

1. Krummlinige, nicht-orthogonale Koordinaten (12 Punkten)

Als Beispiel für krummlinige und nicht-orthogonale Koordinaten u^1, u^2, u^3 betrachten wir (x^1, x^2, x^3 sind kartesische Koordinaten):

$$x^1 = a u^1 \cos(u^2); \quad x^2 = b u^1 \sin(u^2); \quad x^3 = c u^3; \quad a, b, c \neq 0.$$

- Bestimmen Sie die normierte Basis \vec{e}_i der Tangentialvektoren $\vec{e}_i = \vec{t}_i / |\vec{t}_i|$ auf, wobei $\vec{t}_i = \partial \vec{x} / \partial u^i$. Dies ist die sog. *kovariante* Basis.
- Für zwei Vektoren $\vec{a} = a^i \vec{e}_i$ und $\vec{b} = b^j \vec{e}_j$ (Einstein'sche Summenkonvention!) sind a^i und b^j die sog. *kontravarianten* Komponenten. Für das gewöhnliche Skalarprodukt gilt $\vec{a} \cdot \vec{b} = g_{ij} a^i b^j$, wobei g_{ij} die (*kovariante*) *euklidische* Metrik ist. Bestimmen Sie im vorliegenden Fall g_{ij} .
- Zu jeder kovarianten Basis gibt es eine *kontravariante* Basis \vec{e}^j , mit $\vec{e}^i \cdot \vec{e}_j = \delta_j^i$. Dabei ist δ_j^i das Kronecker Symbol. Bestimmen Sie \vec{e}^i im vorliegenden Fall. Hinweis: Betrachten Sie $\vec{e}_i \times \vec{e}_j / (\vec{e}_1 \cdot (\vec{e}_2 \times \vec{e}_3))$ für $i, j = 1, 2; 1, 3; 2, 3$.
- Der Vektor $\vec{b} = b^j \vec{e}_j$ lässt sich auch in *kovariante* Komponenten $\vec{b} = b_j \vec{e}^j$ schreiben. Drücken Sie damit das gewöhnliche Skalarprodukt $\vec{a} \cdot \vec{b}$ allgemein mittels der kontravarianten (kovarianten) Komponenten von $\vec{a}(\vec{b})$ aus. Wie erhält man b_j aus g_{ij} und b^j . (Zusatz, ausser Konkurrenz: Gibt es auch eine (*kontravariante*) *euklidische* Metrik? Wenn ja, wie lautet damit das Skalarprodukt?)
- Skizzieren Sie die Koordinatenlinien in der $x^1 x^2$ -Ebene für $a = 1, b = 2$ und zeichnen Sie die kontra- und kovarianten Basisvektoren in den Punkten $(u^1, u^2) = (1, \pi/4)$ und $(u^1, u^2) = (1, \pi/2)$ ein. Welche Gleichungen beschreiben die Linien $u^1 = \text{const}$ bzw. $u^2 = \text{const}$ in kartesischen Koordinaten?
- Bestimmen Sie den Laplace-Operator in den Koordinaten u^1, u^2, u^3 .

2. Lorentz-Transformation I (8 Punkten)

Zum Zeitpunkt $t = t' = 0$ haben zwei Inertialsysteme (IS) Σ und Σ' den gleichen Ursprung und parallele x_3 -Achsen. Der Winkel zwischen der x_1 - und der x'_1 -Achse beträgt $\alpha > 0$ bei $t = t' = 0$. Geben Sie die Lorentz-Transformation zwischen diesen beiden Inertialsystemen in der Form $x'_\mu = f(x_1, x_2, x_3, t)$ an, wobei die Relativgeschwindigkeit aus der Sicht von Σ $\vec{v} = v_0 \vec{e}_1$ ist.