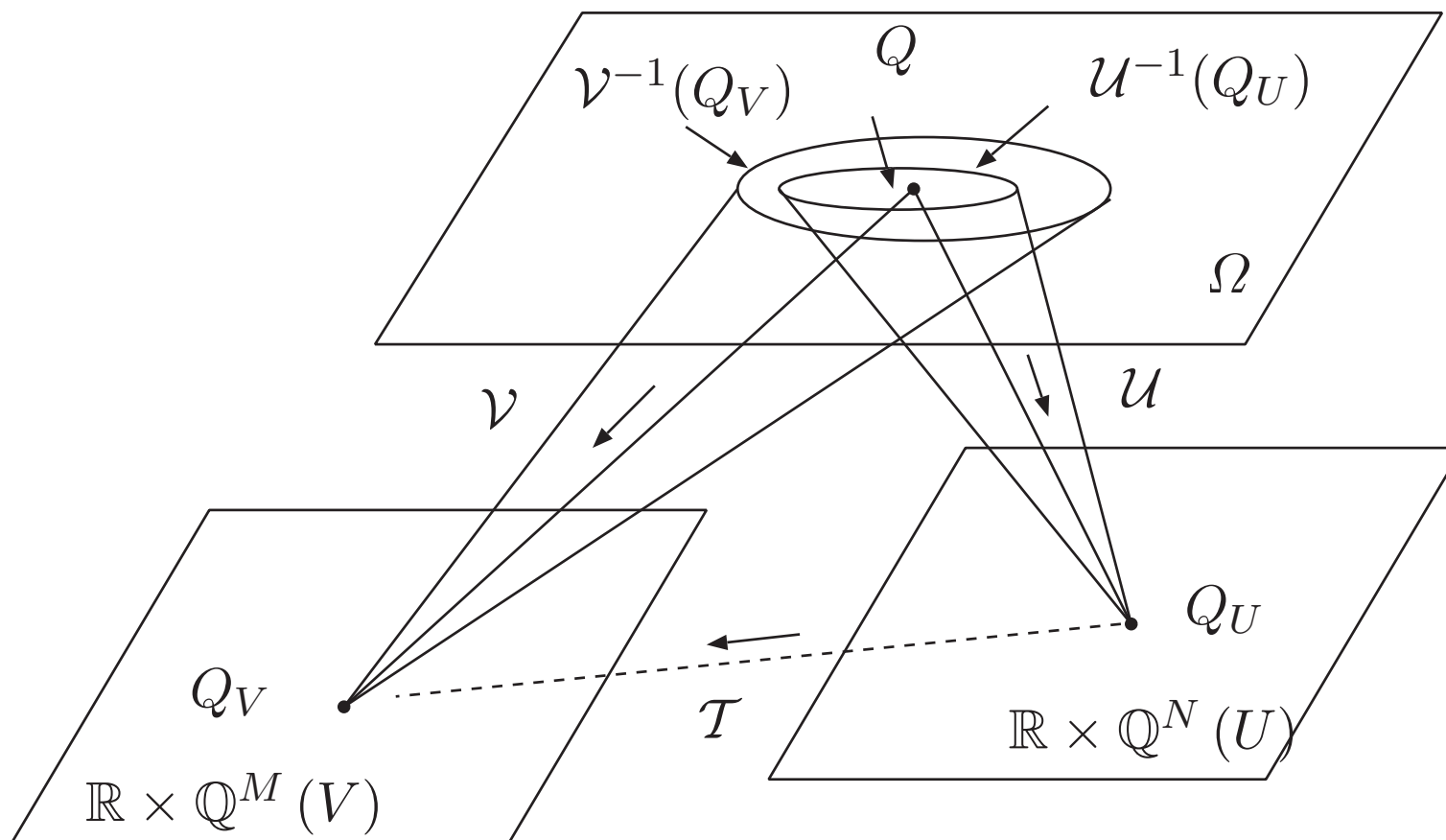
- まず, U における表現 Q_U を選ぶ. \mathcal{U} が全射なので, 空でない逆像 $\mathcal{U}^{-1}(Q_U) \subset \Omega$ が存在.
- この逆像から量 Q を選び, それを \mathcal{V} で写して Q_V を得る. $U \simeq V$ なので, $\mathcal{V}^{-1}(Q_V) \supseteq \mathcal{U}^{-1}(Q_U)$.
- したがって, Q_U から $Q_V = \mathcal{V}(\mathcal{U}^{-1}(Q_U))$ を一意に定めることができる.
- このようにして, 写像が得られる.

$$\mathcal{T} : \Omega_U \rightarrow \Omega_V, \quad \text{あるいは,} \quad \mathbb{R} \times \mathbb{Q}^N \rightarrow \mathbb{R} \times \mathbb{Q}^M$$

- $U \sim V$ の場合, 逆向きの写像も存在するので \mathcal{T} は可逆 (1 対 1).
- $U \parallel V$ の場合は写像が存在しない, つまり単位系の変換はできない.



単位系による表現間の写像 (2)



写像 \mathcal{T} の具体的な形

写像 \mathcal{T} の具体的な形 (1)

- 2つの単位系 $U \simeq V$, $N = \#(U)$, $M = \#(V)$.

$$U = (\mathbf{u}, \mathcal{U}), \quad \mathbf{u} = (u_1, u_2, \dots, u_N)$$

$$V = (\mathbf{v}, \mathcal{V}), \quad \mathbf{v} = (v_1, v_2, \dots, v_M)$$

- 量 $Q \in \Omega$ が, U, V においてそれぞれ

$$\mathcal{U}(Q) = Q_U = q_U \mathbf{u}^{\mathbf{d}}, \quad \mathcal{V}(Q) = Q_V = q_V \mathbf{v}^{\mathbf{c}}$$

ただし,

$$q_U, q_V \in \mathbb{R},$$

$$\mathbf{d} = (d_1, d_2, \dots, d_N)^{\mathsf{T}} \in \mathbb{Q}^N, \quad \mathbf{c} = (c_1, c_2, \dots, c_M)^{\mathsf{T}} \in \mathbb{Q}^M.$$



写像 \mathcal{T} の具体的な形 (2)

- U の基本単位 $u_i \in \Omega$ ($i = 1, \dots, N$) の U による表現は $\mathcal{U}(u_i) = 1 \times u_i^1$.
- 一方, V による表現は $\mathcal{V}(u_i) = k_i v^{t_i}$. ただし, $k_i \in \mathbb{R}_+$ (正の実数), $t_i = (t_{1i}, \dots, t_{Mi})^\top$, $t_{ji} \in \mathbb{Q}$ ($j = 1, \dots, M$).
- 基本単位は $\mathcal{T}(u_i) = k_i v^{t_i}$ のように移される.
- 一般の量 $Q \in \Omega$ の U での表現 $\mathcal{U}(Q) = Q_U = q_U u^d$ は

$$Q_V = \mathcal{T}(Q_U) = (q_U k^d) v^c, \quad c = Td,$$

のように移る. ただし, $T = [t_1, t_2, \dots, t_N]$ は $M \times N$ 行列,
 $k^d := \prod_{i=1}^N k_i^{d_i} = k_1^{d_1} \cdots k_N^{d_N}$.



写像 \mathcal{T} の具体的な形 (3)

- 写像 $\mathcal{T} : Q_U \mapsto Q_V$ は

$$\mathbf{k} = (k_1, k_2, \dots, k_N)^T \in \mathbb{R}_+^N, \quad \text{係数}$$

$$T \in L(\mathbb{Q}^N, \mathbb{Q}^M) \quad \text{変換行列}$$

によって特徴づけられる. すなわち, $\mathcal{T} = (\mathbf{k}, T)$ と表せる.

- $\text{rank } T = M$ を仮定する.
- $d = 0$ の場合, $Q_V = Q_U (= q_U)$ が常になりつつ. つまり, **無次元量は写像により変化しない.**



等価な単位系 — EUS

等価な単位系 (1)

- $N = M$ の場合, $U \simeq V$ なら, $V \simeq U$ が必ず成り立つ. すなわち, $U \sim V$ あるいは $U \parallel V$ のどちらかである.
- $U \sim V$ の場合, 変換行列 T は可逆である. 表現の間に 1 対 1 対応があるので, $Q_U = Q_V$ と表しても構わない.
- N 元単位系の関係 “ \sim ” は同値関係なので, これによって N 単位系をクラス分けすることができる.
- 各クラスを等価な単位系族 (equivalence class of unit systems, EUS) と名付けることにする.



等価な単位系 (2)

- 例 (力学単位系)
(MKS) \sim (CGS)
- 例
(mrCGS-Gauss) \parallel (rCGS-esu),
(mrCGS-Gauss) \parallel (rCGS-emu),
(rCGS-emu) \parallel (rCGS-esu)
- 例
(MKSA) \sim (MKS Ω) \sim (MKSV) \sim (MSVA)



等価な単位系 (3)

- $U \sim V$ の場合, $Q_U = \mathcal{U}(Q)$, $Q_V = \mathcal{V}(Q)$ の逆像は $\mathcal{U}^{-1}(Q_U) = \mathcal{V}^{-1}(Q_V)$ を満たし, 同じ量の集合を与えている. したがって,

$$Q_U = Q_V, \quad \text{すなわち,} \quad q_U u^d = q_V v^c$$

と書いても差し支えない.

- さらにしばしば, $Q = q_U u^d = q_V v^c$ と書かれることもあるが, **危険である**.
- 例: (MKS Ω) \sim (MKSA) なので, $1.2 \Omega = 1.2 \text{ m}^2 \text{ kg s}^{-3} \text{ A}^{-2} (= R)$.
- 例: (CGS) \sim (MKS) なので, $1 \text{ erg} = 10^{-7} \text{ J} (= E)$.



写像の合成

- 3つの単位系 U, V, W が $\mathcal{T} = (\mathbf{k}, T)$ と $\mathcal{S} = (\mathbf{h}, S)$ によって逐次変換可能: $U \xrightarrow{\mathcal{T}} V \xrightarrow{\mathcal{S}} W$ の場合.
- $Q_V = \mathcal{T}(Q_U) = q_U \mathbf{k}^d \mathbf{v}^{Td}$ と $\mathcal{S}(Q_V) = q_V \mathbf{h}^c \mathbf{w}^{Sc}$ より,

$$ST(Q_U) = q_U \mathbf{k}^d \mathbf{h}^{(Td)} \mathbf{w}^{S(Td)} = q_U (\mathbf{k} \mathbf{h}^T)^d \mathbf{w}^{(ST)d}.$$

以下の関係を用いた

$$\mathbf{h}^{(Td)} = \prod_{j=1}^M h_j^{\sum_{i=1}^N T_{ji} d_i} = \prod_{i=1}^N \prod_{j=1}^M h_j^{T_{ji} d_i} = (\mathbf{h}^T)^d$$

ただし, $(\mathbf{h}^T)_i = \prod_{j=1}^M h_j^{T_{ji}}$ ($i = 1, \dots, N$),
 $\mathbf{k}^d \mathbf{k}'^d = (\mathbf{k} \mathbf{k}')^d$, $\mathbf{k} \mathbf{k}' = (k_1 k'_1, \dots, k_N k'_N)$.

- まとめると, 合成則が得られる:

$$ST = (\mathbf{h}^T \mathbf{k}, ST)$$



逆写像

- 等価な単位系 U, U' の間の写像 $\mathcal{T} = (\mathbf{k}, T) : U \rightarrow U'$,
 $\mathcal{S} = (\mathbf{h}, S) : U' \rightarrow U$ を考える.
- 合成写像 $\mathcal{S}\mathcal{T} = (\mathbf{h}^T \mathbf{k}, ST)$ が恒等写像 $\mathcal{I} = (\mathbf{1}_N, I)$ になる条件は,

$$\mathbf{h} = \mathbf{k}^{-T^{-1}} \quad \text{かつ,} \quad S = T^{-1}$$

ただし, $\mathbf{1}_N = (1, 1, \dots, 1)^T$ は N 次元ベクトル.

- $\mathcal{T} = (\mathbf{k}, T)$ の逆写像は

$$\mathcal{T}^{-1} = (\mathbf{k}^{-T^{-1}}, T^{-1}).$$



等価単位系族

- 等価な単位系族 (EUS) を $\mathcal{U} = \{U, U', \dots\}$ のように表す.
- EUS に含まれる単位系の間には可逆な写像 $D = (k, D) : U \rightarrow U'$ が与えられている. これを用いて,

$$q_U \mathbf{u}^d = q_U \mathbf{k}^d \mathbf{k}^{-d} \mathbf{u}^d = q_{U'} (\mathbf{k}^{-1} \mathbf{u})^d = q_{U'} (\mathbf{k}^{-1} \mathbf{u})^{D^{-1} D d} = q_{U'} \mathbf{u}'^{d'}$$

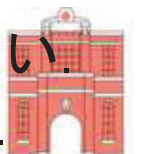
ただし, $q_{U'} = q_U \mathbf{k}^d$, $\mathbf{u}' = (\mathbf{k}^{-1} \mathbf{u})^{D^{-1}}$, and $d' = D d$.

- したがって, EUS に属する単位系の表現を

$$Q_U = q_U \mathbf{u}^d = q_{U'} \mathbf{u}'^{d'} = \dots$$

のように厳密に等値することができる.

- この総称的表現 Q_U が通常, 「物理量」と呼ばれているものである.
- しかし, これは EUS に依存する表現にすぎないので, 普遍性はない. この点を注意する必要がある場合には「e量」と呼ぶことにする.



EUSにおける加算可能性

- EUS $\mathcal{U} = \{U, U', \dots\}$ における e 量

$$Q_{\mathcal{U}} = q_U \mathbf{u}^d = q'_U \mathbf{u}'^{d'} = \dots$$

$$P_{\mathcal{U}} = p_U \mathbf{u}^b = p'_U \mathbf{u}'^{b'} = \dots$$

は, $d = b$ のとき, 和が定義できる :

$$Q_{\mathcal{U}} + P_{\mathcal{U}} = (q_U + p_U) \mathbf{u}^d = (q'_U + p'_U) \mathbf{u}'^{d'} = \dots$$

EUS \mathcal{U} において可加算 (\mathcal{U} -addible) であるという.

- $Q_U + P_{U'}$ なども OK.



e-量

- 通常, 物理における式に含まれる量は「e 量」であり, 「量」そのものではないことに注意する.
- 「物理の方程式が EUS 依存であり, 普遍的でない」ということはやや物議を醸すかもしれないが...
 - 実際, Maxwell 方程式には単位系に依存した複数のバージョンが存在する.
 - 先に見たように, 無次元量の表現は単位系に依存しないので, 規格化によって無次元化された方程式は普遍的である.



EUS の部分順序関係

EUS の部分順序関係

- 単位系の間関係 $U \simeq V$ (擬順序) は EUS 間関係 $u \succeq v$ に一般化することができる. 反射則, 推移則に加えて, 反対称則が成り立つ:
 $u \succeq u'$ かつ $u' \succeq u$ なら $u = u'$.
- EUS 間関係 $u \succeq v$ は **部分順序** (partial order) である.

	$u \simeq v$	$u \not\simeq v$
$u \succeq v$	$u = v$ ($N = M$)	$u \succ v$ ($N > M$)
$u \not\succeq v$	$u \prec v$ ($N < M$)	$u \parallel v$ ($N \leq M$)

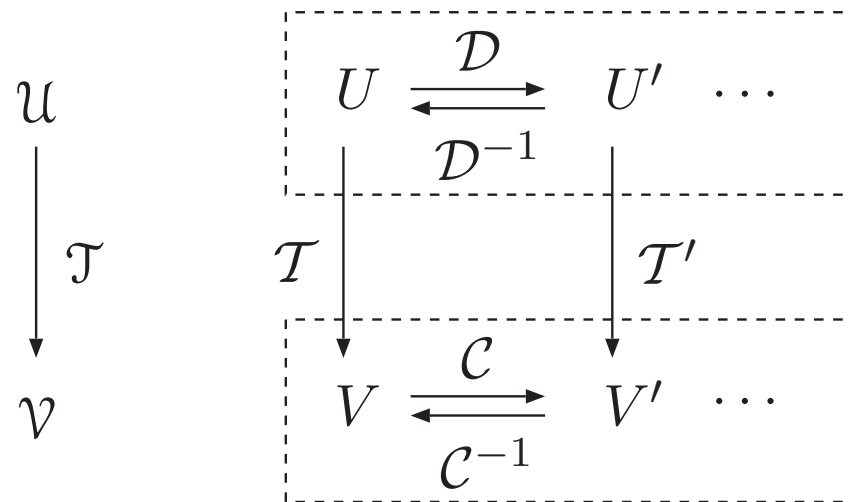


EUS 間の写像

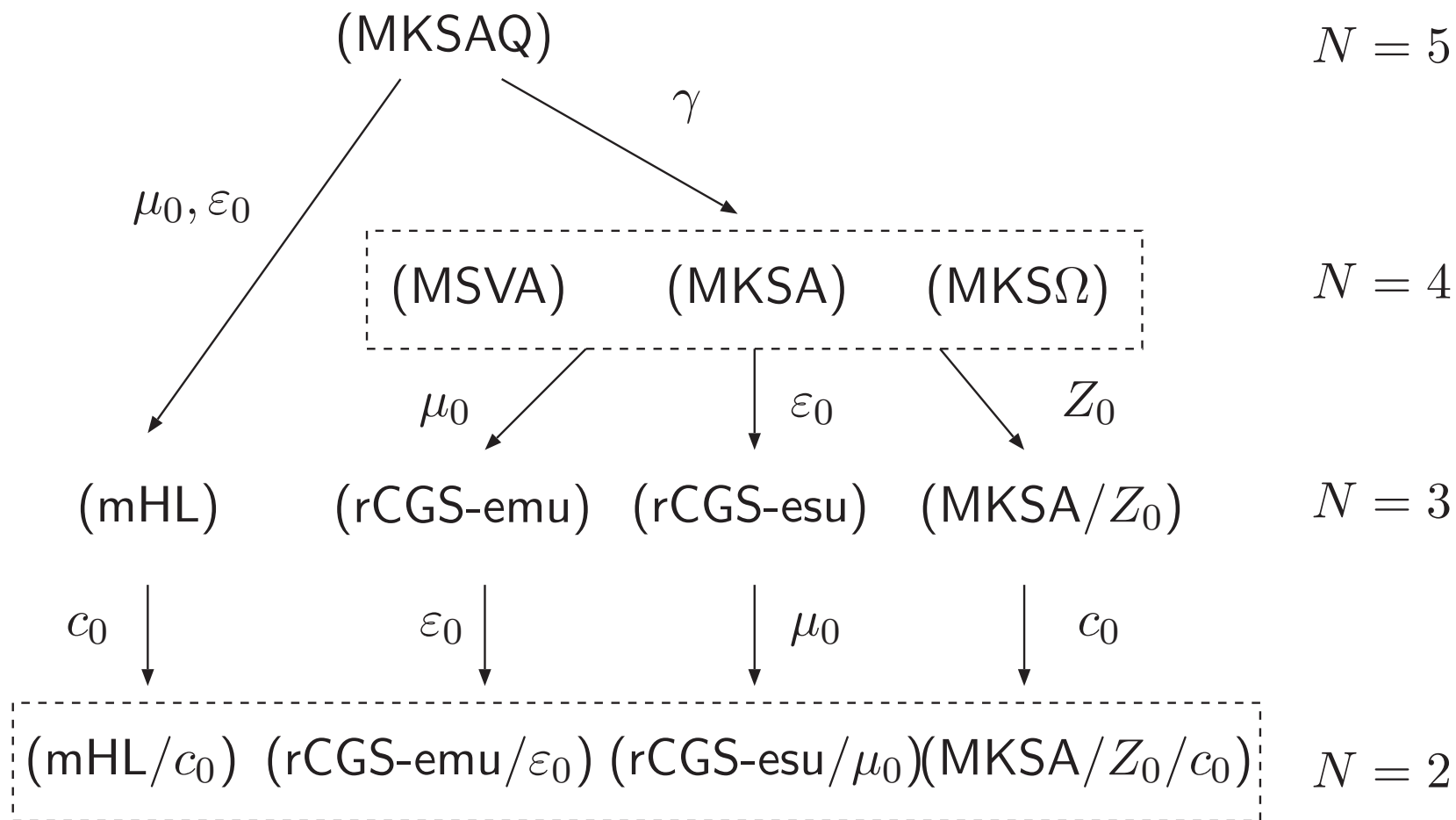
- 単位系間の写像 $\mathcal{T} : U \rightarrow V$ は EUS \mathcal{U}, \mathcal{V} の間の写像に拡張される.
 $\mathcal{U} \succeq \mathcal{V}$ に対して

$$\mathcal{T} : (Q_{\mathcal{U}} \in \mathcal{U}) \rightarrow (Q_{\mathcal{V}} \in \mathcal{V})$$

- EUS の間の写像 \mathcal{T} は単位系の間での写像 $T : U \in \mathcal{U} \rightarrow V \in \mathcal{V}$,
 $T' : U' \in \mathcal{U} \rightarrow V' \in \mathcal{V}$ などで表現される.
- これらは $T' = CTD^{-1}$ のように関係づけられる. ただし,
 $D : U \rightarrow U', C : V \rightarrow V'$.



単位系間の関係



- 矢印は “ \succ ” に対応する. 点線の箱は EUS を表す,



1に移る量

写像の標準形

- $U \succ V$ の場合を考える. $L = \#(U) - \#(V) = N - M (\geq 1)$ とおく.
- $T (M \times N, \text{rank } T = M)$ は正則行列 $C (M \times M)$, $D (N \times N)$ と

$$J = [I_M | 0] = \left[\begin{array}{cc|ccc} 1 & & 0 & 0 & \dots & 0 \\ & \ddots & & \vdots & & \vdots \\ 0 & & 1 & 0 & \dots & 0 \end{array} \right] \quad (M \times N)$$

を用いて, $T = C^{-1}JD$ のように表せる. (行列の要素は全て有理数)
(I_M は $M \times M$ 単位行列)

- 行列の分解に対応して次のような単位系の列を考える :

$$U \xrightarrow{D} U' \xrightarrow{J} V' \xrightarrow{C^{-1}} V, \quad \#(U') = N, \quad \#(V') = M$$

$$D = (\mathbf{1}_N, D), \quad C = (\mathbf{1}_M, C), \quad J = (\mathbf{k}', J) \quad \mathbf{k}' = \mathbf{k}^{D^{-1}}$$

- 合成則を用いて

$$C^{-1}JD = (\mathbf{1}_M^{JD} \mathbf{k}'^D \mathbf{1}_N, C^{-1}JD) = (\mathbf{k}, T) = T$$



1 に移る量

- ベクトル $d'_h = e_{M+h}$ ($h = 1, \dots, L$) は $\text{Ker } J$ に属する. すなわち, $Jd'_h = 0$.
- これらを D^{-1} で変換したベクトルは $d_h = D^{-1}d'_h \in \text{Ker } T$, つまり, $Td_h = 0$.
- d_h を用いた U における表現

$$X_{hU} = k^{-d_h} u^{d_h} \quad (h = 1, \dots, L)$$

は T によって, すべて, 1 に移される;

$$X_{hV} = T(X_{hU}) = k^{-d_h} k^{d_h} v^{T d_h} = 1 v^0 = 1$$



1 に移る量

- \mathcal{V} において, e 量 $X_{h\mathcal{V}}$ ($h = 1, 2, \dots, L$) はすべて 1.
- e 量 $Q_{1\mathcal{U}}$ と $Q_{2\mathcal{U}}$ が

$$Q_{1\mathcal{U}} = X_{1\mathcal{U}}^{d_1} \cdots X_{L\mathcal{U}}^{d_L} Q_{2\mathcal{U}}, \quad (d_1, \dots, d_L)^T \in \mathbb{Q}^L$$

を満たすと, $Q_{1\mathcal{V}} = Q_{2\mathcal{V}}$.

- 写像 $\mathcal{T}: \mathcal{U} \rightarrow \mathcal{V}$ は逆像 $\mathcal{T}^{-1}(1) = \{X_{1\mathcal{U}}^{d_1} \cdots X_{L\mathcal{U}}^{d_L} \mid d_1, \dots, d_L \in \mathbb{Q}\}$ で規定される.
- 単位系の変換において, 「ある量を 1 と見なす」といういい方がされるが, 正確には上のような手続きが必要である. (例: $c_0 = 1$ とおく.)



規格化

規格化による変換

- 異なる ESU における表現を直接的に比較するには工夫が必要.
— 規格化
- $\mathcal{U} \succ \mathcal{V}$ の場合, 規格化によって \mathcal{V} を \mathcal{U} に埋め込むことができる.
- 標準形を利用する. $U' \in \mathcal{U}$ において,

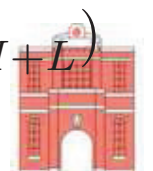
$$X_{hU'} = \mathbf{k}^{-d_h} \mathbf{u}'^{d'_h} = (k'_{M+h})^{-1} u'_{M+h}$$

ただし, $k'^{d'_h} = k^{d_h}$.

- U' において, $Q_{U'} = q_U \mathbf{u}'^{d'}$ と表される e 量 Q_U に対して, 表現

$$N_{U'}(Q_U) = X_{1U'}^{-d'_{M+1}} \cdots X_{LU'}^{-d'_{M+L}}$$

は $N_V(Q_U) = 1$ を満たし, $Q_{U'}$ の次元の高位部分 $(d'_{M+1}, \dots, d'_{M+L})$ を打ち消す.



規格化による変換 (2)

- そこで

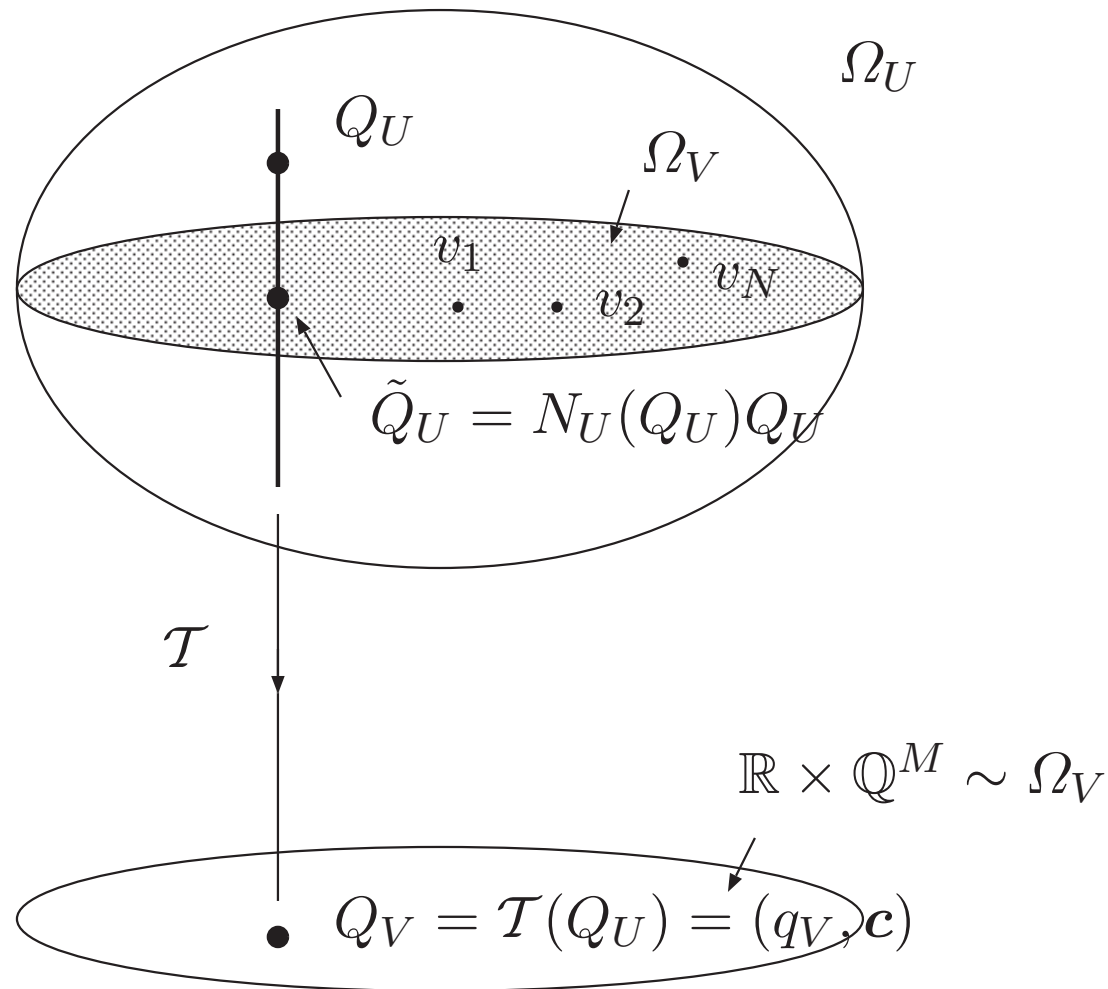
$$\tilde{Q}_{U'} = N_{U'}(Q_U)Q_U = q_U(k'_{M+1})^{d'_{M+1}} \cdots (k'_{M+L})^{d'_{M+L}} u_1^{d'_1} \cdots u_M^{d'_M}$$

を定義すると、規格化された e 量 $\tilde{Q}_u = N(Q_u)Q_u$ は基本単位の部分集合 $\tilde{u}' = (u'_1, \dots, u'_M) \subset u'$ だけで表現できる.

- $v' = Ju'$ なので、 \tilde{u} は v' に忠実に移される: $v'_i = \tilde{u}'_i$ ($i = 1, 2, \dots, M$). すなわち、 $\tilde{Q}_{U'}$ と $Q_{V'}$ の間、あるいは \tilde{Q}_u と Q_v の間に 1 対 1 対応が成り立つ.
- 規格化 $Q_u \mapsto \tilde{Q}_u = N_u(Q_u)Q_u$ は写像 $\mathcal{T} : Q_u \mapsto Q_v$ と等価である.



規格化の図的理解



規格化された量の識別

- Q_{1u} と Q_{2u} に対して e 量 $\tilde{Q}_{1u} = N_u(Q_{1u})Q_{1u}$ と $\tilde{Q}_{2u} = N_u(Q_{2u})Q_{2u}$ が定義される.
- ここで $\tilde{Q}_{1u} = \tilde{Q}_{2u}$ かつ u において $Q_{1u} \neq Q_{2u}$ という状況がありうる. 規格化因子 $N_u(Q_u)$ のお蔭で区別を維持できる.
- 移行先 V (または \mathcal{V}) を明示する必要がある場合は $\tilde{Q}_U^V = N_U^V(Q)Q_U$ あるいは $\tilde{Q}_u^{\mathcal{V}} = N_u^{\mathcal{V}}(Q)Q_u$ と表す.



比較不可能な単位系間の比較

- 比較不可能な単位系 $U \parallel V$ は直接比較はできないが, $W \simeq U$, $W \simeq V$ を満たす W を利用すれば比較可能となる.
- W において規格化量

$$\tilde{Q}_W^U = N_W^U(Q)Q_W, \quad \tilde{Q}_W^V = N_W^V(Q)Q_W$$

を導入すると, U と V における表現を W に埋め込むことができる.

- 例 : (rCGS-emu) と (rCGS-esu) は (MKSA) に埋め込める.



規格化の例 — 電流 (1)

- 異なった単位系による表現を等値することはできない。つまり、一般に $Q_U = Q_V$ は誤り。
- MKSA (あるいは SI) における $I_{SI} = 1 \text{ A}$ と、CGS-emu における $I_{\text{emu}} = \sqrt{4\pi} \times 10^{-1} \sqrt{\text{dyn}}$ は同じ大きさの電流を表す。
- しかし、 $I_{SI} = I_{\text{emu}}$ と書くことはできない。
- なぜなら、 $1 \text{ A} = \sqrt{4\pi} \times 10^{-1} \sqrt{\text{dyn}}$ は次元的に不整合。
 - rCGS-emu の観点からは、未定義の “A” が含まれる。
 - MKSA の観点からは、 $1 \text{ A} = \sqrt{40\pi} \times 10^{-3} \sqrt{\text{N}}$ という正しくない式。



規格化の例 — 電流 (2)

- $I_{SI}/A = 1$ and $I_{emu}/\sqrt{\text{dyn}} = \sqrt{4\pi}/10$ より, 次元なし式が得られる :

$$\frac{I_{emu}}{\sqrt{\text{dyn}}} = \frac{\sqrt{4\pi}}{10} \frac{I_{SI}}{A}$$

この関係式はどのような大きさの電流に対しても成り立つ.

- **注意深く**, 両辺に $\sqrt{\text{dyn}}$ または A をかけて換算式を得ることができる.

$$I_{emu} = \frac{\sqrt{4\pi}}{10} \left[\frac{I_{SI}}{A} \right] \sqrt{\text{dyn}}, \quad I_{SI} = \frac{10}{\sqrt{4\pi}} \left[\frac{I_{emu}}{\sqrt{\text{dyn}}} \right] A$$

- **しかし, 次の式は誤り.**

$$I_{emu} = \frac{\sqrt{4\pi}}{10} I_{SI} \frac{\sqrt{\text{dyn}}}{A}$$



規格化の例 — 電流 (3)

- 確実な計算のためには, MKSA (SI) における規格化された量を導入する必要がある :

$$\tilde{I}_{SI}^{\text{emu}} = \sqrt{\mu_{0,SI}} I_{SI}$$

- I_{emu} の代わりに $\tilde{I}_{SI}^{\text{emu}}$ を用いる. $\mu_{0,SI} = 4\pi \times 10^{-7} \text{ N/A}^2$ である.



規格化の例 — 磁場

- MKSA において

$$B_{SI} = \mu_{0,SI} H_{SI}$$

なら, rCGSemu では,

$$B_{emu} = H_{emu}$$

- もし, $B_{SI} = B_{emu}$ と書くと $H_{SI} = H_{emu}$ となって矛盾した式 $\mu_{0,SI} = 1$ が得られる.
- しかし, 規格化 $\tilde{B}_{SI}^{emu} := (1/\sqrt{\mu_{0,SI}})B_{SI}$, $\tilde{H}_{SI}^{emu} := \sqrt{\mu_{0,SI}}H_{SI}$, を用いれば, 正しい式 $\tilde{B}_{SI}^{emu} = \tilde{H}_{SI}^{emu}$, が得られる.



規格化の例 — 電荷

- 電荷の表現の比較.

$$\tilde{q}_{\text{SI}}^{\text{esu}} = q_{\text{SI}} / \sqrt{\epsilon_0 \text{SI}}, \quad \tilde{q}_{\text{SI}}^{\text{esm}} = \sqrt{\mu_0 \text{SI}} q_{\text{SI}}$$

単位はそれぞれ $\sqrt{\text{N m}}$, $\sqrt{\text{N s}}$.

- これらから, 有名な Weber-Kohlrausch の関係式

$$\frac{\tilde{q}_{\text{SI}}^{\text{esu}}}{\tilde{q}_{\text{SI}}^{\text{emu}}} = c_0 \text{SI}$$

- このように MKSA 単位系は rCGS-emu と rCGS-esu の関係を調べるのに役立つ.



具体例

電圧と電流

- 簡単のために電圧, 電流に関する量だけを考える. $u = (A, V)$
 $v = (W, \Omega)$ に対して,

$$\mathcal{T}(A) = 1 \text{ W}^{1/2} \Omega^{-1/2}, \quad \mathcal{T}(V) = 1 \text{ W}^{1/2} \Omega^{1/2}$$

が成り立つ.

- 変換 $\mathcal{T} = (\mathbf{k}, T)$ は

$$\mathbf{k} = (1, 1), \quad T = \begin{bmatrix} 1/2 & 1/2 \\ -1/2 & 1/2 \end{bmatrix}$$

- $\text{Ker } T = \{0\}$ なので, \mathcal{T} は可逆. つまり, $U \sim V$.



時間と長さ

- 時間と長さからなる量のみを考える. $u = (\text{m}, \text{s}), v = (\text{m})$ に対して

$$\mathcal{T}(\text{m}) = 1 \text{ m}, \quad \mathcal{T}(\text{s}) = \{c_0\}_U \text{ m}$$

- よって,

$$k = (1, \{c_0\}_U), \quad T = \begin{bmatrix} 1 & 1 \end{bmatrix}$$

ただし, c_0 は光速であり, $\{c_0\}_U := c_{0U}/(\text{m/s}) = 299\,792\,458$.
 $U \succ V$ である.

- $d_1 = (1, -1)^T \in \text{Ker } T$, と選ぶことで,

$$X_{1U} = k^{-d_1} u^{d_1} = \{c_0\}_U \text{ m s}^{-1} = c_{0U}$$

- これは V において $X_{1V} = c_{0V} = 1$ 自然単位系への第 1 歩である.
 この手続きを簡単に, “ $c_0 = 1$ とおく” と称するのが普通である.



MKSA から CGS emu

- $U = (\text{MKSA}), \mathbf{u} = (\text{m, kg, s, A}), V = (\text{rCGS emu}), \mathbf{v} = (\text{cm, g, s}).$

$$\frac{I_{\text{emu}}}{\sqrt{\text{dyn}}} = \frac{\sqrt{4\pi}}{10} \frac{I_{\text{SI}}}{\text{A}} \quad \text{より,} \quad \mathcal{T}(\text{A}) = \sqrt{4\pi} 10^{-1} \text{ cm}^{1/2} \text{ g}^{1/2} \text{ s}^{-1}$$

- よって,

$$\mathbf{k} = (100, 1000, 1, \sqrt{4\pi}/10\}, \quad T = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 1/2 \\ 0 & 1 & 0 & 1/2 \\ 0 & 0 & 1 & -1 \end{bmatrix}$$

- $\mathbf{d}_1 = (1, 1, -2, -2)^\top \in \text{Ker } T$ より

$$\begin{aligned} X_{1U} &= 100^{-1} \times 1000^{-1} \times 4\pi \times 10^{-2} \text{ m kg s}^{-2} \text{ A}^{-2} \\ &= 4\pi \times 10^{-7} \text{ N/A}^2 = \mu_{0U} \end{aligned}$$

が, V において $\mu_{0V} = 1.$



MKSA から CGS esu

- $U = (\text{MKSA}), \mathbf{u} = (\text{m, kg, s, A}), V = (\text{rCGS esu}), \mathbf{v} = (\text{cm, g, s}).$

$$\frac{I_{\text{esu}}}{\sqrt{\text{dyn}} \cdot \text{cm/s}} = \sqrt{4\pi} \times 10 \times \{c_0\}_U \frac{I_{\text{SI}}}{\text{A}}$$

すなわち, $T(\text{A}) = 10\sqrt{4\pi}\{c_0\}_U \text{cm}^{3/2}\text{g}^{1/2}\text{s}^{-2}$, より

$$\mathbf{k} = (100, 1000, 1, 10\sqrt{4\pi}\{c_0\}_U), \quad T = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 3/2 \\ 0 & 1 & 0 & 1/2 \\ 0 & 0 & 1 & -2 \end{bmatrix}$$

$\mathbf{d}_1 = (-3, -1, 4, 2)^\top \in \text{Ker } T$ より,

$$\begin{aligned} X_{1U} &= 100^3 \times 1000 \times (4\pi)^{-1} \times \{c_0\}_U^{-2} \text{m}^{-3} \text{kg}^{-1} \text{s}^4 \text{A}^2 \\ &= \frac{1}{4\pi \times 10^{-7} \times \{c_0\}_U^2} \frac{\text{A}^2 \text{s}^2}{\text{N m}^2} = \frac{1}{\mu_{0U} c_{0U}^2} = \varepsilon_{0U} \end{aligned}$$

は $\varepsilon_{0V} = 1$ に移る.



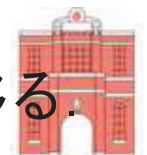
MKSA から対称 3 元単位系

- MKSA から電気・磁気に関して対称な 3 元単位系を構成する。
 $\mathbf{u} = (\text{m}, \text{kg}, \text{s}, \text{A}), \mathbf{v} = (\text{m}, \text{kg}, \text{s})$.
- 真空インピーダンス Z_0 の U における表現
 $Z_{0U} = \sqrt{\mu_{0U}/\varepsilon_{0U}} = c_{0U}\mu_{0U}$.
- 電力 P_U と電流 I_U を次のように関連づける： $P_U = Z_{0U}I_U^2$.
- $T(\text{A}) = \sqrt{\{Z_0\}_U} \text{m kg}^{1/2}\text{s}^{-3/2}$ によって変換は

$$\mathbf{k} = (1, 1, 1, \sqrt{\{Z_0\}_U}), \quad T = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 0 & 1/2 \\ 0 & 0 & 1 & -3/2 \end{bmatrix}$$

ただし, $\{Z_0\}_U = Z_{0U}/\Omega = \{c_0\}_U\{\mu_0\}_U \sim 377$.

- $\mathbf{d}_1 = (2, 1, -3, -2)^\top \in \text{Ker } T$ を用いた表現
 $X_{1U} = \{Z_0\}_U \text{m}^2 \text{kg s}^{-3} \text{A}^{-2} = \{Z_0\}_U \Omega = Z_{0U}$ は $Z_{0V} = 1$ に移る.



MKSA から対称 3 元単位系

- この変換によって Maxwell 方程式の見かけは変わらないが, 構成方程式は

$$D_U = \varepsilon_{0U} \mathbf{E}_U, \quad H_U = \mu_{0U}^{-1} \mathbf{B}_U$$

から

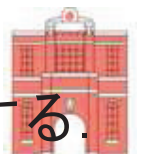
$$D_V = c_{0V}^{-1} \mathbf{E}_V, \quad H_V = c_{0V} \mathbf{B}_V$$

に変化する.

- さらに光速を 1 と表現する 2 元単位系 W , $w = (\text{m}, \text{kg})$ に移ると $c_{0W} = 1$ であり, 構成方程式は

$$D_W = \mathbf{E}_W, \quad H_W = \mathbf{B}_W$$

- V と W をそれぞれ (MKSA/Z_0) , $(\text{MKSA}/Z_0/c_0)$ と表すことにする.



MKSAQ

- 論理的には 5 元単位系から出発する必要がある.
 $U = (\text{MKSAQ})$, $\mathbf{u} = (\text{m, kg, s, A, C})$.
- 電荷と電流を独立次元にとるので, これらに関係づける定数 γ が必要である. U における単位は $[\gamma]_U = \text{C}/(\text{A s})$.

$$\gamma_U^{-1} \frac{\partial \rho_U}{\partial t} = -\text{div } \mathbf{J}_U \quad \text{電荷の保存則}$$

- 誘電率と透磁率の単位は $[\varepsilon_0]_U = \text{C}^2/(\text{N m}^2)$, $[\mu_0]_U = \text{N}/\text{A}^2$.
- Maxwell 方程式と構成方程式は

$$\begin{aligned} \text{div } \mathbf{D}_U &= \rho_U, & \text{div } \mathbf{B}_U &= 0, \\ \text{curl } \mathbf{H}_U &= \mathbf{J}_U + \gamma_U^{-1} \frac{\partial \mathbf{D}_U}{\partial t}, & \text{curl } \mathbf{E}_U &= -\gamma_U^{-1} \frac{\partial \mathbf{B}_U}{\partial t}, \\ \mathbf{D}_U &= \varepsilon_{0U} \mathbf{E}_U, & \mathbf{H}_U &= \mu_{0U}^{-1} \mathbf{B}_U \end{aligned}$$



MKSAQ

- 光速と真空インピーダンスは

$$c_{0U} = \frac{\gamma_U}{\sqrt{\mu_{0U}\epsilon_{0U}}}, \quad Z_{0U} = \sqrt{\frac{\mu_{0U}}{\epsilon_{0U}}}$$



MKSAQ から MKSA

- $V = (\text{MKSA})$ への写像は $\mathcal{T}(C) = 1 \text{ A s}$ を満たすので,

$$\mathbf{k} = (1, 1, 1, 1, 1), \quad T = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 1 & 1 \end{bmatrix}$$

- $\mathbf{d}_1 = (0, 0, -1, -1, 1)^\top \in \text{Ker } T$ より, 表現 $X_{1U} = 1 \text{ C}/(\text{s A}) = \gamma_U$ は $\gamma_V = 1$ に移る.



MKSAQ から mHL

- 次に, $U = (\text{MKSAQ})$ から $W = (\text{mHL})$, $w = (\text{cm, g, s})$ へ移る.
- $S(A) = 10^{-1} \sqrt{4\pi} \sqrt{\text{dyn}}$ と $S(C) = 10 \sqrt{4\pi} \{c_0\}_U \sqrt{\text{dyn cm}}$ より,

$$h = (10^2, 10^3, 1, \sqrt{4\pi}/10, 10\sqrt{4\pi}\{c_0\}_U), \quad S = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 1/2 & 3/2 \\ 0 & 1 & 0 & 1/2 & 1/2 \\ 0 & 0 & 1 & -1 & -1 \end{bmatrix}$$

- $c_1 = (1, 1, -2, -2, 0)^T$ と $c_2 = (-3, -1, 2, 0, 2)^T$ は $\text{Ker } S$ に含まれ, 表現 $X_{1U} = \{\mu_0\}_U \text{ N/A}^2 = \mu_{0U}$ と $X_{2U} = \{\varepsilon_0\}_U \text{ C}^2/(\text{N m}^2) = \varepsilon_{0U}$ は, $\mu_{0W} = 1, \varepsilon_{0W} = 1$ に移る.
- さらに

$$\gamma_W = S(\gamma_U) = \{\gamma\}_U \frac{S(C)}{S(A)} s^{-1} = 100\{c_0\}_U \text{ cm/s}$$

つまり, $\gamma_W = c_{0W}, Z_{0W} = 1$.



修正 Heaviside-Lorentz 単位系

- 修正 Heaviside-Lorentz 系では

$$c_{0W}^{-1} \frac{\partial \varrho_W}{\partial t} = -\operatorname{div} \mathbf{J}_W,$$

$$\operatorname{div} \mathbf{D}_W = \varrho_W, \quad \operatorname{div} \mathbf{B}_W = 0,$$

$$\operatorname{curl} \mathbf{H}_W = \mathbf{J}_W + c_{0W}^{-1} \frac{\partial \mathbf{D}_W}{\partial t}, \quad \operatorname{curl} \mathbf{E}_W = -c_{0W}^{-1} \frac{\partial \mathbf{B}_W}{\partial t},$$

$$\mathbf{D}_W = \mathbf{E}_W, \quad \mathbf{H}_W = \mathbf{B}_W$$

- しかし、通常 (非修正) の Heaviside-Lorentz 単位系 や Gauss 単位系 では、 $\mathbf{J}'_W = c_{0W} \mathbf{J}_W$ が電流密度として用いられる。



■

おわりに

まとめ

- 単位系の整理
 - 単位系は擬順序, EUS は部分順序
- 単位系は N が小さいほど, 式は簡単になるが, 決めごとが増える.
- 物理量や物理式は 1 つの EUS の中で不変
- 規格化によって, より下位の EUS を埋め込むことができる.
- 無次元化された物理量や物理式は下位の EUS で不変
- 次元とスケージングはやや別の概念 (?)

