

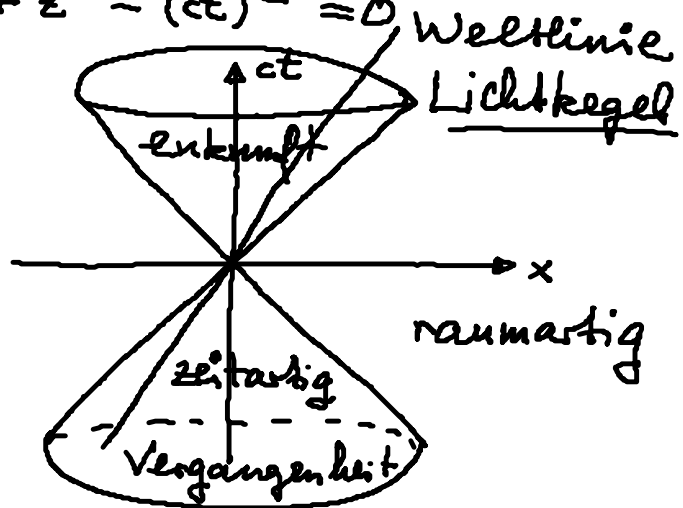
6.2 Vierervektoren und Minkowski-Raum

Geometrische Veranschaulichung von Ereignissen
 (x, y, z, t) im Raum-Zeit-Kontinuum (Minkowski-Raum):

Die Lorentz-Transfo läßt $x^2 + y^2 + z^2 - (ct)^2$ invariant.

Lichtkegel : $x^2 + y^2 + z^2 - (ct)^2 = 0$ Weltlinie

Die Bewegung eines Massenpunktes ergibt im Minkowski-Raum (ct, x, y, z) eine Weltlinie.

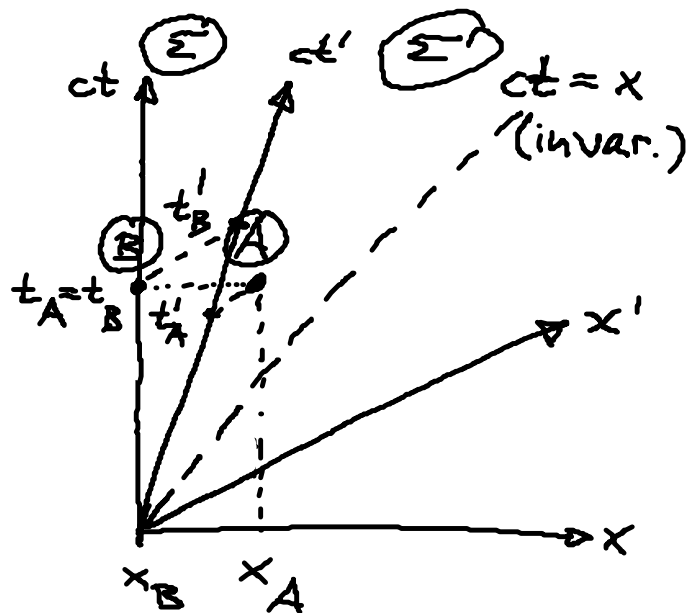


Bei konst. Geschw. $x = \beta \cdot ct$
gerade (wegen $\beta < 1$ innerhalb des Lichtkegels)

Gleichzeitigkeit

Zwei Ereignisse A, B an Orten x_A, x_B seien gleichzeitig in Σ .

Im Lorentz-transformierten Inertialsystem Σ'



- Nur zeitartige Ereignisse können sich kausal beeinflussen, da eine Signalübertragung mit $v \leq c$ möglich ist; deren Reihenfolge wird nicht geändert, also kein Widerspruch zum Kausalitätsprinzip.
- Raumartige Ereignisse können sich nicht kausal beeinflussen.

Formalisierung der Weltlinien

Der raum-zeitliche Abstand ds

$$(ds)^2 := (cdt)^2 - (d\underline{r})^2$$

bleibt invariant bei Lorentz-Transf. zwischen Inertialsystemen.

Schreibe $(ds)^2$ als Skalarprodukt von Vierervektoren (Zeit-Ort) im Minkowski-Raum V und stelle die Lorentz-Transf. als lineare orthogonale Transf. in V dar, die das Skalarprodukt invariant läßt:

Def.: kontravariante Komponenten des Vierervektors

$$x^0 := ct$$

$$x^i, i=1,2,3 := \text{kartes. Komp. des Ortsvektors } \underline{r}$$

$$\Rightarrow (ds)^2 = (dx^0)^2 - (dx^1)^2 - (dx^2)^2 - (dx^3)^2$$

nicht-euklidisches Skalarprodukt!

(Euklid. Vektorraum \mathbb{R}^3 mit euklid. Metrik.

$$r^2 = x^2 + y^2 + z^2 = (x, y, z) \underbrace{\begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}}_{\text{metrischer Tensor}} \underbrace{\begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix}}_{\text{Spaltenvektor}}$$

hier:

$$\text{Tensor } g_{ij} = \delta_{ij} = (\mathbf{1})_{ij}$$

nicht-euklid. Raum V , metr. Tensor:

$$g_{\mu\nu} = g^{\mu\nu} = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & -1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & -1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & -1 \end{pmatrix}$$

Damit läßt sich schreiben

$$(ds)^2 = \sum_{\mu=0}^3 \sum_{\nu=0}^3 dx^\mu \underbrace{g_{\mu\nu}} dx^\nu$$

Vereinfachung durch $dx_\mu := \sum_{\nu=0}^3 g_{\mu\nu} dx^\nu$

Def.: Kovariante Komponenten des Vierervektors

$$\boxed{\begin{matrix} x_0 := x^0 \\ x_i := -x^i \end{matrix}} \quad i=1,2,3$$

$$\begin{aligned} (ds)^2 &= dx^0 dx_0 + dx^1 dx_1 + dx^2 dx_2 + dx^3 dx_3 \\ &= \sum_{\mu=0}^3 dx^\mu dx_\mu \equiv dx^\mu dx_\mu \end{aligned}$$

Einstein'sche Summationskonvention:
wenn Index oben (kontrav.) und
unten (kovar.) auftritt

Verallgem. auf beliebige Vierervektoren a^μ

$$\boxed{a_0 = a^0, a_i = -a^i} \quad (i=1,2,3)$$

Alle Lorentz-Invarianten lassen sich als
Skalarprodukte $a^\mu a_\mu$ schreiben.

Zeitartige Vierervektor: $x^\mu x_\mu > 0$
(alle von 0 erreichbaren Weltvektoren)

Raumartige Vierervektoren: $x^\mu x_\mu < 0$

Lorentz-Transf. (linear, homogen): $\Sigma \rightarrow \Sigma'$

$$\boxed{x'^\mu = U^\mu{}_\nu x^\nu} \quad \text{mit } U^\mu{}_\nu = \begin{pmatrix} \gamma & -\beta\gamma & 0 & 0 \\ -\beta\gamma & \gamma & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

↑ ↑
Zeile Spalte
($v \parallel x^1$)

$$x'^\mu = g_{\mu\lambda} x'^\lambda = g_{\mu\lambda} \underbrace{U^\lambda{}_\kappa g^{\kappa\nu}}_{U_\mu{}^\nu} x_\nu, \quad U_\mu{}^\nu = \begin{pmatrix} \gamma & \beta\gamma & 0 & 0 \\ \beta\gamma & \gamma & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$