

Übungsblatt 4

Relativitätstheorie II

Sommersemester 2015

Fakultät für Physik, Universität Stuttgart

Prof. Dr. R. Hilfer

Aufgabe 1 (Votieraufgabe)

3 Punkte

Es sei M eine Raumzeit und $p \in M$.

1. Erklären Sie, warum ein zukunftsweisender zeitartiger Tangentialvektor $x \in T_p M$ mit $g(x, x) = 1$ einen momentanen Beobachter im Punkt p repräsentiert.
2. Die Relativgeschwindigkeit zweier Beobachter x, z sei definiert als der raumartige Tangentialvektor $v \in x^\perp$, der durch $z = \lambda(x + v)$ mit $\lambda > 0$ eindeutig bestimmt ist. (Dabei ist x^\perp der Raum aus Aufgabe 4.1.)

Zeigen Sie, dass die Relativgeschwindigkeit von x und z gerade

$$v = \frac{z}{g(x, z)} - x \quad (1)$$

beträgt.

3. Zeigen Sie, dass in der Relativitätstheorie alle Relativgeschwindigkeiten kleiner als die Lichtgeschwindigkeit sind, d.h. dass

$$-1 < g(v, v) \leq 0 \quad (2)$$

gilt.

Aufgabe 2 (Votieraufgabe)

4 Punkte

Beweisen Sie, analog zu den Gleichungen (5.3.2) – (5.3.4), einen Ausdruck für die kovariante Ableitung $\nabla_i T_{k_1 \dots k_q}^{j_1 \dots j_p}$ eines (p, q) -Tensors.

Bitte wenden!

Aufgabe 3 (Hausaufgabe)

8 Punkte

Sei $z(\tau)$, $\tau \in \mathbb{R}$, die nach der Eigenzeit τ parametrisierte Trajektorie eines Beobachters im zweidimensionalen Lorentzraum $\mathbb{R}^{1,1}$ mit metrischem Tensor $g = \text{diag}(1, -1)$ (bezüglich dem Koordinatensystem (x^0, x^1)). Der Geschwindigkeitsvektor $u(\tau) = \frac{d}{d\tau}z(\tau)$ erfüllt $g(u(\tau), u(\tau)) = 1$ für alle $\tau \in \mathbb{R}$ und ist zukunftsweisend.

Die *Radarkoordinaten* (y^0, y^1) des Beobachters werden wie folgt definiert:

$$y^0(p) := \frac{1}{2}(\tau^+(p) + \tau^-(p)), \quad y^1(p) := \frac{1}{2}(\tau^-(p) - \tau^+(p)), \quad \text{für alle } p \in \mathcal{R}. \quad (3)$$

Dabei definieren $\tau^\pm(p) \in \mathbb{R}$ als die Lösung der Gleichung $z(\tau^\pm(p)) \in \ell_p^\pm$, falls sie existiert. Dabei sind $\ell_p^\pm := \{p \in \mathbb{R}^{1,1} : p = (x^0, x^1) + (s, \pm s), s \in \mathbb{R}\}$ die Lichtstrahlen durch den Punkt $p \in \mathbb{R}^{1,1}$. Die Menge

$$\mathcal{R}_{z(\tau)} := \{p \in \mathbb{R}^{1,1} : \exists \tau \in \mathbb{R} : z(\tau) \in \ell_p^\pm\} \quad (4)$$

nennen wir die *Radarmenge* des Beobachters.

1. Zeigen sie, daß das Radarkoordinatensystem des Beobachters für beliebige Trajektorien $z(\tau)$ wohldefiniert ist (d.h. die Lösung der Gleichung $z(\tau) \in \ell_p^\pm$ ist eindeutig für $p \in \mathcal{R}_{z(\tau)}$). Geben sie eine Formel für die inverse Koordinatentransformation $x^\mu(y^\nu)$ als Funktion von \mathbb{R}^2 nach $\mathcal{R}_{z(\tau)}$ an. Was sind die (y^0, y^1) -Komponenten von $z(\tau)$ und $u(\tau)$?
2. Der Beobachter bewege sich auf der Trajektorie mit $x^0(z(\tau)) = a^{-1} \sinh(a\tau)$, $x^1(z(\tau)) = a^{-1} \cosh(a\tau)$, mit einer Konstanten $a > 0$. Berechnen sie die Radarmenge $\mathcal{R}_{z(\tau)}$ und die Radarkoordinaten $y^\mu(x^\nu)$. Zeigen sie, daß die inverse Funktion $x^\mu(y^\nu)$ gegeben ist durch

$$x^\mu(y^\mu) = \begin{pmatrix} x^0(y^0, y^1) \\ x^1(y^0, y^1) \end{pmatrix} = \frac{e^{ay^1}}{a} \begin{pmatrix} \sinh(ay^0) \\ \cosh(ay^0) \end{pmatrix}. \quad (5)$$

3. Berechnen sie die Komponenten $\tilde{g}_{\mu\nu}$, $\tilde{u}^\mu(\tau)$ des metrischen Tensors g und der Geschwindigkeit $u(\tau)$ bezüglich der Radarkoordinaten y^μ . Berechnen sie dazu die Funktionalmatrizen $\left(\frac{\partial x^\mu}{\partial y^\nu}(y^\alpha)\right)$ und $\left(\frac{\partial y^\mu}{\partial x^\nu}(y^\alpha)\right)$ aus (5). Geben sie eine anschauliche Interpretation der Formeln.
4. Berechnen sie alle Christoffelsymbole $\tilde{\Gamma}_{\mu\nu}^\eta$ in den Koordinaten (y^0, y^1) .

Hinweis: Veranschaulichen sie sich die Radarkoordinaten mit Hilfe eines Minkowskidiagramms.