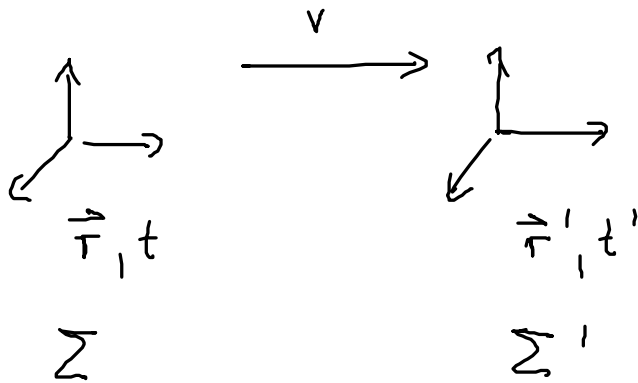


12.) Relativistische Elektrodynamik

12.1.) Wiederholung: Lorentztransformation,
Viererschreibweise



spezielle Relativitätstheorie
(Mechanik) untersucht
Effekte bei Bewegung
 Σ' bzgl. Σ , $v \leq c$

Raum-Zeit-Koordinaten

$$\vec{x} = (x^0, x^1, x^2, x^3) = (ct, x, y, z) \equiv x^\mu$$

$$\vec{x}' = (x'^0, x'^1, x'^2, x'^3) = (ct', x', y', z') \equiv x'^\mu$$

Index oben $\hat{=}$ „kontravariante Vektoren“

Index unten $\hat{=}$ „kovariante Vektoren“ : $x_\mu = (ct, -x, -y, -z)$

$\Sigma' \hat{=}$ mitbewegtes KS, $\Sigma \hat{=}$ Laborsystem

man kann zwischen Σ, Σ' umrechnen mit Lorentztransformation

$$\begin{pmatrix} ct' \\ x' \\ y' \\ z' \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \gamma & -\gamma\beta & 0 & 0 \\ -\gamma\beta & \gamma & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} ct \\ x \\ y \\ z \end{pmatrix}$$

Bewegg. entlang
x-Richtg.

$$\beta = \frac{v}{c}, \quad \gamma = (1 - \beta^2)^{-1/2}$$

Def. einer Matrix, Lorentzfaktor γ

→ „Vorzeichen und Nachspalte“ gibt:

$$ct' = \gamma \left(ct - \frac{v}{c} x \right), \quad x' = \gamma \left(-v_0 t + x \right)$$

$$y = y', \quad z = z'$$

geschickter: $x'^{\mu} = \Omega^{\mu}_{\nu} x^{\nu}$

← Zeile
 ← Spalte
 Summe über Spalte-Zelle

Griechische Index : 0-3 (alle)

lateinische Index : 1-3 (Ort)

Einheit Summenkonvention : über Ko- und Kontra wird
bei gleichem Index (ν) summiert

Umkehrtrafo :

$$x^\mu = \underbrace{\Omega^\mu_\nu}_{\nu \rightarrow -\nu} x^\nu$$

Griechische Begriffe

a) Vierervektoren : Ein 4er Vektor ist ein Vektor A^μ der
sich beim Wechsel der KS wie der Vektor x^μ
transformiert : $x'^\mu = \Omega^\mu_\nu x^\nu$, also wie

$$A'^\mu = \Omega^\mu_\nu A^\nu$$

b) Lorenzskalar : Eine skalare Größe die sich
beim Wechsel d. KS nicht ändern heißt
Lorenzskalar.

- Die Masse ist kein Lorenzskalar $m = m(v)$.
- Die Ladung ist ein Lorenzskalar (später).

- Norm v. Viervektore ist ein Lorentzskalar:

$$\|A\|^2 = A'^{\mu} A'_{\mu} = \Omega_{\nu}^{\mu} A^{\nu} \omega_{\mu}^{\alpha} A_{\alpha} = A^{\mu} A_{\mu}$$

LT für die kovariant Indizes
zu zeigen!

$$\underline{\omega} = \begin{pmatrix} \gamma & \gamma\beta & 0 & 0 \\ \gamma\beta & \gamma & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \quad (x_i \rightarrow -x_i)$$

$$\Omega_{\nu}^{\mu} \omega_{\mu}^{\alpha} = \delta_{\nu}^{\alpha} \quad \text{Zeige durch Ausrechnen}$$

$$\begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$$

diese Matrix identität führt auf die Invarianz des Normus bzgl. K S - Wechsel.

c) Lorentztensor oder kovariante Tensor

Eine Matrix $F^{\mu\nu}$ die sich unter Wechsel der K S

$$\text{wie die Größe } \bar{F}^{\mu\nu} = \Omega_{\alpha}^{\mu} \Omega_{\beta}^{\nu} F^{\alpha\beta} \text{ verhält}$$

Lorenz tensor.

Beispiel: elektromagnetische Feldtensor, dessen Komponenten \bar{F}_i^j, \bar{B}^j_i sind.

12.2. Formulierung des relativistischen Elektrodynamik

organisches Vorgehen

1) Newton Mechanik: \rightarrow Inertialsysteme sind K/S in denen die Newtongleichungen gelten
 \Rightarrow Galilei Transformation

2) aufgrund der Konstanz der Lichtgeschwindigkeit kann es zu einer verbesserten Formulierung der Newtongleichung \rightarrow Einsteingleichung mit Vierimpuls, Vierkraft,
 \Rightarrow neuer Def. der IS: Einsteins Formulierung gilt

$$v \rightarrow 0 \Rightarrow (1)$$

3) Maxwellgleichungen haben konstante Lichtgeschwindigkeit mitgebracht \Rightarrow Formulierung:

Inertialsystem sind KS in den die Maxwellgl. gelten

(sollte mit (2) konsistent! sein und darf sich nicht widersprechen)

Was kann man machen wenn die Maxwellgl. sowieso
sola stehen:

- Berechnungsverfahren f. \vec{A} und \vec{A}

wenn man Strom / Ladungsdichte bzw \vec{E}/\vec{B}

in Σ' berechnen möchte ($\Sigma \rightarrow \Sigma'$)

- Form der Maxwellgl. die in allen Koordinatensystemen
gilt („kovariante Formulierung“), Vierer Schreibweise

(„Schönheit“) (kompakte Schreibweise!)

- Anwendung einfach: Bremsstrahlungsemission

12.3. Kontinuitätsgleichung u. Viererstrom

Vierformulierung soll heißt $\vec{E}', \vec{B}' \Leftrightarrow \vec{E}, \vec{B}$
 $\rho', \vec{j}' \Leftrightarrow \rho, \vec{j}$

Wird in Σ, Σ' geht jeweils die Maxwellgleichg.

$$\begin{array}{cc} \swarrow & \searrow \\ \vec{E}(\vec{r}, t) & \vec{E}'(\vec{r}', t') \end{array}$$

Aus d. Maxwellgleichungen kann man Kontinuitätsgleichg. in Σ, Σ' ableiten:

$$\frac{\partial}{\partial t} \rho + \vec{\nabla} \cdot \vec{j} = 0 = \frac{\partial}{\partial t'} \rho' + \vec{\nabla}' \cdot \vec{j}'$$

oder: in Σ

$$\vec{\nabla} \cdot \vec{E} = \frac{\rho}{\epsilon_0}, \quad \vec{\nabla} \times \vec{B} = \mu_0 \vec{j} + \frac{1}{c^2} \frac{\partial \vec{E}}{\partial t}$$

$$\vec{\nabla} \cdot \vec{E} = \frac{\rho}{\epsilon_0}, \quad 0 = \mu_0 \vec{\nabla} \cdot \vec{j} + \frac{1}{c^2} \frac{\partial \vec{\nabla} \cdot \vec{E}}{\partial t}$$

das geht genauso in Σ'

Vierschrittweise der Kontinuität:

$$\frac{\partial c p}{\partial c t} + \sum_i \frac{\partial}{\partial x^i} f^i = 0$$

mit $f^\mu = (c p, f^x, f^y, f^z) = (c p, f^1, f^2, f^3)$
 \uparrow
 0-ter Komponente

$$\frac{\partial}{\partial x^i} = \partial_i$$

$\partial_\mu f^\mu = 0$	Kontinuitätsgleich. in Vierer Schreibweise
--------------------------	---

∂_μ ist ein Viervektor :

$$\partial_{x'^\mu} = \Omega^\nu_\mu \partial_{x^\nu}$$

ist zu zeigen!

$$\frac{\partial}{\partial x^\mu} = \sum_\nu \frac{\partial x'^\nu}{\partial x^\mu} \frac{\partial}{\partial x'^\nu} = \sum_\nu \frac{\partial}{\partial x^\mu} \Omega_\mu^\nu x^\alpha \frac{\partial}{\partial x'^\nu}$$

Kettenregel f. $x' = x'(x)$

$\delta_{\alpha\mu}$

$$\boxed{\frac{\partial}{\partial x^\mu} = \Omega_\mu^\nu \frac{\partial}{\partial x'^\nu}}$$

transformiert sich wie
Vektor

• der Vierstrom j^α ist ein Vektor :

Start v. Kontinuitätsgleichung

Annahme dass durch LT ungerade

$$\partial_{\mu'} j^{\mu'} = \partial_{\mu'} \Omega_\nu^{\mu'} j^\nu \equiv \partial_\mu j^\mu$$

zu zeigen

$$= \Omega_\nu^{\mu'} \frac{\partial}{\partial x'^{\mu'}} j^\nu(x) = \sum_\alpha \Omega_\nu^{\mu'} \frac{\partial x^\alpha}{\partial x'^{\mu'}} \frac{\partial}{\partial x^\alpha} j^\nu(x)$$

Kettenregel

$$= \underbrace{\Omega_\nu^{\mu'} \tilde{\Omega}_\mu^\alpha}_{\delta_\nu^\alpha} \partial_\alpha j^\nu(x) = \partial_\alpha j^\alpha = \partial_\mu j^\mu$$

→ Able Operatoren ∂_α und j^α sind Viervektoren
und können bei KS-Wechsel mit der LT
umgerechnet werden

12.4. Analogie Mechanik - ED

$$\Sigma \rightarrow \Sigma'$$

Mechanik

$$x' = (x - vt) \rho$$

$$ct' = (ct - \frac{v}{c}x) \rho$$

Elektrodynamik

$$j'_x = (j_x - v\rho) \rho$$

$$c\rho' = (c\rho - \frac{v}{c}j_x) \rho$$

Umrechng. v. Strom u. Ladungsdichte von $\Sigma \rightarrow \Sigma'$

$\hat{=}$ Umrechng. von Ort / Zeit von $\Sigma \rightarrow \Sigma'$

durch die Umformulierung in die Vierer-schreibweise
findet man die Umrechnungsformeln

Wissens aus Mechanik: Masse ist kein Lorentz skalar $m = m(v)$

Elektrodynamik hat Ladung als zentrale GG-Stärke

man kann zeigen, dass Ladung ein Lorentz Skalar ist:

$\Sigma \xrightarrow{v} \Sigma'$ Punktladungsbewegg.: ruht in Σ ,
 bewegt sich mit v
 in Σ'

$j = (c\rho, 0)$ $j' = (c\rho', \underline{v\rho'})$
 ruht Ladg., ρ, ρ' - Ladungsdichte der
 kein Strom Punktladg.

j ist Viervektor \rightarrow ich kann ein und berechnen:

$j' = \gamma (c\rho, \underline{v\rho'}) \Rightarrow$
 \uparrow Lorentz faktor durch Lorentz boost

$\Rightarrow \gamma v \rho = v \rho'$, Def. der Ladungsdichte

$\rho \frac{dQ}{dV} = \frac{dQ'}{dV'} \rightarrow dQ = dQ'$
 \uparrow Hauptkontraktion $\frac{d}{dV'}$

Die Ladung ist in beiden Systemen identisch, also ein Lorentz Skalar.