

Fenomenología cuántica f relativista

Recordatorio de los marcos de referencia.

Mecánica clásica

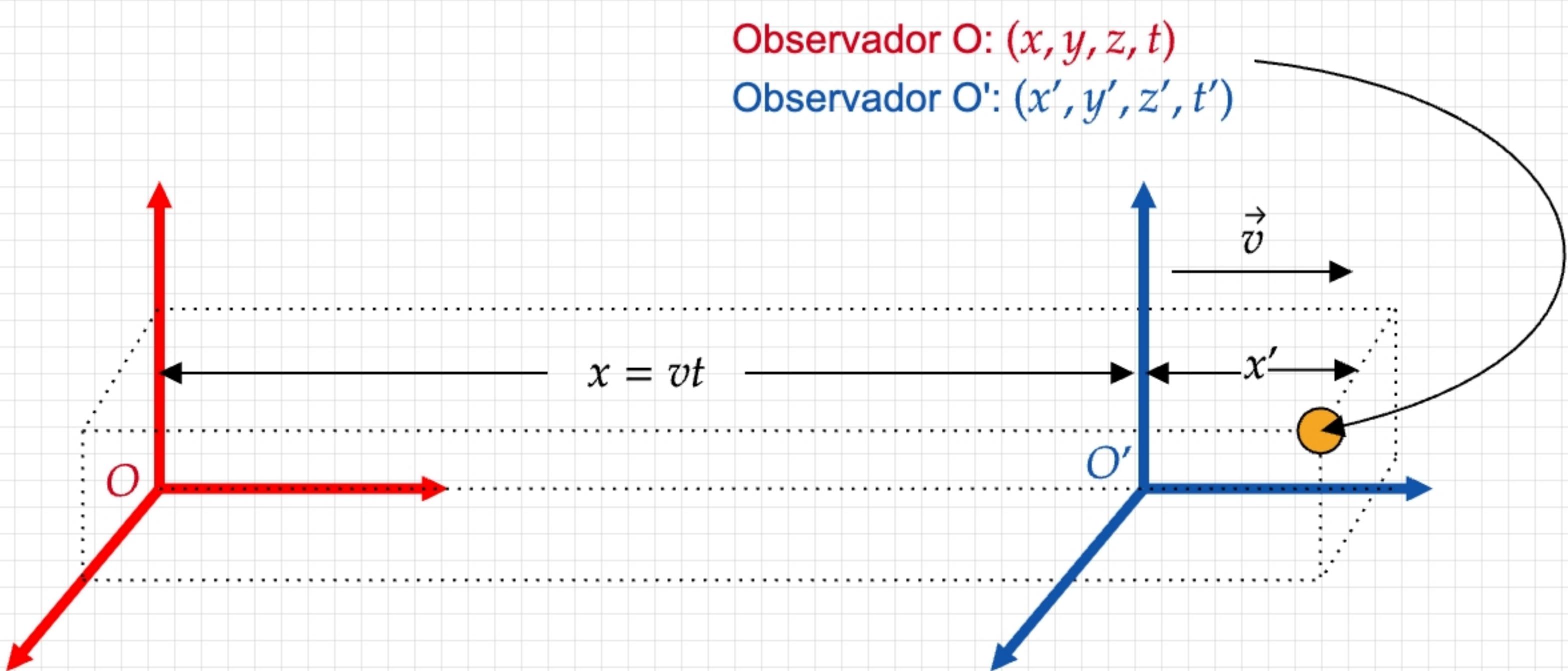
Consideramos marcos de referencia iniciales, es decir, aquellos en donde las leyes de Newton son válidas.

Supongamos un sistema de referencia S y otro S' de manera que S' se mueve en una dirección a velocidad constante.

Definimos un evento como la colección (\vec{r}, t) en la que un fenómeno físico sucede. En particular supongamos que para el observador O el fenómeno sucedió en (\vec{r}, t) , para el observador del inercial en movimiento O' el evento sucedió en (\vec{r}', t') .

No obstante hay que tener una serie de consideraciones.

Para este tipo de sistemas consideramos /asumimos al tiempo como una variable absoluta



A partir del diagrama podemos expresar algunas relaciones entre S y S' , las anteriores son

$$\left. \begin{array}{l} x' = x - vt \\ y' = y \\ z' = z \\ t' = t \end{array} \right\} \text{Transformaciones de Galileo.}$$

Un aspecto importante a considerar es que los fenómenos físicos observados por dos observadores deben coincidir, cuando esto sucede decimos que la ecuación es invariantante ante Transformaciones de Galileo.

↳ Básicamente implica que el fenómeno físico es el mismo en S y S' .

Ejemplo:

La ley de Coulomb

$$\vec{F}_e = \sum_{i \neq j}^n K \frac{q_i q_j \hat{\vec{r}}_{ij}}{|\vec{r}_i - \vec{r}_j|^2} (*)$$

Probar que (*) es invariantante ante T. de Galileo.

Para verificar la invarianza:

- i) Calcular/encontrar la forma de (*) en S'
- ii) Simplificar.
- iii) Comparar con la forma de (*) en S

$$\text{Sea } \vec{r}_i = (x_i, y_i, z_i) \rightarrow \vec{r}'_i = (x'_i, y'_i, z'_i) = (x_i - vt, y_i, z_i)$$

$$\vec{r}_j = (x_j, y_j, z_j) \rightarrow \vec{r}'_j = (x'_j, y'_j, z'_j) = (x_j - vt, y_j, z_j)$$

Comencemos con el término $\hat{\vec{r}}_{ij} = \frac{\vec{r}_{ij}}{|\vec{r}_{ij}|} = \frac{\vec{r}_j - \vec{r}_i}{|\vec{r}_j - \vec{r}_i|} = \frac{(x_j - x_i, y_j - y_i, z_j - z_i)}{|(x_j - x_i, y_j - y_i, z_j - z_i)|}$

$$= \frac{(x_j - x_i, y_j - y_i, z_j - z_i)}{|(x_j - x_i, y_j - y_i, z_j - z_i)|} \quad (***) = |\vec{r}_j - \vec{r}_i|$$

$$= \frac{\vec{r}_j - \vec{r}_i}{|\vec{r}_j - \vec{r}_i|}$$

De manera análoga el término $\frac{1}{|\vec{r}'_j - \vec{r}'_i|^2} = \frac{1}{|\vec{r}_j - \vec{r}_i|}$

así

$$F_e = \sum_{i \neq j}^n K \frac{q_i q_j}{|\vec{r}'_j - \vec{r}'_i|^2} \hat{r}'_{ij} = \sum_{i \neq j}^n K q_i q_j \left(\frac{\hat{r}'_{ij}}{|\vec{r}'_j - \vec{r}'_i|^2} \right)$$

de manera que $F_e = F_e'$ $\therefore F_e$ es invariante ante transformaciones de Galileo.

Ejercicio 1: Un caso extraño, la ecación de onda.

$$\square \phi = 0$$

$$\text{Sea } \square = \nabla^2 - \frac{1}{c^2} \partial_{tt}.$$

Suponga el caso unidimensional $(\partial_{xx} - \frac{1}{c^2} \partial_{tt})\phi = 0$.

i) Verifique que la ec. de onda NO es invariante ante transformaciones de Galileo.

$$x' = x - vt; y' = y; z' = z; t' = t$$

Recordemos que $\partial_{xx} = \partial_x (\partial_x)$ y la regla de la cadena.

$$\frac{d\phi}{ds} = \left(\frac{\partial \phi}{\partial x} \right) \frac{dx}{ds} + \left(\frac{\partial \phi}{\partial t} \right) \frac{dt}{ds}$$

$$\text{Si } x = x(s) \text{ y } t = t(s).$$

En el caso de tener una derivada parcial.

y suponiendo $\phi(x', t')$

$$\frac{\partial \phi}{\partial x} = \partial_{x'} \phi(x', t') = \frac{\partial \phi}{\partial x'} \frac{\partial x'}{\partial x} + \frac{\partial \phi}{\partial t'} \frac{\partial t'}{\partial x}$$

$$\text{Calculemos } \frac{\partial x'}{\partial x} = \frac{\partial}{\partial x} (x - vt) = 1 \quad \frac{\partial t'}{\partial x} = \frac{\partial t}{\partial x} = 0$$

$$\text{así } \frac{\partial \phi}{\partial x} = \frac{\partial \phi}{\partial x'} \quad \therefore \quad \frac{\partial^2 \phi}{\partial x^2} = \frac{\partial^2 \phi}{\partial x'^2}$$

Ahora calculemos

$$\frac{\partial \phi}{\partial t} = \frac{\partial \phi}{\partial x'} \frac{\partial x'}{\partial t} + \frac{\partial \phi}{\partial t'} \frac{\partial t'}{\partial t}$$

$$\frac{\partial \phi}{\partial t} = \frac{\partial \phi}{\partial x'} (-v) + \frac{\partial \phi}{\partial t'} (1) = \left(\frac{\partial}{\partial x'} - v \frac{\partial}{\partial t'} \right) \phi$$

La segunda derivada.

$$\begin{aligned}\frac{\partial^2}{\partial z^2} &= \left(\frac{\partial}{\partial x'} - v \frac{\partial}{\partial t'} \right) \left(\frac{\partial}{\partial x'} - v \frac{\partial}{\partial t'} \right) \\ &= \frac{\partial^2}{\partial x'^2} - v \frac{\partial^2}{\partial x' \partial t'} - v \frac{\partial^2}{\partial t' \partial x'} + v^2 \frac{\partial^2}{\partial t'^2}\end{aligned}$$

esperamos que $\square^2 \phi = 0$ y $\square'^2 \phi = 0$

$$\begin{aligned}\frac{\partial^2}{\partial x'^2} - \frac{1}{c^2} \left[\frac{\partial^2}{\partial x'^2} - 2v \frac{\partial^2}{\partial x' \partial t'} + v^2 \frac{\partial^2}{\partial t'^2} \right] \\ &= \left(\partial_{xx'} - \frac{1}{c^2} \partial_{x'x'} \right) + \frac{2v}{c^2} \partial_{x't'} + \frac{v^2}{c^2} \partial_{t't'} \\ &= \left(1 - \frac{1}{c^2} \right) \partial_{x'x'} + \frac{v^2}{c^2} \partial_{t't'} + \frac{2v}{c^2} \partial_{x't'}\end{aligned}$$

Por comparación $(\square^2 \phi)_s \neq (\square'^2 \phi)_{s'}$ de manera que la ec. de onda NO es invariante ante transformaciones de Galileo.

Ejercicio 2: La longitud de linea

sea $ds^2 = \sum_i^n dx_i^2$, pruebe que ds^2 es invariante ante transformaciones de Galileo.

$$\begin{aligned}ds^2 &= dx^2 + dy^2 + dz^2 = d\vec{r} \cdot d\vec{r} \\ (ds^2)_{s'} &= (dx')^2 + (dy')^2 + (dz')^2 \\ &= (d(x-vt))^2 + (dy')^2 + (dz')^2 \\ &= dx^2 + dy^2 + dz^2 = (ds^2)_s.\end{aligned}$$

$$d\vec{r} = \sum_i dx_i \hat{e}_i$$