

12. Kovariante Formulierung der E. dynamik

12.1. Raum-Zeit-Begriff und Lorentz-Transformation

Bezugssystem: Koordinatensystem zur Bestimmung der räumlichen Lage \vec{r} eines Teilchens, zusammen mit Uhr für Zeit t .
 \rightarrow Ort und Zeit sind relativ (abh. von Bezugssystem)

Inertialsystem: Bezugssystem, in dem ein sich frei bewegender Körper (d.h. auf den keine äußeren Kräfte wirken) eine konstante Geschwindigkeit besitzt. *Wenn sich*

Relativitätsprinzip: Naturgesetze gelten in jedem Inertialsystem in derselben Form. (Invarianz, „Kovarianz“)

a) Galilei: Rel. Prinzip + instantane Ausbreitung von Wirkungen
 (Kräfte hängen nur von ^{aktueller} Lage der Teilchen ab)
 Transformation von Inertialsystem K nach I. System K'

(Galilei-Transf.):

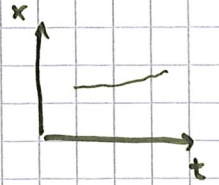
$$\begin{aligned} \vec{r}' &= \vec{r} - \vec{v}t \\ t' &= t \end{aligned}$$

Relative Geschw.

b) Einstein: Rel. Prinzip + Ausbreitung aller Wirkungen mit ^{Lichtgeschw.} c .
 $\rightarrow c$ hat in allen Inertialsystemen denselben Wert!
 \rightarrow Lorentz-Transf. (u.a. Zeit nicht absolut)
 (wird in folgenden abgeleitet)

Vierdimensionaler Raum aus \vec{r}, t : $(\underbrace{ct}_{x^0}, \underbrace{x^1}_{x^1}, \underbrace{y^2}_{x^2}, \underbrace{z^3}_{x^3}) = x^i$ (Viervektor)
 (Minkowski-Raum)

In diesem Raum ist ein Ereignis ein Punkt,
 ein Teilchen (Teilchenbahn) entspricht einer Linie („Weltlinie“).



In diesem Raum werden Abstände Δs (zwischen Ereignissen)
 definiert nach

$$\Delta s^2 = c^2 \Delta t^2 - \Delta x^2 - \Delta y^2 - \Delta z^2$$

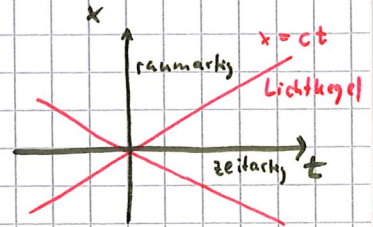
bzw. $\Delta s^2 = g_{\mu\nu} \Delta x^\mu \Delta x^\nu$

$$g_{\mu\nu} = \begin{pmatrix} 1 & & & \\ & -1 & & \\ & & -1 & \\ & & & -1 \end{pmatrix}$$

(Summation über doppelte Indizes implizit: $\sum_{\mu\nu}$)

Metrischer Fundamentaltensor
 (Minkowski-Metrik)

Für Lichtausbreitung gilt $\Delta s = 0$.
 (in allen Inertialsystemen!)

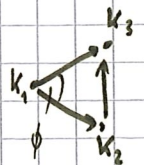


Wir betrachten jetzt 2 Inertialsysteme K, K' , die sich mit konstanter
 Geschwindigkeit v relativ zueinander bewegen, und 2 Ereignisse mit infinitesimalen
 Abstand ds, ds' . Wir wollen beweisen, dass Lorentz-Transform $ds = ds'$
 bedeutet.

Konstanz von c $\rightarrow ds^2 = 0 \leftrightarrow ds'^2 = 0 \rightarrow ds^2 = a ds'^2$
 (Abst.maß linear sein)

Homogenität & Isotropie des Raums $\rightarrow a = a(|\vec{v}|)$

3 Inertialsysteme K_1, K_2, K_3 :
 $ds_1^2 = a(v_{12}) ds_2^2$
 $ds_2^2 = a(v_{23}) ds_3^2$
 $ds_3^2 = a(v_{31}) ds_1^2$



$\rightarrow a(v_{23}) = a(v_{13}) / a(v_{12})$. v_{23} muß aber von v_{12}, v_{13} und dem
 Winkel ϕ abhängen (der aber nicht eingeht darf). $\rightarrow \underline{a = 1}$ g.z.d.

$s = s'$ 4er-Abstand ist invariant unter Lorentz-Transform.

Zeitartige Abstände $\Delta s_{12}^2 > 0$

Für 2 Ereignisse mit zeitartigem Abstand, $\Delta s_{12}^2 > 0$, existiert Inertialsystem K' , in dem beide Ereignisse am gleichen Ort stattfinden:

$$(c \Delta t')^2 = (c \Delta t)^2 - \Delta \vec{r}^2, \quad (\Delta \vec{r}')^2 = 0$$

Raumartige Abstände $\Delta s_{12}^2 < 0$

Für 2 Ereignisse mit raumartigem Abstand, $\Delta s_{12}^2 < 0$, existiert K' , in dem beide Ereignisse gleichzeitig sind. (!) (\rightarrow Relativität der Gleichzeitigkeit)

$$-\Delta \vec{r}'^2 = (c \Delta t)^2 - (\Delta \vec{r})^2, \quad (c \Delta t')^2 = 0$$

Da Δs^2 Invariante ist, ist Unterteilung in raum- und zeitartige Abstände absolut (!).

Eigenzeit (eines Beobachters oder Teilchens)

Zeit, die von Uhr angezeigt wird, die sich mit Gegenstand mitbewegt. (Gegenstand kann sich dabei beliebig bewegen.)

Uhr mit \wedge Koordinatensystem K' definiert momentanes Inertialsystem fest verbundenem.

Vergleiche Zeit dt in bel. BZ mit Eigenzeit $dt_E (= dt')$:

$$ds^2 = c^2 dt^2 - d\vec{r}^2 = c dt_E^2 - 0 \quad (d\vec{r}'^2 = 0)$$

$$dt_E^2 = dt^2 \left(1 - \frac{1}{c^2} \left(\frac{d\vec{r}}{dt} \right)^2 \right) = dt^2 \left(1 - \frac{v^2}{c^2} \right)$$

$$\underline{dt} = \frac{dt_E}{\sqrt{1 - \frac{v^2}{c^2}}} \geq dt_E \quad \text{zeitdilatation}$$

Lorentz-Transformation:

Transformation der Koord (t, \vec{r}) eines Ereignisses in Inertialsystem K in die Koord (t', \vec{r}') desselben Ereignisses in K' . $[\vec{r}' = \vec{r}'(\vec{r}, t), t' = t'(\vec{r}, t)]$

Prämissen:

- Homogenität von Raum & Zeit \leadsto lineare Trafo
- Lichtgeschwindigkeit konstant $\leadsto ds^2$ invariant

Spezielles Fall: K' bewegt sich relativ zu K mit Geschwindigkeit v entlang der x -Achse. Also $\vec{v} \parallel \vec{e}_x \parallel \vec{e}_x'$. (Drehung des 3er-Koordsystems trivial.)

Ansatz:
(allg linear)

$$\begin{aligned} x' &= a(x - vt) \\ t' &= b(t + wx) \\ y' &= y, \quad z' = z \end{aligned}$$

- Bewegung des Ursprungs $x' = 0$ mit v in K : $\leadsto u = v = |\vec{v}|$
- -||- $x = 0$ mit $-v$ in K' : $\leadsto x' = -avt, t' = bt \leadsto a = b$
- $ds^2 \stackrel{!}{=} ds'^2 \leadsto c^2 dt^2 - dx^2 = a^2 c^2 (dt + w dx)^2 - a^2 (dx - v dt)^2$

Koeff vgl:

$$\left. \begin{aligned} dt^2: & c^2 \stackrel{!}{=} a^2 (c^2 - v^2) \\ dx^2: & -1 \stackrel{!}{=} a^2 (c^2 w^2 - 1) \end{aligned} \right\} \begin{aligned} 1 - \frac{v^2}{c^2} &= 1 - w^2 c^2 \leadsto w = \pm \frac{v}{c^2} \\ a &= \frac{1}{\sqrt{1 - \frac{v^2}{c^2}}} \end{aligned}$$

$dx dt: \quad 0 \stackrel{!}{=} 2a^2 c^2 w + 2a^2 v \leadsto w = -\frac{v}{c^2}$

\leadsto

$$\begin{aligned} x' &= \frac{x - vt}{\sqrt{1 - \frac{v^2}{c^2}}} & ; & & x &= \frac{x' + vt'}{\sqrt{1 - \frac{v^2}{c^2}}} \\ t' &= \frac{t - \frac{v}{c^2} x}{\sqrt{1 - \frac{v^2}{c^2}}} & ; & & t &= \frac{t' + \frac{v}{c^2} x'}{\sqrt{1 - \frac{v^2}{c^2}}} \\ y &= y', \quad z = z' \end{aligned}$$

Spezielle Lorentz-Transformation ($v < c$!)

$(v/c \rightarrow 0 \leadsto$ Galilei-Trafo)

**NICHT
KOMMUTATIV**

[Allg. Lorentz-Trafo: räumliche Drehung + spes. Lorentz-Trafo]

Aus Lorentz-Transformation folgt z.B.

Längenkontraktion

Objekt in K' in Ruhe, l_0 Ruhelänge

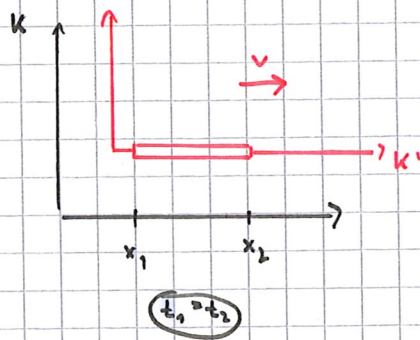
Wegen $x' = \frac{x - vt}{\sqrt{1 - v^2/c^2}}$ folgt mit $\Delta x' = l_0$, $\Delta t = 0$ in K : $l_0 = \frac{l}{\sqrt{1 - v^2/c^2}}$

$$\leadsto \underline{l = l_0 \sqrt{1 - \frac{v^2}{c^2}} < l_0}$$

Längenkontraktion

Achtung: Gleichzeitigkeit ist in K (dort wird Länge gemessen!)

(Fall „Objekt ruht in K' “ heißt: Koordinaten in K' sind Punkte des Objekts)



Transformation der Geschwindigkeit

$$dx' = \frac{dx - v dt}{\sqrt{1 - v^2/c^2}}, \quad dt' = \frac{dt - \frac{v}{c^2} dx}{\sqrt{1 - v^2/c^2}}$$

$$u_x' = \frac{dx'}{dt'} = \frac{dx - v dt}{dt - \frac{v}{c^2} dx} = \frac{u_x - v}{1 - \frac{v u_x}{c^2}}$$

$$u_y' = \frac{dy'}{dt'} = \frac{dy \sqrt{1 - v^2/c^2}}{dt - \frac{v}{c^2} dx} = \frac{u_y \sqrt{1 - v^2/c^2}}{1 - \frac{v u_x}{c^2}}$$

bes. vektoriell:

$$u_{||}' = \frac{u_{||} - v}{1 - \frac{v \cdot u_{||}}{c^2}}, \quad u_{\perp}' = \frac{u_{\perp} \sqrt{1 - v^2/c^2}}{1 - \frac{v \cdot u_{||}}{c^2}}$$

Beträge:

$$1 - \frac{u'^2}{c^2} = \left(1 - \frac{u^2}{c^2}\right) \frac{1 - v^2/c^2}{\left(1 - \frac{u \cdot v}{c^2}\right)^2}$$

Grenzfälle: $v/c \rightarrow 0, \quad u/c \rightarrow 0: \quad u_{||}' = u_{||} - v, \quad u_{\perp}' = u_{\perp}$

$$u = c \quad \leadsto \quad u' = c$$

$$v = c \quad \leadsto \quad u' = c$$

12.2. Viergrößen und Kovarianz

Dreidimensionaler Raum: $\vec{r} = (x, y, z)$ Komponenten transformieren sich bei Drehung, $\vec{r}' = U \vec{r}$, U Drehmatrix $|\det U| = \pm 1$
 Vektor $\vec{A} = (A_x, A_y, A_z)$ transformiert sich wie \vec{r} bei Drehung.
 Skalare $r^2 = x^2 + y^2 + z^2$, $\vec{A} \cdot \vec{B} = A_x B_x + A_y B_y + A_z B_z$ invariant bei Drehung.

Vierdimensionaler Raum: (im Prinzip analog, aber hier nicht-euklidisch wegen Abstandsdef.!)
Def. Minkowski

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

$$dx^M = (cdt, d\vec{r})$$

Die Transformationseigenschaften von x^M, dx^M sind bekannt: Lorentz-Transf. + Drehungen.

Explizit:

$$x^{0'} = \gamma (x^0 - \vec{\beta} \cdot \vec{x})$$

$$x^{i'} = \gamma (x^i - \beta x^0)$$

$$x^{4'} = x^4$$

$$\gamma = \frac{1}{\sqrt{1 - \beta^2}}$$

$$\vec{\beta} = \vec{v}/c, \beta = v/c$$

Def. Kontravarianter Vektor

$$A^M = (A^0, A^1, A^2, A^3)$$

transformiert sich wie x^M , d.h.

$$A^{M'} = \frac{\partial x^{M'}}{\partial x^N} A^N$$

Def. Kovarianter Vektor

$$A_\mu = (A_0, A_1, A_2, A_3)$$

mit

$$A'_\mu = \frac{\partial x^\nu}{\partial x'^\mu} A_\nu$$

Aus Transformationseigenschaften (s.v.) folgt

$$A_\nu = g_{\mu\nu} A^\mu, \quad g_{\mu\nu} = \begin{pmatrix} 1 & & & \\ & -1 & & \\ & & -1 & \\ & & & -1 \end{pmatrix}$$

metrischer Tensor

Def. Skalarprodukt

$$A \cdot B = A_\mu B^\mu = g_{\mu\nu} A^\mu B^\nu = A^\mu B_\mu$$

ist invariant unter Lorentz-Transf. wegen

Lorentz-Skalar

$$A' \cdot B' = \frac{\partial x^\nu}{\partial x'^\mu} \frac{\partial x'^\mu}{\partial x^\alpha} A_\nu B'^\alpha = \frac{\partial x^\nu}{\partial x^\alpha} A_\nu B'^\alpha = A_\nu B^\alpha = A \cdot B$$

Indexkontraktionen mit g :

$$g^{\mu\nu} = g_{\mu\nu} = \begin{pmatrix} 1 & & & \\ & -1 & & \\ & & -1 & \\ & & & -1 \end{pmatrix}, \quad g_{\mu\nu} g^{\nu\lambda} = \delta_{\mu}^{\lambda}$$

$$ds^2 = g_{\mu\nu} dx^{\mu} dx^{\nu} = dx_{\nu} dx^{\nu} \quad (x_{\nu} = g_{\mu\nu} x^{\mu})$$

$$A^{\mu} = g^{\mu\nu} A_{\nu} \quad (x^{\mu} = g^{\mu\nu} x_{\nu})$$

Tensoren:

kontravariant $F^{\mu\nu}$, kovariant $F_{\mu\nu}$, gemischt F^{μ}_{ν} (z.B. $F^{\mu\nu} = A^{\mu} A^{\nu}$ dyadisches Produkt, transformiert sich wie $x^{\mu} x^{\nu}$)

$$F^{\mu\nu} = g^{\mu\alpha} g^{\nu\beta} F_{\alpha\beta} \quad \text{etc.}$$

Ableitung:

Wie transformiert sich $\frac{\partial}{\partial x^{\alpha}}$? $\frac{\partial}{\partial x^{\alpha}} = \frac{\partial x^{\beta}}{\partial x^{\alpha}} \frac{\partial}{\partial x^{\beta}}$

↪ Differenzieren nach kontravarianten Koord. liefert kovariante Vektor!

$$\partial^{\alpha} \equiv \frac{\partial}{\partial x_{\alpha}} = \left(\frac{\partial}{\partial x^0}, -\vec{\nabla} \right)$$

$$\partial_{\alpha} \equiv \frac{\partial}{\partial x^{\alpha}} = \left(\frac{\partial}{\partial x^0}, \vec{\nabla} \right)$$

Divergenz ist invariant:

$$\partial_{\alpha} A^{\alpha} = \partial^{\alpha} A_{\alpha} = \frac{\partial A^0}{\partial x^0} + \text{div } \vec{A} \quad (\text{nicht "-!"})$$

Wellenop ist invariant:

$$\partial_{\alpha} \partial^{\alpha} = \partial^{\alpha} \partial_{\alpha} = \square = \left(\frac{\partial}{\partial x^0} \right)^2 - \vec{\nabla}^2$$

(*)

Bemerkung:

Manche Bücher benutzen alternative 4er-Schreibweise:

$$x^{\mu} = (\vec{r}, ict) = x_{\mu}$$

$$dx^2 = \sum_i dx^{\mu 2} = \vec{r}^2 - c^2 t^2$$

Äquivalent, aber schlecht verallgemeinerbar (z.B. für ART)

(*)

Einsteinsches Relativitätsprinzip: (Gleichungen invariant unter Lorentztransf.)

↔ Gleichungen zwischen Viergrößen (mit gleichen Transformations-eigenschaften)

$$(\text{z.B. } A^{\mu} = B^{\mu} \Leftrightarrow A'^{\mu} = B'^{\mu})$$

Matrixschreibweise der Lorentz-Transformation:

$$x'^{\mu} = \Omega^{\mu}_{\nu} x^{\nu} \quad , \quad \Omega^{\mu}_{\nu} = \frac{\partial x'^{\mu}}{\partial x^{\nu}}$$

Spezielle Lorentz-Transformation von osen:

$$\Omega^{\mu}_{\nu} = \begin{pmatrix} \gamma & -\beta\gamma & 0 & 0 \\ -\beta\gamma & \gamma & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \quad , \quad \beta = v/c, \quad \gamma = \frac{1}{\sqrt{1-\beta^2}}$$

Mit beliebiger \vec{v} -Richtung, aber ohne Drehung:

$$\Omega^{\mu}_{\nu} = \begin{pmatrix} \gamma & -\gamma\beta_1 & -\gamma\beta_2 & -\gamma\beta_3 \\ -\gamma\beta_1 & 1 + (\gamma-1)\frac{\beta_1^2}{\beta^2} & (\gamma-1)\frac{\beta_1\beta_2}{\beta^2} & (\gamma-1)\frac{\beta_1\beta_3}{\beta^2} \\ -\gamma\beta_2 & (\gamma-1)\frac{\beta_1\beta_2}{\beta^2} & 1 + (\gamma-1)\frac{\beta_2^2}{\beta^2} & (\gamma-1)\frac{\beta_2\beta_3}{\beta^2} \\ -\gamma\beta_3 & (\gamma-1)\frac{\beta_1\beta_3}{\beta^2} & (\gamma-1)\frac{\beta_2\beta_3}{\beta^2} & 1 + (\gamma-1)\frac{\beta_3^2}{\beta^2} \end{pmatrix} \quad \begin{array}{l} \text{"Lorentz-} \\ \text{Boost"} \\ (\det \Omega = +1) \end{array}$$

Allg. Lorentz-Transformation: Kombination von Boost mit Drehungen im 3-dim. Ortsraum.

Lorentz-Gruppe hat 6 Generatoren: 3x Boost, 3x Drehungen

12.3. Relativistische Mechanik (kurz)

Zeitableitungen von Vierervektoren (Ort \rightarrow Geschwindigkeit; Impuls \rightarrow Kraft)

müssen mit invariantes Eigenzeit t_E gebildet werden! $\frac{d}{dt_E} = \frac{1}{\sqrt{1-v^2/c^2}} \frac{d}{dt} = \gamma \frac{d}{dt}$

Vierergeschwindigkeit:
$$u^\mu = \frac{dx^\mu}{dt_E} = \frac{(cdt, d\vec{r})}{\frac{1}{c} \sqrt{c^2 dt^2 - d\vec{r}^2}} = \frac{(c, \vec{v})}{\sqrt{1-v^2/c^2}}$$

Test: $u^\mu u_\mu = \frac{c^2 - v^2}{1-v^2/c^2} = c^2$ invariant

Viererimpuls:

$$p^\mu = \frac{m_0 u^\mu}{\sqrt{1-v^2/c^2}} \quad m_0: \text{invariante Ruhemasse, Körpereigenschaft}$$

$$= \frac{m_0}{\sqrt{1-v^2/c^2}} (c, \vec{v})$$

Test: $p^\mu p_\mu = m_0^2 c^2$

Viererkraft:

$$F^\mu = \frac{dp^\mu}{dt_E}$$

Ortskomponenten: $\frac{1}{\sqrt{1-v^2/c^2}} \frac{d}{dt} \left(\frac{m_0 \vec{v}}{\sqrt{1-v^2/c^2}} \right) = \frac{1}{\sqrt{1-v^2/c^2}} \vec{K}$ (Newton $\frac{d}{dt} \vec{p} = \vec{K}$)

$$\leadsto F^\mu = \frac{(\frac{\vec{v} \cdot \vec{K}}{c}, \vec{K})}{\sqrt{1-v^2/c^2}}$$

wobei \vec{K} die übliche Kraft ist, und F^0 alles Invariant von $u_\mu F^\mu$ folgt.

Energie:

Nullkomponente von $F^\mu = \frac{dp^\mu}{dt_E}$

liefert $\frac{d}{dt} \frac{m_0 c^2}{\sqrt{1-v^2/c^2}} = \vec{v} \cdot \vec{K}$ (Leistung!).

$$\leadsto E = \frac{m_0 c^2}{\sqrt{1-v^2/c^2}} = m c^2$$

mit geschwindigkeitsabhängiger

Masse $m(\vec{v}) = \frac{m_0}{\sqrt{1-v^2/c^2}}$

$$\leadsto p^\mu = \left(\frac{E}{c}, \vec{p} \right) \quad (\vec{p} = \gamma m_0 \vec{v})$$

$$p^\mu p_\mu = \frac{E^2}{c^2} - \vec{p}^2 = m_0^2 c^2$$

$$\leadsto E^2 = (m_0 c^2)^2 + (pc)^2$$

$v/c \ll 1: E = m_0 c^2 \sqrt{1 + \frac{p^2}{(m_0 c)^2}} \approx m_0 c^2 + \frac{1}{2} \frac{p^2}{m_0}$

$v=c: \text{Ans } E = \frac{m_0 c^2}{\sqrt{1-v^2/c^2}} \text{ und } E \rightarrow \infty \text{ (setzt } m_0=0. \leadsto E=pc.$

12.4. Vierdimensionale Elektrodynamik

Kontinuitätsgleichung

$$\dot{\rho} + \text{div } \vec{j} = 0$$

Vierestromdichte

$$\underline{j}^\mu = (\rho c, \vec{j})$$

kontin. $\partial_\mu \underline{j}^\mu = 0$

Bsp. Konvektionsstrom

$$\vec{j} = \rho \vec{v}$$

$$\underline{j}^\mu = \rho (c, \vec{v}) = \underbrace{\rho}_{\rho_0} \underbrace{\sqrt{1-v^2/c^2}}_{\gamma} \frac{(c, \vec{v})}{\sqrt{1-v^2/c^2}} = \rho_0 \underline{u}^\mu$$

Plausibel:

$$dQ = \rho dV$$

$$dV = dx dy dz = dx_0 \sqrt{1-v^2/c^2} dy dz$$

(invariante Ruheladungsdichte)

$$\sim dQ = \rho dV = \frac{\rho_0}{\gamma} \gamma dV_0 = \rho_0 dV_0$$

Elementarteilchen - Experimente!

Q invariant
ρ transformiert sich

Lorentzkraft

$$\vec{K} = q \left(\frac{c \vec{m}}{c} + \vec{v} \times \vec{B} \right)$$

4dim

$$\underline{F}^\mu = q \underline{F}^{\mu\nu} u_\nu$$

(F^{μν} = Feldstärke tensor)

$$\underline{F}^\mu = \left(\frac{\vec{K} \cdot \vec{v}}{c}, \vec{K} \right), \quad u_\nu = \frac{(c, -\vec{v})}{\gamma}$$

Die Komponenten von F^{μν} erhält man durch Wolff vgl.

Feldstärke tensor

(Achtung: Jackson III inkonsistent mit c)

$$F^{\alpha\beta} = \begin{pmatrix} 0 & -E_1/c & -E_2/c & -E_3/c \\ +E_1/c & 0 & -B_3 & +B_2 \\ +E_2/c & +B_3 & 0 & -B_1 \\ +E_3/c & -B_2 & +B_1 & 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 & -\vec{E}/c \\ \vec{E}/c & \vec{H} \times \vec{B} \end{pmatrix}$$

$$\begin{aligned} (\vec{H} \times \vec{B})_{ki} &= \epsilon_{ijk} (\vec{H} \times \vec{B})_j \\ &= (\vec{E}_k \times \vec{B})_i \\ &= -(\vec{E}_k \times \vec{E}_i)_j \end{aligned}$$

$$\underline{F}_{\alpha\beta} = \begin{pmatrix} 0 & \vec{E}/c \\ -\vec{E}/c & \vec{H} \times \vec{B} \end{pmatrix}$$

Inhomogene Maxwell-Gl.

$$\left. \begin{aligned} \mu_0 \epsilon_0 \operatorname{div} \vec{E} &= \mu_0 \rho \\ \operatorname{rot} \vec{B} - \mu_0 \epsilon_0 \dot{\vec{E}} &= \mu_0 \vec{j} \end{aligned} \right\} \mu_0 \vec{j}^{\mu}$$

↪ $\partial_{\mu} F^{\mu\nu} = \mu_0 j^{\nu}$

Test: $\partial_0 F^{00} + \partial_n F^{n0} = \mu_0 \rho c$
 $\frac{\partial}{\partial t} \frac{\vec{E}}{c} = \mu_0 \rho c$

$$\partial_0 F^{0e} + \partial_n F^{ne} = \mu_0 j^e$$

$$\frac{\partial}{\partial t} \frac{\vec{E}}{c} + \underbrace{\frac{\partial}{\partial t} (\vec{A} \times \vec{B})}_{\operatorname{rot} \vec{B}} = \mu_0 \vec{j}$$

Homogene Maxwell-Gl.

$$\operatorname{div} \vec{B} = 0$$

$$\operatorname{rot} \vec{E} + \dot{\vec{B}} = 0$$

↪ $\partial_{\lambda} F_{\lambda\mu} + \partial_{\mu} F_{\lambda\lambda} + \partial_{\lambda} F_{\mu\lambda} = 0$

Achtung: Tensor 3. Stufe

Test: $\chi_{\lambda\mu} = 123 \quad -\operatorname{div} \vec{B} = 0$
 $\chi_{\lambda\mu} = \begin{matrix} 023 \\ 031 \\ 012 \end{matrix} \quad \operatorname{rot} \vec{E} = -\dot{\vec{B}}$

$\chi=1 \quad \rightsquigarrow 0=0$

(* Blatt 13-12)

Vierpotentiale:

$$\vec{B} = \operatorname{rot} \vec{A}, \quad \vec{E} = -\operatorname{grad} \varphi - \dot{\vec{A}}$$

$$\underline{A^{\mu} = (\varphi/c, \vec{A})}, \quad \underline{A_{\mu} = (\varphi/c, -\vec{A})}$$

$$F^{\mu\nu} = \partial^{\mu} A^{\nu} - \partial^{\nu} A^{\mu}$$

$$F_{\mu\nu} = \partial_{\mu} A_{\nu} - \partial_{\nu} A_{\mu}$$

↪ $\square A^{\mu} = \mu_0 j^{\mu}, \quad \text{Lorentz-Eichung } \partial_{\mu} A^{\mu} = 0$
 $(\operatorname{div} \vec{A} + \frac{1}{c^2} \frac{\partial \varphi}{\partial t} = 0)$

Manchmal benutzt man den dualen Feldstärke tensor:

$$F^{\alpha\beta} = \begin{pmatrix} 0 & -b_1 & -b_2 & -b_3 \\ b_1 & 0 & E_3/c & -E_2/c \\ b_2 & -E_3/c & 0 & E_1/c \\ b_3 & E_2/c & -E_1/c & 0 \end{pmatrix}$$

$$= \frac{1}{2} \varepsilon^{\alpha\beta\gamma\delta} F_{\gamma\delta}$$

$$\varepsilon^{\alpha\beta\gamma\delta} = \begin{cases} +1 & \text{für } \alpha\beta\gamma\delta = 0123 \text{ oder gerade Permutation} \\ -1 & \text{ungerade Permutation} \\ 0 & \text{sonst} \end{cases}$$

Dann lauten homogene Maxwell - Gln:

$$\underline{\partial_\alpha F^{\alpha\beta} = 0}$$

12.5. Transformation des el. mag. Feldes

Lorentz-Trafo $\Omega^\mu_\nu = \begin{pmatrix} \gamma & -\beta\gamma & 0 & 0 \\ -\beta\gamma & \gamma & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$

Vektor-Trafo: $A'^\mu = \Omega^\mu_\alpha A^\alpha$

Tensor-Trafo: $F'^{\mu\nu} = \Omega^\mu_\alpha \Omega^\nu_\lambda F^{\alpha\lambda}$

Einsetzen ergibt:

$$\begin{aligned} E'_\parallel &= E_\parallel & B'_\parallel &= B_\parallel \\ E'_\perp &= \frac{E_\perp + \vec{v} \times \vec{B}}{\sqrt{1 - v^2/c^2}} & B'_\perp &= \frac{B_\perp - \vec{v} \times \vec{E}/c^2}{\sqrt{1 - v^2/c^2}} \end{aligned}$$

Nicht-Rel. Grenzfall: $v/c \rightarrow 0$

$$E'_\parallel = E_\parallel, \quad \vec{E}'_\perp = \vec{E}_\perp + \vec{v} \times \vec{B} \quad \rightarrow \quad \vec{E}'_\parallel = \vec{E}_\parallel + \vec{v} \times \vec{B}$$

$$B'_\parallel = B_\parallel, \quad B'_\perp = B_\perp \quad \rightarrow \quad \vec{B}' = \vec{B}$$

Relat. Korrektur: $\vec{B}' = \vec{B} - \frac{\vec{v} \times \vec{E}}{c^2}$

Alternative Ableitung:

$$\vec{k} = q (\vec{E} + \vec{u} \times \vec{B})$$

Trafo bekannt

$$\vec{k}' = q (\vec{E}' + \vec{u}' \times \vec{B}')$$

Trafo unbekannt

\rightarrow Koeff. vgl.

(Galilei: $\vec{k} = \vec{k}'$, $\vec{u}' = \vec{u} - \vec{v}$: $\vec{E}' + \vec{k}' \times \vec{B}' = \vec{E} + (\vec{u}' + \vec{v}) \times \vec{B}$)

$$\forall \vec{u}' : \vec{B}' = \vec{B} \quad \rightarrow \quad \vec{E}' = \vec{E} + \vec{v} \times \vec{B}$$

Invarianten: $\frac{1}{2} F^{\mu\nu} F_{\mu\nu} = B^2 - E^2/c^2$

$$\frac{1}{8} F^{\mu\nu} F^{\alpha\lambda} \epsilon_{\mu\nu\alpha\lambda} = \frac{\vec{E} \cdot \vec{B}}{c}$$

Potential einer ^{gleichförmig} bewegten Punktladung:

Ruhe-system $\phi' = \frac{1}{4\pi\epsilon_0} \frac{q}{r'}$, $\vec{A}' = 0$

Da $A^\mu = (\phi'/c, \vec{A}')$ ein Vierervektor ist \rightarrow Lorentz-Transf. mit $(-v)$:

Bewegtes St: $\phi(\vec{r}, t) = \gamma \phi'$, $\vec{A} = -\gamma \beta \phi'/c$ $\beta = -\frac{v}{c}$

Transf. der Koordinaten \leadsto :

$$\phi(\vec{r}, t) = \frac{q}{4\pi\epsilon_0} \frac{\gamma}{\left((x-vt)^2 + y^2 + z^2\right)^{3/2}}$$

$$\vec{A}(\vec{r}, t) = \frac{\mu_0 q \vec{v}}{4\pi} \frac{\gamma}{\left((x-vt)^2 + y^2 + z^2\right)^{3/2}}$$

(Spezialfall von Liénard-Wiechert aus Kap 8.7.)

12.6. Lorentz-Kraft-Dichte

Lorentz-Kraft $\vec{k} = Q (\vec{E} + \vec{v} \times \vec{B}) \quad \leadsto \underline{F^\mu = Q u_\nu F^{\mu\nu}}$

-||- Kraft-Dichte $\vec{f} = \rho \vec{E} + \vec{j} \times \vec{B} \quad \leadsto \underline{f^\mu = j_\nu F^{\mu\nu}}$

($j^\mu = \rho_0 u^\mu$; Q, ρ_0 invariant!)

Test: ($k=1,2,3$)

$$f^k = j_0 F^{k0} + j_e F^{ke} = j_0 F^{k0} - j_e F^{ek} \quad (j_e = -\vec{j})$$

$$\vec{f} = \rho c \frac{\vec{E}}{c} + \vec{j} (\vec{1} \times \vec{B}) = \rho \vec{E} + \vec{j} \times \vec{B}$$

$$f^0 = j_0 F^{00} + j_e F^{0e} = \frac{\vec{j} \cdot \vec{E}}{c} = -\frac{\vec{j} \cdot \vec{E}}{c}$$

Energiedichte für elmag Energie
($\vec{j} \cdot \vec{E} \rightarrow$ Joulesche Wärme)

$$\underline{f^\mu = \left(\frac{\vec{j} \cdot \vec{E}}{c}, \vec{f} \right) = \left(-\frac{\vec{j} \cdot \vec{E}}{c}, \vec{f} \right)} \quad (\text{vgl. } F^\mu = \left(\frac{\vec{k} \cdot \vec{v}}{c}, \vec{k} \right))$$

Bem. f^μ hat kein Faktor $\frac{1}{\sqrt{\gamma}}$, da durch invariables Volumenelement dividiert wird:

$$f^\mu = \frac{dF^\mu}{dV_0} = \frac{dF^\mu}{dV} \cdot \sqrt{1 - v^2/c^2}, \quad \vec{f} = \frac{d\vec{k}}{dV}$$

12.7. Energie - Impuls - Tensor

Wir wissen:

$$\dot{w} + \text{div } \vec{S}_p = v = -\vec{j} \cdot \vec{E}$$

$$\dot{\vec{g}} + \text{div } \vec{T} = -\vec{f}$$

Zusammenfassen in 4er-Gleichung:

$$\partial_\nu T^{\mu\nu} = -f^\mu$$

mit

$$T^{\mu\nu} = \begin{pmatrix} w & | & \vec{S}_p/c \\ \hline -\vec{g}/c & | & \vec{T} \end{pmatrix}$$

(Allgemein für alle Feldtheorien
(z.B. Kontinuumsmechanik): Energie- und
Impulserhaltung in Tensorgleichung)

Aus bekannten Transformationseigenschaften von $T^{\mu\nu}$ (Vierertensor) folgen Trafo von w, \vec{T}, \vec{S}_p .

Zusammenhang mit Feldern:

$$w = \frac{\epsilon_0}{2} \vec{E}^2 + \frac{1}{2\mu_0} \vec{B}^2, \quad \vec{S}_p = \frac{\vec{E} \times \vec{B}}{\mu_0}$$

$\leadsto T^{\mu\nu}$ ist quadratisch in $F^{\mu\nu}$.

Wie kann man aus $F^{\mu\nu}$ & $F^{\kappa\lambda}$ einen zweistufigen Tensor bauen?

$$\left\langle \begin{array}{l} F^{\mu\kappa} F_{\kappa\nu} \\ g^{\mu\nu} F^{\kappa\lambda} F_{\kappa\lambda} \end{array} \right.$$

Ansatz: $T^{\mu\nu} = \alpha F^{\mu\kappa} F_{\kappa\nu} + \beta F^{\kappa\lambda} F_{\kappa\lambda} g^{\mu\nu}$

Explizit vergleichen $\leadsto \alpha = 1/\mu_0, \beta = 1/4\mu_0$

$$\leadsto T^{\mu\nu} = \frac{1}{\mu_0} \left(F^{\mu\kappa} F_{\kappa\nu} + \frac{1}{4} g^{\mu\nu} F^{\kappa\lambda} F_{\kappa\lambda} \right)$$

$T^{\mu\nu}$ ist symmetrisch: $T_1^{\nu\mu} = F^{\nu\kappa} F_{\kappa\mu} = F_{\kappa\mu}^{\nu} F^{\kappa\mu} = (-F^{\mu\kappa})(-F_{\kappa\nu}) = T_1^{\mu\nu}$

$\leadsto \vec{g} \cdot c = \vec{S}_p/c$

$$T_{xy} = T_{yx} \quad (\text{Drehimpuls-Erhaltung})$$

Bemerkung:

Mechanik	$T_m^{\mu\nu}$	\leadsto	$\partial_\nu T_m^{\mu\nu} = f^\mu$
E.dyn	$T_{elm}^{\mu\nu}$	\leadsto	$\partial_\nu T_{elm}^{\mu\nu} = -f^\mu$

$\leadsto T^{\mu\nu} = T_m^{\mu\nu} + T_{elm}^{\mu\nu}$

$$\partial_\nu T^{\mu\nu} = 0$$

Globale Energie- & Impulserhaltung