VIII.1.2. *Poruszający się układ absolutny.*

Obecnie rozpatrzmy przypadek dokładnie odwrotny do dyskutowanego wyżej. Zakładamy teraz, że układ absolutny **A** porusza się z prędkością $\mathbf{v}_A$ względem układu obserwatora **O**, a co przedstawione jest na rys. **VIII.1.2.**
Oczywiście, prędkość **c** jest prędkością absolutną w poruszającym się układzie absolutnym **A**.

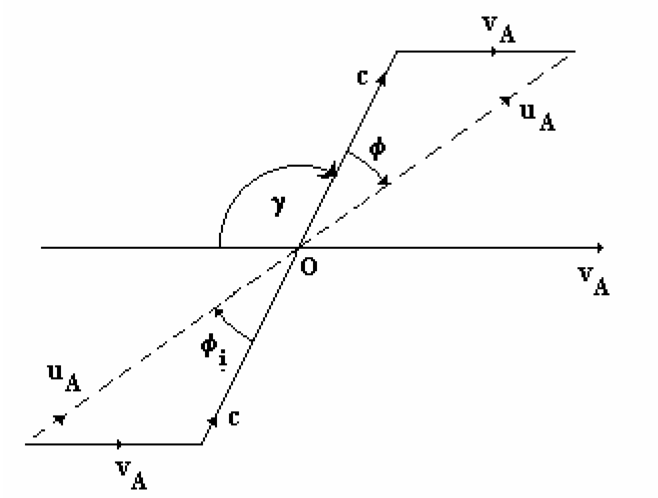

Fig. VIII.1.3. Efekt Bradleya w prawoskrętnym układzie współrzędnych biegunowych, gdy układ absolutny **A-space** porusza się względem układu obserwatora **O.**

Z rys. **VIII.1.3.,** mamy:

$$\left.\begin{aligned} \vec{\mathbf{u}}_A &= \vec{\mathbf{c}} + \vec{\mathbf{v}}_A \\ \vec{\mathbf{c}} &= \vec{\mathbf{u}}_A - \vec{\mathbf{v}}_A \\ \vec{\mathbf{v}}_A &= \vec{\mathbf{u}}_A - \vec{\mathbf{c}} \end{aligned}\right\}$$

Z powyższych równań wektorowych otrzymuje się identyczne co do postaci rozwiązania jak z równań **(VIII.1.1.).** Tak więc, z formalnego punktu widzenia, nierozróżnialny jest ruch układu obserwatora względem układu absolutnego, *et vice versa*.
Jednak jest to nierozróżnialność pozorna. Otóż, powyższe równania wektorowe spełnione są w prawoskrętnym układzie współrzędnych biegunowych **(Fig. VIII.1.2.)**, natomiast równania wektorowe **(VIII.1.1.)** spełnione są w lewoskrętnym układzie współrzędnych biegunowych **(Fig. VIII.1.1.).**

***Z bezpośrednich pomiarów wprost wynika, że dla obserwatora na Ziemi spełniony jest warunek lewoskrętnego układu współrzędnych biegunowych według rys.* VIII.1.1. *oraz* VIII.1.4a., *a nie jest spełniony warunek prawoskrętnego układu współrzędnych biegunowych według rys.* VIII.1.2. *oraz* VIII.1.4b.**
Jednym z dowodów wprost powyższego jest „efekt Bradleya”.

Oznacza to, że to my właśnie poruszamy się względem Kosmosu, a nie odwrotnie.
Oznacza to też, że jesteśmy w stanie wykryć ruch absolutny.

Z powyższych względów, przestrzeń kosmiczną, zwaną też eterem, określamy dalej jako szczególny układ absolutnie absolutny: **AA-space.**

Oczywiście, transformacje **(VIII.1.2.)** można formalnie przepisać dla poruszającego się układu absolutnego **A** w lewoskrętnym układzie współrzędnych, i dla warunków:

$$\left.\begin{aligned} \delta_{\mathrm{A}} &= \pi - \delta \\ \gamma_{\mathrm{A}} &= \pi - \gamma \\ \phi_{\mathrm{A}} &= -\phi \end{aligned}\right\}$$

gdzie: $\gamma_{\mathrm{A}} = \delta_{\mathrm{A}} + \phi_{\mathrm{A}}$

I mamy:

$$\left.\begin{aligned} \mathbf{K}_{\delta}^{\mathrm{A}} &= \frac{\mathbf{u}_{\mathrm{A}}}{\mathbf{c}} = +\beta_{\mathrm{A}} \cos\delta_{\mathrm{A}} + \sqrt{1-\beta_{\mathrm{A}}^{2}\sin^{2}\delta_{\mathrm{A}}} \\ \mathbf{K}_{\gamma}^{\mathrm{A}} &= \frac{\mathbf{u}_{\mathrm{A}}}{\mathbf{c}} = \sqrt{1+2\beta_{\mathrm{A}}\cos\gamma_{\mathrm{A}}+\beta_{\mathrm{A}}^{2}} \\ \mathbf{K}_{\phi}^{\mathrm{A}} &= \frac{\mathbf{u}_{\mathrm{A}}}{\mathbf{c}} = -\cos\phi_{\mathrm{A}} - \eta\sqrt{\beta_{\mathrm{A}}^{2}-\sin^{2}\phi_{\mathrm{A}}} \end{aligned}\right\} \qquad \textbf{(VIII.1.6.)}$$

i są to transformacje prędkości w lewoskrętnym układzie współrzędnych dla poruszającego się układu absolutnego **A**.