# Beschleunigte Bewegung in der SRT und Ehrenfest'sches Paradoxon

Felix Martins

Seminar der theoretischen Elektrodynamik bei Georg Wolschin

## Gliederung

- 1. Beschleunigte Bezugssysteme
- 2. Formulierung der Mechanik
- 3. Ehrenfest'sches Paradoxon

#### Beschleunigte Bezugssysteme

- Betrachtung aus Inertialsystem (t, x(t))
- Zeitabhängige Lorentz-Transformation
- Aktive/Passive LT: Beschleunigung des Teilchens /der Umgebung

$$u_G(t) = \Lambda(\vec{\beta}(t))u_G(0)$$
  
$$u_U(t) = \Lambda(-\vec{\beta}(t))u_U(0)$$

## Allgemeine Lorentz-Transformation

• Forderung: Metrik invariant

$$\Lambda^{T} g \Lambda = g$$

$$\Rightarrow \det(\Lambda^{T} g \Lambda) = \det(\Lambda)^{2} \det(g) = \det(g)$$

$$\Rightarrow \det(\Lambda) = \pm 1$$

- $det(\Lambda) = 1$  : eigentlich
- $\operatorname{sgn}(\Lambda^0_0) = 1$  : orthochron
- Ansatz: infinitesimale Transformation  $\Lambda = 1 + \omega L$

## Konstante Beschleunigung

• Allgemein:  $u^2 = c^2$   $a \ u = \partial_{\tau}(u)u = \partial_{\tau}(u \ u) - u\partial_{\tau}(u) = \partial_{\tau}(c^2) - u \ a$   $= -a \ u$   $\Rightarrow a \perp u$ 

$$\overrightarrow{a} = g\overrightarrow{e_1} \qquad a^2 = g^2$$

$$0 = a \ u = a^0 u^0 - a^1 u^1$$

$$\Rightarrow a^0 = \partial_{\tau} u^0 = g \ u^1$$
$$a^1 = \partial_{\tau} u^1 = g \ u^0$$

## Hyperbolische Bewegung

$$x^{0} = (g^{-1} + \xi^{1'}) \sinh(g^{-1}\xi^{0'})$$

$$x^{1} = (g^{-1} + \xi^{1'}) \cosh(g^{-1}\xi^{0'})$$

$$x^{2} = \xi^{2'}$$

$$x^{3} = \xi^{3'}$$

## Formulierung der Mechanik

• Betrachtung in beliebigem Koordinatensystem x = (t, x(t))

$$x = \begin{pmatrix} ct \\ \vec{x} \end{pmatrix} \qquad \dot{x} = \frac{dx}{dt} = \begin{pmatrix} c \\ \vec{y} \\ v \end{pmatrix}$$

• Ausgangspunkt: relativistische Wirkung

$$S = \int -mc^{2} \sqrt{1 - \frac{v^{2}}{c^{2}}} - V(x)dt$$

## Formulierung der Mechanik

• Hamiltonfunktion:

$$H(x, p, N) = N \frac{p^2 - m^2 c^2}{2m} + V$$

$$\dot{p}_{\mu} = -\partial_{\mu}H = -\partial_{\mu}V$$
  $\dot{x}^{\mu} = \partial_{p_{\mu}}H = N\frac{p_{\mu}}{m}$   $0 = \partial_{N}H = \frac{p^{2} - m^{2}c^{2}}{2m}$ 

Wirkung:

$$S = \int \frac{m\dot{x}^2}{2} + \frac{mc^2}{2} - V \quad d\tau$$

#### Das Ehrenfest'sche Paradoxon

- Physikalische Zeitschrift 1909:
- "Gleichförmige Rotation starrer Körper und Relativitätstheorie"
- Rotierender Zylinder mit Symmetrieachse als Drehachse
- Lorentzkontraktion des Scheibenumfangs

$$2\pi R' < 2\pi R$$

Radius senkrecht zu Geschwindigkeit

$$R' = R$$

• Annahme: Stabile Scheibe, d.h. kein Wölben oder Reissen

$$\vec{R} \perp \vec{v} \implies R = const.$$

$$U_{LS} = const.$$

- Kette aus Maßstäben auf dem Scheibenrand
- LS: Maßstäbe kontrahieren → Umfang wird größer
- RS: Umgebung kontrahiert → Umfang wird größer
- Verwendung von Maß aus anderem System

• 
$$\frac{U}{D} \neq \pi$$

$$\frac{U}{D} = \gamma \pi \qquad \gamma = \frac{1}{\sqrt{1 - \frac{v^2}{c^2}}} = \frac{1}{\sqrt{1 - \frac{(wr)^2}{c^2}}}$$

$$\Rightarrow \frac{U}{D} \qquad r - abh \ddot{a} n gig$$

Nichteuklidische Geometrie

Metrik der Scheibe

$$t = t' dt = dt'$$

$$r = r' dr = dr'$$

$$\varphi = \varphi' + \omega t' d\varphi = d\varphi' + \omega dt'$$

$$z = z' dz = dz'$$

$$\Rightarrow ds^2 = dt^2 - dr^2 - r^2 d\varphi^2 - dz^2$$

$$= (1 - \omega^2 r'^2) dt'^2 - dr'^2 - r'^2 d\varphi'^2 - 2r'^2 \omega d\varphi' dt' - dz'^2$$

$$g_{00} = (1 - \omega^2 r'^2)$$

$$g_{rr} = -1$$

$$\Rightarrow g_{\varphi\varphi} = -r'^2 \omega = g_{\varphi 0}$$

$$g_{zz} = -1$$

• Umformulierung Metrik:

$$= (1 - \frac{\omega^2 r'^2}{c^2})(cdt' - \frac{r'^2 \frac{\omega}{c}}{1 - \frac{\omega^2 r'^2}{c^2}} d\varphi')^2 - dr'^2 - \frac{r'^2}{1 - \frac{\omega^2 r'^2}{c^2}} d\varphi'^2 - dz'^2$$

$$U = \int_{0}^{2\pi} \frac{r' d\varphi}{\sqrt{1 - \frac{\omega^{2} r'^{2}}{c^{2}}}} = \frac{2\pi r'}{\sqrt{1 - \frac{\omega^{2} r'^{2}}{c^{2}}}} = NL\gamma$$

### Quellen

- Georg Wolschin: Vorlesungsskript zur Elektrodynamik
- Jackson: Klassische Elektrodynamik 11-12
- Misner, Thorne, Wheeler: Gravitation p169ff
- Jörg Main: Vorlesungsskript zur speziellen Relativitätstheorie
- Iring Bender: Vorlesungskript zur ART, Kapitel 6