

# Minkowski-Raum, Pseudo-Skalarprodukt, Vierer-Vektor, Eigenzeit

Erinnerung: euklidischer Raum : z.B.  $\mathbb{R}^3$  mit euklidischem

Skalarprodukt :  $\langle \cdot, \cdot \rangle : \mathbb{R}^3 \times \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}$   
 $\vec{a}, \vec{b} \mapsto \langle \vec{a}, \vec{b} \rangle$

wobei  $\langle \vec{a}, \vec{b} \rangle := a_1 b_1 + a_2 b_2 + a_3 b_3$



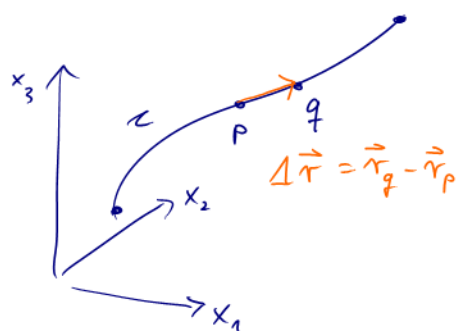
euklidische Geometrie :

Betrag / Norm :  $|\vec{a}|^2 := \langle \vec{a}, \vec{a} \rangle = \sum_i a_i^2$

Orthogonalität :  $\vec{a} \perp \vec{b} \Leftrightarrow \langle \vec{a}, \vec{b} \rangle = 0$



Linienelementlänge :



$$\Delta l^2 = |\Delta \vec{r}|^2 = \Delta x_1^2 + \Delta x_2^2 + \Delta x_3^2$$

$$dl^2 = dx_1^2 + dx_2^2 + dx_3^2$$

→ Länge der Kurve  $c$  :  $l = \int_c dl = \dots$

Minkowski-Raum  $\equiv \mathbb{R}^4$  mit Pseudo-Skalarprodukt

$$(\cdot, \cdot) : \mathbb{R}^4 \times \mathbb{R}^4 \rightarrow \mathbb{R}$$
$$u, v \mapsto (u, v)$$

wobei  $(u, v) := u_0 v_0 - u_1 v_1 - u_2 v_2 - u_3 v_3$

$$u = \begin{pmatrix} u_0 \\ u_1 \\ u_2 \\ u_3 \end{pmatrix}, v = \begin{pmatrix} v_0 \\ v_1 \\ v_2 \\ v_3 \end{pmatrix}$$

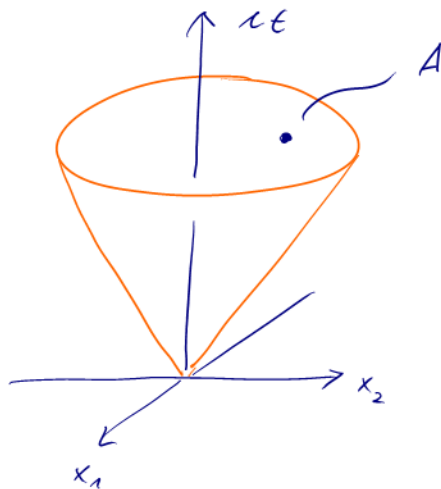
Normquadrat:  $u^2 := (u, u)$

beachte:  $u^2 < 0$  möglich!

physikalische Relevanz:

$x_A = \begin{pmatrix} ct \\ \vec{r} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} x_0 \\ x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix}$  seien Koordinaten eines Ereignisses A auf bzgl. K

Lichtkegel:



d.h. genau  $ct = |\vec{r}|$  bzw.  $\underbrace{(ct)^2 - |\vec{r}|^2}_{= (x, x) = x^2} = 0$

→ Ereignis A auf Lichtkegel  $\Leftrightarrow x_A^2 = 0$

beachte: Liegt A auf Lichtkegel bzgl. IS K so auch in allen anderen ISen K'! (Konstanz der Lichtg.)

$$\rightarrow x_A^2 = 0 \stackrel{!}{\Leftrightarrow} x_A'^2 = 0$$

↑ Koordinaten von A bzgl. K'

da  $x_A' = \Lambda x_A$  mit geeigneter Lorentztransformation schließen wir auf die Invarianz des Pseudo-Skalarprodukts unter

Lorentztransformation:

$$(u, v) \stackrel{!}{=} (\Lambda u, \Lambda v) \quad \text{für bel. } u, v, \Lambda$$

Erinnerung: das euklidische Skalarprodukt ist invariant unter  
Drehung  $D$ :  $\langle \vec{a}, \vec{b} \rangle \stackrel{!}{=} \langle D\vec{a}, D\vec{b} \rangle$

Definition: ein Vierer-Vektor  $u$  transformiert sich per def.  
bei Wechsel des Bezugssystems von  $K$  auf  $K'$  unter  
Lorentztransformation

$$u \rightarrow u' = \Lambda u$$

- koordinaten  $x = \begin{pmatrix} ct \\ \vec{r} \end{pmatrix}$  somit offenbar Vierer-Vektor
- $u, v$  Vierer-Vektoren  $\rightarrow u+v, u-v, \lambda v$  Vierer-Vektoren

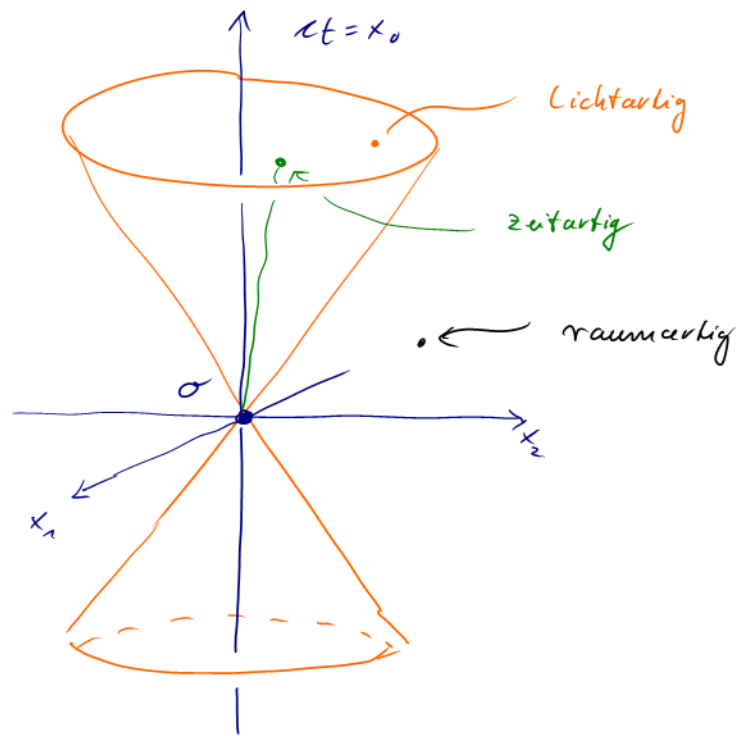
Definition: ein Vierer-Vektor  $u$  heißt

Lichtartig g.d.w.  $u^2 = 0$

zeitartig g.d.w.  $u^2 > 0$

raumartig g.d.w.  $u^2 < 0$

diese Eigenschaften sind wegen Lorentz-Invarianz von  $(,)$  unabh-  
hängig vom gewählten Bezugssystem!

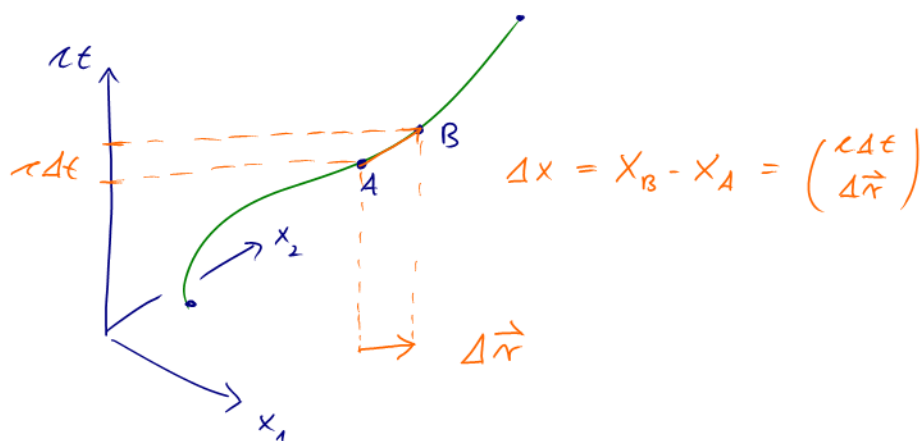


Eigenzeit:

Beobachter bewegen sich längs Weltlinie

$$X(t) = \begin{pmatrix} ct \\ \vec{r}(t) \end{pmatrix}$$

↑
↑  
 Zeit bzgl. K                      Ort bzgl. K



Weltlinienelementlänge

$\Delta S$  zwischen A und B gegeben

durch

$$\Delta S^2 = \Delta X^2 = c^2 \Delta t^2 - |\Delta \vec{r}|^2 \quad (\text{Lorentz-invariant!})$$

physikalische Bedeutung von  $\Delta S$  wird klar im

momentanen Ruhesystem  $k'$ , das sich bei  $A$  gerade mit Geschw.  $\vec{v} = \frac{d\vec{r}(t_A)}{dt}$  relativ zu  $k$  bewegt:

bzgl.  $k'$  offenbar  $\Delta\vec{r}' = \vec{0}$ , weshalb

$$\Delta S^2 = c^2 \Delta t'^2$$

d.h.  $\frac{\Delta S}{c} = \Delta t'$  ist die im momentanen Ruhesystem des Beobachters vergangene Zeit!

→ Eigenzeit  $\Delta\tau := \frac{\Delta S}{c} = \text{inf. Zeitdifferenz im Ruhesystem}$

Berechnung im System  $k$ :

$$\Delta S^2 = c^2 \Delta t^2 - |\Delta\vec{r}|^2 = \left(1 - \frac{1}{c^2} \left| \frac{\Delta\vec{r}}{\Delta t} \right|^2\right) c^2 \Delta t^2$$

im Limes  $\Delta t \rightarrow 0$  erhalten wir somit

$$d\tau \equiv \frac{dS}{c} = \sqrt{1 - \left| \frac{\dot{\vec{r}}}{c} \right|^2} dt$$

mit  $\vec{v}(t) := \dot{\vec{r}}(t)$  also

$$\boxed{d\tau = \sqrt{1 - \frac{v^2(t)}{c^2}} dt} \quad (*) \quad (\text{Zeitdilatation!})$$

für endliche Zeiten erhalten wir durch Integration:

$$\boxed{\tau_A - \tau_B = \int_{t_A}^{t_B} \sqrt{1 - \frac{v^2(t)}{c^2}} dt}$$

Vierers-Geschwindigkeit eines Teilchens mit

Weltlinie  $X(t) = \begin{pmatrix} ct \\ \vec{r}(t) \end{pmatrix} :$

$$u := \frac{dX}{d\tau}$$

da  $X$  Vierer-Vektor und  $\tau$  Lorentz-invariant ist  
 $u$  Vierer-Vektor!

Berechnung von  $u$  in  $K$  gemäß

$$u = \frac{dX}{d\tau} = \frac{dX}{dt} \frac{dt}{d\tau} = \begin{pmatrix} c \\ \dot{\vec{r}} \end{pmatrix} \frac{1}{\sqrt{1 - \frac{|\dot{\vec{r}}|^2}{c^2}}}$$

mit  $\gamma(\vec{v}) = \frac{1}{\sqrt{1 - \frac{|\vec{v}|^2}{c^2}}}$  und  $\vec{v} = \dot{\vec{r}}$

also

$$u = \gamma(\vec{v}) \begin{pmatrix} c \\ \vec{v} \end{pmatrix}$$

Ferner gilt  $\underline{u^2} = \gamma^2 (c^2 - |\vec{v}|^2) = \underline{c^2} !$