

## Hinweis

Die vorliegende Lösung wurde im Rahmen der jeweiligen Lehrveranstaltung an der Universität Bonn erstellt. Sofern im oberen Teil der ersten Seite oder auf der unten angegebenen Webseite nicht anders vermerkt, wurde diese Lösung von mir, Marvin Zanke, alleine angefertigt und eingereicht. Bei allem in einer anderen Farbe als dem üblichen Blau handelt es sich in der Regel um Korrekturen von mir oder des Tutors. Für mehr Informationen und meine gesamten Unterlagen, siehe:

<https://www.physics-and-stuff.com/>

**Ich erhebe keinen Anspruch auf Richtigkeit und Vollständigkeit der vorliegenden Lösungen! Dies gilt ebenso für obengenannte Korrekturen.**

Dieses Werk von [Marvin Zanke](#) ist lizenziert unter einer [Creative Commons Namensnennung – Nicht-kommerziell – Weitergabe unter gleichen Bedingungen 4.0 International Lizenz](#).

H2) a)  $\Lambda e_0 = e_0$  . Mit  $N_v^* = e^{*T} (\Lambda e_v)$   
 $(e^{*T}) e_v = \begin{cases} 1, & \mu=v \\ 0, & \text{sonst} \end{cases}$

folgt:  $N_0^* = (e^{*T}) e_0 = \delta_{\mu 0}, \mu = 0, \dots, 3$

$N_v^* = (e^{*T}) (\Lambda e_v) = \delta_{0v}, v = 0, \dots, 3$  ✓

Abbildung  $(\Lambda e_v) \neq e_0$  für  $v = 1, \dots, 3$ ,

da sonst nicht injektiv, damit nicht

Surjektiv und also keine 4.-dim. Abbildung (x)  
~~aber wenn Komponenten von  $e_0$  enthalten!!~~

(\*) Dafür kann man auch annehmen, dass  $\Lambda e_1 = e_0$  (O.B.d.A.)

dann  $((\Lambda e_1) \cdot (\Lambda e_0)) = (e_0 \cdot e_0) = 1$

$\neq (e_1 \cdot e_0) = 0$  . Oder andere Argumentation besser?

Die Matrix hat nun folgende Gestalt:

$$\begin{pmatrix} \Lambda & 0 & \dots & 0 \\ 0 & & & \\ \vdots & & C & \\ 0 & & & \end{pmatrix}$$

Dass C eine orthogonale Matrix sein muss, folgt sofort über Widerspruch.

Nehmen wir dafür  $h = \begin{pmatrix} h_0 \\ h_1 \\ h_2 \\ h_3 \end{pmatrix}, k = \begin{pmatrix} k_0 \\ k_1 \\ k_2 \\ k_3 \end{pmatrix}$

und nehmen an, dass  $C \notin O(3)$  und  $h$  und  $k$  ein

Vektoren, für die die Eigenschaft einer Geraden-Trafo nicht

erfüllt ist, also  $(\Lambda h \cdot \Lambda k) \neq (h \cdot k)$ . Diese finden wir sicher,

da  $C^T \neq C^{-1} \Leftrightarrow (h \cdot k) \neq h^T C^T C k = (C h)^T (C k)$   
 $= (\Lambda h)^T (\Lambda k) = (\Lambda h \cdot \Lambda k)$

Damit entspräche  $\Lambda$  nicht der gesuchten Darstellung unserer Trafo.

Zusätzlich beobachten wir nun die Vektoren (-1) und (+1) in der

Matrix  $P = \begin{pmatrix} 1 & & 0 \\ & -1 & \\ & & -1 \\ 0 & & & -1 \end{pmatrix}$  und damit ist  $C \in SO(3)$  ✓

okay. Konstruktiver Beweis ist schöner  
 aus  $(\Lambda h, \Lambda k) = (h, k) \Rightarrow C \in O(3) : (\Lambda h, \Lambda k) = h_0 k_0 - C h \cdot C k \stackrel{!}{=} h_0 k_0 - h \cdot k$   
 $\Rightarrow \langle C h, C k \rangle = \langle h, k \rangle \Rightarrow C \in O(3)$

FRAGE:

$$C = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 0 \end{pmatrix} \notin O(2)$$

$$\vec{a} = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix}, \vec{b} = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix}$$

$$\text{Aber } 1 = (\vec{a} \cdot \vec{b}) \neq \vec{a}^T (C^T C) \vec{b} = (C\vec{a})^T (C\vec{b})$$

$$= \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix}^T \cdot \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix} = 1$$

Wieso " $\neq$ ", ist doch richtig?   
 Die Aussage ist nur: Du findest  $\vec{a}, \vec{b}$  sodass  $\neq$  gilt!   
 Habe da irgendwie einen Denkfehler   
 Bestimmte   
 Muss nicht generell gelten!

Du hast hier bestimmte Vektoren  $\vec{a}$  und  $\vec{b}$  gewählt aber kann nicht drauf.

Die Eigenschaft  $\langle C\vec{a}, C\vec{b} \rangle = \langle \vec{a}, \vec{b} \rangle$  soll für alle  $\vec{a}, \vec{b} \in \mathbb{R}^2$  gelten   
 wähle  $\vec{a} = \vec{b}$  und du hast deinen Widerspruch!

$$\begin{aligned} b) \quad (\Lambda h \cdot \Lambda k) &= (\cosh h^0 + \sinh h^1) (\cosh k^0 + \sinh k^1) \\ &\quad - (\sinh h^0 + \cosh h^1) (\sinh k^0 + \cosh k^1) \\ &= h^2 k^2 - h^3 k^3 \\ &= \cosh^2 h^0 k^0 + \sinh^2 h^1 k^1 + \cosh h^0 k^1 \sinh h^1 + \cosh h^1 k^0 \sinh h^0 \\ &\quad - \sinh^2 h^0 k^0 - \cosh^2 h^1 k^1 - \sinh h^0 \cosh h^1 k^1 - \cosh h^1 \sinh h^0 k^0 \\ &= h^2 k^2 - h^3 k^3 \\ &\rightarrow = h^0 k^0 - h^1 k^1 - h^2 k^2 - h^3 k^3 = (h \cdot k) \quad \checkmark \end{aligned}$$

$$c) \quad \sinh x = \frac{v/c}{\sqrt{1 - (v/c)^2}}, \quad \cosh x = \frac{1}{\sqrt{1 - (v/c)^2}}$$

$$h^0 = x^0 = ct, \quad h^1 = x^1, \quad \frac{v}{c} \rightarrow 0$$

$$\begin{aligned} (\Lambda(t) h)^0 &= \cosh(t) h^0 + \sinh(t) h^1 = \frac{ct}{\sqrt{1 - (v/c)^2}} + \frac{v/c x^1}{\sqrt{1 - (v/c)^2}} \\ \Leftrightarrow \begin{bmatrix} \Lambda(t) \begin{pmatrix} ct \\ x^1 \\ x^2 \\ x^3 \end{pmatrix} \end{bmatrix} &= \frac{ct}{\sqrt{1-0}} + \frac{v x^1}{\sqrt{c^2 - v^2}} \rightarrow ct \Leftrightarrow t = t' \quad \checkmark \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} (\Lambda(t) h)^1 &= \Lambda^1_\nu h^\nu = \sinh(t) h^0 + \cosh(t) h^1 \\ \Leftrightarrow \begin{bmatrix} \Lambda(t) \begin{pmatrix} ct \\ x^1 \\ x^2 \\ x^3 \end{pmatrix} \end{bmatrix} &= \frac{vt}{\sqrt{1 - (v/c)^2}} + \frac{x^1}{\sqrt{1 - (v/c)^2}} \xrightarrow{v \rightarrow 0} x^1 + vt \end{aligned}$$

? Ist das so richtig mit Summenkonvention geschrieben?   
 ja

$$\begin{aligned} (\Lambda(t) h)^2 &= x^2 \\ (\Lambda(t) h)^3 &= x^3 \end{aligned} \quad \checkmark$$

$$d) \quad \Lambda(d) \underline{e}_0 \stackrel{b)}{=} \begin{pmatrix} \cosh(d) \\ \sinh(d) \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \sqrt{1 - \sinh^2(d)} \\ \sinh(d) \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} \quad d = \sinh^{-1}(|p|)$$

$$\downarrow$$

$$= \begin{pmatrix} \sqrt{1 - |p|^2} \\ \sinh(d) \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$$

$$= \begin{pmatrix} \sqrt{1 - |p|^2} \\ |p| \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} \quad \checkmark$$

$$\Rightarrow \text{sign}(p^0) \circ \Lambda(d) \underline{e}_0 = \begin{pmatrix} \text{sign}(p^0) \circ \sqrt{1 - |p|^2} \\ \text{sign}(p^0) \circ \begin{pmatrix} |p| \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} \end{pmatrix}$$

Kann man das so schreiben?  
Wieso geht für  $\underline{0}$  auf  $0_k$  Komponente angewandt

$$= \begin{pmatrix} \text{sign}(p^0) \sqrt{1 - |p|^2} \\ p^1 \\ p^2 \\ p^3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} p^0 \\ p^1 \\ p^2 \\ p^3 \end{pmatrix} = \underline{p} \quad \checkmark$$

Das nichts passiert?  
ist Fehler in der Aufgabe  
 $\circ$  ist Abbildung  $\mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$   
aber wird hier auf  
vierer Vektoren angewendet

weil  $\Lambda$  Lorentz-Transform  $\Rightarrow (\Lambda \underline{e}_0 \cdot \Lambda \underline{e}_0) = (\underline{e}_0 \cdot \underline{e}_0) = (\underline{p} \cdot \underline{p})$

$$\Rightarrow 1 = p^{0^2} - \sum_{i=1}^3 p^{i^2} \Leftrightarrow p^{0^2} = 1 + |p|^2$$

$$\Rightarrow p^0 = \text{sign}(p^0) \sqrt{1 + |p|^2} \quad \checkmark$$

e) fehlt

ok

f) Dass  $\hat{L}$  die Dimension 6 hat, folgt sofort mit der Analogie

von Matrizen.  $4 \times 4$  Matrizen  $\Rightarrow \text{Dim} = 16$  allerdings sind die Diagonalelemente  $= 0$ , weil  $a_{ij} = -a_{ji}$  somit nicht erfüllt sein kann  $\Rightarrow$

$$4 \cdot (4-1) = 12. \text{ Außerdem liegt über jeder}$$

die Werte oberhalb oder unterhalb der Diagonalen jeweils

die andere Seite fest.  $\Rightarrow \frac{4 \cdot 3}{2} = 6 = \text{dim}(\hat{L})$

WpV,  $\mu_{kr}$  sind genau 6 Elemente,  $3 \cdot 2 = 6$ .

Zu zeigen bleibt also, dass es ein EZS ist.  $\checkmark$

Schreibt man die  $w_{\mu\nu}$  als Matrix ist dies aber auch sofort

ersichtlich  $w_{02} = \begin{pmatrix} 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \\ -1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$ ,  $w_{03} = \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \\ -1 & 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$ ,  $w_{23} = \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & -1 & 0 & 0 \end{pmatrix}$

$w_{01} = \begin{pmatrix} 0 & 1 & 0 & 0 \\ -1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$ ,  $w_{12} = \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & -1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$ ,  $w_{13} = \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & -1 & 0 & 0 \end{pmatrix}$

Offensichtlich stellt man mit einer  $\mathbb{K}$  dieser jede Matrix mit

$a_{ij} = -a_{ji}$  dar und damit jede Schiefsymmetrische lineare Abbildung. ✓

Wie schreibt man bzw. beweist man das in Tensor Schreibweise? ?

g)  $[A, B] = AB - BA$

$$\begin{aligned} \langle h, (AB - BA) \cdot k \rangle &= \langle h, AB \cdot k \rangle - \langle h, BA \cdot k \rangle \\ &= \langle Ah, Bk \rangle - \langle Bh, Ak \rangle \\ &= \langle BAh, k \rangle - \langle ABh, k \rangle = \langle (BA - AB)h, k \rangle \\ &= -\langle (AB - BA)h, k \rangle \end{aligned}$$

h)  $(E_{\mu\nu} E_{\kappa\lambda})(h) = \underline{e_\mu} (\underline{e_\nu} \cdot \underline{e_\kappa} (\underline{e_\lambda} \cdot h)) = \underline{e_\mu} (\underline{e_\nu} \cdot \underline{e_\kappa} h^\lambda)$   
 $= \underline{e_\mu} h^\lambda \delta_{\nu\kappa} \cdot \underline{e_\lambda} = \underline{e_\mu} (\underline{e_\lambda} \cdot h) \cdot \delta_{\nu\kappa} \cdot \underline{e_\lambda}$   
 $= \eta_{\nu\kappa} \underline{e_\mu} (\underline{e_\lambda} \cdot h) = \eta_{\nu\kappa} E_{\mu\lambda} h$  ✓

$$\begin{aligned} [w_{\mu\nu}, w_{\kappa\lambda}] &= (w_{\mu\nu} w_{\kappa\lambda} - w_{\kappa\lambda} w_{\mu\nu})(h) \\ &= (w_{\mu\nu} (E_{\kappa\lambda} h - E_{\lambda\kappa} h) - w_{\kappa\lambda} (E_{\mu\nu} h - E_{\nu\mu} h)) \\ &= E_{\mu\nu} E_{\kappa\lambda} h - E_{\mu\nu} E_{\lambda\kappa} h - E_{\nu\mu} E_{\kappa\lambda} h + E_{\nu\mu} E_{\lambda\kappa} h \\ &\quad - E_{\kappa\lambda} E_{\mu\nu} h + E_{\kappa\lambda} E_{\nu\mu} h + E_{\lambda\kappa} E_{\mu\nu} h - E_{\lambda\kappa} E_{\nu\mu} h \\ &= (\eta_{\nu\kappa} E_{\mu\lambda} - \eta_{\nu\lambda} E_{\mu\kappa} - \eta_{\mu\kappa} E_{\nu\lambda} + \eta_{\mu\lambda} E_{\nu\kappa} \\ &\quad - \eta_{\lambda\mu} E_{\kappa\nu} + \eta_{\lambda\nu} E_{\kappa\mu} + \eta_{\mu\nu} E_{\lambda\kappa} - \eta_{\mu\nu} E_{\lambda\kappa})(h) \end{aligned}$$

?  
fertig?

$$i) \frac{d}{dt} f(t) = \frac{d}{dt} (N(t) \cdot \underline{h} \cdot N(t) \cdot \underline{k})$$

$$(*) = \left( \frac{d}{dt} N(t) \right) \cdot \underline{h} \cdot N(t) \cdot \underline{k} + (N(t) \cdot \underline{h} \cdot \frac{d}{dt} N(t) \cdot \underline{k})$$

$$\frac{d}{dt} N(t) = \frac{d}{dt} \sum_{k=0}^{\infty} \frac{t^k}{k!} A^k \quad (\text{d.h. } N(t) = e^{tA}, \text{ mit } A \in \hat{L})$$

$$= \frac{d}{dt} \left( \frac{1}{1} A^0 + \frac{t}{1} A + \sum_{k=2}^{\infty} \frac{t^k}{k!} A^k \right)$$

$$= A + \sum_{k=2}^{\infty} \frac{t^{k-1}}{(k-1)!} A^k = A \left( 1 + \sum_{k=2}^{\infty} \frac{t^{k-1}}{(k-1)!} A^{k-1} \right)$$

$$= A \left( 1 + \sum_{k=1}^{\infty} \frac{t^k}{k!} A^k \right) = A \sum_{k=0}^{\infty} \frac{t^k}{k!} A^k = A N(t)$$

$$\Rightarrow (*) = (A N(t) \cdot \underline{h} \cdot N(t) \cdot \underline{k}) + (N(t) \cdot \underline{h} \cdot A \cdot N(t) \cdot \underline{k})$$

$$A \in \hat{L} \Rightarrow (A N(t) \cdot \underline{h} \cdot N(t) \cdot \underline{k}) - (A N(t) \cdot \underline{h} \cdot N(t) \cdot \underline{k}) = 0$$

Ja  
ab jetzt direkt  
😊

$$\frac{d}{dt} f(t) = 0 \Rightarrow f(t) = f(0) \Leftrightarrow (N(t) \cdot \underline{h} \cdot N(t) \cdot \underline{k}) = (\underline{h} \cdot \underline{k})$$

$$N(t) = \sum_{k=0}^{\infty} \frac{t^k}{k!} A^k \text{ ist als Summe sichtbar in } \hat{L}, \text{ denn}$$

$$(\underline{h} \cdot N(t) \cdot \underline{k}) = \left( \underline{h} \cdot \sum_{k=0}^{\infty} \frac{t^k}{k!} A^k \cdot \underline{k} \right)$$

$$= \sum_{k=0}^{\infty} \left( \underline{h} \cdot \frac{t^k}{k!} A^k \cdot \underline{k} \right) \stackrel{\text{Skalar}}{=} \sum_{k=0}^{\infty} \left( \frac{t^k}{k!} \underline{h} \cdot A^k \cdot \underline{k} \right)$$

$A \in \hat{L}$

$$\rightarrow \sum_{k=0}^{\infty} \left( A^k \cdot \frac{t^k}{k!} \underline{h} \cdot \underline{k} \right) = \left( \sum_{k=0}^{\infty} \frac{t^k}{k!} A^k \underline{h} \cdot \underline{k} \right) = (N(t) \cdot \underline{h} \cdot \underline{k})$$

Das es sogar in  $L_+$  liegt folgt unmittelbar aus dem Orthogonalität von  $N(t)$  bzgl.  $\eta$ . Diese würde das Vorzeichen tauschen.

$$\det(\exp[B]) = \exp(\text{tr}(B)) \text{ benutzen}$$

j) fehlt

$$\Rightarrow \det \lambda(\eta) = \exp[\text{tr}(A)] = +1$$

da  $A$  schiefe und damit  $\text{tr}(A) = 0!$

?  
Wirklich  
richtige  
Argumentation?