

# Ripasso relatività ristretta

4-velocità

$$u^\mu = \left( \gamma, \frac{\gamma}{c} \bar{v} \right)$$

4-posizione

$$x^\mu$$

una legge scritta in 4-vettori è invariante per transf. tra SRI

Definiamo la 4-accelerazione:

$$u^\mu = \frac{dx^\mu}{ds} \leftarrow \text{scalare (invariante)}$$

$$w^\mu = \frac{du^\mu}{ds}$$

$$\frac{d}{dt} v^2 = \frac{d}{dt} (\bar{v} \cdot \bar{v})$$

$$ds = c d\tau = \frac{c}{\gamma} dt$$

$$w^0 = \frac{du^0}{ds} = \frac{d\gamma}{ds} = \frac{\gamma}{c} \frac{d\gamma}{dt} = \frac{\gamma}{c} \frac{d}{dt} \left( 1 - \frac{v^2}{c^2} \right)^{-1/2} = \frac{\gamma}{c} \left( -\frac{1}{2} \right) \left( 1 - \frac{v^2}{c^2} \right)^{-3/2} \left( -2 \frac{\bar{v}}{c^2} \frac{d\bar{v}}{dt} \right) = \frac{\gamma}{c} \gamma^3 \frac{\bar{v}}{c^2} \frac{d\bar{v}}{dt} = \frac{\gamma^4}{c^3} \bar{v} \cdot \bar{a}$$

$$w^i = \frac{du^i}{ds} = \frac{\gamma}{c} \frac{du^i}{dt} = \frac{\gamma}{c^2} \frac{d}{dt} (\gamma v^i) = \frac{\gamma}{c^2} \left( \frac{d\gamma}{dt} v^i + \gamma \frac{dv^i}{dt} \right) = \frac{\gamma}{c^2} \left( \gamma^3 \frac{\bar{v}}{c^2} \cdot \bar{a} v^i + \gamma a^i \right) = \left( \frac{\gamma^4}{c^4} \bar{v} \cdot \bar{a} v^i + \frac{\gamma^2}{c^2} a^i \right)$$

$$w^\mu = \left( \frac{\gamma^4}{c^3} \bar{v} \cdot \bar{a}, \frac{\gamma^2}{c^2} \left( \gamma^2 \left( \frac{\bar{v} \cdot \bar{a}}{c} \right) \bar{v} + \bar{a} \right) \right)$$

termine lungo  $\bar{v}$

Proprietà

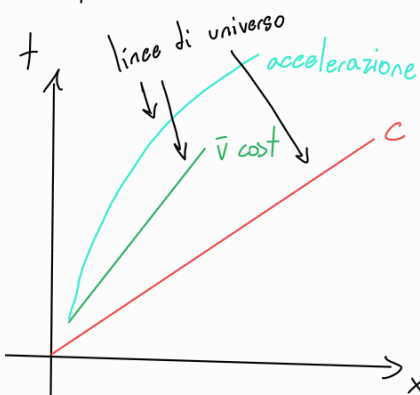
$$u^\mu u_\mu = 1 \Rightarrow \frac{d}{ds} (u^\mu u_\mu) = 0 \Rightarrow w^\mu u_\mu + u^\mu w_\mu = 2 w^\mu u_\mu = 0$$

$$\Rightarrow w^\mu u_\mu = 0 \quad (\text{non necessario che } \bar{v} \cdot \bar{a} = 0)$$

SR particella:  $\bar{v} = \bar{0} \Rightarrow$

$$w^\mu = \left( 0, \frac{\gamma^2}{c^2} \bar{a} \right)$$

questo indica che non è un SRI



Tensori

$$T^{\mu\nu} = A^\mu B^\nu$$

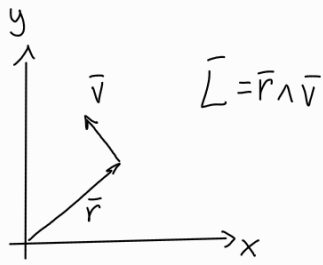
i tensori si trasformano come prodotto di 4-vettori

$$(V')^\mu = \Lambda^\mu_\nu V^\nu$$

↓

$$(T')^{\mu\nu} = \Lambda^\mu_\rho \Lambda^\nu_\sigma T^{\rho\sigma}$$

Pseudotensori: si trasformano come  $(\tilde{T}')^{\mu\nu} = \det(\Lambda) \Lambda^\mu_\rho \Lambda^\nu_\sigma \tilde{T}^{\rho\sigma}$



per inversione:

$$\vec{r} \rightarrow -\vec{r}$$

$$\vec{v} \rightarrow -\vec{v}$$

$$\vec{L} \rightarrow \vec{L}$$

in 4D ci sono dei tensori che si comportano così

Esistono anche gli pseudoscalari (cambiano segno per trasf)

## Derivazione e Integrazione

$$\partial_\mu = \frac{\partial}{\partial x^\mu} \doteq \left( \frac{\partial}{\partial x^0}, \vec{\nabla} \right)$$

covariante

$$d\varphi = \frac{\partial \varphi}{\partial x^\mu} \overbrace{dx^\mu}^{\text{contravariante}}$$

covariante

$$\partial_\mu \varphi = \left( \frac{\partial \varphi}{\partial x^0}, \vec{\nabla} \varphi \right) \quad \text{scalare}$$

$$\partial_\mu V^\mu = \partial_0 V^0 + \partial_i V^i = \frac{1}{c} \frac{\partial V^0}{\partial t} + \vec{\nabla} \cdot \vec{V} \quad \text{vettore}$$

$$\partial^\mu = (\partial_0, -\vec{\nabla})$$

$$\square \varphi \doteq \overbrace{\partial^\mu \partial_\mu}^{\text{contravariante}} \varphi = \frac{1}{c^2} \frac{\partial^2 \varphi}{\partial t^2} - \nabla^2 \varphi \quad (\text{ricorda l'eq. delle onde})$$

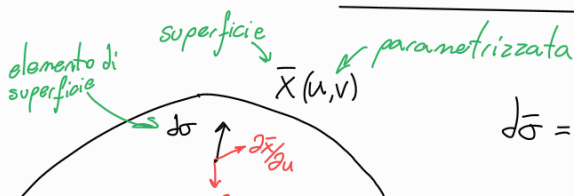
$$d^4x = dx^0 dx^1 dx^2 dx^3 = c dt d^3x \doteq d\Omega \quad \text{invariante (scalare di Lorentz)}$$

intuitivamente (tr Lorentz  $\equiv$  rotazione in 4D)  $\Rightarrow d\Omega$  non cambia

$$d^4x' = |J(x)| d^4x \quad \text{con} \quad J(x) = \det \left[ \frac{\partial x'^\mu}{\partial x^\nu} \right] = \det(\Lambda) = 1$$

$dx^0$  e  $d^3x$  non sono invarianti ma cambiano in modo opposto (dunque  $d\Omega$  è aposto)

3D



$$d\vec{\sigma} = d\sigma \hat{n} = \left( \frac{\partial \vec{X}}{\partial u} \wedge \frac{\partial \vec{X}}{\partial v} \right) du dv$$

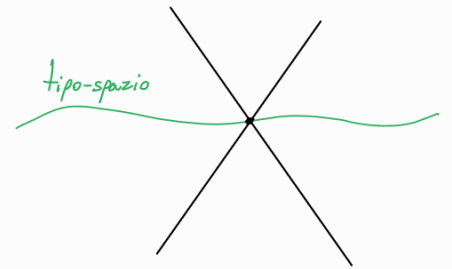
$$d\sigma^i = \varepsilon^{ijk} \frac{\partial x^j}{\partial u} \frac{\partial x^k}{\partial v} du dv$$

scegliamo  
 $(u, v) \rightarrow (x, y) \Rightarrow d\sigma = (dy dz, dx dz, dx dy)$

4D  $d\sigma_\mu = \frac{1}{3!} \varepsilon_{\mu\nu\rho\sigma} \frac{\partial(x^\nu, x^\rho, x^\sigma)}{\partial(u, v, w)} du dv dw = \hat{n}_\mu d\sigma$  4-vettore

$(u, v, w) \rightarrow (x^0, \bar{x}) \Rightarrow d\sigma_\mu = (dx^1 dx^2 dx^3, dx^0 dx^2 dx^3, dx^0 dx^1 dx^3, dx^0 dx^1 dx^2)$

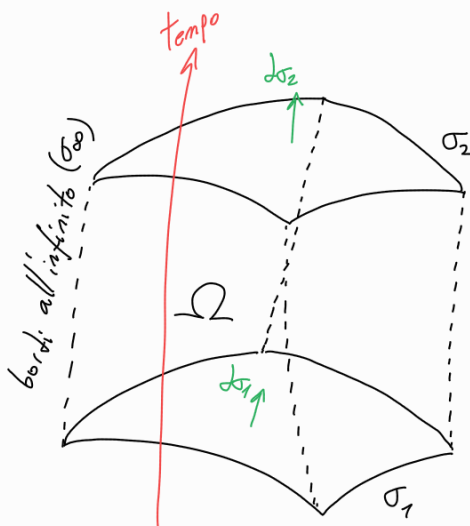
ipersuperficie tipo spazio: eventi  
 $(x_1 - x_2)^2 < 0, \quad x_1, x_2 \in \sigma$



## Teoremi utili

Gauss:  $\int_{\Omega} \partial_\mu V^\mu(x) d^4x = \int_{\partial\Omega} V^\mu(x) d\sigma_\mu$

caso particolare:  $\partial_\mu V^\mu = 0$ ,  $\Omega$  delimitato da  $\sigma_1, \sigma_2$  tipo-spazio  
 $\partial\Omega = (\sigma_1, \sigma_2, \sigma_\infty)$



$$\partial_\mu V^\mu = 0 \Rightarrow \int_{\Omega} \partial_\mu V^\mu d^4x = 0$$

$$\Rightarrow 0 = \int_{\partial\Omega} V^\mu d\sigma_\mu = \int_{\sigma_2} V^\mu d\sigma_\mu - \int_{\sigma_1} V^\mu d\sigma_\mu + \int_{\sigma_\infty} V^\mu d\sigma_\mu$$

$$\lim_{\bar{x} \rightarrow \infty} V^\mu = 0^\mu \Rightarrow \int_{\sigma_\infty} V^\mu d\sigma_\mu = 0$$

$\int I(\sigma_2) \quad \int I(\sigma_1)$

$$\Rightarrow \int_{\sigma_1} V^\mu d\sigma_\mu = \int_{\sigma_2} V^\mu d\sigma_\mu \quad \text{vale per } \forall \sigma, \text{ tipo-spazio}$$

Esempio:  $d\sigma_\mu$  tutto lo spazio in un tempo fissato  $\Rightarrow dx^0 = 0$

$$\Rightarrow d\sigma_\mu = (dx^1 dx^2 dx^3, 0, 0, 0) = (dV, 0)$$

$$I(\sigma) \doteq \int_\sigma V^\mu d\sigma_\mu = \int V^0 d\sigma^0 = \int V^0 dx dy dz = \text{cost} \Rightarrow V^0 \text{ si conserva nel tempo per } \partial_\mu V^\mu = 0$$

cambiamo  $\sigma$  con un altro  $\sigma$  (tipo-spazio, tempo fissato)

---

Eg Minkowski in caso di forze

$$\frac{dp^\mu}{ds} = F^\mu$$

$$p^\mu = \left( \frac{E}{c}, \vec{p} \right)$$

$$ds = c d\tau = \frac{c}{\gamma} dt$$

$$\frac{dp^\mu}{ds} = \left( \frac{\gamma}{c^2} \frac{dE}{dt}, \frac{\gamma}{c} \frac{d\vec{p}}{dt} \right) \Rightarrow F^\mu = \left( \frac{\gamma}{c^2} \vec{F} \cdot \vec{v}, \frac{\gamma}{c} \vec{F} \right)$$

$W = \vec{F} \cdot \vec{v}$   
potenza