

English Summary:

### Lorentz transformation in Special Relativity

light propagates with  $c$  in any inertial system  
(Michelson-Morley exp.)

$$\Rightarrow \begin{cases} x' = \gamma(x - vt) \\ t' = \gamma(t - x \frac{v}{c^2}) \end{cases} \quad \gamma = \frac{1}{\sqrt{1 - \beta^2}} \quad \beta = \frac{v}{c}$$

$$\Rightarrow \underline{r}'^2 - (ct')^2 = \underline{r}^2 - (ct)^2 \text{ invariant}$$

### 6.2 Vierervektoren und Minkowski-Raum

geometrische Veranschaulichung von Ereignissen

$(x, y, z, t)$  im Raum-Zeit-Kontinuum (Minkowski-Raum):

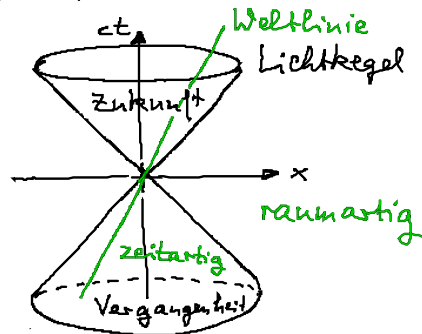
Die Lorentz-Transformation lässt  $x^2 + y^2 + z^2 - (ct)^2$  invariant.

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

Die Bewegung eines Massenpunktes ergibt im Minkowski-Raum

$(ct, x, y, z)$

eine Weltlinie



Bei konst. Geschw.

$x = \beta ct$  gerade (wegen  $\beta < 1$  innerhalb des Lichtkegels)

#### Gleichzeitigkeit

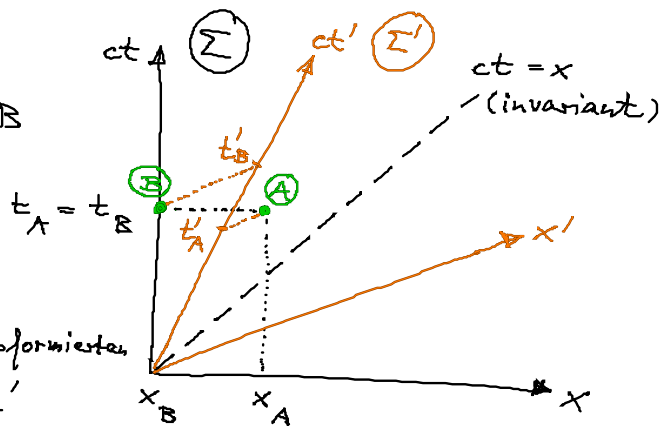
Zwei Ereignisse A, B an Orten  $x_A, x_B$

sein

gleichzeitig in  $\Sigma$ .

Im Lorentz-transformierten

Inertialsystem  $\Sigma'$





## Formalisierung der Weltlinien

Der raum-zeitliche Abstand  $ds$

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

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

$$x^0 := ct$$

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

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

nicht-euklidisches Skalarprodukt!

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

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

$g_{ij} = \delta_{ij} = \begin{pmatrix} 1 \\ \vdots \\ 1 \end{pmatrix}_{ij}$

hier:

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:

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

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

Def.: kovariante Komponenten des Vierervektors

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

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

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

Verallg. auf beliebige Vierervektoren  $a^i$ :

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

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

zeitartige Vierervektoren:  $x^\mu x_\mu > 0$

(alle von  $O$  erreichbaren Weltvektoren)

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

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

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

(v || x<sup>1</sup>)

↑ ↑  
Zeile Spalte

$$x'^\mu = g_{\mu\alpha} x'^\alpha = g_{\mu\alpha} U^\alpha_\nu x^\nu, \quad U_{\mu\nu} = \begin{pmatrix} \gamma & \beta\gamma & 0 & 0 \\ \beta\gamma & \gamma & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

$U_{\mu\nu}$

kontravariant  $x^\nu \in V$

kovariant  $x_\nu \in \tilde{V}$  dualer Raum zu  $V$

$$\tilde{V} = \{ \text{lin. Funktional } l: V \rightarrow \mathbb{R} \}$$

"Heben oder Senken der Indizes"  
durch  $g^{\mu\nu}$  bzw.  $g_{\mu\nu}$

$$ds^2 = dx_\mu dx^\mu = \underbrace{dx^\mu}_{\text{heben}} g_{\mu\nu} \underbrace{dx^\nu}_{\text{senken}} = dx^\mu dx_\nu \quad g_{\mu\nu} = \begin{pmatrix} 1 & & & \\ & -1 & & \\ & & -1 & \\ & & & -1 \end{pmatrix}$$

Mit  $a_\mu = g_{\mu\nu} a^\nu$  gilt auch

$$a^\mu = g^{\mu\nu} a_\nu \quad (g^{\mu\nu} = g_{\mu\nu})$$
$$\begin{pmatrix} a_0 \\ a_1 \\ a_2 \\ a_3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 & & & \\ & -1 & & \\ & & -1 & \\ & & & -1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} a_0 \\ a_1 \\ a_2 \\ a_3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} a_0 \\ -a_1 \\ -a_2 \\ -a_3 \end{pmatrix}$$

Invarianz des Skalarproduktes

$$\left. \begin{aligned} x'^\mu &= U^\mu_\nu x^\nu \\ x'^\nu &= U^\nu_\mu x^\mu \end{aligned} \right\} \begin{aligned} x'^\mu x'_\mu &= U^\mu_\nu U^\mu_\rho x^\nu x^\rho = x^\nu x_\nu \\ U^\mu_\nu U^\mu_\rho &= (U^T)^\mu_\nu U^\mu_\rho = \begin{pmatrix} 1 & & & \\ & 1 & & \\ & & 1 & \\ & & & 1 \end{pmatrix} \end{aligned}$$

transponierte  
Matrix:

Zeilen u. Spalten vertauscht

$$U^T U = 1$$

$$U^T = U^{-1} \quad \text{d.h. } U \text{ orthogonal}$$

$$\text{Also ist } U_\mu^\nu = \begin{pmatrix} \gamma & \beta\gamma & & \\ \beta\gamma & \gamma & & \\ & & \delta_{11} & \\ & & & \delta_{11} \end{pmatrix}$$

$$\text{die inverse Lorentz-Transfo zu } U^\nu_\mu = \begin{pmatrix} \gamma & -\beta\gamma & & \\ -\beta\gamma & \gamma & & \\ & & \delta_{11} & \\ & & & \delta_{11} \end{pmatrix}$$

$\beta \rightarrow -\beta$

Relativist. Additionstheorem der Geschwindigkeiten:

$$\beta = \frac{v_1}{c}, \quad \alpha = \frac{v_2}{c} \quad \Rightarrow \quad \beta_{\text{res}} = \frac{v_{\text{res}}}{c} = \frac{\alpha + \beta}{1 + \alpha\beta}$$

nichtrelativist. Grenzfall ( $\alpha, \beta \ll 1$ ):  $\beta_{\text{res}} = \alpha + \beta$  (Galilei)

hochrelativist. Grenzfall ( $\alpha = 1$ ):  $\beta_{\text{res}} = \frac{1 + \beta}{1 + \beta} = 1$

Die Lorentz-Transf.  $U(\beta)$  zur Geschw.  $v = \beta c$  bilden eine Gruppe (Lorentz-Gruppe) mit der Verknüpfung

$$U(\alpha) \cdot U(\beta) = U\left(\frac{\alpha + \beta}{1 + \alpha\beta}\right) \quad (\text{Add.theorem})$$

$x'_\mu = U_\mu^\nu x_\nu$
$x_\mu = U^\nu_\mu x'_\nu$

 inverse Transf.

Gruppenaxiome:

(i) Assoziativgesetz  $U(\beta_1)(U(\beta_2)U(\beta_3)) = (U(\beta_1)U(\beta_2))U(\beta_3)$

(ii) Es. ex. Einselement  $U(0) = 1$

(iii) Zu jedem  $U(\beta)$  ex. eine Inverse  $U(\beta)^{-1} = U(-\beta)$