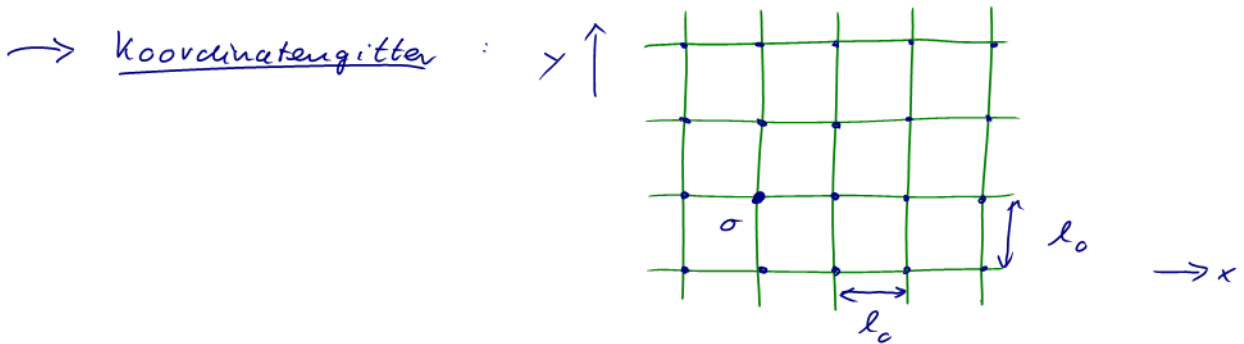


Raumzeit-Koordinatensysteme und Lorentztransformation

Erfassung der Koordinaten (t, \vec{r}) eines Ereignisses benötigt
 ↑ ↑
 zeit Ort

Raumzeit-Koordinatensystem bzgl. eines Inertialsystems K:

1) system von ruhenden (bzgl. K) Maßstäben



→ Orts koordinaten $\vec{r} = \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix}$

2) System synchronisierter (bzgl. K) Uhren :

Synchronisation z.B. durch Lichtblitz bei $(0, \vec{0})$

→ Empfangszeit $t_{\vec{r}}$ einer Uhr mit Ortskoord. \vec{r} :

$$t_{\vec{r}} := \frac{|\vec{r}|}{c}$$

Lorentztransformation

Problem: gegeben zwei Inertialsysteme K, K' , wie transformieren sich entsprechende Koordinaten (t, \vec{r}) nach (t', \vec{r}') eines Ereignisses?

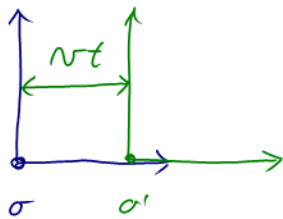
formal durch Abb. $\underline{A} : \mathbb{R}^4 \rightarrow \mathbb{R}^4$

↙
Lorentztransformation

$$\begin{pmatrix} ct \\ x \\ y \\ z \end{pmatrix} \longmapsto \begin{pmatrix} ct' \\ x' \\ y' \\ z' \end{pmatrix}$$

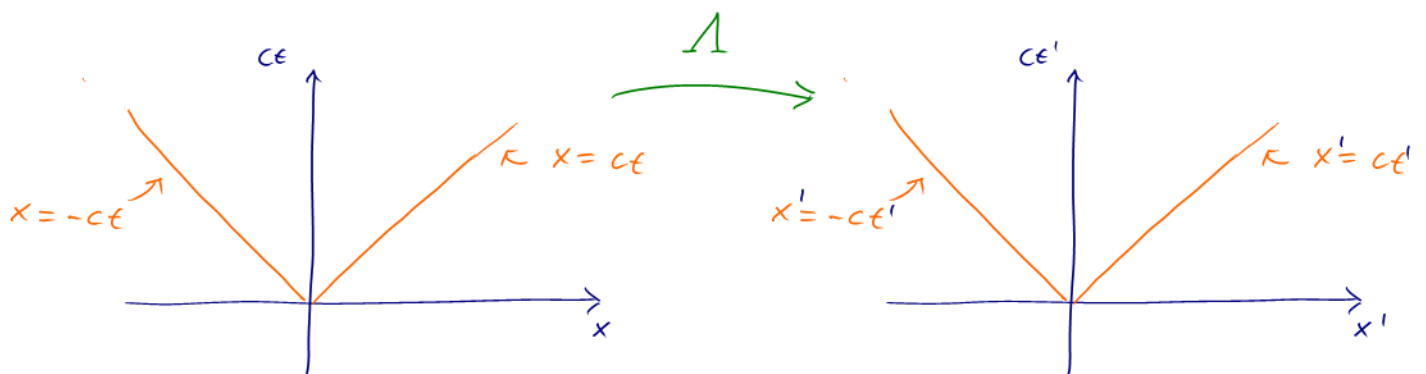
Wie lautet Λ ?

Wir spezifizieren k' durch $\vec{\sigma}\sigma' = vt \vec{e}_x$ und $\begin{matrix} c_x = e_x \\ e_y = e_y \\ e_z = e_z \end{matrix}$



und bestimmen Λ aus folgenden Eigenschaften:

- 1) Λ linear (wegen Homogenität von Raum und Zeit)
- 2) $y' = y$, $x' = x$
- 3) „Konstanz der Lichtgeschwindigkeit“:



d.h.

$$(ct)^2 - x^2 = (ct')^2 - x'^2 \quad (*)$$

4)

Zeitdilatation:

→ Weltlinie eines in σ ruhenden Teilchens, $\begin{pmatrix} ct \\ 0 \end{pmatrix}$, transformiert sich auf

$$\begin{pmatrix} ct' \\ \vec{r}' \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \frac{1}{\sqrt{1-v^2/c^2}} t \\ -v \frac{1}{\sqrt{1-v^2/c^2}} t \vec{e}_x \end{pmatrix} \quad (**)$$

aus 1) und 2) folgt

$$\begin{pmatrix} ct' \\ x' \\ y' \\ z' \end{pmatrix} = \underbrace{\begin{pmatrix} \lambda & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}}_{\Lambda} \begin{pmatrix} ct \\ x \\ y \\ z \end{pmatrix}$$

mit noch zu bestimmender 2×2 Matrix λ

Konstanz der Lichtgeschw. mit (*) bedeutet:

$$\begin{pmatrix} \tau' \\ x' \end{pmatrix} = \lambda \begin{pmatrix} \tau \\ x \end{pmatrix} \quad \text{d.h.}, \quad \tau'^2 \ominus x'^2 \stackrel{!}{=} \tau^2 \ominus x^2$$

erinnert an 2D Drehung:

$$\begin{pmatrix} x' \\ y' \end{pmatrix} = R \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} \quad \text{d.h.}, \quad x'^2 \oplus y'^2 \stackrel{!}{=} x^2 \oplus y^2 \quad (*)'$$

→ allg. Drehmatrix $R = \begin{pmatrix} \cos \alpha & -\sin \alpha \\ \sin \alpha & \cos \alpha \end{pmatrix}$

mit Bedingung (*)' wegen $\cos^2 \alpha + \sin^2 \alpha = 1$ erfüllt

wegen " \ominus " in (*) hier allg. λ gegeben durch

$$\lambda \stackrel{!}{=} \begin{pmatrix} \cosh \alpha & \sinh \alpha \\ \sinh \alpha & \cosh \alpha \end{pmatrix}$$

(mit $\cosh^2 \alpha - \sinh^2 \alpha = 1$ überprüft man leicht (*).)

Hinweis: wegen $\cosh \alpha = \cos(i\alpha)$ und $i \sinh \alpha = \sin(i\alpha)$ kann man λ als Drehung um "imaginären" Winkel $i\alpha$ auffassen.

Bestimmung von α durch 4):

$$\begin{pmatrix} \tau \\ 0 \end{pmatrix} \rightarrow \frac{1}{\sqrt{1 - \frac{v^2}{c^2}}} \begin{pmatrix} \tau \\ -\frac{v\tau}{c} \end{pmatrix} \stackrel{!}{=} \begin{pmatrix} \cosh \alpha & \sinh \alpha \\ \sinh \alpha & \cosh \alpha \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \tau \\ 0 \end{pmatrix}$$

$$\rightarrow \cosh d = \frac{1}{\sqrt{1 - v^2/c^2}} \quad ; \quad \sinh d = \frac{-v/c}{\sqrt{1 - v^2/c^2}}$$

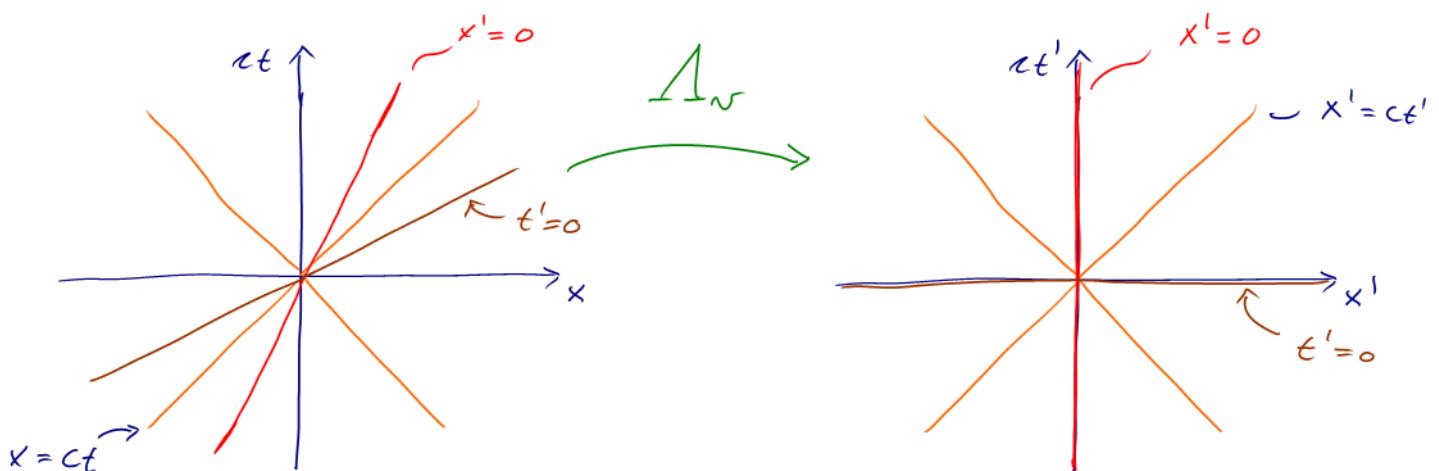
Somit erhalten wir spezielle Lorentztransformation Λ_v
zu sog. Lorentz-Boost $\vec{00}' = vt \vec{e}_x$:

$$\Lambda_v = \begin{pmatrix} \gamma & -\frac{v}{c}\gamma & & \\ -\frac{v}{c}\gamma & \gamma & & \\ & & 1 & \\ & & & 1 \end{pmatrix}$$

wobei $\gamma := \frac{1}{\sqrt{1 - \frac{v^2}{c^2}}}$

explizit:

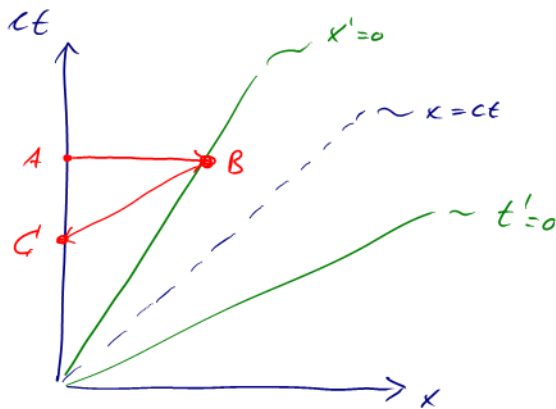
$$\begin{aligned} t' &= \frac{1}{\sqrt{1 - v^2/c^2}} \left(t - \frac{vx}{c^2} \right) \\ x' &= \frac{1}{\sqrt{1 - v^2/c^2}} (x - vt) \\ y' &= y \quad , \quad z' = z \end{aligned}$$



Lorentztransformationen + Kausalität impliziert:

Signale können nicht mit Überlichtgeschwindigkeit $v_s > c$ übermittelt werden

Betrachte dazu der Einfachheit halber $v_s = \infty$:



A: im K ruhenden Beobachter I sendet Signal zur Zeit t_A nach g.l.-gerade beweg. Beobachter II, ruhend im K'

B: Beobachter II empfängt Signal von I und sendet weiteres Signal

C: Beobachter I empfängt Signal von II zur Zeit $t_C < t_A$!

aber: Signale aus der Zukunft unverträglich mit gängigen Konzepten von Kausalität!