

## EXERCICES

Parcours SPRINT &amp; Double Majeure PM — Année Universitaire 2024–2025

Intervenants : L. Le Guillou &amp; J. Bolmont (Sorbonne Université / LPNHE)

## TD 7

Quadrivecteurs – Invariance du produit pseudo-scalaire et de la pseudo-norme – Quadrivecteur vitesse – Quadri-accélération – Quadrivecteur énergie-impulsion – Quadri-force.

## 1. Propriétés des quadrivecteurs

1.1 — Montrez que si deux grandeurs physiques sont représentées respectivement par les quadrivecteurs  $\tilde{\mathbf{A}}$  et  $\tilde{\mathbf{B}}$ , et si  $k$  et  $\ell$  sont des grandeurs invariantes de Lorentz, alors  $k\tilde{\mathbf{A}} + \ell\tilde{\mathbf{B}}$  est aussi un quadrivecteur.

1.2 — Soit un quadrivecteur  $\tilde{\mathbf{A}}$  représentant une grandeur physique. Montrez que le carré de sa pseudo-norme :

$$\tilde{\mathbf{A}}^2 = (A^0)^2 - (A^1)^2 - (A^2)^2 - (A^3)^2$$

est invariant lorsqu'on passe d'un référentiel galiléen à un autre. Montrez, de même, que pour deux quadrivecteurs  $\tilde{\mathbf{A}}$  et  $\tilde{\mathbf{B}}$ , le pseudo-produit scalaire :

$$\tilde{\mathbf{A}} \cdot \tilde{\mathbf{B}} = A^0 B^0 - A^1 B^1 - A^2 B^2 - A^3 B^3$$

est un invariant de Lorentz.

1.3 — Montrez que l'intervalle de temps propre  $d\tau$  est un invariant de Lorentz.

1.4 — À partir du quadrivecteur position  $\tilde{\mathbf{r}}$ , construisez un quadrivecteur vitesse  $\tilde{\mathbf{U}}$  qui obéisse aux transformations de Lorentz lorsqu'on passe d'un référentiel galiléen à un autre. Que vaut  $\tilde{\mathbf{U}}^2$ ? Est-ce un invariant?

## 2. Vitesse relative

Vus d'un référentiel  $\mathcal{R}$ , Luke et Han Solo se déplacent aux vitesses constantes  $\mathbf{u}_L$  et  $\mathbf{u}_H$  respectivement. On cherche à déterminer leur vitesse relative en fonction de  $\mathbf{u}_L$  et  $\mathbf{u}_H$  sans utiliser les transformations de Lorentz. En utilisant l'invariance du produit scalaire des quadri-vitesses  $\tilde{\mathbf{U}}_L$  et  $\tilde{\mathbf{U}}_H$  par changement de repère, déterminer le facteur  $\gamma(\mathbf{u}_{L/H})$  de Luke par rapport à Han. En déduire la norme de la vitesse relative de Luke par rapport à Han.

### 3. Quadri-vitesses et composition relativiste des vitesses

**Remarque :** pour cet exercice, afin d'éviter toute confusion, soyez précis : il est essentiel d'exprimer les différents facteurs  $\beta$  et  $\gamma$  en jeu en indiquant à chaque fois la vitesse utilisée dans l'expression des facteurs  $\beta$  et  $\gamma$  : par exemple,  $\gamma(v)$  ou bien  $\gamma(u)$ , etc.

On considère deux référentiels galiléens  $\mathcal{R}$  et  $\mathcal{R}'$ , avec  $\mathbf{v} = \mathbf{v}(\mathcal{R}'/\mathcal{R})$  la vitesse de  $\mathcal{R}'$  par rapport à  $\mathcal{R}$ . On munit ces deux référentiels de repères orthonormés parallèles et du même trièdre  $\{\mathbf{e}_x, \mathbf{e}_y, \mathbf{e}_z\}$ , de telle sorte que  $\mathbf{v} = v \mathbf{e}_x$ . On suppose ces deux référentiels munis d'horloges parfaites, et on choisit l'origine des temps  $t = t' = 0$  lorsque l'origine  $O'$  se confond avec  $O$ .

On s'intéresse au mouvement d'un objet matériel  $M$ , dont la position est repérée par son vecteur position  $\mathbf{r}(t) = \mathbf{OM}$  dans  $\mathcal{R}$ , et par son vecteur position  $\mathbf{r}'(t') = \mathbf{O'M}$ .

**3.1** — Rappelez comment se transforment les coordonnées  $(ct, \mathbf{r}) = (ct, x, y, z)$  d'un point de la trajectoire de l'objet  $M$  lorsqu'on passe du référentiel  $\mathcal{R}$  au référentiel  $\mathcal{R}'$ . Montrez que ces relations peuvent se mettre sous forme matricielle.

**3.2** — Rappelez la définition de la vitesse ordinaire  $\mathbf{u}$  du mobile  $M$  mesurée dans le référentiel  $\mathcal{R}$ ; faites de même pour sa vitesse  $\mathbf{u}'$  mesurée cette fois dans  $\mathcal{R}'$ . On notera  $(u_x, u_y, u_z)$  les composantes de la vitesse  $\mathbf{u}$  dans  $\mathcal{R}$ , et  $(u'_x, u'_y, u'_z)$  les composantes de  $\mathbf{u}'$  dans  $\mathcal{R}'$ .

**3.3** — Donnez la définition du quadrivecteur vitesse  $\tilde{\mathbf{U}}$  (quadri-vitesse), de composantes  $U^\mu$  ( $\mu = 0, 1, 2, 3$ ) pour l'objet étudié; donnez l'expression de ses 4 composantes  $U^\mu$  dans le référentiel  $\mathcal{R}$ . Faites de même pour les 4 composantes  $U'^\mu$  de la quadri-vitesse  $\tilde{\mathbf{U}}'$  dans le référentiel  $\mathcal{R}'$ .

**3.4** — Que vaut  $\tilde{\mathbf{U}}^2$ ? Est-ce un invariant de Lorentz?

**3.5** — Comment les composantes  $U^\mu$  de la quadri-vitesse  $\tilde{\mathbf{U}}$  se transforment-elles lorsqu'on passe de  $\mathcal{R}$  à  $\mathcal{R}'$ ? Calculez explicitement les 4 composantes  $U'^\mu$  de la quadri-vitesse  $\tilde{\mathbf{U}}'$  du mobile dans le référentiel  $\mathcal{R}'$ .

**3.6** — À partir des équations précédentes, redémontrez la loi relativiste de composition des vitesses qui fournit les expressions de  $u'_x, u'_y$  et  $u'_z$  en fonction de  $u_x, u_y, u_z$  et  $v$ .

### 4. Quadri-accélération

**4.1** — Pour un mobile, on construit son quadrivecteur accélération (ou "quadri-accélération") en dérivant son quadrivecteur vitesse par rapport à son temps propre. Retrouver les expressions des composantes temporelles  $A^0$  et spatiales  $\mathbf{A}$  de la quadri-accélération d'une particule  $\tilde{\mathbf{A}}$  en un événement où, dans un repère inertiel, sa vitesse et son accélération valent respectivement  $\mathbf{u}$  et  $\dot{\mathbf{u}}$ .

**4.2** — En déduire les valeurs  $A'^0$  et  $\mathbf{A}'$  des composantes de ce même quadrivecteur accélération dans un repère inertiel où la vitesse est nulle et l'accélération (dite alors propre) vaut  $\mathbf{a}$ .

**4.3** — En déduire l'expression de  $\mathbf{a}^2$  en fonction de  $\mathbf{u}$  et de  $\dot{\mathbf{u}}$ .

**4.4** — Que devient cette expression dans le cas d'une accélération longitudinale, c'est à dire lorsque  $\dot{\mathbf{u}}$  est parallèle à  $\mathbf{u}$ ?

**4.5** — Montrez que le pseudo-produit scalaire  $\tilde{\mathbf{U}} \cdot \tilde{\mathbf{A}}$  est toujours nul; autrement dit, que les quadrivecteurs vitesse et accélération sont "orthogonaux" au sens des quadrivecteurs.

## 5. Energie et impulsion

5.1 — Rappelez la définition de la quadri-impulsion d'une particule de masse  $m$ , de temps propre  $\tau$ , de ligne d'univers  $\tilde{\mathbf{r}}(\tau)$ .

5.2 — En déduire les expressions de l'énergie et de l'impulsion de la particule de masse  $m$ , de vitesse  $\mathbf{u}$ .

5.3 — En déduire les diverses identités remarquables satisfaites par la quadri-impulsion, l'énergie, l'impulsion et la vitesse  $\mathbf{u}$  de la particule de masse  $m$ .

5.4 — On considère la collision inélastique,  $m + m \rightarrow m'$ , d'une particule de masse  $m$ , de vitesse  $4/5c$ , sur une particule de masse  $m$ , immobile. Calculez la masse  $m'$  de la particule finale, ainsi que sa vitesse.

## 6. Quadri-force

Considérons une particule de quadri-vitesse  $\tilde{\mathbf{U}}$  qui subit une quadriforce  $\tilde{\mathbf{f}} = d\tilde{\mathbf{p}}/d\tau$ .

6.1 — Rappeler ce que vaut  $\tilde{\mathbf{U}}^2$ . Déduisez-en  $\tilde{\mathbf{U}} \cdot (d\tilde{\mathbf{U}}/d\tau)$ .

6.2 — Montrez que le produit  $\tilde{\mathbf{f}} \cdot \tilde{\mathbf{U}}$  est nul. Déduisez-en une expression pour la variation de l'énergie  $E$  de la particule en fonction du temps  $\dot{E} = dE/dt$ . Quel résultat retrouve-t-on ?