

$$\Rightarrow \begin{pmatrix} x^{0'} \\ x^{1'} \\ x^{2'} \\ x^{3'} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \cosh \omega & -\sinh \omega & 0 & 0 \\ -\sinh \omega & \cosh \omega & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x^0 \\ x^1 \\ x^2 \\ x^3 \end{pmatrix} \quad (\text{VI 44})$$

bzw

$$x^{0'} = (\cosh \omega) (x^0 - \tanh \omega x^1)$$

$$x^{1'} = (\cosh \omega) (x^1 - \tanh \omega x^0)$$

$$x^{2'} = x^2$$

$$x^{3'} = x^3$$

- Vergleich mit Lorentz-Transfo

$$\Lambda_{1,0}^\nu = \begin{pmatrix} \gamma & -\gamma\beta & 0 & 0 \\ -\gamma\beta & \gamma & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \quad \text{wobei } \gamma = \frac{1}{\sqrt{1-\beta^2}}$$

$$\beta = \frac{v}{c}$$

$$\Rightarrow \cosh \omega = \frac{1}{\sqrt{1-\beta^2}}, \quad \tanh \omega = \beta$$

- Diese Betrachtungen lassen sich verallgemeinern auf Bewegungen in  $y, z$ -Richtung und Raumdrehungen

- 6  $I_{\mu\nu}^\nu$  beschreiben die drei "üblichen" Raumdrehungen + 3 "Drehungen" des Art (VI 44)  $\rightarrow$  verallgemeinerte Drehungen in der 4D Raumzeit

- Nun können wir auch  $S$  hinschreiben. 216  
Man findet allgemein

$$\begin{aligned}\varphi'(x') &= S \varphi(x) = \lim_{N \rightarrow \infty} \left( 1 - \frac{i}{4} \frac{\omega}{N} \sigma_{\mu\nu} I_n^{\mu\nu} \right)^N \varphi(x) \\ &= e^{-\frac{i}{4} \omega \sigma_{\mu\nu} I_n^{\mu\nu}} \varphi(x). \quad (\text{VI } 45)\end{aligned}$$

- Im Spezialfall oben (Bewegung von  $B$  entlang  $x$ -Richtung von  $A$ ) haben wir

$$I^{\mu\nu} = g^{\nu\alpha} I_{\alpha}^{\mu} \stackrel{?}{=} ?$$

$\uparrow$   
 $\mu=0$  und  $\alpha=1$   
oder  $\alpha=0$  und  $\mu=1$

$$\begin{aligned}\Rightarrow I^{00} &= g^{01} I_1^0, \quad \text{nur } \nu=1 \text{ trägt bei} \\ &\Rightarrow I^{01} = -I_1^0 = 1 \quad g^{11} = -1\end{aligned}$$

$$\text{analog } I^{10} = g^{00} I_0^1 \Rightarrow I^{10} = I_0^1 = -1$$

Also insbesondere in diesem Fall in (VI 45) nur

$$\sigma_{10} I^{10} + \sigma_{01} I^{01} = -\sigma_{10} + \sigma_{01} = 2\sigma_{01}$$

$$\text{mit } \sigma_{01} = \frac{i}{2} [\gamma_0, \gamma_1]$$

und somit

$$\varphi'(x') = e^{-\frac{i}{2} \omega \sigma_{01}} \varphi(x) \quad (\text{VI } 46)$$

- Für eine Drehung um  $\varphi$  um die  $z$ -Achse findet man auf die gleiche Weise

$$\varphi'(x') = e^{\frac{i}{2} \varphi \sigma_{12}} \varphi(x) \quad (\text{VI } 47)$$

wobei in der speziellen Darstellung der  $\gamma$ -Matrizen mittels Pauli-Matrizen

$$\sigma^{12} = \begin{pmatrix} \sigma_3 & 0 \\ 0 & \sigma_3 \end{pmatrix}$$

(mit Pauli  $2 \times 2$ -Matrix  $\sigma_3 = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & -1 \end{pmatrix}$ )

→ Analogie zur Drehung eines zweikomponentigen Pauli-Spinors

$$\varphi'(x') = e^{\frac{i}{2} \vec{\omega} \cdot \vec{\sigma}} \varphi(x)$$

$\vec{\omega}$ : 3D-Drehung (Achse + Winkel)

$\vec{\sigma}$ : 3er-Vektor von Pauli-Matrizen.

- Erst nach Drehung um  $4\pi$  wieder ursprünglicher Wert

→ alle Observablen müssen bilinear <sup>lin  $\psi$</sup>  sein

- Auf Seite 199 unten hatten wir die Frage aufgeworfen, ob

$$c \psi(x) \quad \text{und} \quad j_k = c \psi^\dagger \alpha_k \psi$$

einen Viervektor bilden. Das können wir nun überprüfen.

Mit den  $\gamma$ -Matrizen können wir schreiben

$$j^\mu(x) = c \psi^\dagger(x) \gamma^0 \gamma^\mu \psi(x), \quad (\text{VI } 48)$$

denn  $\gamma^0 \gamma^0 = 1$  und  $\gamma^0 \gamma^k = \alpha_k$ ,  $k=1,2,3$ .

Außerdem gilt  $S^{-1} = \gamma_0 S^\dagger \gamma_0$ ,  $\gamma_0 = \gamma^0$

Also transformieren wir:

218

$$j^{\mu'}(x') = c \varphi'^{\dagger}(x') \gamma^0 \gamma^{\mu'} \varphi'(x')$$

$$= c (S \varphi(x))^{\dagger} \gamma^0 \gamma^{\mu'} S \varphi(x)$$

$$= c \varphi^{\dagger}(x) \underbrace{S^{\dagger} \gamma^0 \gamma^{\mu'} S}_{\gamma^0 \gamma^{\mu}} \varphi(x)$$

$$= c \varphi^{\dagger}(x) \underbrace{\gamma^0 \gamma^{\mu}}_{\Lambda^{\mu}_{\nu}} S^{-1} \gamma^{\nu} S \varphi(x) \quad (\text{s. VI 35})$$

$$= \Lambda^{\mu}_{\nu} \underbrace{c \varphi^{\dagger}(x) \gamma^0 \gamma^{\nu} \varphi(x)}_{j^{\nu}(x)}$$

$$= \Lambda^{\mu}_{\nu} j^{\nu}(x)$$

$\Rightarrow j^{\mu}$  transformiert sich in der Tat wie  
4-vektor

$\Rightarrow$  Kontinuitätsgleichung

$$\frac{\partial j^{\mu}(x)}{\partial x^{\mu}} = 0 \quad (\text{VI 49})$$

Invariant  $\Rightarrow$  Wahrscheinlichkeit in allen  
Bezugssystemen erhalten

- Wahrscheinlichkeitsinterpretation auf  
relativistisch korrekter Weise möglich.
- Wir beschränken uns hier auf eigentliche  
Lorentz-Transf. (Raumspiegelung, Zeitumkehr  
s. z.B. Jauch & Phipps)

# Lösung für geradlinig, gleichförmige Bewegung 219

- Wie hatten auf Seite 800 bereits die Lösungen des Dirac-Gl. für ein ruhendes Elektron betrachtet

$$\psi^r(x) = w^r(0) e^{-i\varepsilon_r mc^2/\hbar \cdot t} \quad r=1,2,3,4$$

$$\varepsilon_r = \begin{cases} +1 & \text{für } r=1,2 \\ -1 & \text{für } r=3,4 \end{cases}$$

$$w^1(0) = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}, \quad w^2(0) = \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}, \quad w^3(0) = \dots \\ \text{(VI.50)}$$

$r=1,2$ : positive Energie,  $r=3,4$ : neg. Energie

- Um Lösungen für beliebige Geschw.  $\vec{v}$  zu bekommen, transformieren wir auf System  $B$ , welches sich mit  $-\vec{v}$  bzgl.  $A$  bewegt. Wenn Teilchen in  $A$  ruht, bewegt es sich in  $B$  mit  $+\vec{v}$ .

- Den Exponenten in  $e^{-i\varepsilon_r mc^2/\hbar \cdot t}$  schreiben wir in invariante Form:

$$\text{Mit } p^\mu = (\frac{E}{c}, \vec{p}), \quad x^\mu = (ct, \vec{r})$$

$$\text{folgt für } p^{\mu(0)} = (mc, \vec{p}=0) = (mc, 0) \\ \text{(Ruhesystem)}$$

$$p^{\mu(0)} x_\mu = mc^2 t$$

Da  $p^\mu x_\mu$  in allen Systemen gleich

$$\Rightarrow p^{\mu(0)} x_\mu = p^\mu x'_\mu (= p_\mu x^{\mu'}) \quad \text{(VI.51)}$$

$$\Rightarrow e^{-i\varepsilon_r mc^2/\hbar \cdot t} = e^{-i\varepsilon_r p_m x^m/\hbar} \quad (VI 52) \quad 220$$

- Da  $p^m p_m = m^2 c^2 > 0$  (zeitartig)  $\Rightarrow p_m$  innerhalb Lichtkegel

$\Rightarrow$  Trafo mischt nicht positive Lösungen  $\varepsilon_r = +1$  mit negativen  $\varepsilon_r = -1$ .

$$- (VI 4b) \Rightarrow S = e^{-\frac{i}{2} \omega \sigma_{01}}$$

Da wir nun auf ein System transformieren, das sich mit  $-\vec{v}$  bewegt, ist

$$\tanh w = -\frac{v}{c}, \quad w = \operatorname{arctanh}\left(-\frac{v}{c}\right) \\ = -\operatorname{arctanh} \frac{v}{c}$$

- Die Spinoren  $w^r$  lauten dann im System  $\mathcal{B}$ , in dem sich das Teilchen mit  $\vec{v}$  bewegt (und Impuls  $\vec{p}$  hat)

$$w^r(\vec{p}) = e^{-i\omega/2 \cdot \sigma_{01}} w^r(0) = \left( \cosh \frac{\omega}{2} - \alpha_1 \sinh \frac{\omega}{2} \right) w^r(0)$$

$$= \cosh \frac{\omega}{2} \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & -\tanh \frac{\omega}{2} & 0 \\ 0 & -\tanh \frac{\omega}{2} & 1 & 0 \\ -\tanh \frac{\omega}{2} & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} w^r(0)$$

↑  
Dirac-Matrix  
-  $\tanh \frac{\omega}{2}$

(VI 53)

$$- \text{Da } -\tanh \frac{\omega}{2} = \frac{-\tanh \omega}{1 + \sqrt{1 - \tanh^2 \omega}} = \frac{v/c}{1 + \sqrt{1 - v^2/c^2}}$$

$$\text{und } \underbrace{\gamma mc^2}_E = \frac{mc^2}{\sqrt{1 - \frac{v^2}{c^2}}} = \sqrt{m^2 c^4 + p^2 c^2}$$

$$\Rightarrow -\tanh \frac{\omega}{2} = \frac{pc}{E + mc^2} \quad (\text{VI 54})$$

$$\cosh \frac{\omega}{2} = \sqrt{\frac{E + mc^2}{2mc^2}}$$

- Für  $\vec{v}$  in beliebiger Richtung lautet  $I_{\nu}^{\mu}$  allgemein

$$I_{\nu}^{\mu} = \begin{pmatrix} 0 & -\cos \alpha & -\cos \beta & -\cos \gamma \\ -\cos \alpha & 0 & 0 & 0 \\ -\cos \beta & 0 & 0 & 0 \\ -\cos \gamma & 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$$

wobei  $\alpha, \beta, \gamma$  die Winkel bzgl. der Achsen sind,

$$\sigma_{\mu\nu} I_{\nu}^{\mu} = 2(\sigma_{01} \cos \alpha + \sigma_{02} \cos \beta + \sigma_{03} \cos \gamma)$$

$$= -2i \frac{\vec{\alpha} \cdot \vec{v}}{|\vec{v}|}$$

Damit erhält man

$$S = e^{-\frac{i\omega}{2} \frac{\vec{\alpha} \cdot \vec{v}}{|\vec{v}|}} = \sqrt{\frac{E}{2mc^2}} \begin{pmatrix} 1 & 0 & \frac{p_+ c}{E} & \frac{p_- c}{E} \\ 0 & 1 & \frac{p_+ c}{E} & -\frac{p_- c}{E} \\ \frac{p_+ c}{E} & \frac{p_- c}{E} & 1 & 0 \\ \frac{p_- c}{E} & -\frac{p_+ c}{E} & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

$$\text{mit } E = E + mc^2 \quad (\text{VI 55})$$

$$\text{und } p_{\pm} = p_x \pm ip_y$$

Hier kann man  $w^r(\vec{p})$  direkt als  $r$ -te Spalte ablesen, und die allgemeine freie Lösung ist

$$\psi^r(x) = w^r(\vec{p}) e^{-i\epsilon_r p_{\mu} x^{\mu} / \hbar} \quad (\text{VI 56})$$

→ Lösung der Dirac-Gleichung (ebene Wellen)  $\times$  Spinor

z.B. ist

$$W^1(\vec{p}) = \sqrt{\frac{E+mc^2}{2mc^2}} \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ \frac{p_z c}{E+mc^2} \\ \frac{p_x c}{E+mc^2} \end{pmatrix} \quad (\text{VI 57})$$

- Die  $W^r(\vec{p})$  sorgen für die relativistisch korrekte Normierung.

Betrachte z.B. Wahrscheinlichkeitsdichte  $\psi^\dagger \psi$  für  $v=1$  (wir wissen bereits, dass  $\psi^\dagger \psi$  sich wie die 0-Komponente der 4-stromdichte transformiert)

$$(\psi^\dagger)^\dagger \psi = (W^1(\vec{p}))^\dagger W^1(\vec{p})$$

$$= \frac{E+mc^2}{2mc^2} \left( 1 + \frac{p_z^2 c^2}{(E+mc^2)^2} + \frac{p_x^2 + p_y^2 c^2}{(E+mc^2)^2} \right)$$

$$= \frac{1}{2mc^2} \left( E+mc^2 + \frac{(p_x^2 + p_y^2 + p_z^2) c^2}{E+mc^2} \right)$$

$$= \frac{1}{2mc^2} \left( E+mc^2 + \frac{E^2 - m^2 c^4}{E+mc^2} \right)$$

$$= \frac{1}{2mc^2} (E+mc^2 + E - mc^2)$$

$$= \frac{E}{mc^2} = \gamma = \frac{1}{\sqrt{1 - \frac{v^2}{c^2}}}$$

$\Rightarrow$  Wahrsch dichte erhöht sich mit  $v$  um  $\gamma$ , da sich Volumenelement wegen Längenkontraktion verkleinert