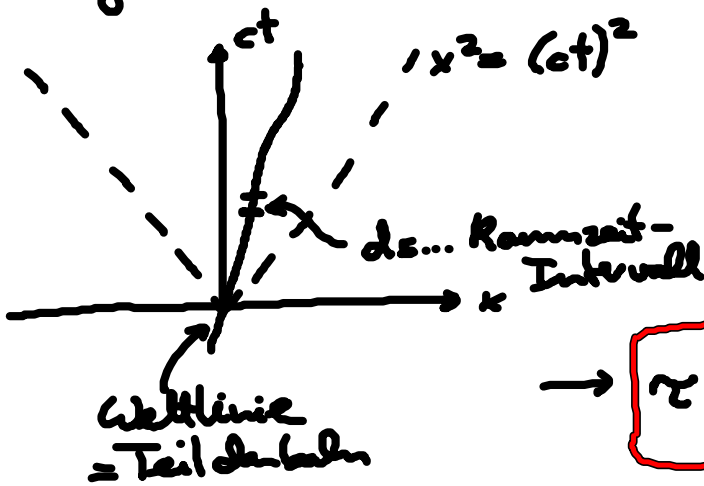


### 7.4.3 Eigenzeit

- Ablauf der Zeit im Ruhesystem einer bewegten Uhr ( $x'=0!$ ):



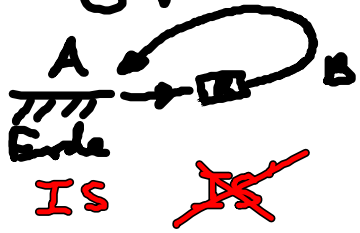
$$\begin{aligned}
 c d\tau &= c dt' = \sqrt{1 - \frac{v^2}{c^2}} c dt \\
 &= [c^2 dt^2 - v^2 dt^2]^{1/2} \\
 &= [c^2 dt^2 - dx^2]^{1/2} \\
 &= ds \dots \text{Lorentzskalar}
 \end{aligned}$$

$$\tau = \int \sqrt{1 - \frac{v^2}{c^2}} dt = \int \gamma^{-1} dt = \frac{1}{c} \int ds$$

... Eigenzeit = Lorentzskalar!  
 = „Weglänge“ in 4D Raumzeit

NB: momentane  $ct'$ -Achse:  
 tangential an Weltlinie der Uhr/Teilchenwege  $x'=0$

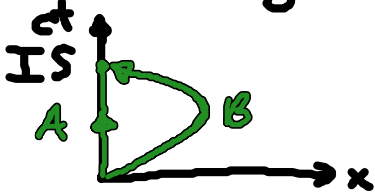
- Zwillingsparadoxon.



- A: B jünger bei Rückkehr, da Uhr im bewegten BS länger geht
- B: A " " " " " " " " " " " "

Ausweg: Situation ist nicht symmetrisch  
 Erde = IS  
 R ≠ IS (wegen Umkehrabman & Beschleunigung)

Raumzeit-Diagramm.



$$A: \tau_A \stackrel{v=0}{=} t = \int dt$$

$$B: \tau_B = \frac{1}{c} \int ds = \int \sqrt{dt^2 - \frac{dx^2}{c^2}} < \tau_A !!!$$

### 7.4.4 Kontra-/kovariante Vektoren

• Differenzvektor:

(i) 2 nahe Raumzeit-Punkte

$$\underbrace{\begin{pmatrix} ct_1 \\ x_1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} ct_2 \\ x_2 \end{pmatrix}}_{\text{Inkovariante Vierervektoren (7.23)}} \longrightarrow \underbrace{\begin{pmatrix} cdt \\ dx \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} c(t_2 - t_1) \\ x_2 - x_1 \end{pmatrix}}_{\text{Kovariante Vierervektor!}} = \begin{pmatrix} dx^0 \\ dx \end{pmatrix} \quad (7.19)$$

(ii) Norm:

$$ds^2 = dx^2 - (c dt)^2 = dx^\alpha g_{\alpha\beta} dx^\beta = dx^\alpha dx_\alpha \quad (7.19a)$$

kovariante Vektor:  $dx_\alpha = g_{\alpha\beta} dx^\beta$

ebenso:  $dx^\beta = g^{\beta\alpha} dx_\alpha \quad (7.19b)$

„Hochziehen des Index“

mit  $g_{\alpha\beta} g^{\beta\gamma} = \delta_\alpha^\gamma$  ... Kronecker symbol

Kreis: klar

hier:  $g_{\alpha\beta} = g^{\beta\alpha}$  mit  $\begin{pmatrix} -1 & & 0 \\ & 1 & \\ 0 & & 1 \end{pmatrix} \quad (7.19c)$

(iii) Transformations:

für Raumzeit-Punkt:  $x^{\alpha'} = L^{\alpha'}_{\alpha} x^{\alpha} + a^{\alpha'}$

→  $dx^{\alpha'} = L^{\alpha'}_{\alpha} dx^{\alpha}$  (7.52)

... Transform von kovarianten Vektor

kovarianten 4er Vektor:

$dx_{\beta'} = L^{\beta}_{\beta'} dx_{\beta} = dx_{\beta} (L^{\beta}_{\beta'})$  (7.53)

Transform IS' → IS (1) (Überlagerung selber)

denn  $g_{\beta'\alpha'} dx^{\alpha'} = g_{\beta'\alpha'} L^{\alpha'}_{\alpha} dx^{\alpha} = g_{\beta'\alpha'} L^{\alpha'}_{\alpha} g^{\alpha\beta} dx_{\beta}$

→  $L^{\beta}_{\beta'} = g_{\beta'\alpha'} L^{\alpha'}_{\alpha} g^{\alpha\beta}$  (7.54)

• Idee: Formuliere physikal. Gesetze mit Skalaren, 4er-Vektoren, etc in 4D-Raumzeit

↔ Einsteinsches Rel. prinzip erfüllt!

NB: Skalar → Skalar  
4er Vektor → 4er Vektor  
Tensor → Tensor

↔ Konstruiere / Identifiziere 4er-Vektoren  
(1) aus bekannten 4er-Vektoren & Skalaren  
(2) durch Transformieren:  $v^{\alpha'} = L^{\alpha'}_{\alpha} v^{\alpha}$

• Beispiel: Viergradient

IS → IS':  $\frac{\partial}{\partial x^{\alpha'}} = \frac{\partial x^{\alpha}}{\partial x^{\alpha'}} \frac{\partial}{\partial x^{\alpha}} = \frac{\partial}{\partial x^{\alpha}} L^{\alpha}_{\alpha'}$  wie in (7.53)!

→  $\frac{\partial}{\partial x^{\alpha'}} = L^{\alpha}_{\alpha'} \frac{\partial}{\partial x^{\alpha}}$

→  $\partial_{\alpha} = \frac{\partial}{\partial x^{\alpha}} = \left( \frac{1}{c} \frac{\partial}{\partial t}, \nabla \right)$  (7.55)

... kovarianten 4er-Vektor

→  $\partial^\alpha = g^{\alpha\beta} \partial_\beta = \left(-\frac{1}{c} \frac{\partial}{\partial t}, \nabla\right)$  (7.56)  
 ... kontravariante 4er-Vektoren

„Norm“

$\square = \partial_\alpha \partial^\alpha = \nabla^2 - \frac{1}{c^2} \frac{\partial^2}{\partial t^2}$  (7.57)

... Quasipotential = Skalar!  
 Wellen

NB: anderes Umrechnen als in (6.12)  
 i.F. versuche wir (7.57)

• Erweiterung:

$v^\alpha, w^\alpha$  .. 4er-Vektoren →

$v \cdot w = v^\alpha w_\alpha$  (7.58)

... Skalarprodukt in Minkowski-Raum  
 = Lorentzskalar

### 7.5 Relativistische Mechanik

• Ziel: Verallg. der Newtonschen Grundgleichung  $f = v \rightarrow c$

Weg: (i) Führen ein Rasterkopfe 4er-Vektoren  
 (ii)  $\frac{v}{c} \ll 1 \rightarrow$  Newton Mechanik

#### 7.5.1 Impuls

• Differenzvektor:  $dx^\alpha, dx = \begin{pmatrix} c dt \\ dx \end{pmatrix}$  (7.49)

• Vierer-Geschw:

$u^\alpha = \frac{dx^\alpha}{d\tau} \stackrel{(\text{mit})}{=} \gamma \frac{dx^\alpha}{dt}, u = \begin{pmatrix} \gamma c \\ \gamma \frac{dx}{dt} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \gamma c \\ \gamma v \end{pmatrix}$  (7.59)

Skalar  $\nearrow$   $d\tau = \gamma^{-1} dt$

• Vierer-Impuls:

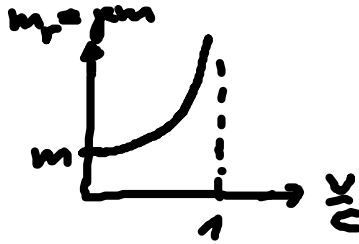
$$p^\alpha = m u^\alpha, \quad p = \begin{pmatrix} m \gamma c \\ m \gamma \underline{v} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} p^0 \\ \underline{p} \end{pmatrix} \quad (7.60)$$

Masse = Skalar

$$\gamma = c \frac{p}{p^0} \quad (7.61)$$

$$\underline{p} = \frac{m}{\sqrt{1 - \frac{v^2}{c^2}}} \underline{v} \quad (7.62)$$

geschw. abhängige  
Impuls masse  $m_\gamma$ !



## 7.5.2 Impulsatz

• Folgt aus:

$$\frac{dp^\alpha}{d\tau} = K^\alpha$$

Vier- (Minkowski)-Kraft!  
Belastung?

(i) räumliche Komponenten: ( $\alpha = 1, 2, 3$ )

$$\frac{d\underline{p}}{d\tau} = \gamma \frac{d\underline{p}}{dt} = \underline{\gamma F} = \underline{K} \quad (7.64)$$

(ii) zeitliche Komponente: ( $\alpha = 0$ )

- Geschw. quadrat:

$$u^\alpha u_\alpha \stackrel{(7.58)}{=} \gamma^2 \underbrace{(-c^2 + v^2)}_{-c^2(1 - \frac{v^2}{c^2})} = -c^2 \quad (7.65)$$

- Behalte:  $\frac{d}{d\tau} u^\alpha u_\alpha = 0 = m u_\alpha \frac{du^\alpha}{d\tau} = u_\alpha \frac{dp^\alpha}{d\tau}$

$$\rightarrow 0 = u_n K^n = -\frac{u^0}{\gamma c} K^0 + \gamma v \cdot \frac{K}{\gamma E}$$

$$\rightarrow \boxed{K^0 = \frac{\gamma}{c} v \cdot E} \quad (7.59)$$

$$= \frac{\gamma}{c} W$$

pro Zeiteinheit verrichtete Arbeit = Leistung

• Teilchen mit  $m \neq 0$  kann nicht in endlicher Zeit mit endl. Kraft auf  $v=c$  gebracht werden. (7.60)

$$\text{Denn: (7.54) } \infty > \int \underline{F} dt = p = \frac{m v}{\sqrt{1-v^2/c^2}} \rightarrow \infty, \quad v \rightarrow c \quad \checkmark$$