

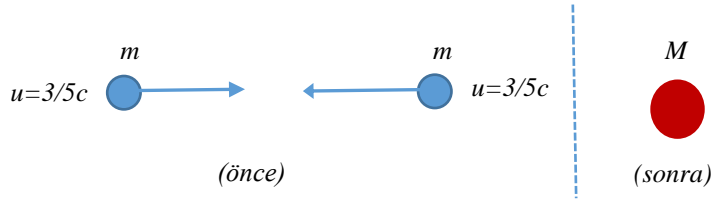
## BÖLÜM-V: RELATİVİSTİK PARÇACIK MEKANİĞİ

### 3. Görelî Çarpışmalar ve Eşik Enerjileri

Görelî çarpışmalarda enerji ve momentum korunur. Başka bir ifadeyle, enerji-momentum 4-vektörünün tüm bileşenleri korunur. Klasik durumda olduğu gibi, kinetik enerji korunduğu ve korunmadığı durumlar olabilir.

$$A+B \rightarrow C+D \text{ süreci için } \rightarrow P_A^\mu + P_B^\mu = P_C^\mu + P_D^\mu$$

**Örnek:** Her birinin kütlesi  $m$  olan iki cisim  $3/5 c$  hızı ile kafa kafaya çarpışıyorlar ve birbirlerine yapışıp duruyorlar. Son durumdaki birleşik cismin kütlesi ne olur?



$$P_{\text{önce}}^\mu = P_{\text{sonra}}^\mu$$

$$(E_1 + E_2, \vec{p}_1 + \vec{p}_2) = (E, 0) \quad E_1 + E_2 = E \quad \text{ve} \quad \vec{p}_1 + \vec{p}_2 = 0$$

$$E_1 + E_2 = E$$

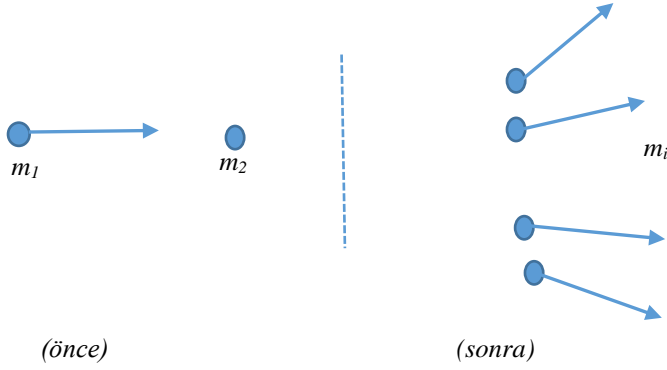
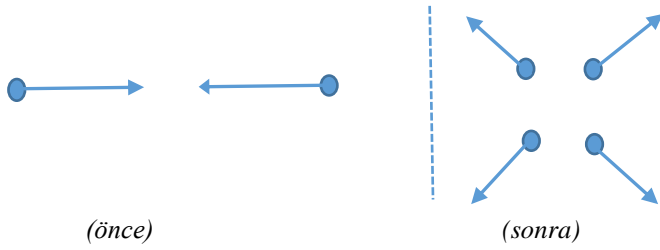
$$\gamma mc^2 + \gamma mc^2 = Mc^2 \quad \gamma = \frac{1}{\sqrt{1 - \frac{u^2}{c^2}}} = \frac{1}{\sqrt{1 - \frac{9}{25}}} = \frac{5}{4}$$

$$2 \frac{5}{4} mc^2 = Mc^2 \quad \Rightarrow \quad M = \frac{5}{2} m$$

**Sıfır momentum çerçevesi:** Kütleleri  $m_1, m_2, m_3, \dots$  ve sırasıyla hızları  $u_1, u_2, u_3, \dots$  olan çok parçacıktan oluşan bir sistemin (parçacıklar kümesinin) toplam görelî momentumunun, yani toplam 4-momentumun uzaysal bileşeninin sıfır olduğu bir çerçeve her zaman bulunur. Bu çerçeveye **sıfır momentum çerçevesi** ( $S_{ZM}$ ) denir. Klasik olarak kütle merkezi çerçevesine karşılık gelir. Bu çerçevede, çerçevenin 4-hız vektörü şu şekildedir:

$$U_{ZM} = (c, 0, 0, 0)$$

**Eşik enerjisi:** İki parçacık çarpışıyor ve sonuçta yeni parçacıklar açığa çıkıyor. Bu yeni parçacıkların üretilmesi için **gerekli olan minimum enerjiye eşik enerjisi** denir. Eşik enerjisi hesabı yaparken çarpışma öncesini laboratuvar çerçevesinde, çarpışma sonrasını ise sıfır momentum çerçevesinde incelemek büyük kolaylık sağlar.

**Laboratuvar Çerçevesi (LAB):** (Sabit hedef deneyleri)**Sıfır Momentum Çerçevesi (ZM)** (Çarpışan parçacıklar deneyleri)

$$m_1 = m_B \Rightarrow \text{Mermi (bullet)}$$

$$m_2 = m_T \Rightarrow \text{Hedef (target)}$$

$$P_{\text{önce}}^{\mu} \rightarrow \text{LAB'da}$$

$$P_{\text{sonra}}^{\mu} \rightarrow \text{ZM'de}$$

$$\begin{aligned} P_{\text{önce}}^{\mu} &= P_B^{\mu} + P_T^{\mu} = \left( \frac{E_B}{c}, \vec{p}_B \right) + \left( \frac{E_{0T}}{c}, 0 \right) \\ &= \left( \frac{E_B}{c} + m_T c, \vec{p}_B \right) \end{aligned}$$

$$P_{\text{sonra}}^{\mu} = \sum_i P_i^{\mu} = \left( (\sum m) c, 0 \right)$$

$$\begin{aligned} P_{\text{önce}}^{\mu} P_{\mu \text{ önce}} &= (P_{\text{önce}})^2 = \left( \frac{E_B}{c} + m_T c, \vec{p}_B \right) \left( \frac{E_B}{c} + m_T c, -\vec{p}_B \right) \\ &= \frac{E_B^2}{c^2} + 2E_B m_T + m_T^2 c^2 - \vec{p}_B \cdot \vec{p}_B \\ &= \frac{E_B^2}{c^2} + 2E_B m_T + m_T^2 c^2 - \left( \frac{E_B^2}{c^2} - m_B^2 c^2 \right) \\ &= 2E_B m_T + m_T^2 c^2 + m_B^2 c^2 \end{aligned}$$

$$P_{\text{sonra}}^{\mu} P_{\mu \text{ sonra}} = (P_{\text{sonra}})^2 = (\sum m)^2 c^2$$

$$(P_{\text{önce}})^2 = (P_{\text{sonra}})^2$$

$$2E_B m_T + m_T^2 c^2 + m_B^2 c^2 = (\sum m)^2 c^2$$

⇒ Elde edilen bu son ifadede tek bilinmeyen mermi parçacığının enerjisi. Bunun dışında kalanlar ilk ve son durumdaki parçacıkların kütleleri ile ilgili ifadeler. Burada eşik enerjisi mermi parçacığının enerjisidir.

$$E_B = E_{\text{esik}} = \frac{(\sum m)^2 c^2 - m_T^2 c^2 - m_B^2 c^2}{2m_T}$$

#### 4. De Broglie Dalgaları

- 4- dalga vektörü (ya da dört-frekans vektörü) şu şekilde tanımlanır:

$$L^\mu = \frac{1}{\lambda} \left( \frac{v}{c}, \hat{n} \right)$$

$$= f \left( \frac{1}{c}, \frac{\hat{n}}{v} \right) \quad f: \text{frekans} \quad v: \text{dalga hızı} \quad \lambda f = v$$

- 4-dalga vektörü kullanılarak 4-momentum şu şekilde tanımlanır:  $P^\mu = hL^\mu$

#### 5. Dört-Kuvvet

Dört-kuvveti tanımlamak, özellikle yüklü hareketli parçacıkların elektromanyetik alanda hareketlerini tanımlamak için önemlidir. 4-kuvvet:

$$F^\mu \equiv \frac{dP^\mu}{d\tau} = \gamma(u) \frac{dP^\mu}{dt}$$

$$= \gamma(u) \frac{d}{dt} \left( \frac{E}{c}, \vec{p} \right) = \gamma(u) \left( \frac{1}{c} \frac{dE}{dt}, \frac{d\vec{p}}{dt} \right); \quad \vec{f} \equiv \frac{d\vec{p}}{dt} \text{ (görelî 3-kuvvet)}$$

$$= \left( \gamma(u) \frac{1}{c} \frac{dE}{dt}, \gamma(u) \frac{d\vec{p}}{dt} \right) = \left( \gamma(u) \frac{1}{c} \frac{dE}{dt}, \gamma(u) \vec{f} \right) \quad E: \text{görelî enerji} \quad \vec{p}: \text{görelî 3-momentum}$$

$$F^\mu = (F^0, \vec{F})$$

$$F^0 = \gamma(u) \frac{1}{c} \frac{dE}{dt} \quad \vec{F} = \gamma(u) \vec{f} = \gamma(u) \frac{d\vec{p}}{dt}$$

⇒  $u \ll c$  için  $f$  Newtonyen kuvvetle eşit olur.