

## Fidel Alejandro Navarro Salazar

Two straight rods  $R$  and  $R'$  are rigidly bolted together so that, in their rest frame, the angle between them  $\theta$ . Relative to a second inertial frame, the rods are moving with a velocity  $v$ . In the second frame, the angle between  $R$  and  $v$  is  $\alpha$ , the angle between  $R'$  and  $v$  is  $\alpha'$ , and the angle between  $R$  and  $R'$  is  $\Phi$ . Show that:

$$\cos \Phi = \frac{\cos \theta \sqrt{c^2 - v^2 \sin^2 \alpha} \sqrt{c^2 - v^2 \sin^2 \alpha'} - c^2 \cos \alpha \cos \alpha'}{c^2 - v^2}$$

Primero resolveremos para el caso de una sola barra

Tenemos que  $g(X, X) = -L_0^2$ ,  $g(Y, Y) = 0$ , y además  $Y - X = \Gamma V$ . Donde  $\Gamma$  es el tiempo propio de la barra en el segundo marco de referencia. Tenemos que  $-g(X, V) = c^2 \Gamma$ . Por lo tanto:

$$L^2 = -g(X, X) = -g(Y - \Gamma V, Y - \Gamma V)$$

$$\begin{aligned} L^2 &= L_0^2 - c^{-2} g(X, V)^2 \\ L^2 &= L_0^2 - c^2 L^2 \gamma(v)^2 (i \cdot v)^2 \end{aligned}$$

Tenemos que el angulo entre la barra y la velocidad es  $\alpha$ , por lo tanto:

$$L = \frac{L_0 \sqrt{c^2 - v^2}}{\sqrt{c^2 - v^2 \sin^2 \alpha}}$$

Utilizando esta generalización para ambas barras tenemos:

$$\begin{aligned} R &= \frac{R_0 \sqrt{c^2 - v^2}}{\sqrt{c^2 - v^2 \sin^2 \alpha}} \\ R' &= \frac{R'_0 \sqrt{c^2 - v^2}}{\sqrt{c^2 - v^2 \sin^2 \alpha'}} \end{aligned}$$

De la ley de los cosenos tenemos que para un triangulo de lados  $a$ ,  $b$  y  $c$  el coseno del angulo comprendido por los lados  $a$  y  $b$  ( $A$ ) es:

$$\cos A = \frac{a^2 + b^2 - c^2}{2ab}$$

Por lo tanto:

$$\cos \Phi = \frac{R^2 + R'^2 - l^2}{2RR'}$$

Donde  $l$  es la distancia entre los extremos de las barras.  
Sustituyendo

$$\begin{aligned} \cos \Phi &= \frac{\left(\frac{R_0 \sqrt{c^2 - v^2}}{\sqrt{c^2 - v^2 \sin^2 \alpha}}\right)^2 + \left(\frac{R'_0 \sqrt{c^2 - v^2}}{\sqrt{c^2 - v^2 \sin^2 \alpha'}}\right)^2 - l^2}{2\left(\frac{R_0 \sqrt{c^2 - v^2}}{\sqrt{c^2 - v^2 \sin^2 \alpha}}\right)\left(\frac{R'_0 \sqrt{c^2 - v^2}}{\sqrt{c^2 - v^2 \sin^2 \alpha'}}\right)} \\ \cos \Phi &= \frac{\frac{R_0^2 (c^2 - v^2)}{c^2 - v^2 \sin^2 \alpha} + \frac{R_0'^2 (c^2 - v^2)}{c^2 - v^2 \sin^2 \alpha'} - l^2}{\frac{2R_0 R'_0 (c^2 - v^2)}{\sqrt{c^2 - v^2 \sin^2 \alpha} \sqrt{c^2 - v^2 \sin^2 \alpha'}}} \end{aligned}$$

Podemos expresar  $l$  en funcion del marco de referencia en reposo como:

$$\begin{aligned} l &= \frac{l_0 \sqrt{c^2 - v^2}}{\sqrt{c^2 - v^2 \sin^2 \beta}} \\ l_0 &= \sqrt{R_0^2 + R_0'^2 - 2R_0 R'_0 \cos \theta} \end{aligned}$$

Por lo tanto:

$$\begin{aligned} \cos \Phi &= \frac{\frac{R_0^2 (c^2 - v^2)}{c^2 - v^2 \sin^2 \alpha} + \frac{R_0'^2 (c^2 - v^2)}{c^2 - v^2 \sin^2 \alpha'} - \frac{l_0^2 (c^2 - v^2)}{c^2 - v^2 \sin^2 \beta}}{\frac{2R_0 R'_0 (c^2 - v^2)}{\sqrt{c^2 - v^2 \sin^2 \alpha} \sqrt{c^2 - v^2 \sin^2 \alpha'}}} \\ \cos \Phi &= \frac{\frac{R_0^2}{c^2 - v^2 \sin^2 \alpha} + \frac{R_0'^2}{c^2 - v^2 \sin^2 \alpha'} - \frac{R_0^2 + R_0'^2 - 2R_0 R'_0 \cos \theta}{c^2 - v^2 \sin^2 \beta}}{\frac{2R_0 R'_0}{\sqrt{c^2 - v^2 \sin^2 \alpha} \sqrt{c^2 - v^2 \sin^2 \alpha'}}} \end{aligned}$$

Nota: No se ha podido llegar a la solución mediante el uso de la ley de los cosenos. Debido a que no se cuenta con el valor de  $l_0$  en el marco de referencia en reposo, ni con el ángulo entre  $l$  y  $v$  en el segundo marco de referencia, el cual denominamos como  $\beta$ .

Recordando la solución debería ser:

$$\cos \Phi = \frac{\cos \theta \sqrt{c^2 - v^2 \sin^2 \alpha} \sqrt{c^2 - v^2 \sin^2 \alpha'} - c^2 \cos \alpha \cos \alpha'}{c^2 - v^2}$$