

## Klassische Theoretische Physik II

Priv.-Doz. Dr. R. Bulla, E. Gärtner

WS 2010/11

**Blatt V:** Abgabetermin: Dienstag, 16.11.2010, 10:00 Uhr im Foyer

### Aufgabe 15: Eigenzeit

Eine Uhr bewegt sich relativ zum Inertialsystem  $IS$  mit der Geschwindigkeit  $v(t)$  in  $x$ -Richtung. Für  $v(t)$  gilt:

$$v(t) = \begin{cases} +v_2 & \text{für } 0 < t < T, \\ -v_2 & \text{für } T < t < 2T, \\ 0 & \text{sonst.} \end{cases}$$

Die bewegte Uhr befindet sich zur  $IS$ -Zeit  $t = 0$  am Ursprung von  $IS$  und ist mit einer  $IS$ -Uhr am Ursprung synchronisiert.

- a) Um wieviel geht die bewegte Uhr bei der Rückkehr zum Ursprung von  $IS$  nach?

Betrachten Sie nun denselben Vorgang von einem relativ zu  $IS$  mit Geschwindigkeit  $v_1$  in  $x$ -Richtung bewegten Inertialsystem  $IS'$  aus.

- b) Welche Koordinaten haben die Ereignisse Umkehr und Ankunft der Uhr in  $IS'$ ?
- c) Welche Geschwindigkeiten hat die bewegte Uhr in  $IS'$ ?
- d) Berechnen Sie die Eigenzeit der bewegten Uhr von  $IS'$  aus und vergleichen Sie das Ergebnis mit dem aus Aufgabe a).

(7 Punkte)

### Aufgabe 16: Lorentztransformation für eine beliebige Richtung von $\vec{v}$

Ein Inertialsystem  $IS'$  bewegt sich relativ zu  $IS$  mit Geschwindigkeit  $\vec{v}$ . Die Achsen von  $IS$  und  $IS'$  sind parallel, die Richtung von  $\vec{v}$  ist jedoch beliebig. Die zugehörige Lorentztransformation  $\Lambda(\vec{v})$  lässt sich folgendermaßen konstruieren: zunächst wird mit Hilfe einer orthogonalen Matrix  $\alpha$  die  $x$ -Achse von  $IS$  in Richtung von  $\vec{v}$  gedreht, anschließend wird die spezielle Lorentztransformation  $\Lambda(v)$  mit  $v = |\vec{v}|$  in die neue  $x$ -Richtung durchgeführt, und schließlich wird die Drehung mit Hilfe der Matrix  $\alpha^T$  wieder rückgängig gemacht.

Zeigen Sie, dass diese Abfolge von Transformationen auf das folgende Ergebnis führt:

$$\Lambda(\vec{v}) = \Lambda(\alpha^T)\Lambda(v)\Lambda(\alpha) = \begin{pmatrix} \gamma & -\gamma v_1/c & -\gamma v_2/c & -\gamma v_3/c \\ -\gamma v_1/c & l_{11} & l_{12} & l_{13} \\ -\gamma v_2/c & l_{21} & l_{22} & l_{23} \\ -\gamma v_3/c & l_{31} & l_{32} & l_{33} \end{pmatrix}$$

mit

$$\vec{v} = (v_1, v_2, v_3), \quad \gamma = \frac{1}{\sqrt{1 - v^2/c^2}}, \quad l_{ij} = \delta_{ij} + (\gamma - 1)\frac{v_i v_j}{v^2}, \quad \alpha^T \alpha = \mathbf{1}_3.$$

Hinweis: die Matrix  $\Lambda(\alpha)$  wurde in der Vorlesung angegeben. Beachten Sie, dass die Komponenten der Matrix  $\alpha$  gegeben sind durch  $\alpha_{ij} = \vec{e}'_i \cdot \vec{e}_j$ .

(6 Punkte)

### Aufgabe 17: Transformationsverhalten

Gegeben sei die nicht-indizierte Größe

$$\alpha = \sum_{i=1}^3 x_i,$$

wobei  $x_i$  die  $i$ -te Koordinate eines Punktes in  $\mathbb{R}^3$  bezeichnet. In dieser Aufgabe sollen Sie zunächst zeigen, dass sich  $\alpha$  unter orthogonalen Transformationen *nicht* wie ein Tensor 0-ter Stufe transformiert. Gehen Sie dazu wie folgt vor:

- Wählen Sie einen geeigneten Punkt  $x \in \mathbb{R}^3$  aus und skizzieren Sie diesen in einem Koordinatensystem. Drehen Sie dieses Koordinatensystem um  $\frac{\pi}{4}$  um die  $y$ -Achse. Geben Sie die Koordinaten von  $x$  sowohl im alten als auch neuen Koordinatensystem an und berechnen Sie jeweils  $\alpha$ . Interpretieren Sie das Ergebnis geometrisch.
- Zeigen Sie nun, dass eine orthogonale Transformation  $D$  mit

$$D : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3, \quad x'_i = \sum_{k=1}^3 d_{ik} x_k, \quad i = 1, 2, 3$$

$\alpha$  im allgemeinen nicht invariant lässt. Wählen Sie dazu eine geeignete Transformation  $D$ , z.B. wie in a).

- Wie transformiert die nicht-indizierte Größe

$$\beta = - \sum_{i=1}^3 x_i x_i$$

unter orthogonalen Transformationen?

(4 Punkte)