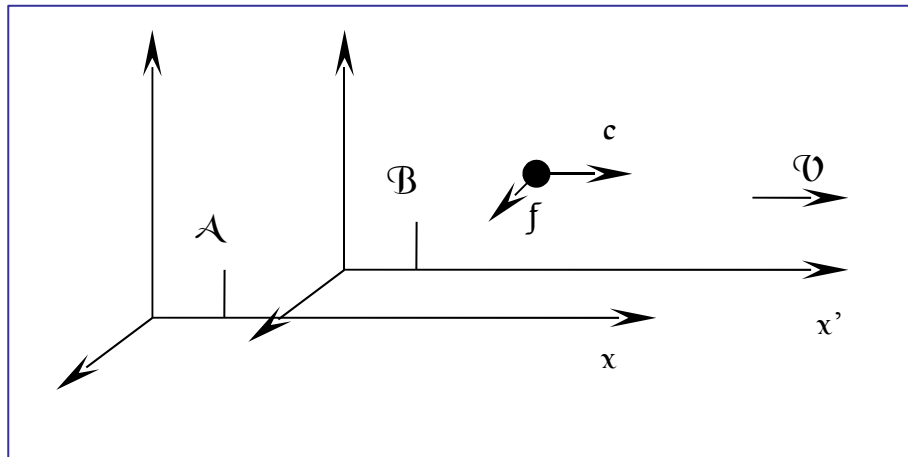


Mechanika Relatywistyczna

II prawo dynamiki Newtona

$$f = m \frac{d^2 \vec{r}}{dt^2} = \frac{d\vec{p}}{dt}$$

Z punktu widzenia STW prawa tego nie da się utrzymać.



Mamy dwóch obserwatorów, którzy obserwują punkt materialny poruszający się i na który działa siła.

Siła zmienia się powodując zmianę trajektorii ruchu. Na podstawie obserwacji chcą oszacować siłę. Obaj mierzą długości i czas. Każdy z nich inaczej oszacuje drogę i czas. Dostajemy więc:

$$f = m \frac{d^2 \vec{r}}{dt^2}$$

nie da się oszacować klasycznie.

Musimy dokonać pewnego założenia. A mianowicie, że masa zależy od prędkości. Założenie to jest konieczne z punktu zasady zachowania pędu.

$$m = m(v)$$

Dopuszczenie tej zależności kompensuje różne oceny przyrostu pędu. Żądamy by masa tak się zmieniała by to prawo było zachowawcze i spełniało postulaty teorii względności. Z.Z.P jest spełniona wtedy, gdy

$$\vec{p} = m\vec{v}$$

i

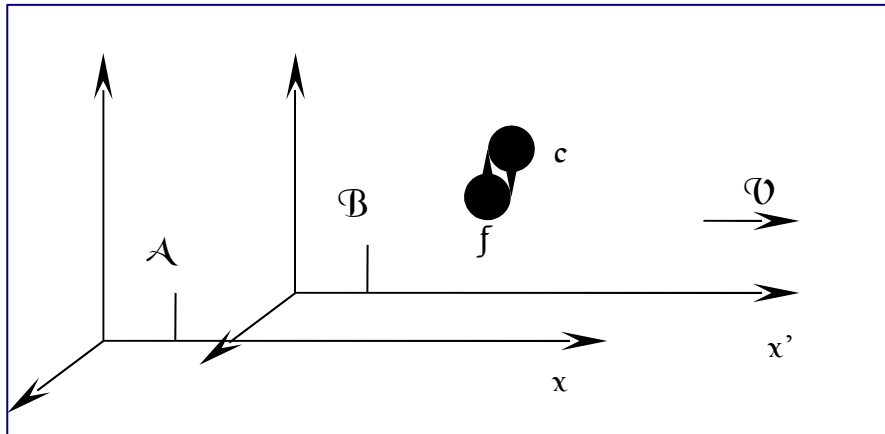
$$m = m(v)$$

Poszukamy zależności masy od prędkości.

Rozważmy zderzenie 2 kul.

Obowiązuje tu Z.Z.P i Z.Z.E.

Kule się zderzają, poruszają się po jednej osi (y). Prędkości takie same U.



	Obserwator	Układ S	Układ S'
Przed zderzeniem	A	$u_x = 0, u_y = -u$	$u'_x = v, u'_y = -u\sqrt{1-\beta^2}$
	B	$u_x = v, u_y = u\sqrt{1-\beta^2}$	$u'_x = 0, u'_y = u$
Po zderzeniu	A	$u_x = 0, u_y = u$	$u'_x = v, u'_y = u\sqrt{1-\beta^2}$
	B	$u_x = v, u_y = -u\sqrt{1-\beta^2}$	$u'_x = 0, u'_y = -u$

$$u_y = \frac{u'_y \sqrt{1-\beta^2}}{1 + \frac{v}{c^2} u'_x} = u\sqrt{1-\beta^2}$$

$$u'_y = \frac{u_y \sqrt{1-\beta^2}}{1 + \frac{v}{c^2} u_x} = u\sqrt{1-\beta^2}$$

Transformujemy do układu promowanego. Mamy wszystko w układzie promowanym i możemy zastosować Z.Z.P. czyli treść zasady, którą formułuje obserwator B.

$$p = mv \quad f = \frac{dp}{dt}$$

$$\vec{p}(a) + \vec{p}(b) = \vec{p}(a) + \vec{p}(b)$$

$$p_{x_a} + p_{x_b} = p_{x_a} + p_{x_b}$$

dopuszczamy, że

$$m = m(v) \text{ więc } p = m(v) \cdot v$$

$$m(v) = m(\sqrt{v_x^2 + v_y^2 + v_z^2})$$

$$m(\sqrt{v^2 + u^2(1-\beta^2)})(-v) + m(\sqrt{u^2}) \cdot 0 = m(\sqrt{v^2 + u^2(1-\beta^2)})(-v) + 0$$

$$m_x = m$$

dla składowej y

$$m\left(\sqrt{v^2 + u^2(1 - \beta^2)}\right)\left(-u\sqrt{1 - \beta^2}\right) + m\left(\sqrt{u^2}\right) \cdot u = m\left(\sqrt{v^2 + u^2(1 - \beta^2)}\right)\left(u\sqrt{1 - \beta^2}\right) + m\left(\sqrt{u^2}\right) \cdot (-u)$$

$$2m\left(\sqrt{v^2 + u^2(1 - \beta^2)}\right) \cdot u\sqrt{1 - \beta^2} = 2m\sqrt{u^2}u$$

dla $u \rightarrow 0$ bo to się ma stosować do każdej prędkości, z.z.p. jest spełniona dla każdego wtedy

$$m(0) = \frac{m_0}{\sqrt{1 - \beta^2}}$$

wniosek:

jeśli dopuścimy taką zależność masy od prędkości to prawo $f = \frac{dp}{dt}$ ma także sens z punktu widzenia teorii względności.

Spróbujemy zachować prawo $f = m(a)$

Wychodzimy z równania:

$$f = \frac{dp}{dt} = \frac{d}{dt}mv = \frac{d}{dt}\left(\frac{m_0v}{\sqrt{1 - \beta^2}}\right) = m_0 \frac{d}{dt}\left(\frac{\vec{v}}{\sqrt{1 - \beta^2}}\right) = m_0 \left[\frac{1}{\sqrt{1 - \beta^2}} \frac{d\vec{v}}{dt} + v \frac{d}{dt} \frac{1}{\sqrt{1 - \beta^2}} \right] =$$

$$= m_0 \left[\frac{1}{\sqrt{1 - \beta^2}} \frac{d\vec{v}}{dt} + \vec{v} \frac{(-1) \cdot (-2\beta) \frac{1}{c} \frac{d\vec{v}}{dt}}{2 \cdot (1 - \beta^2) \sqrt{1 - \beta^2}} \right] = m_0 \left[\frac{a}{\sqrt{1 - \beta^2}} + \frac{a\beta^2}{(1 - \beta^2)^{\frac{3}{2}}} \right] = m_0 \left[\frac{a(1 - \beta^2) + a\beta^2}{(1 - \beta^2)^{\frac{3}{2}}} \right] =$$

$$= m_0 a \left[\frac{1 - \beta^2 + \beta^2}{(1 - \beta^2)^{\frac{3}{2}}} \right] = m_0 a_{II} \frac{1}{(1 - \beta^2)^{\frac{3}{2}}}$$

to wynik gdy siła działa w kierunku równoległym do ruchu (wzdłuż).

Jak wygląda to równanie gdy siła działa prostopadle.

$$f = m_0 \left[\frac{dv}{\sqrt{1 - \beta^2}} \right] = m_0 \frac{a_{\perp}}{\sqrt{1 - \beta^2}}$$

$$f_{II} = \frac{m_0 a_{II}}{(1 - \beta^2)^{\frac{3}{2}}} \Rightarrow m_{II} = \frac{m_0}{(1 - \beta^2)^{\frac{3}{2}}}$$

$$f_{\perp} = \frac{m_0 a_{\perp}}{\sqrt{1 - \beta^2}} \Rightarrow m_{\perp} = \frac{m_0}{\sqrt{1 - \beta^2}}$$

Wniosek:

Jeśli chcemy zachować prawo mechaniki zawierające przyspieszenie; i aby było relatywistyczne, niezmiennicze, obowiązujące w każdym układzie inercyjnym, to musimy odróżnić masy: równoległą i prostopadłą, w zależności czy siła działa w kierunku prostopadłym czy w kierunku ruchu.

Konsekwencje

Relatywistyczna definicja E_k

W relatywistce dysponujemy trzema masami: spoczynkową, równoległą i prostopadłą. Modyfikacji ulegają wszystkie prawa zawierające masę.

$$\begin{aligned}
 E_k &= \int_{v=0}^v d\vec{s} \cdot \vec{f} = \int \frac{d\vec{p}}{dt} d\vec{s} = \int \frac{d}{dt} \frac{m_0 \vec{v}}{\sqrt{1-\beta^2}} \cdot \vec{v} dt = \\
 &= m_0 \int v dt \left[\frac{\frac{dv}{dt}}{\sqrt{1-\beta^2}} + \frac{\vec{v}(-1) \cdot (-2\beta) \frac{1}{c} \frac{dv}{dt}}{2(1-\beta^2)\sqrt{1-\beta^2}} \right] = m_0 \int v dt \left[\frac{\frac{dv}{dt}}{\sqrt{1-\beta^2}} + \frac{\beta^2 \frac{dv}{dt}}{(1-\beta^2)^{\frac{3}{2}}} \right] = \left. \frac{\cdot c}{\cdot c} \right| \\
 &= m_0 \int \left[\frac{1}{\sqrt{1-\beta^2} \cdot c} \cdot v c \frac{dv}{dt} + \frac{v \beta^2 c \frac{dv}{dt}}{(1-\beta^2)^{\frac{3}{2}} \cdot c} \right] dt = m_0 \int \left[\frac{vc}{\sqrt{1-\beta^2}} \frac{d}{dt} \left(\frac{v}{c} \right) + \frac{vc \beta^2 \frac{dv}{dt}}{(1-\beta^2)^{\frac{3}{2}}} \right] dt = \\
 &= m_0 c^2 \int \left[\frac{\beta \frac{d\beta}{dt}}{\sqrt{1-\beta^2}} + \frac{\beta^3 \frac{d\beta}{dt}}{(1-\beta^2)^{\frac{3}{2}}} \right] dt = m_0 c^2 \int \left[\frac{\beta(1-\beta^2) \frac{d\beta}{dt} + \beta^3 \frac{d\beta}{dt}}{(1-\beta^2)^{\frac{3}{2}}} \right] dt = \\
 &= m_0 c^2 \int \frac{\beta}{(1-\beta^2)^{\frac{3}{2}}} \frac{d\beta}{dt} dt = m_0 c^2 \int \frac{\beta d\beta}{(1-\beta^2)^{\frac{3}{2}}} = m_0 c^2 \frac{1}{\sqrt{1-\beta^2}} \Big|_{\beta=0}^{\beta} = m_0 c^2 \left[\frac{1}{\sqrt{1-\beta^2}} - 1 \right] = \\
 &= \frac{m_0 c^2}{\sqrt{1-\beta^2}} - m_0 c^2 = mc^2 - m_0 c^2
 \end{aligned}$$

$$E_k = mc^2 - m_0 c^2$$

Dla małych prędkości

$$E_k = m_0 c^2 \left(1 + \frac{1}{2} \beta^2 + \dots - 1 \right) = \frac{1}{2} m_0 c^2 \frac{v^2}{c^2} = \frac{1}{2} m v^2$$

Einstein wysnuł wniosek, że to suma dwóch wyrażen

$$E_k = mc^2 - m_0 c^2 = T - T_0$$

T_0 - to energia spoczynkowa niezależna od ruchu. Czyli w wyrażeniu na energię, od energii całkowitej odejmujemy coś, co nie jest związane z ruchem.

Więc

$$E = mc^2$$

Energia i masa są ze sobą ściśle związane i nie można tych wyrażen oddzielić. Nie można mówić o energii nie mówiąc o masie, przecież

$$m = \frac{E}{c^2}$$

Wniosek: masie pędowej musimy przyporządkować energię i na odwrót. Jeśli mamy energię to musimy jej przyporządkować masę.

1. defekt masy
2. nie ma dwóch zasad zachowania (z.z.p, i z.z.e.) z.z relatywistce: relatywistce klasycznym ujęciu dwie
3. siła grawitacyjna
4. sprężyna