

# L-Forminvarianz (L-Kovarianz) der Mx-L-Theorie

I: FG (abgeschlossenes System)

$$\text{div } \vec{E}(\vec{r}, t) = 4\pi \sum_{b=1}^N q_b \delta(\vec{r} - \vec{r}_b(t))$$

$$\text{div } \vec{B}(\vec{r}, t) = 0$$

$$\text{rot } \vec{E}(\vec{r}, t) = -\frac{1}{c} \frac{\partial \vec{B}(\vec{r}, t)}{\partial t}$$

$$\text{rot } \vec{B}(\vec{r}, t) = \frac{4\pi}{c} \sum_{b=1}^N q_b \vec{v}_b(t) \delta(\vec{r} - \vec{r}_b(t)) + \frac{1}{c} \frac{\partial \vec{E}(\vec{r}, t)}{\partial t}$$

KG + BG

$$\frac{d}{dt} \frac{m_a \vec{v}_a(t)}{\sqrt{1 - \frac{v_a^2(t)}{c^2}}} = q_a [\vec{E}(\vec{r}_a(t), t) + \frac{\vec{v}_a(t)}{c} \times \vec{B}(\vec{r}_a(t), t)]$$

$a = 1, 2, \dots, N$

$\vec{j}(\vec{r}, t)$

## 3 Transformationsgesetze

$$I: \vec{E}(\vec{r}, t), \vec{B}(\vec{r}, t) \longrightarrow I': \vec{E}'(\vec{r}', t'), \vec{B}'(\vec{r}', t')$$

Sodas diese Gleichungen forminvariant?

"JET-Methode"

Vierertensoren  
(Minkowskitensoren)

"Fußgänger-Methode"

LT einsetzen, Kettenregel,  
Terme umgruppieren...

Was tun wir?

Wien - Frankfurt im JET

S. H. Melcher (Standard-LT)

Frankfurt - Paris zu Fuß...

"JET-Methode": Viererskalare, Vierervektoren

11

"Erinnerung":

$$\underline{\underline{I}}: \underline{\underline{(x^\mu) = (\underline{x^0}, \underline{x^1}, \underline{x^2}, \underline{x^3}) = (ct, \vec{r})}}$$

steht für  $x, y, z$   
steht für  
 $dx, dy, dz$

$$(dx^\mu) \equiv (dx^0, dx^1, dx^2, dx^3) = (d(ct), d\vec{r})$$

$$\underline{\underline{I \rightarrow I'}}: \underline{\underline{LT}}$$
$$dx^\mu = L_\alpha^{\mu'} dx^\alpha - \ell^{\mu'} = (cdt, d\vec{r})$$

$$x^{\mu'} = L_\alpha^{\mu'} x^\alpha - \ell^{\mu'} \quad (\text{Summationsübereinkommen!})$$

$$dx^{\mu'} = L_\alpha^{\mu'} dx^\alpha$$

Prototyp eines Vierervektors  
("Verschiebungsvektor" im  
Minkowskiraum)

Teilchenbahn  $\vec{r}_a(t)$ ;  $\vec{v}_a(t) = \frac{d\vec{r}_a(t)}{dt}$

$$(dx_a^\mu) = (cdt, d\vec{r}_a)$$

---  $(ds)^2 = c^2 dt^2 - (d\vec{r})^2$   
= L-invariant

$$dt_a = \sqrt{1 - \frac{v_a^2(t)}{c^2}} dt = \frac{dt}{g(v_a(t))} = L\text{-Invariante,}$$

Eigenzeitdifferential  
von Teilchen  $a$

$$v_a^\mu = \frac{dx_a^\mu(\tau_a)}{d\tau_a}$$

"Vierergeschwindigkeit"  
von Teilchen  $a$

$$(v_a^\mu) = (g(v_a)c, g(v_a)\vec{v}_a) = g(v_a)(c, \vec{v}_a)$$

$$\uparrow \qquad \uparrow$$

$$(v_a^\mu) = (v_a^0, \vec{v}_a) \quad \text{mit } v_a^0 = g(v_a)c$$

$$\vec{v}_a = g(v_a)\vec{v}_a$$

$$d^4x := dx^0 dx^1 dx^2 dx^3 = d(ct) \underbrace{dx dy dz}_{d^3r} \\ = c dt d^3r$$

$$d^4x' = \underbrace{\frac{\partial(x^0', x^1', x^2', x^3')}{\partial(x^0, x^1, x^2, x^3)}}_{L_\alpha^{\mu'}} d^4x$$

Funktional-  
(Jacobi-)  
Determinante

$$\det \left( \underbrace{\frac{\partial x^\mu'}{\partial x^\alpha}}_{L_\alpha^{\mu'}} \right) = \det L = 1$$

Aufg. ① ("eigentliche"  
LT)

$$d^4x = d^4x' = L\text{-Invariante}$$

$$dQ_a = dQ'_a \quad L\text{-Invarianz  
(und strenge  
Additivität  
der Ladung)}$$

$$dQ_a = \rho_a(\vec{r}, t) d^3r = \rho'_a(\vec{r}', t') d^3r' = dQ'_a \\ = \text{Viererskalarfeld}$$

$$c \rho_a(\vec{r}, t) d^3r dx_a^\mu = \text{Vierervektorfeld}$$

L-Invariante

$$= \rho_a(\vec{r}, t) \underbrace{d^3r c dt}_{d^4x} \frac{dx_a^\mu}{dt} \Rightarrow$$

$d^4x = L\text{-Invariante}$

$$\rho_a(\vec{r}, t) \frac{dx_a^\mu}{dt} = \text{Vierervektorfeld}$$

$$= \rho_a(\vec{r}, t) \underbrace{\frac{d\tau_a}{dt}}_{\frac{1}{g(v_a)}} \underbrace{\frac{dx_a^\mu}{d\tau_a}}_{v_a^\mu}, \quad (v_a^\mu) = g(v_a)(c, \vec{v}_a)$$

I:  $(\rho_a \frac{dx_a^\mu}{dt}) = (c\rho_a, \vec{v}_a \rho_a) = (c\rho_a, \vec{j}_a)$

$= : (j_a^\mu)$  "Viererstromdichte"  
der Ladung  $a$

$\sum_{a=1}^N \dots$  gibt Gesamtdichten

$I \rightarrow I'$ :

$$(j^\mu) = (c\rho, \vec{j}) \quad \begin{matrix} \text{Gesamt-} \\ \text{"Viererstromdichte"} \end{matrix}$$

$$j^{\mu'}(\underbrace{x^0', x^1', x^2', x^3'}_{\vec{r}', t'}) = L_\alpha^{\mu'} j^\alpha(\underbrace{x^0, x^1, x^2, x^3}_{\vec{r}, t})$$

s. Seite 3-2

Kontinuitätsgleichung:

$$\frac{\partial \rho}{\partial t} + \text{div} \vec{j} = 0$$

Ladungserhaltung:  
"Naturgesetz",  
daher:

$$\frac{1}{c} \frac{\partial \rho}{\partial t}(c\rho) + \vec{\nabla} \cdot \vec{j} = 0$$

"Müsste sich als  
L-forminvariant  
(L-kovariant) erweisen."

## Beispiel: Standard-LT

$$x^{\mu'} = L_{\alpha}^{\mu'} x^{\alpha}$$

$$(x^{\mu}) = (\kappa t, \vec{r})$$

$$\kappa t' = g(V) \left( \kappa t - \frac{V}{c} x \right)$$

$$x' = g(V) \left( x - \frac{V}{c} \kappa t \right)$$

$$y' = y$$

$$z' = z$$

$$j^{\mu'}(x^0', x^1', x^2', x^3') = L_{\alpha}^{\mu'} j^{\alpha}(x^0, x^1, x^2, x^3)$$

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

$$\kappa \rho'(\vec{r}', t') = g(V) \left( \kappa \rho(\vec{r}, t) - \frac{V}{c} j_x(\vec{r}, t) \right)$$

$$j'_x(\vec{r}', t') = g(V) \left( j_x(\vec{r}, t) - \frac{V}{c} \kappa \rho(\vec{r}, t) \right)$$

$$j'_y(\vec{r}', t') = j_y(\vec{r}, t)$$

$$j'_z(\vec{r}', t') = j_z(\vec{r}, t)$$

Umkehrtransformation?  
"REVERSE TRANSFORM"

Kurzschreibweise:

$$\kappa \rho' = g(V) \left( \kappa \rho - \frac{V}{c} j_x \right)$$

$$j'_x = g(V) \left( j_x - \frac{V}{c} \kappa \rho \right)$$

$$j'_y = j_y$$

$$j'_z = j_z$$

Aufgabe 2

## Inneres Produkt von Vierervektoren:

$$\underline{a} : I : (a^\mu) = (\alpha^0, \vec{\alpha}) \quad ) \quad a^\mu = L_\alpha^\mu a^\alpha$$

$$I' : (a^{\mu'}) = (\alpha'^0, \vec{\alpha}') \quad \rightarrow \quad a^{\mu'} = L_\alpha^{\mu'} a^\alpha$$

b : analog

$$\underline{a} \cdot \underline{b} = \alpha^0 b^0 - \vec{\alpha} \cdot \vec{b} = \alpha'^0 b'^0 - \vec{\alpha}' \cdot \vec{b}' = L\text{-Invariante}$$

$$\text{Prototyp: } (ds)^2 := \underline{dx} \cdot \underline{dx} = (dx^0)^2 - (d\vec{r})^2$$

$$= c^2 dt^2 - (d\vec{r})^2 = L\text{-invariantes}$$

Wegelement

## Vierdimensionaler Gradienten-(Nabla-)Operator:

$$\underline{\partial} : I : (\partial^\mu) = (\partial^0, \vec{\partial}) = \left( \frac{1}{c} \frac{\partial}{\partial t}, -\vec{\nabla} \right)$$

Vierervektoroperator

$$I' : (\partial^{\mu'}) = (\partial'^0, \vec{\partial}') = \left( \frac{1}{c} \frac{\partial}{\partial t'}, -\vec{\nabla}' \right)$$

$$\rightarrow \partial^{\mu'} = L_\alpha^{\mu'} \partial^\alpha$$

Beachte:  $\partial^\mu \neq \frac{\partial}{\partial x^\mu}$  ( $\frac{\partial}{\partial x^\mu}$  wäre  $\partial_\mu$ !).

Kontinuitätsgleichung ----- "Dreierdivergenz"

$$0 = \frac{\partial \rho}{\partial t} + \cancel{\text{div} \vec{j}} = \frac{1}{c} \frac{\partial}{\partial t} (c\rho) + \vec{\nabla} \cdot \vec{j}$$

$$= \partial^0 j^0 - \vec{\partial} \cdot \vec{j} = \underline{\partial} \cdot \underline{j} \quad \text{----- "Viererdivergenz"}$$

$$\underline{\partial} \cdot \underline{j} = 0$$

$$I : \partial^0 j^0 - \vec{\partial} \cdot \vec{j} = 0$$

$$I' : \partial'^0 j'^0 - \vec{\partial}' \cdot \vec{j}' = 0 \quad \text{usw.}$$

offensichtlich L-kovariant (L-forminvariant)

d'Alembert-Operator (vierdim. Laplaceoperator,  
"dreidim. Laplace"    Quablaoperator, Wellenoperator):

$$\square = \frac{1}{c^2} \frac{\partial^2}{\partial t^2} - \Delta = \left( \frac{1}{c} \frac{\partial}{\partial t} \right)^2 - \vec{\nabla}^2 = (\partial^\circ)^2 - \vec{\partial}^2 = \underline{\partial} \cdot \underline{\partial}$$

"vierdim.  
Laplace"

$$\square = \underline{\partial} \cdot \underline{\partial}$$

L-invarianter Operator

### Feldgleichungen für die elm. Potentiale

$$1) \quad \underline{\square} \varphi = \frac{4\pi}{c} \kappa \rho = \frac{4\pi}{c} j^\circ \quad - L\text{-invariant}$$

$$2) \quad \underline{\square} \vec{A} = \frac{4\pi}{c} \vec{j} \quad \cdots (j^\mu) = (j^\circ, \vec{j}) = (\kappa \rho, \vec{j})$$

$$3) \quad \frac{1}{c} \frac{\partial}{\partial t} \varphi + \underbrace{\text{div} \vec{A}}_{-(-\vec{\nabla} \cdot \vec{A})} = \partial^\circ \varphi - \vec{\partial} \cdot \vec{A} = 0$$

1) + 2) dann und nur dann L-kovariant, falls

$$(A^\mu) = (A^\circ, \vec{A}) = (\varphi, \vec{A})$$

Vierervektorfeld  
elm. Vierer=  
potential

⇒ 3) Wird dann zu

$$\partial^\circ A^\circ - \vec{\partial} \cdot \vec{A} = \underline{\partial} \cdot \underline{A} = 0$$

( $\underline{\partial} \cdot \underline{\partial}$ )

1)  
2)

$$\square \underline{A} = \frac{4\pi}{c} \underline{j}$$

$$\underline{\partial} \cdot \underline{A} = 0$$

offensichtlich  
L-kovariante Form  
der FG für die  
elm. Potentiale

Damit sind wir mit dem JET in Frankfurt gelandet...

Nun der Fußmarsch nach Paris...

## Transformation der Potentiale und Feldstärken bei Bezugssystemwechsel:

$$A^{\mu'}(x^0', x^1', x^2', x^3') = L_{\alpha}^{\mu'} A^{\alpha}(x^0, x^1, x^2, x^3)$$

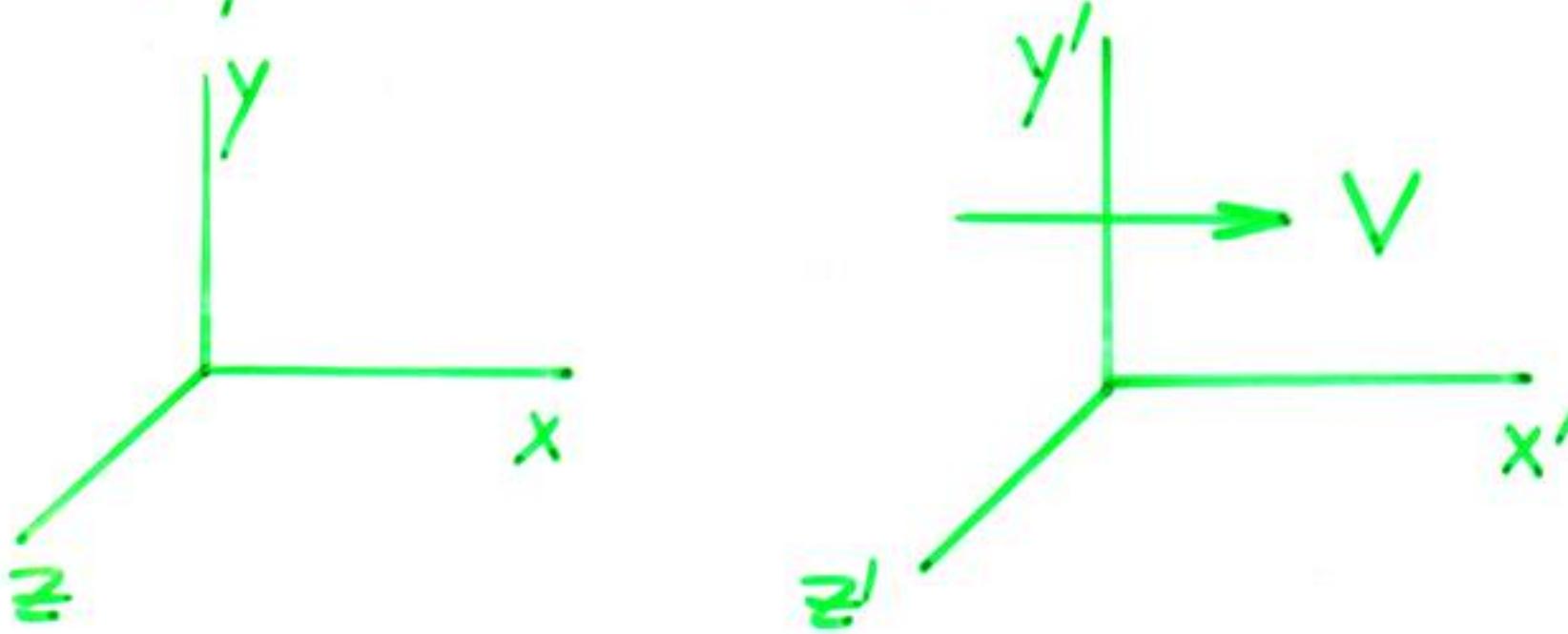
$$\vec{E}(\vec{r}, t) = -\text{grad} \varphi(\vec{r}, t) - \frac{1}{c} \frac{\partial \vec{A}(\vec{r}, t)}{\partial t}$$

$$\vec{B}(\vec{r}, t) = \text{rot} \vec{A}(\vec{r}, t)$$

$$\vec{E}'(\vec{r}', t') = -\text{grad}' \varphi'(\vec{r}', t') - \frac{1}{c} \frac{\partial \vec{A}'(\vec{r}', t')}{\partial t'}$$

$$\vec{B}'(\vec{r}', t') = \text{rot}' \vec{A}'(\vec{r}', t')$$

Speziell für Standard-LT:



$$x^{\mu'} = L_{\alpha}^{\mu'} x^{\alpha} - \underbrace{ct'}_0, \quad (L_{\alpha}^{\mu'}) = \begin{pmatrix} g(v) & -\frac{v}{c}g(v) & 0 & 0 \\ -\frac{v}{c}g(v) & g(v) & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

d.h.

$$ct' = g(v)(ct - \frac{v}{c}x)$$

$$x' = g(v)(x - \frac{v}{c}ct)$$

$$y' = y$$

$$z' = z$$

Wie ginge es mit Tensorrechnung (Minkowskitensoren) weiter?

$$F^{\mu\nu} := \partial^\mu A^\nu - \partial^\nu A^\mu \quad \text{el.m. Feldtensor *)}$$

$F^{\nu\mu} = -F^{\mu\nu}$ , d.h. 6 "wesentliche" Komponenten

$$(F^{\mu\nu}) = \begin{pmatrix} 0 & -E_x & -E_y & -E_z \\ E_x & 0 & -B_z & B_y \\ E_y & B_z & 0 & -B_x \\ E_z & -B_y & B_x & 0 \end{pmatrix} \quad \text{Gaußsches Maßsystem!}$$

$$\vec{E}(r,t), \vec{B}(r,t) \xrightarrow{LT} \vec{E}'(r',t'), \vec{B}'(r',t')$$

aus

$$F^{\mu' \nu'} = L_\alpha^{\mu'} L_\beta^{\nu'} F^{\alpha\beta}$$

Nächster Schritt:

Mx-Gln. als Vierertensorgleichungen (in denen  
heben Feldtensor nur Vierergradientenoperator,  
Viererstromdichte und  $c$  vorkommen können)  
anschreiben (s. Skriptum)

Das wäre die Weiterreise mit JET nach Paris...

\*) Vierertensorform von

$$\vec{E} = -\text{grad}\varphi - \frac{1}{c} \frac{\partial \vec{A}}{\partial t} \quad !$$

$$\vec{B} = \text{rot} \vec{A}$$



$$\varphi'(\vec{r}', t') = g(V) (\varphi(\vec{r}, t) - \frac{V}{c} A_x(\vec{r}, t))$$

$$A'_x(\vec{r}', t') = g(V) (A_x(\vec{r}, t) - \frac{V}{c} \varphi(\vec{r}, t))$$

$$A'_y(\vec{r}', t') = A_y(\vec{r}, t)$$

$$A'_z(\vec{r}', t') = A_z(\vec{r}, t)$$

Aufgabe ③

Umkehrtransformationen?

⇒ Standard-LT der elm. Feldstärken  $\vec{E}, \vec{B}$

$$E'_x = E_x$$

$$E'_y = g(V) (E_y - \frac{V}{c} B_z)$$

$$E'_z = g(V) (E_z + \frac{V}{c} B_y)$$

↑  
Argumente  
 $\vec{r}', t'$

↑  
Argumente  
 $\vec{r}, t$

$$B'_x = B_x$$

$$B'_y = g(V) (B_y + \frac{V}{c} E_z)$$

$$B'_z = g(V) (B_z - \frac{V}{c} E_y)$$

Umkehrtransformationen?

elm. Feld

Aufgabe ③  
Nützlichkeit!

z.B.

$$E'_y = -\frac{\partial}{\partial y'} \varphi' - \frac{1}{c} \frac{\partial}{\partial t'} A'_y$$

$$\frac{\partial}{\partial y'} = \frac{\partial}{\partial y}$$

$$\frac{1}{c} \frac{\partial}{\partial t'} = \frac{1}{c} \frac{\partial}{\partial t} \underbrace{\frac{\partial t}{\partial t'}}_{g(V)} + \frac{1}{c} \frac{\partial}{\partial x} \underbrace{\frac{\partial x}{\partial t}}_{Vg(V)} + \frac{1}{\partial t'}$$

$$t = g(V) (t' + \frac{Vx'}{c})$$

$$x = g(V) (x' + Vt')$$

$$E'_y = - \underbrace{\frac{\partial}{\partial y'} \varphi'}_{\cancel{\frac{\partial}{\partial y}}} - \underbrace{\frac{1}{c} \frac{\partial}{\partial t'} A'_y}_{\cancel{\mu(V) (\varphi - \frac{V}{c} A_x)}} + \underbrace{\cancel{\mu(V) (\frac{1}{c} \frac{\partial}{\partial t} + \frac{V}{c} \frac{\partial}{\partial x})}}_{\checkmark}$$

$$E'_y = \cancel{\mu(V)} \left[ \underbrace{- \frac{\partial \varphi}{\partial y} - \frac{1}{c} \frac{\partial A_y}{\partial t}}_{E_y} \right] + \cancel{\mu(V) \left[ \frac{\partial A_y}{\partial x} - \frac{\partial A_x}{\partial y} \right]} \\ \text{rot}_z \vec{A} = B_z$$

$$E'_y = \cancel{\mu(V)} [E_y - \cancel{\frac{V}{c} B_z}] \checkmark$$

Viererskalarfelder ("Feldskalare")

$$I_1(\vec{r}, t) := \vec{E}(\vec{r}, t) \cdot \vec{B}(\vec{r}, t)$$

$$I_2(\vec{r}, t) := \vec{B}^2(\vec{r}, t) - \vec{E}^2(\vec{r}, t)$$

1) Standard-LT ✓

2) räumliche Drehungen ✓

3) raumzeitliche Translationen ✓

$$I'_1(\vec{r}', t') = I_1(\vec{r}, t), I'_2(\vec{r}', t') = I_2(\vec{r}, t)$$

Weitere "Feldskalare"  $\nexists$ .

$$\nu_{\text{elec}}(\vec{r}, t) = \frac{1}{8\pi} (\vec{E}^2(\vec{r}, t) + \vec{B}^2(\vec{r}, t))$$

kein Viererskalarfeld!  
!!

Folgerungen: Nützlichkeit!

$$(I) \quad I : \vec{E} \perp \vec{B} \quad \left. \begin{array}{l} \vec{E} \perp \vec{B} \\ |\vec{E}| = |\vec{B}| \end{array} \right\} \iff \left. \begin{array}{l} I' : \vec{E}' \perp \vec{B}' \\ |\vec{E}'| = |\vec{B}'| \end{array} \right\}$$

am selben Ereignis

$$E : I : (ct, F)$$

$$I' : (ct', F')$$

(II) (ohne Beweis)

$$I : \vec{E} \perp \vec{B} \quad \left. \begin{array}{l} \vec{E}^2 > \vec{B}^2 \\ [\vec{B}^2 > \vec{E}^2] \end{array} \right\} \Rightarrow \exists I' \text{ mit } \vec{B}' = \vec{0} \quad [E' = 0]$$

nicht  
in  
Standard-  
konfigura-  
tion zu I

$$(III) \quad I : \vec{E} = \vec{0} \quad \left. \begin{array}{l} \vec{E} = \vec{0} \\ [\vec{B} = \vec{0}] \end{array} \right\} \Rightarrow$$

$$I' : \vec{E}' \perp \vec{B}' \quad , \quad I'' : \vec{E}'' \perp \vec{B}'' \quad , \quad \dots$$

$$\vec{B}'^2 > \vec{E}'^2 \quad , \quad \vec{B}''^2 > \vec{E}''^2$$

$$[\vec{E}'^2 > \vec{B}'^2] \quad [\vec{E}''^2 > \vec{B}''^2]$$

Annahme: L-Kovarianz des Kraftgesetzes

$$\vec{F}_a(t) = q_a [\vec{E}(\vec{r}_a(t), t) + \frac{\vec{v}_a(t)}{c} \times \vec{B}(\vec{r}_a(t), t)]$$

$$\vec{F}'_a(t') = q_a [\vec{E}'(\vec{r}'_a(t'), t') + \frac{\vec{v}'_a(t')}{c} \times \vec{B}'(\vec{r}'_a(t'), t')]$$

Folgerung (unter Verwendung des Transformationsgesetzes für  $\vec{E}, \vec{B}$ )

Standard-LT

$$K'_{ax} = \frac{K_{ax} - \frac{V(K_a \cdot v_a)}{c^2}}{1 - \frac{v_{ax} V}{c^2}}$$

$$K'_{ay} = \frac{K_{ay}}{g(V) \left( 1 - \frac{v_{ax} V}{c^2} \right)}$$

$$K'_{az} = \frac{K_{az}}{g(V) \left( 1 - \frac{v_{ax} V}{c^2} \right)}$$

(Beweis später)

Dies sind aber gerade die Beziehungen, welche die L-Kovarianz der Bewegungsgleichungen garantieren.

## Beweis des obigen Transformationsgesetzes

$$\vec{K}_a \rightarrow \vec{K}'_a \quad (\text{Standard-LT})$$

Index  $a$  bei Teilchenbahn,  
 -geschwindigkeit, -kraft  
 Weggelassen

$$\vec{K}(t) = q \left[ \vec{E}(F(t), t) + \frac{\vec{v}(t)}{c} \times \vec{B}(F(t), t) \right]$$

$$\vec{K}'(t') = q \left[ \vec{E}'(F'(t'), t') + \frac{\vec{v}'(t')}{c} \times \vec{B}'(F'(t'), t') \right]$$

$$v'_x(t') = \frac{v_x(t) - V}{1 - \frac{v_x(t)V}{c^2}}$$

$$v'_y(t') = \frac{v_y(t)}{g(V) \left( 1 - \frac{v_x(t)V}{c^2} \right)}$$

$$v'_z(t') = \frac{v_z(t)}{g(V) \left( 1 - \frac{v_x(t)V}{c^2} \right)}$$

$$\Rightarrow \frac{g(v')}{g(v)} = g(V) \left( 1 - \frac{v_x V}{c^2} \right)$$

d.h.

$$\frac{1 - \frac{v_x^2 + v_y^2 + v_z^2}{c^2}}{1 - \frac{v'_x^2 + v'_y^2 + v'_z^2}{c^2}} = \frac{\left( 1 - \frac{v_x V}{c^2} \right)^2}{1 - \frac{V^2}{c^2}}$$

Eleganter:

$$(v^{\mu}) = \gamma(v) (\kappa, \vec{v}) \quad , \quad (v^{\mu'}) = \gamma(v') (\kappa, \vec{v}')$$

$$v^{0'} = \gamma(V) (v^0 - \frac{V}{\kappa} v^1)$$

$$\begin{aligned} \gamma(v') \kappa &= \gamma(V) \left( \gamma(v) \kappa - \frac{V}{\kappa} \gamma(v) v_x \right) \\ &= \gamma(v) \gamma(V) \left( \kappa - \frac{V v_x}{\kappa} \right) \end{aligned}$$

$$\frac{\gamma(v')}{\gamma(v)} = \gamma(V) \left( 1 - \frac{V v_x}{\kappa^2} \right) \quad \checkmark$$

$$\begin{aligned}
 K'_x &= q \left[ E'_x + \frac{v_y'}{c} B'_z - \frac{v_z'}{c} B'_y \right] \\
 E_x &\quad \frac{v_y}{f(V)(1 - \frac{v_x V}{c^2})} \quad \frac{v_z}{f(V)(1 - \frac{v_x V}{c^2})} \\
 &\quad \cancel{f(V)} (B_z - \frac{1}{c} E_y) \quad \cancel{f(V)} (B_y + \frac{1}{c} E_z) \\
 K'_x &= q \left[ E_x + \frac{\frac{v_y}{c} (B_z - \frac{1}{c} E_y)}{1 - \frac{v_x V}{c^2}} \right. \\
 &\quad \left. - \frac{\frac{v_z}{c} (B_y + \frac{1}{c} E_z)}{1 - \frac{v_x V}{c^2}} \right] \\
 &= \frac{q}{1 - \frac{v_x V}{c^2}} \left[ E_x + \underbrace{\frac{v_y}{c} B_z - \frac{v_z}{c} B_y}_{\frac{1}{c} K_x} \right. \\
 &\quad \left. - \frac{v_x V}{c^2} E_x - \frac{v_y V}{c^2} E_y - \frac{v_z V}{c^2} E_z \right] \\
 K \cdot \vec{v} &= q \vec{E} \cdot \vec{v} \\
 &\quad \left. - \frac{V(\vec{E} \cdot \vec{v})}{c^2} = -\frac{1}{q} \frac{V(K \cdot \vec{v})}{c^2} \right]
 \end{aligned}$$

$$K'_x = \frac{K_x - \frac{V(\vec{K} \cdot \vec{v})}{c^2}}{1 - \frac{v_x V}{c^2}} \quad \checkmark$$

Beweis, dass dieses Transformationsgesetz für  $\vec{K}$  gleichwertig zur Aussage ist, dass  $\underline{K}$  Vierervektor ist

Standard-LT

$$(K') = f(v) \left( \frac{\vec{K} \cdot \vec{v}}{c}, \vec{K} \right)$$

$$ct' = f(v) \left( ct - \frac{V}{c} x \right)$$

$$x' = f(v) \left( x - \frac{V}{c} ct \right)$$

$$y' = y$$

$$z' = z$$

$$[K'^0 = f(v) (K^0 - \frac{V}{c} K^1)] \text{ redundant}$$

$$\rightarrow K'^1 = f(v) (K^1 - \frac{V}{c} K^0)$$

$$K'^2 = K^2$$

$$K'^3 = K^3$$

$$\begin{aligned} \cancel{f(v')} K'_x &= f(v) \left( f(v) K_x - \frac{V}{c} f(v) \frac{\vec{K} \cdot \vec{v}}{c} \right) \\ &= \underbrace{f(v) f(v)}_{\cancel{f(v')}} \left( K_x - \frac{V(\vec{K} \cdot \vec{v})}{c^2} \right) \\ &\quad \checkmark \end{aligned}$$

$$\underbrace{\frac{d}{dt} \frac{m_a \vec{v}_a(t)}{\sqrt{1 - \frac{v_a^2(t)}{c^2}}}_{p_a(t)} = \vec{K}_a(t) \quad L\text{-kovariant}$$

Offensichtlich  $L$ -kovariante Form der BG:

$$m_a \underline{\beta}_a = \underline{K}_a$$

oder

$$\frac{d p_a}{d \tau_a} = \underline{K}_a \quad (*)$$

mit

$$(\underline{K}_a^\mu) = g(v_a) \left( \frac{\vec{K}_a \cdot \vec{v}_a}{c}, \vec{K}_a \right)$$

$$\underline{\beta}_a = \frac{d \underline{r}_a}{d \tau_a}$$

Viererbeschleunigung

Lorentz-  
Viererkraft  
(Minkowskikraft)

[ $\vec{K}_a$  Lorentz-(Dreier-)kraft]

$$p_a = m_a \underline{v}_a \quad \text{Viererimpuls}, \quad m_a \underline{\beta}_a = \frac{d p_a}{d \tau_a}$$

$$\text{I: Wegen } (\underline{v}_a^\mu) = g(v_a) (\underline{\gamma}, \vec{v}_a)$$

gilt

$$(p_a^\mu) = g(v_a) (m_a c, m_a \vec{v}_a)$$

$$! \quad \underline{p}_a = \left( \frac{E_a}{c}, \vec{p}_a \right) \quad E_a = \frac{m_a c^2}{\sqrt{1 - \frac{v_a^2}{c^2}}}$$

$$\text{Komponentenzerlegung von (*) bzgl. I:} \quad = g(v_a) m_a c^2$$

1-, 2-, 3-Komponente:

$$\underbrace{\frac{d}{d \tau_a} \vec{p}_a}_{g(v_a) \frac{d}{dt}} = g(v_a) \vec{K}_a, \text{ also } \frac{d \vec{p}_a(t)}{dt} = \vec{K}_a(t) \checkmark$$

$$g(v_a) \frac{d}{dt}$$

0-Komponente:

$$\underbrace{\frac{d}{d \tau_a} \frac{E_a}{c}}_{\text{s. oben}} = g(v_a) \frac{\vec{K}_a \cdot \vec{v}_a}{c}, \text{ also } \frac{d E_a(t)}{dt} = \vec{K}_a(t) \cdot \vec{v}_a(t)$$

redundante Information!  $\checkmark$

## "AUSSER KONKURRENZ"

### Feldtensor (kontravariante Komponenten)

$$F_{\mu r} = \partial^\nu A^\mu - \partial^\mu A^\nu$$

$$\begin{aligned}\vec{E} &= -\text{grad} \varphi - \frac{1}{c} \frac{\partial \vec{A}}{\partial t} \\ \vec{B} &= \text{rot } \vec{A}\end{aligned}$$

---

$$\begin{aligned}(F^{\mu\nu}) &= \begin{pmatrix} 0 & -E_x & -E_y & +E_z \\ -E_x & 0 & -B_z & B_y \\ -E_y & B_z & 0 & -B_x \\ -E_z & -B_y & B_x & 0 \end{pmatrix} \\ (F_{\mu r}) &\quad\end{aligned}$$

$$(\partial^\mu) = \left( \frac{1}{c} \frac{\partial}{\partial t}, -\vec{\nabla} \right)$$

$$(A^\mu) = (\varphi, \vec{A})$$

### Feldtensor (kovariante Komponenten)

$$F_{\mu r} = \partial_\mu A_\nu - \partial_\nu A_\mu \quad \text{s. oben}$$

$$(\partial_\mu) = \left( \frac{1}{c} \frac{\partial}{\partial t}, +\vec{\nabla} \right)$$

$$(A_\mu) = (\varphi, -\vec{A})$$

FG:  $M_X$

$$\partial_\mu F^{\mu\nu} = \frac{4\pi}{c} j^\nu$$

$$\begin{aligned}\operatorname{div} \vec{E}' &= 4\pi\rho \\ \operatorname{rot} \vec{B}' &= \frac{4\pi}{c} \vec{j} + \frac{1}{c} \frac{\partial \vec{E}}{\partial t}\end{aligned}$$

0-Komponente

$$1,2,3\text{-Komponente} =$$

$$\epsilon^{\mu\nu\lambda} \partial_\lambda F_{\mu\nu} = 0$$

$$(\partial_\mu F^{\mu\nu})_{\text{dual}} = 0$$

KG ("vorläufig"):  $L$

$$(v_\alpha^\mu) = \mu(v_\alpha) (\tau, \vec{v}_\alpha)$$

$$(v_{\alpha,\mu}) = \mu(v_\alpha) (\tau, -\vec{v}_\alpha)$$

$$K_\alpha^\mu = \frac{2\alpha}{c} F^{\mu\lambda} v_{\alpha,\lambda}$$

$$K_\alpha = \vec{z}_\alpha [\vec{E} + \frac{1}{c} \vec{v}_\alpha \times \vec{B}]$$

( $\vec{z}_\alpha$  redundant)

BG ("vorläufig"): Einstein

$$m_\alpha \beta_\alpha^\mu = K_\alpha^\mu, \quad \alpha = 1, 2, \dots, N$$

$$\text{III } \frac{d\beta_\alpha^\mu}{d\tau_\alpha}$$

$$\frac{d}{dt} \frac{m_\alpha \vec{v}_\alpha}{\sqrt{1 - \frac{v_\alpha^2}{c^2}}} = \vec{K}_\alpha$$

$$\left( \frac{d}{dt} \frac{m_\alpha c^2}{\sqrt{1 - \frac{v_\alpha^2}{c^2}}} \right) = \vec{v}_\alpha \cdot \vec{K}_\alpha \text{ redundant}$$