Vorlesungsskript

Elektrodynamik

Inhaltsverzeichnis

1. Worum geht es in der Elektrodynamik?

In der klassischen Mechanik:

fundamentale Konzepte: Länge, Zeit, Masse

$\longrightarrow$ Trägheit + Gravitation

Newtonsche Bew. gl.: $\vec{F} = m \cdot \vec{a}$, $\vec{F} = G \cdot \frac{M \cdot m}{r^2} \vec{e}_r$ wobei $\underbrace{\vec{r}}_{\text{Ort}} \underbrace{(t)}_{\text{Zeit}} \Longrightarrow \vec{a} = \frac{d^2 \vec{r}}{dt^2} = \ddot{\vec{r}}$

(Abbildung eines Massepunktes in 2D)

Lagrange-Funktion:

$\longrightarrow$ Wirkung

$$S = \int dt L\left(\vec{r}, \dot{\vec{r}}\right)$$

N Teilchen $\vec{r}_i(t), i = 1, \ldots, N$

$$L\left(\vec{r}_i, \dot{\vec{r}}_i\right) = \sum_{i=1}^{N} \frac{1}{2} m_i \left|\dot{\vec{r}}_i\right|^2 - V(\vec{r}_i)$$
$$V(\vec{r}_i) = -\frac{G}{2} \sum_{\substack{i,j=1 \\ i \neq j}}^{N} \frac{m_i m_j}{\left|\vec{r}_i - \vec{r}_j\right|}$$

Neue fundamentale Größe:

- elektrische Ladung q (positiv oder negativ)
- gequantelt mit Elementarladung e

$$q = n \cdot e, n \in \mathbb{Z}$$
$$q > 0 \ \ (\text{Proton, Positron}, n = +1)$$
$$q < 0 \ \ (\text{Elektron}, n = -1)$$

Coulomb-Gesetz: Kraft zwischen elektrisch geladenen Teilchen

$$\vec{F}_1 = k \cdot q_1 q_2 \frac{\vec{r}_1 - \vec{r}_2}{\left|\vec{r}_1 - \vec{r}_2\right|^3} = -\vec{F}_2$$

(Abbildung Coloumbgesetz zwischen zwei Teilchen)

$q_1 q_2 > 0$ (Ladungen haben dasselbe Vorzeichen) $\Longrightarrow$ abstoßend

$q_1 q_2 < 0$ (Ladungen haben verschiedene Vorzeichen) $\Longrightarrow$ anziehend

Was ist k? (Einheitensysteme)

1) Gausssche System: $k = 1$

2) SI System: $k = \frac{1}{4\pi\varepsilon_0}$

3) Heavyside-Lorentz-System: $k = \frac{1}{4\pi}$

Umrechnen: SI $\to$ Gauss: $e_0 = \frac{1}{4\pi}$, SI $\to$ Heavyside: $\varepsilon_0 = 1$

Zusätzliche Realität:

magenetische Felder, elektromagnetische Wellen

$$\longrightarrow \textbf{Feldtheorie} \text{ (Maxwell's Theorie, erstes Beispiel)}$$

$\vec{x}_i(t), \quad i = 1, ..., N \quad$ diskrete Zahl an freiheitsgrade $= 3N$

$\longrightarrow$ Elektrodynamik $\vec{E}(t, \vec{x}), \vec{B}(t, \vec{x})$

Betrachte ein Kraftfeld, erzeugt durch N Punktladungen $q_i, 1 = 1, ..., N$ wirkend auf eine Testladung $|q| \ll |q_i|$

$$\Longrightarrow \vec{F} = q\vec{E}(\vec{x}), \quad \vec{E}(\vec{x}) = \frac{1}{4\pi\varepsilon_0} \sum_{i=1}^{N} q_i \frac{\vec{x} - \vec{x}_i}{|\vec{x} - \vec{x}_i|^3}$$
$$\text{das Elektrische Feld}$$

eine fixierte Ladung an $\vec{x}_1$

$$\vec{E}(\vec{x}, t) = \frac{1}{4\pi\varepsilon_0} q_1 \frac{\vec{x} - \vec{x}_1(t)}{|\vec{x} - \vec{x}_1(t)|^3}$$

(Abbildung einer Ladung als Punktteilchen)

Diese (naive) Zeitabhängigkeit ist empirisch falsch und im Widerspruch zur (speziellen) Relativitätstheorie (SR)

$\longrightarrow$ Maxwell's Theorie, kompatibel mit SR

1.1. Plan der Vorlesung

1. Wiederholung
   - Euklidische Geometrie im $\mathbb{R}^3$, Vektoranalysis (Differentialformen)
2. Spezielle Relativitätstheorie
   - (Psuedo-) Euklidische Geometrie des Minkowski-Raum $\mathbb{R}^{3,1}$
3. Maxwell's Theorie
4. Anwendungen
   1. Elektrostatik
   2. Magnetostatik
   3. Elektro- und Magnetostatik in Materie

2. Wiederholung: Vektoranalysis im $\mathbb{R}^3$

Der euklidische $\mathbb{R}^3$: $\vec{x} = \vec{r} = (x^1, x^2, x^3) = (x^i), \quad i = 1,2,3$

<u>Metrik:</u>

$$\langle \vec{x}_1 - \vec{x}_2, \vec{x}_1 - \vec{x}_2 \rangle = |\vec{x}_1 - \vec{x}_2|^2 = \sum_{i=1}^{3} (x_1^i - x_2^i)(x_1^i - x_2^i)$$

Geometrie invariant unter Rotationen

$$x^i \longrightarrow {x'}^i = \sum_{j=1}^{3} R^i_j x^j \underbrace{=}_{\text{Einstein Konvention}} R^i_j x^j$$

$$|\vec{x}|^2 = \delta_{ij} x^i x^j \quad \text{wobei } \delta_{ij} = \begin{cases} 1 & i = j \\ 0 & i \neq j \end{cases}$$

$$\begin{aligned} |\vec{x}'|^2 &= \delta_{ij} {x'}^i {x'}^j = \delta_{ij} R^i_k x^k R^j_l x^l \\ &= \left(\delta_{ij} R^i_k R^j_l\right) x^k x^l = |\vec{x}|^2 = \delta_{kl} x^k x^l \end{aligned}$$

$$\Longrightarrow \delta_{ij} R^i_k R^j_l = \delta_{kl}$$

Matrix-Notation: $R = \left(R^i_j\right), \mathbb{1} = \left(\delta_{ij}\right)$

$$\delta_{kl} = R^i_k \delta_{ij} R^j_l \Longrightarrow \mathbb{1} = R^T R$$
$$\Longrightarrow \det(R) = \pm 1$$

Rotationsgruppe: $\mathrm{SO}(3) : \det(R) = +1$

—

Im $\mathbb{R}^3$ hat man das **Kreuz-Produkt**

Epsilon-Tensor / Levi-Civita-Symbol

$$\varepsilon^{ijk}, \varepsilon_{ijk} : \quad \varepsilon^{123} = -\varepsilon^{213} = \varepsilon^{231} = 1$$

total antisymmetrisch, da $\varepsilon^{112} = 0 = -\varepsilon^{112}$

$\Longrightarrow$ invariant unter Rotation / SO(3)

$$\varepsilon^{ijk} \longrightarrow R^i_m R^j_n R^K_l \varepsilon^{mnl} \underbrace{=}_{\det(R)=1} \varepsilon^{ijk}$$

Im euklidischen $\mathbb{R}^3$ darf man nur folgende Objekte benutzen:

$$\delta_{ij}, \delta^{ij}, \varepsilon^{ijk}, \varepsilon_{ijk}$$

Skalarprodukt: $\langle \vec{x}, \vec{y} \rangle = \delta_{ij} x^i y^j$

Kreuzprodukt: $\vec{u} \times \vec{v} = -\vec{v} \times \vec{u}, (\vec{u} \times \vec{v})^i := \delta^{il} \varepsilon_{ljk} u^j v^k$

Skalare/Funktionen auf $\mathbb{R}^3$: $F = F(\vec{x}) \in \mathbb{R}$

Vektorfeld auf RR^3: $\vec{V} = \vec{V}(\vec{x})$

Gradient: $\partial_i := \frac{\partial}{\partial x^i}$, Skalar $\longrightarrow$ Vektor

$$\vec{\boldsymbol{\nabla}} F = \text{grad } F, \quad (\text{grad } F)^i = \delta^{ij} \partial_j F = \left(\frac{\partial F}{\partial x^1}, \frac{\partial F}{\partial x^2}, \frac{\partial F}{\partial x^3} \right)$$

Divergenz: Vektor $\longrightarrow$ Skalar

$$\begin{aligned} \text{div } \vec{V} &= \boldsymbol{\nabla} \cdot \vec{V} = \partial_i V^i \\ &= \frac{\partial V^1}{\partial x^1} + \frac{\partial V^2}{\partial x^2} + \frac{\partial V^3}{\partial x^3} \end{aligned}$$

Rotation: Vektor $\longrightarrow$ Vektor

$$\text{rot } \vec{V} = \boldsymbol{\nabla} \times \vec{V} \Longrightarrow (\text{rot } V)^i = \varepsilon^{ijk} \partial_j V_k$$

$$\text{Skalare} \overset{\text{grad}}{\longrightarrow} \text{Vektoren} \overset{\text{rot}}{\longrightarrow} \text{Vektoren} \overset{\text{div}}{\longrightarrow} \text{Skalare}$$

Identitäten (Kettenkomplex):

$$\begin{gathered} \text{rot} \circ \text{grad} = 0 \\ \text{div} \circ \text{rot} = 0 \end{gathered}$$

Differentialformen im $\mathbb{R}^3$:

- 0-Formen: Skalar
- 1-Formen: "dual" zu Vektoren, $A_i(\vec{x})$

$$[\text{Im Euklidischen: } V_i(\vec{x}) = \delta_{ij} V^j(\vec{x})]$$

- 2-Formen: Antisymmetrischer Tensor

$$B_{ij}(\vec{x}) = -B_{ij}(\vec{x})$$

- 3-Formen: $C_{ijk}(\vec{x}) = -C_{ikj}(\vec{x}) = \ldots$ (wie Levi-Civita)

Effiziente indexfreie Notation: Basis-Elemente dx^i

- 1-Form: $A = A_i \, \mathrm{d}x^i$
- 2-Form: $B = \frac{1}{2} B_{ij} \, \mathrm{d}x^i \wedge \mathrm{d}x^j$
- 3-Form: $C = \frac{1}{3!} C_{ijk} \, \mathrm{d}x^i \wedge \mathrm{d}x^j \wedge \mathrm{d}x^k$

wobei $\mathrm{d}x^i \wedge \mathrm{d}x^j = -\,\mathrm{d}x^j \wedge \mathrm{d}x^i$

Wedge Product:

$$A \wedge B = (A_i \, \mathrm{d}x^i) \wedge \left(\frac{1}{2} B_{jk} \, \mathrm{d}x^j \wedge \mathrm{d}x^k\right) = \frac{1}{2} A_i B_{jk} \, \mathrm{d}x^i \wedge \mathrm{d}x^j \wedge \mathrm{d}x^k \text{ (3-Form)}$$

p-Form A, q-Form B

$$\Longrightarrow A \wedge B \text{ ist } (p+q) - \text{Form}$$
$$A \wedge B = (-1)^{pq} B \wedge A \text{ (gradiert Kommutativ)}$$
$$(A \wedge B) \wedge C = A \wedge (B \wedge C) \text{ (assoziativ)}$$

<u>deRham Differential:</u>

$$d := \partial_i \, \mathrm{d}x^i \wedge$$

Beispiel:

$$\begin{aligned} dA &= d\left(A_j dx^j\right) \\ &= \partial_i dx^i \wedge \left(A_j dx^j\right) \\ &= \partial_i A_j dx^i \wedge dx^j \\ &= \frac{1}{2}\left(\partial_i A_j - \partial_j A_i\right) \underbrace{dx^i \wedge dx^j}_{-dx^j \wedge dx^i} \end{aligned}$$

Ω^p : p-Formen, $d : \Omega^p \longrightarrow \Omega^{p+1}$, $d^2 = 0$ (Übungsaufgabe)

<u>Hodge Operator:</u>

$$\star : \Omega^p \longleftrightarrow \Omega^{3-p}$$
$$\star : \Omega^1 \longleftrightarrow \Omega^2$$
$$\star : \Omega^3 \longleftrightarrow \Omega^0$$

A ist 1-Form, B ist 2-Form, C ist 3-Form

$$\star A = \frac{1}{2} \varepsilon^k_{ij} A_k dx^i \wedge dx^j$$

$$\star B = \frac{1}{2} \varepsilon^{jk}_i B_{jk} dx^i$$

$$\star C = \frac{1}{3!} \varepsilon^{ijk} C_{ijk}$$

Wir erweitern das Diagramm von vorher:

$$\begin{array}{llll} \text{Skalare} \xrightarrow{\text{grad}} & \text{Vektoren} \xrightarrow{\text{rot}} & \text{Vektoren} \xrightarrow{\text{div}} & \text{Skalare} \\ \updownarrow id & \updownarrow \heartsuit & \updownarrow \star, \heartsuit & \updownarrow \star \\ \Omega^0 \quad \xrightarrow{d} & \Omega^1 \quad \xrightarrow{d} & \Omega^2 \quad \xrightarrow{d} & \Omega^3 \end{array}$$

Dieses Diagramm kommutiert. (Alle Pfade, die zwei Punkte verbinden, sind äquivalent.)

$$d^2 = 0 \Longleftrightarrow \text{rot} \circ \text{grad} = 0, \text{div} \circ \text{rot} = 0$$

Wiederholung

Beim letzten Mal: $\vec{x} = (x^i) \in \mathbb{R}^3, i, j = 1, 2, 3$

Invarianten der euklidischen Geometrie

$$\delta_{ij} = \delta^{ij} = \begin{cases} 1 & i = j \\ 0 & \text{sonst} \end{cases}$$
$$\varepsilon_{ijk} = \varepsilon^{ijk} = \pm 1$$

Skalarprodukt/Euklidische Metrik:

$$\langle \vec{v}, \vec{w} \rangle = \vec{v} \cdot \vec{w} = \delta_{ij} v^i w^j \in \mathbb{R}$$
$$\equiv v^i w_i = v_i w^i$$

Kreuzprodukt:

$$(\vec{v} \times \vec{w})^i := \varepsilon^{ijk} v_j w_k = \varepsilon^{ijk} \delta_{jn} \delta_{kl} v^n w^l$$

Skalare und Vektoren im $\mathbb{R}^3 \longleftrightarrow$ Differentialformen im $\mathbb{R}^3$

<u>1-Form:</u> $(A_i), A = A_i \,\mathrm{d}x^i, A_i = \delta_{ij} A^j$ ($\longleftrightarrow$ <u>Vektor</u>)

<u>2-Form:</u> $B = \frac{1}{2} B_{ij} \,\mathrm{d}x^i \wedge \mathrm{d}x^j, B_{ij} = \varepsilon_{ijk} B^k$ ($\longleftrightarrow$ <u>Vektor</u>)

<u>3-Form:</u> $C = \frac{1}{3!} C_{ijk} \,\mathrm{d}x^i \wedge \mathrm{d}x^j \wedge \mathrm{d}x^k$

Hodge-dual zu Skalar: $F(\vec{x}) = \frac{1}{3!} \varepsilon^{ijk} C_{ijk}(\vec{x})$

Sei $F : \mathbb{R}^3 \to \mathbb{R}$ ein Skalarfeld, dann ist $\boldsymbol{\nabla} \times F = \boldsymbol{\nabla} F$ senkrecht auf der Fläche $F = 0$.

Beispiel: $F(\vec{x}) = |\vec{x}|^2 - R^2, R = \text{const}$

$$F = 0 \Longrightarrow \text{Sphäre } S^2 \qquad (\boldsymbol{\nabla} F)^i = \delta_{ij} \partial_j F$$

$$\begin{aligned} \partial_j F(\vec{x}) &= \partial_j \left(|\vec{x}|^2\right) = \partial_j \left(\delta_{kl} x^k x^l\right) \\ &= \delta_{kl} \left(\partial_j x^k\right) x^l + \delta_{kl} x^k \left(\partial_j x^l\right) \\ &= 2 \delta_{kl} \left(\partial_j x^k\right) x^l \\ &= 2 \delta_{jl} x^l \end{aligned}$$

$$\Longrightarrow (\boldsymbol{\nabla} F)^i = 2 \cdot x^i$$
$$\boldsymbol{\nabla} \times F = \boldsymbol{\nabla} F = 2 \cdot \vec{x}$$

(Abbildung der Sphäre im $\mathbb{R}^2$)

allgemeiner Beweis:

Parametrisierung der Fläche $F = 0$, Parameter $\sigma^\alpha, \alpha = 1, 2 \Longleftrightarrow F(\vec{x}(\sigma)) = 0$

$$\frac{\partial \vec{x}}{\partial \sigma^1} \text{ Tangentialvektor entlang } \sigma^1$$
$$\frac{\partial \vec{x}}{\partial \sigma^2} \text{ Tangentialvektor entlang } \sigma^2$$

$$\langle \frac{\partial \vec{x}}{\partial \sigma^\alpha}, \boldsymbol{\nabla} F \rangle = \delta_{ij} \frac{\partial x^i}{\partial \sigma^\alpha} (\boldsymbol{\nabla} F)^j = \delta^{jk} \partial_k F$$
$$= \delta_i{}^k \frac{\partial x^i}{\partial \sigma^\alpha} \partial_k F = \frac{\partial x^i}{\partial \sigma^\alpha} \partial_i F \overset{\text{Kettenregel}}{=} \frac{\partial}{\partial \sigma^\alpha} (F(\vec{x}(\sigma))) = 0$$
$$\implies \boldsymbol{\nabla} F \text{ senkrecht auf Tangentialvektoren}$$

Integralsätze:

Linienintegral: Kurve im $\mathbb{R}^3$: C, $\vec{x}(s) = x^i(s), s \in [s_0, s_1] \subset \mathbb{R}$

1-Form kann entlang einer Kurve integriert werden

$$\text{1-Form} \longleftrightarrow \text{Kurven}$$

1-Form:

$$A = A_i(\vec{x}) \, \mathrm{d}x^i$$
$$\int_C A \equiv \int_C A_i \, \mathrm{d}x^i := \int_{s_0}^{s_1} A_i(\vec{x}(s)) \frac{\mathrm{d}x^i}{\mathrm{d}s} \, \mathrm{d}s$$

Euklidische Metrik:

$$A \longleftrightarrow \vec{A} \qquad \int A_i \, \mathrm{d}x^i = \int \delta_{ij} A^i \, \mathrm{d}x^i$$
$$\implies \int A_i \, \mathrm{d}x^i = \int \vec{A} \cdot \mathrm{d}\vec{x}$$

Fall A exakt $A = d\phi$, $A_i = \partial_i \phi$

$$\int_C A = \int_C d\phi = \int_{s_0}^{s_1} \partial_i \phi(\vec{x}(s)) \frac{\mathrm{d}x^i}{\mathrm{d}s} \, \mathrm{d}s \overset{\text{Kettenregel}}{=} \int_{s_0}^{s_1} \frac{\mathrm{d}}{\mathrm{d}s} \phi(\vec{x}(s)) \, \mathrm{d}s = \phi(\vec{x}(s_1)) - \phi(\vec{x}(s_0))$$
$$\int_\phi \mathrm{d}\phi = \phi(\vec{x}(s_1)) - \phi(\vec{x}(s_0))$$

$\implies$ hängt nur von Endpunkten ab!

(Abbildung geschlossene Kurve)

$\implies$ geschlossene Kurve:

$$\oint_C \mathrm{d}\phi = 0$$

Für konservatives Kraftfeld $\vec{A} = \boldsymbol{\nabla} \phi$

$$\Longrightarrow \int_C \boldsymbol{\nabla}\phi \cdot \mathrm{d}\vec{x} = \phi(\vec{x}(s_1)) - \phi(\vec{x}(s_0))$$

<u>Flächenintegral:</u>

$$\text{2-Form} \longleftrightarrow \text{Fläche}$$

Parametrisierung Σ: $\vec{\sigma} = \vec{x}(u,v), \sigma^\alpha = (u,v) \in D \subset \mathbb{R}^2$

$$B = \frac{1}{2}B_{ij}\,\mathrm{d}x^i \wedge \mathrm{d}x^j, \qquad \mathrm{d}x^i = \frac{\partial x^i}{\partial \sigma^\alpha}\,\mathrm{d}\sigma^\alpha = \frac{\partial x^i}{\partial u}\,\mathrm{d}u + \frac{\partial x^i}{\partial v}\,\mathrm{d}v$$

$$\int_\Sigma B = \frac{1}{2} \cdot \int_\Sigma B_{ij}\,\mathrm{d}x^i \wedge \mathrm{d}x^j = \frac{1}{2}\int_D B_{ij}(\vec{x}(\sigma))\frac{\partial x^i}{\partial \sigma^\alpha}\frac{\partial x^j}{\partial \sigma^\beta}\,\mathrm{d}\sigma^\alpha \wedge \mathrm{d}\sigma^\beta$$

$$\Longrightarrow \int_\Sigma B := \frac{1}{2}\int_D B_{ij}(\vec{x}(u,v))(\frac{\partial x^i}{\partial u}\frac{\partial x^j}{\partial v} - \frac{\partial x^i}{\partial v}\frac{\partial x^j}{\partial u}\,\mathrm{d}u\,\mathrm{d}v$$

$$\int_\Sigma B = \int_D B_{ij}(\vec{x}(u,v))\frac{\partial x^i}{\partial u}\frac{\partial x^j}{\partial v}\,\mathrm{d}u\,\mathrm{d}v = \int_\Sigma \vec{V} \cdot \overrightarrow{\mathrm{d}\Sigma}$$

wobei $\overrightarrow{\mathrm{d}\Sigma} := \left(\frac{\partial \vec{x}}{\partial v} \times \frac{\partial \vec{x}}{\partial u}\right)\mathrm{d}u\,\mathrm{d}v$

<u>Volumenintegral:</u>

$$\text{3-Formen} \longleftrightarrow \text{Volumen}$$

$$C = \frac{1}{3!}C_{ijk}\,\mathrm{d}x^i \wedge \mathrm{d}x^j \wedge \mathrm{d}x^k$$

$$\int_V C = \frac{1}{3!}\int e^{ijk}C_{ijk}(\vec{x})\,\mathrm{d}x^3$$

Integralsätze/Stokes von Stokes:

Sei M eine Kurve/Fläche/Volumen und $\partial(M)$ der Rand:

- $M = C$ Kurve: ∂M sind die Endpunkte
- $M = \Sigma$ Kurve: ∂M ist die Randkurve
- $M = V$ Kurve: ∂M ist die Oberfläche von V

Stokes Theorem

Sei A eine (p)-Form und M $(p+1)$-dimensional. Dann gilt

$$\int_{\partial M} A = \int_M \mathrm{d}A$$

M: Kurve (1-dimensional), $A = \phi$ (0-Form)

$$\int_M \mathrm{d}\phi = \phi(\vec{x}(s_1)) - \phi(\vec{x}(s_0)) = \int_{\partial M} \phi$$

$$\text{für } \partial M = \{\vec{x}(s_1), \vec{x}(s_0)\}$$

M: Fläche, 1-Form, $A = A_i \, \mathrm{d}x^i$, Parametrisierung: $\sigma^\alpha = (u, v) \in D$

$$\mathrm{d}A = \frac{1}{2}\left(\partial_i A_j - \partial_j A_i\right) \mathrm{d}x^i \wedge \mathrm{d}x^j$$

$$\begin{aligned}\int_M \mathrm{d}A &= \int_D \left(\partial_i A_j - \partial_j A_i\right) \frac{\partial x^i}{\partial u} \frac{\partial x^j}{\partial v} \, \mathrm{d}u \, \mathrm{d}v \\ &= \int_D \left(\frac{\partial}{\partial u} A_j(\vec{x}(u,v)) \frac{\partial x^j}{\partial v} - \frac{\partial}{\partial v} A_j(\vec{x}(u,v)) \frac{\partial x^i}{\partial u} \right) \mathrm{d}u \, \mathrm{d}v \\ &= \int_D \left(\frac{\partial}{\partial u} \left(A_j(\vec{x}(u,v)) \frac{\partial x^j}{\partial v} \right) - \frac{\partial}{\partial v} \left(A_j(\vec{x}(u,v)) \frac{\partial x^i}{\partial u} \right) \right) \mathrm{d}u \, \mathrm{d}v\end{aligned}$$

$$\int_D \frac{\partial}{\partial u} (A_j(\vec{x}(u,v)) \frac{\partial x^j}{\partial v} \, \mathrm{d}u \, \mathrm{d}v = \int_{v_0}^{v_1} A_j(\vec{x}(u,v) \frac{\partial x^j}{\partial v} \, \mathrm{d}v - \int_{v_0}^{v_1} A_j(\vec{x}(u,v)) \frac{\partial x^j}{\partial v} \, \mathrm{d}v$$

(Abbildung parametrisierter Fläche in 2D-Koordinaten)

M: Volumen, B 2-Form, $B = B_{ij} \wedge x^i \wedge x^j$

$$\Longrightarrow \text{3-Form} \quad \mathrm{d}B = \partial_i B_{jk} \wedge x^i \wedge x^j \wedge x^k = \frac{1}{2} \varepsilon^{ijk} \partial_i B_{jk} \, \mathrm{d}x^3$$

$$\Longrightarrow \mathrm{d}B = \partial_i V^i \, \mathrm{d}x^3, V^i := \frac{1}{2} \varepsilon^{ijk} B_{kj}$$

$$\Longrightarrow \int_V \mathrm{d}B = \int_V \partial_i V^i \, \mathrm{d}x^3 = \int_M \boldsymbol{\nabla} \cdot \left(\vec{V}\right) \mathrm{d}x^3 \overset{\text{Gauss}}{=} \oint_{\partial V} \vec{V} \cdot \mathrm{d}\overrightarrow{\Sigma} = \int_{\partial M} B$$

Konsistenz mit $\operatorname{div} \circ \operatorname{rot} = 0, \ldots, \texttt{differential}^2 = 0$

$M = \partial M' \Longrightarrow \partial M = 0 \quad [\partial\partial = 0]$

$A = \mathrm{d}C \Longrightarrow 0 = \int_M \mathrm{d}A = \int_{\partial M} \mathrm{d}C \Longrightarrow \mathrm{d}A = \mathrm{d}^2(A)$

Koordinatenwechsel:

$$\int_V F(\vec{x}) \, \mathrm{d}x^3 = \frac{1}{3!} \int_V F(\vec{x}) \varepsilon_{ijk} \, \mathrm{d}x^i \wedge \mathrm{d}x^j \wedge \mathrm{d}x^k$$

$\longrightarrow$ neue Koordinaten $\vec{w} : \vec{x} = \vec{x}(\vec{w})$

$$x_1 = x_1(w_1, w_2, w_3), w_1 = w_1(x_1, x_2, x_3)$$
$$\vdots$$

Es gilt

$$\mathrm{d}x^i = \frac{\partial x^i}{\partial w^j} \, \mathrm{d}w^j$$

$$\int_V F(\vec{x}) \, \mathrm{d}x^3 = \int_V F(\vec{x}(\vec{w})) \frac{1}{3!} \varepsilon_{ijk} \frac{\partial x^i}{\partial w^l} \frac{\partial x^j}{\partial w^m} \frac{\partial x^k}{\partial w^n} \underbrace{\mathrm{d}w^l \wedge \mathrm{d}w^m \wedge \mathrm{d}w^n}_{= \varepsilon^{lmn} \, \mathrm{d}w^1 \wedge \mathrm{d}w^2 \wedge \mathrm{d}w^3}$$

$= \det(J)$

Jacobi-Matrix:

$$J_i^{\ j} = \left(\frac{\partial x^j}{\partial w^i}\right)$$

$$\Longrightarrow \mathrm{d}x^3 = |\det(J)|\,\mathrm{d}x^3$$

3. Spezielle Relativitätstheorie

Raumzeit: Raum und Zeit vereingit in einem vierdimensionalen Raum

Punkt der Raumzeit: **Ereignis** (etwas, das zu einem festen Zeitpunkt an einem Ort stattfindet)

Literaturempfehlung: Robert Geroch, General Relativity from A to B

Abbildung der Raumzeit in 3D

Struktur der Raumzeit?

Aristotelische Raumzeit:

Folgende fragen sind bedeutungsvoll
1. Finden zwei Ereignisse am selben Ort statt?
2. Finden zwei Ereignisse zur selben Zeit statt?

Abbildung der Aristotelischen Raumzeit

Antworten:
1. Ereignisse liegen in der selben senkrechten Ebene
1. Ereignisse liegen in der selben 3D-Ebene

Es gilt das Prinzip der "absoluten Ruhe".

Galileische Raumzeit:

Abbildung der Galileischen Raumzeit

"Zwei Ereigniss finden zur selben Zeit statt." hat eine absolute Bedeutung, das Prinzip der absoluten Ruhe gilt jedoch nicht.

Im Allgemeinen macht es keinen Sinn zu fragen was der räumliche Abstand <u>zwischen zwei Ereignissen</u> p und q ist.

Aber: Der räumliche Abstand <u>zur selben Zeit</u> ist absolut.

$\Longrightarrow$ Newtonsches Gravitationsgesetz ist kompatibel mit Galilei [$V(r) \sim r$: Distanz zu festem Punkt]

Minkowski Raum:

$\mathbb{R}^4 : x^\mu = (ct, x, y, z), \mu = 0, 1, 2, 3 \equiv (x^0, x^i), i = 1, 2, 3$. Dabei ist c die Lichtgeschwindigkeit [$c = 1$ in bestimmen Einheiten, z.B. räumliche Koordinaten in Lichtjahren und t in Jahren]

Minkowski-Metrik: "pseudo-euklidische Metrik"

$$\eta_{\mu\nu} := \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & -1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & -1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & -1 \end{pmatrix} = \eta^{\mu\nu}$$

Raumzeit-Intervall/Abstand zwischen zwei Punkten mit Koordinatendifferenz Δx^μ

$$\begin{aligned} \Delta s^2 &:= \eta_{\mu\nu} \Delta x^\mu \Delta x^v \\ &= (\Delta x^0)^2 - (\Delta x^1)^2 - (\Delta x^2)^2 - (\Delta x^3)^2 \\ &= c^2 (\Delta t)^2 - (\Delta \vec{x})^2 \end{aligned}$$

Infinitesimal: $\mathrm{d}s^2 = \eta_{\mu\nu} \,\mathrm{d}x^\mu \,\mathrm{d}x^\nu = c^2 \,\mathrm{d}t^2 - (\mathrm{d}\vec{x}^2$

Vektoren im Minkowski-Raum $\mathbb{R}^{3,1}$:

V^μ: 4er-Vektor/"kontravarianter" Vektor

Minkowski-Norm: $V^2 = \langle V, V \rangle = \eta_{\mu,\nu} V^\mu V^\nu \equiv V_\mu V^\mu$ wobei “index herunter gezogen” zum “kontravarianten” Vektor (“co-Vektor”)

$$V_\mu := \eta_{\mu\nu} V^\nu = (v^0, -v^1, -v^2, -v^3)$$

Hochziehen von Indizes: $V^\mu = \eta^{\mu\nu} V_\nu$

Notationsoptionen:

$$\langle V, W \rangle = \eta_{\mu\nu} V^\mu W^\nu = V_\mu W^\mu = V^\mu W_\mu$$

Abbildung des Lichtkegels in 3D

$x^\mu x_\mu = 0$ heißt **lichtartig**

$x^\mu x_\mu > 0$ heißt **zeitartig**

$x^\mu x_\mu < 0$ heißt **raumartig**

Dies ist eine Klassifizierung von Punkten im Minkowski-Raum.

3.1. Lichtstrahlen und Uhren

Postulat 1: Weltlinien von Lichtstrahlen sind Kurven (= Gerade) auf der Oberfläche des Lichtkegels.

Postulat 2: Weltlinien von massiven Objekten/Beobachtern sind zeitartige Kurven

Postulat 3: Die Zeit, die ein Beobachter entlang seiner Weltlinie"misst", ist

$$T = \frac{1}{c} \sqrt{(\Delta s)^2} = \sqrt{(\Delta t)^2 - \frac{(\Delta \vec{x})^2}{c^2}}$$