

FUNDAMENTOS DE LA RELATIVIDAD

GENERAL

El espacio matemático es una variedad lorentziana de 4 dimensiones (V_4, g) , de signature $(-, +, +, +)$

Usaremos índices griegos de 0 a 3 (0 es ct)

índices latinos de 1 a 3

En una base ortonormalada $\{\underline{\theta}^\alpha\}$, la métrica es diagonal:

$$ds^2 = -(\underline{\theta}^0)^2 + (\underline{\theta}^1)^2 + (\underline{\theta}^2)^2 + (\underline{\theta}^3)^2$$

o en cualquier carta local:

$$ds^2 = g_{\alpha\beta} dx^\alpha dx^\beta$$

$$\text{y } \det(g_{\alpha\beta}) < 0$$

Si imponemos $ds^2 = 0 \Leftrightarrow g_{\alpha\beta} dx^\alpha dx^\beta = 0$ se pide que despartas próximas estén conectados por un rayo de luz.

Esto define el cono de luz. (a realidad está en el espacio tangente)

(define la acción del universo a lo cual no puede acceder)

Supondremos que (V_4, g) está temporalmente orientada: podemos dividir el cono de luz en dos partes, pasado y futuro, que dependen del punto de forma continua.

PRINCIPIOS DE LA RG

① Un campo gravitatorio es localmente equivalente a un SRNI (ppo. de equivalencia)

Por ello, los efectos gravitatorios se pueden anular si nos ponemos a cada libro \Leftrightarrow seguimos geodésicas.

② Todos los SR son válidos para describir la física (ppo. de relatividad general)

Copérnico y Ptolomeo tienen la misma razón (diferentes leyes de la física, pero ambas válidas).

③ Las leyes de la física son tensoriales \rightarrow así, consideramos las leyes en un SR, las se en cualquier otro \downarrow si se RE, si RG!

El principio de covariancia general, que ha dado lugar a más de tanto. \rightarrow \neq invariancia, las leyes son diferentes

Y el postulado de las geodésicas: las partículas libres siguen curvas geodésicas:

$$\frac{d^2 x^\mu}{d\tau^2} + \Gamma_{\rho\sigma}^\mu \frac{dx^\rho}{d\tau} \frac{dx^\sigma}{d\tau} = 0$$

(aquí se usa el parámetro τ , que en curvas temporales es el tiempo propio)

Esto se puede deducir a partir del principio de covarianza: en RE, las trayectorias libres son rectas. Si nos pasamos a un SRNI (como p.ej. el triángulo), le salen los Γ (según en R1). Al aplicar el ppo. de equivalencia, esto se copia tl. a casos gravitatorios.

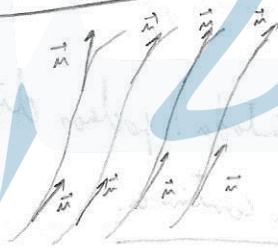
ESPACIO-TIEMPO

A la variedad (V_4, g) se le llama espacio-tiempo. Los conceptos de espacio y tiempo dependen del observador.

¿Qué es un observador, o un SR?

Un sistema de referencia o un sistema de observadores es un campo vectorial temporal \vec{u} .

Normalizándolo, $g_{\alpha\beta} u^\alpha u^\beta = -1$.



uno filtra la variedad con líneas verticales.
L. el flujo

De forma más genérica, \vec{u} estará definido en un dominio $D \subseteq V_4$.

En cada punto p , u^α define un eje temporal.

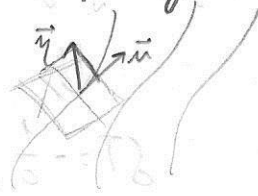
El espacio es lo que estudias intuitivamente: cada curva a un punto del espacio. Matemáticamente es el

espacio cosete: $V_4 / \text{curvas integrales de } \vec{u}$ \Rightarrow 2 ptes a las que equivale si pteno observo como tipos

Todo esto es relativo al sistema de observadores \vec{u}

Si yo tengo un campo vectorial $\vec{\eta} \in \mathcal{X}(V_4)$, uno separa el espacio y tiempo mediante una descomposición ortogonal:

$$\vec{\eta} = T_{\eta} \vec{u} + \vec{E}_{\eta}$$



con:

$$T_{\eta} = -u_{\alpha} \eta^{\alpha} = -g_{\alpha\beta} u^{\alpha} \eta^{\beta}$$

→ así, cuando hago T_{η} me da un 1 (en tiempo)

$$(E_{\eta})^{\alpha} = \eta^{\alpha} - T_{\eta} u^{\alpha} = \eta^{\alpha} + (u_{\beta} \eta^{\beta}) u^{\alpha} = (\delta_{\beta}^{\alpha} + u^{\alpha} u_{\beta}) \eta^{\beta} =$$

$$= P^{\alpha}_{\beta} \eta^{\beta}$$

con $P^{\alpha}_{\beta} = \delta^{\alpha}_{\beta} + u^{\alpha} u_{\beta}$, el proyector ortogonal a \vec{u} (yale)

- $P^{\alpha}_{\beta} P^{\beta}_{\gamma} = P^{\alpha}_{\gamma}$ ($P^2 = P$)
- $P^{\alpha}_{\alpha} = 3$ (quiere decir)
- $P^{\alpha}_{\beta} u^{\beta} = 0$ (\vec{u} es ortogonal a \vec{u})

resultante es los libres $P_{\alpha\beta} = g_{\alpha\beta} + u_{\alpha} u_{\beta}$ ($P_{\alpha\beta} = P_{\beta\alpha}$)

Para un tensor, cada índice se puede descomponer en partes espacial y temporal. (hubo un error)

En particular, para la métrica $g_{\alpha\beta} = -u_{\alpha} u_{\beta} + P_{\alpha\beta}$, una parte totalmente temporal y otra totalmente espacial.

Cuando uno tiene un S.R. tiene intrínsecamente un tiempo propio relativo a \vec{u}

$$\boxed{d\tau = -\frac{1}{c} \underline{u}} \rightarrow \text{lo 1-for arriba a}$$

→ q. no es un diferencial exacto (est-forma no, a igual, iguales)

Aún como una distancia espacial relativa a \vec{u} $\boxed{dl^2 = P_{\alpha\beta} dx^{\alpha} dx^{\beta}}$ (el proyector a la métrica a 3D)

Todo esto es para cualesquiera coordenadas $\{x^{\alpha}\}$. Inverso: una coordenada x^0 es temporal $\Leftrightarrow \frac{\partial}{\partial x^0}$ es un vector tangente a este vector \Rightarrow sistema de coordenadas adaptadas.

Es decir, $\vec{u} = \int \frac{\partial}{\partial x^0}$. Normaliza: $g_{\alpha\beta} u^{\alpha} u^{\beta} = g_{\alpha\beta} \int \delta^{\alpha}_{\beta} \int \delta^{\beta}_{\alpha} = g_{00} \int^2 = -1 \Rightarrow \boxed{\vec{u} = \frac{1}{\sqrt{-g_{00}}} \frac{\partial}{\partial x^0}}$

Estos sistemas no son únicos: $x^{0'} = x^0 f(x^i)$ se puede ver que $\frac{\partial}{\partial x^{0'}} \parallel \frac{\partial}{\partial x^0}$
 $x^{i'} = f^{i'}(x^j)$
 → finalmente, un SR no califica si no otras coordenadas espaciales

Presión bujan indicen: $m_\alpha = g_{\alpha\beta} m^\beta = g_{\alpha 0} m^0 = \frac{g_{\alpha 0}}{\sqrt{-g_{00}}}$

↓

$$\underline{\underline{\delta T = -\frac{1}{c} \frac{g_{\alpha 0}}{\sqrt{-g_{00}}} dx^\alpha}}$$

(fórmula válida en el sistema de coordenadas adecuadas)

Aquí, en este sistema de coordenadas:

$$T_\eta = \frac{-g_{0\alpha}}{\sqrt{-g_{00}}} \eta^\alpha$$

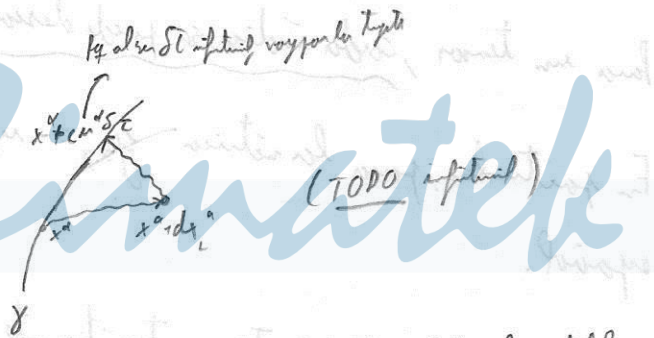
$$\vec{E}_\eta = \left(\frac{g_{0i} \eta^i}{-g_{00}}, \eta^i \right)$$

$$(F_\eta)_\alpha (F_\eta)^\alpha = P_{\alpha\beta} \eta^\alpha \eta^\beta = \left(g_{ij} - \frac{g_{0i} g_{0j}}{g_{00}} \right) \eta^i \eta^j$$

$$\underline{\underline{dl^2 = \left(g_{ij} - \frac{g_{0i} g_{0j}}{g_{00}} \right) dx^i dx^j}}$$

¿Cómo se justifican físicamente estas expresiones? (Lordan)

- Cojamos una curva cualquiera y de nuestro S.R.
- Mandamos un rayo de luz
- Nos devuelven el rayo. En nuestro S.R. la función tiempo propio infinitesimal δT .



esto sí lo que vale: en el caso del punto de la curva. Ahora vamos a justificar su validez para cualquier función de la curva.

Como es un rayo de luz, $dx_L^\alpha dx_L^\alpha = 0$

$$g_{\alpha\beta} dx_L^\alpha dx_L^\beta = 0$$

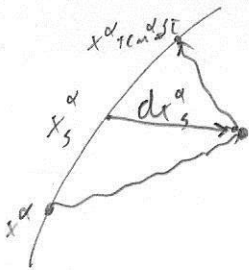
así como el de vuelta:

$$(x^\alpha + c u^\alpha \delta T) - (x^\alpha + dx_L^\alpha) = c u^\alpha \delta T - dx_L^\alpha \rightarrow \text{luz}$$

aprovechando la invariancia, se llega a $-c \delta T (c \delta T + 2 u^\alpha dx_L^\alpha) = 0 \Rightarrow \delta T = -\frac{2}{c} u^\alpha dx_L^\alpha$

Ahora: ¿qué es la simultaneidad? Para el observador \vec{u} , el punto simultáneo estará entre x^α y $x^\alpha + c u^\alpha \delta T$.
 Le llamo x_S^α . (Los libros suelen decir que este medio coincide a poco lejanos con la infinitesimalidad)
 Lo tarda lo mismo en que a volver por infinitesimalidad

Entonces, $x_S^\alpha = x^\alpha + a u^\alpha \delta T$; con $0 < a < 1$.



Ahora, $x_s^\alpha + dx_s^\alpha = x_i^\alpha + dx_i^\alpha = x^\alpha + u^\alpha c \delta T + dx_i^\alpha$

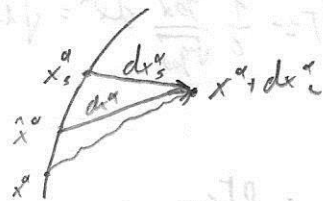
$dx_s^\alpha = dx_i^\alpha - u^\alpha c \delta T$

substituyendo δT :

$u_\alpha dx_s^\alpha = u_\alpha dx_i^\alpha (1 - 2a)$

entonces, tomar $a = 1/2$ es decidir que dos eventos son infinitesimalmente simultáneos si están en el hiperglobo ortogonal a \vec{u} .

Para cualquier punto en la curva y anterior a x_s^α , \hat{x}^α :



debido que el tiempo propio entre \hat{x}^α y x_s^α es igual que el tiempo propio entre \hat{x}^α y el simultáneo de x_s^α

de \hat{x}^α la línea de mundo de \hat{x}^α : (esto debe ser infinitesimal, o general al integrar la integral desde el inicio)

$x_s^\alpha - u^\alpha c \delta T + dx_s^\alpha = x_s^\alpha + dx_s^\alpha \Rightarrow dx_s^\alpha = dx_i^\alpha - u^\alpha c \delta T$

Voy a \hat{x}^α

Zmatek

Ahora, con $a = 1/2$, $u_\alpha dx_s^\alpha = 0 \Rightarrow \boxed{\delta T = -\frac{1}{c} u_\alpha dx^\alpha}$

Ahora, con $u_\alpha dx_s^\alpha = 0$, $g_{\alpha\beta} dx_s^\alpha dx_s^\beta = P_{\alpha\beta} dx_s^\alpha dx_s^\beta = \boxed{P_{\alpha\beta} dx^\alpha dx^\beta = dl^2}$ → así, en $g_{\alpha\beta}$ entre dos eventos simultáneos

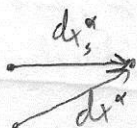
$dx_s^\alpha = dx_i^\alpha - u^\alpha c \delta T$ y el propio relativo a \hat{x}^α

¿Qué ocurre si yo quiero simultáneos a lo largo de una curva?

¿Cuál es el cambio de tiempo en un sistema de coordenadas adaptado a los dos eventos simultáneos?

para definir δT (un punto arbitrario con la línea x^α , $dx^\alpha = dx_s^\alpha$)

$dx_s^\alpha = dx^\alpha - u^\alpha c \delta T = dx^\alpha - u^\alpha (u_\beta dx^\beta) = dx^\alpha \left(-\frac{g_{\alpha\beta} dx^\beta}{\sqrt{g_{\alpha\alpha}}} \right)$ los puntos $G_{\alpha\alpha}$ son



$= -\frac{g_{0i}}{g_{00}} dx^i \neq 0!!!$ (el tiempo y el espacio se convierten)

↓
 Si hay líneas curvas, ¡debo introducir más datos o la definición de tiempo!

¿Cuál es la diferencia de la coordenada temporal entre dos eventos simultáneos?

Esto si va mejor a el tiempo:

$$ds^2 = -c^2 dt^2 + dp^2 + p^2 d\varphi^2 + dz^2$$

$$\begin{aligned} t' &= t \\ p' &= p \\ z' &= z \end{aligned} \quad \varphi = \phi - \omega t$$

$$ds^2 = -(c^2 - \omega^2 p^2) dt^2 + 2\omega p^2 dt d\varphi + dp^2 + p^2 d\varphi^2 + dz^2$$

$$\text{así, } \delta T = \frac{1}{c} \frac{g_{0\alpha}}{\sqrt{g_{00}}} dx^\alpha = \sqrt{1 - \frac{\omega^2}{c^2} p^2} dt - \frac{\omega^2}{c^2} \frac{p^2}{\sqrt{1 - \frac{\omega^2}{c^2} p^2}} d\varphi$$

El tiempo que tengo que andar a un punto de al lado para simultaneizarlos es:

$$c \Delta t = \frac{-g_{0i} dx^i}{\sqrt{g_{00}}} = \frac{\omega p^2}{c^2 \omega p^2} d\varphi \quad !!!$$

de hecho, si simultaneizo el tiempo a p etc. (en un ω) y vuelvo a ω :

$$\oint \frac{\omega p_0^2}{c^2 - \omega^2 p_0^2} d\varphi = 2\pi \frac{\omega p_0^2}{c^2 - \omega^2 p_0^2} \Rightarrow \text{¡ lo voy a encontrar simultaneizado conmigo mismo!}$$

Y el elemento de línea: $dl^2 = (g_{ij} - \frac{g_{0i} g_{0j}}{g_{00}}) dx^i dx^j$

$$dl^2 = dp^2 + \frac{p^2 d\varphi^2}{1 - \frac{\omega^2 p^2}{c^2}} + dz^2$$

↳ la contra de delante de las reglas trigonométricas

Si voy en círculo $z = z_0$, $p = p_0$, $\varphi \in [0, 2\pi]$, en longitud es $L = \int dl = \int_0^{2\pi} \frac{p_0}{\sqrt{1 - \frac{\omega^2 p_0^2}{c^2}}} d\varphi = \frac{2\pi p_0}{\sqrt{1 - \frac{\omega^2 p_0^2}{c^2}}}$

↳ el primer y segundo: recorro lo que se dice el qpo. de equis

LÍMITE NEWTONIANO

- Supondremos: $\nabla^2 \phi = -4\pi G \rho$ no dependiente de t
 • Si queda distinto que la parte dinámica es estática
- Estática $\Rightarrow \exists$ observador que ve que las cosas no dependen del tiempo

Campo gravitatorio débil

- Lo primero indica $\partial_x g_{\mu\nu} = 0 \Rightarrow g_{\mu\nu} = g_{\mu\nu}(x^i)$
 $g_{0i} = 0$ (si $u^i \leftarrow -t$, g_{0i} alido \leftarrow \Rightarrow fields invariantes temporal)

- Lo segundo es pedir $\frac{dx^i}{d\tau} \ll c \frac{dt}{d\tau} = \frac{dx^0}{d\tau}$ ($v \ll c$)

- Asimismo, hay que pedir $g_{\mu\nu} = \overset{\text{Minkowski}}{\eta_{\mu\nu}} + h_{\mu\nu}$, con $|h_{\mu\nu}| \ll 1$
 $\hookrightarrow \bar{g}$ débil

- Las partículas libres se mueven por geodésicas:

$$\frac{d^2 x^\mu}{d\tau^2} + \Gamma_{\rho\sigma}^\mu \frac{dx^\rho}{d\tau} \frac{dx^\sigma}{d\tau} = 0$$

ahora, $\frac{dx^0}{d\tau} \gg \frac{dx^i}{d\tau} \Rightarrow$ la u^0 domina $\Gamma_{00}^\mu \left(\frac{dx^0}{d\tau}\right)^2$

recuerda, $\Gamma_{\rho\sigma}^\mu = \frac{1}{2} g^{\mu\nu} (\partial_\rho g_{\nu\sigma} + \partial_\sigma g_{\nu\rho} - \partial_\nu g_{\rho\sigma})$

$$\Downarrow$$

$$\Gamma_{00}^\mu = \frac{1}{2} g^{\mu\nu} (\partial_0 g_{0\nu} + \partial_0 g_{\nu 0} - \partial_\nu g_{00}) \underset{g=\eta+h}{=} -\frac{1}{2} \eta^{\mu\nu} \partial_\nu h_{00}$$

para sustituir separar $\begin{cases} \mu=0 \\ \mu=i \end{cases}$
 $\hookrightarrow -\frac{1}{2} \eta^{ij} \partial_j h_{00}$

$$\frac{d^2 x^0}{d\tau^2} = 0; \quad \frac{d^2 t}{d\tau^2} = 0; \quad \frac{dt}{d\tau} = c$$

$$\frac{d^2 x^i}{d\tau^2} - \frac{1}{2} \delta^{ij} \partial_j h_{00} c^2 \left(\frac{dt}{d\tau}\right)^2 = 0$$

\hookrightarrow los u^0 de $\partial_\nu g_{\mu\nu}$ salen $\partial_0 = 0$!! (estático)

$$\frac{d^2 x^i}{dt^2} = \frac{1}{2} c^2 \delta^{ij} \partial_j h_{00}$$

↓

$\frac{d^2 \vec{x}}{dt^2} = \frac{c^2}{2} \text{grad}(h_{00}) \Rightarrow$ ¡ las ecuaciones de las geodésicas se reducen a la 2ª ley de Newton!

⇓

$\frac{c^2}{2} h_{00} = -\phi + G$, con ϕ el potencial newtoniano y G resto. (no depende de las geodésicas)

En física clásica, se fija $\phi(\infty) = 0$. Así, como $g_{\mu\nu}(\infty) = \eta_{\mu\nu}$, debe tener $h_{00}(\infty) = 0 \Rightarrow G = 0$

↓ esto tiene sus utilidades: el mismo globalmente cuando se usa a gran escala, si no a pequeña escala

Así, en el límite newtoniano:

$$ds^2 = - \left(1 + \frac{2\phi}{c^2} \right) c^2 dt^2 + dx^2 + dy^2 + dz^2$$

⇒ lo mismo que pensamos las métricas como potenciales gravitatorios (sólo que ahora hay más de un potencial)

En situaciones típicas, $\phi/c^2 \approx 10^{-9} - 10^{-6}$. En estrellas de neutrones ya llega a $\sim 10^{-1}$ y en agujeros negros, ~ 1

(viene en la forma de la métrica de una ubranada redondeada, pero no puede ser de otra manera)

$$\partial = \frac{1}{\partial b} = 0 = \frac{1}{\partial b} ; 0 = \frac{x}{\partial b}$$

$$0 = \left(\frac{1}{\partial b} \right)^2 = \frac{1}{\partial b} ; 0 = \frac{x}{\partial b}$$

CORRIMIENTO AL ROJO (lo hemos visto hace, pero igual que en RF, vale para cualquier reloj)

• Es uno de los tests de la definición de R.G.

• Suponemos estaticidad $\Leftrightarrow \exists$ S.R. en el que la función es independiente del tiempo e inerte bajo inversión temporal.

$$ds^2 = g_{00}(x^k) (dx^0)^2 + g_{ij}(x^k) dx^i dx^j$$

• El tiempo propio τ (para cada parte):

$$dT = -\frac{1}{c\sqrt{g_{00}}} g_{0\mu} dx^\mu = \frac{1}{c} \sqrt{-g_{00}(x^k)} dx^0$$

\hookrightarrow depende del punto!

Añ, para un proceso que ocurre en un punto fijo del espacio (g_{ij}), pero de dos puntos de lo orden de una transmisión (ondas).

el período vale:

$$T = \frac{1}{c} \sqrt{-g_{00}(x^k)} \Delta x^0$$

• Al ser la situación estática, siempre que no se mueva del sitio, Δx^0 es el mismo para transmisiones idénticas. Así, lo hacemos:

$$v = \frac{c}{\Delta x^0} \frac{1}{\sqrt{-g_{00}(x^k)}}$$

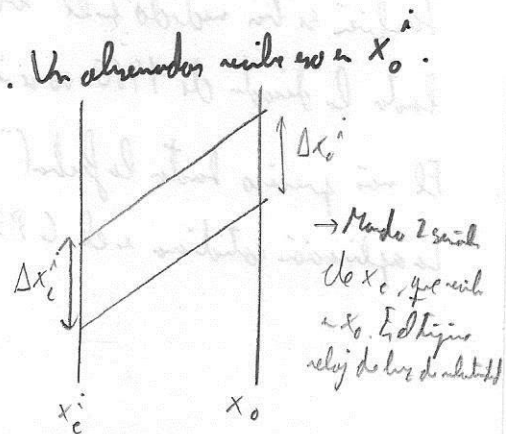
• Consideramos una fuente en un punto fijo del espacio respecto de este S.R., x_0^i . Un observador recibe eso en x_c^i .

Añ; cada uno mide:

$$v_c = \frac{c}{\Delta x_c^0} \frac{1}{\sqrt{-g_{00}(x_c^k)}} ; v_0 = \frac{c}{\Delta x_0^0} \frac{1}{\sqrt{-g_{00}(x_0^k)}}$$

$$\Downarrow$$

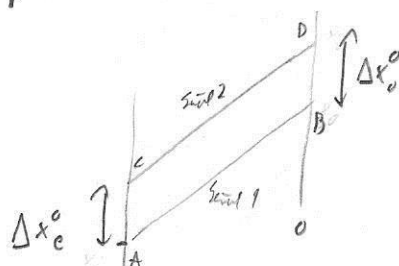
$$\frac{v_c}{v_0} = \frac{\Delta x_0^0}{\Delta x_c^0} \sqrt{\frac{g_{00}(x_0^k)}{g_{00}(x_c^k)}}$$



• Necesito relaciones Δx_e^0 y Δx_c^0 . Para eso uso que la luz viaja por geodésicas luminosas $\Leftrightarrow ds^2=0$ (iguales, lo que implica que el vector tangente es de tipo luminoso):

$$g_{00} \left(\frac{dx^0}{d\tau} \right)^2 + g_{ij} \frac{dx^i}{d\tau} \frac{dx^j}{d\tau} = 0; \quad \frac{dx^0}{d\tau} = \frac{1}{\sqrt{g_{00}(x^k)}} \sqrt{g_{ij}(x^k) \frac{dx^i}{d\tau} \frac{dx^j}{d\tau}}$$

pero esto no depende del tipo de coordenado x^0 ! Así:



$$\Delta x^0 = x_D^0 - x_C^0 = \int \frac{dx^0}{d\tau} d\tau \quad \text{y fijo, NO depende de } x^0 \Rightarrow \Delta x_D^0 = \Delta x_C^0$$

$$\frac{v_e}{v_o} = \sqrt{\frac{g_{00}(x_o^k)}{g_{00}(x_e^k)}}$$

Entonces dice $x_B^0 - x_A^0 = x_D^0 - x_C^0$

$$\Downarrow$$

$$x_D^0 - x_B^0 = x_C^0 - x_A^0 \Rightarrow \Delta x_D^0 = \Delta x_C^0$$

• Por lo que el redshift $z = \frac{\lambda_o - \lambda_e}{\lambda_e} = \frac{v_e}{v_o} - 1 \Rightarrow$

$$z = \sqrt{\frac{g_{00}(x_o^k)}{g_{00}(x_e^k)}} - 1$$

• En la aproximación Newtoniana, $g_{00} = -\left(1 + \frac{2\phi}{c^2}\right) \Rightarrow z \approx \frac{1}{c^2} [\phi(\vec{x}_o) - \phi(\vec{x}_e)]$ (lo fijo ingresa deducido en después más!)

• La primera prueba de alta precisión (Pound - Rebka - Slichter) confirmó esto con un error del 1%.

También se ha medido en el Sol, aunque otros efectos lo enmascaran muy complicado eliminar. De hecho, hasta la década de 1960 no se midió bien. En 1991 se logró bajar el error al 2%.

El más preciso hasta la fecha ("Gravity Probe A") se hizo en el espacio.

La aplicación cotidiana es el GPS.

SIGNIFICADO DE LA CONEXIÓN

Y LA CURVATURA

Nuestra ecuación funcional:

$$\frac{d^2 x^\alpha}{d\tau^2} = - \Gamma_{\lambda\mu}^\alpha \frac{dx^\lambda}{d\tau} \frac{dx^\mu}{d\tau}$$

en R.E., de forma igual, puedo llamar fuerza en $\Gamma_{\lambda\mu}^\alpha \frac{dx^\lambda}{d\tau} \frac{dx^\mu}{d\tau}$, en realidad efectos curvados

por un camino de S.R. $\Rightarrow \Gamma^\alpha$ son las fuerzas "fuerzas de inercia"

Como $\Gamma \sim \partial_r g \Rightarrow$ puedo ver los Γ como campos gravitatorios que eq. de eq. de equilibrio, anulo $\phi \sim g$ sin peso a corto libre

Más matemáticamente, se puede demostrar que en cualquier punto existen unas coordenadas tales que,

en ese punto, $\Gamma = 0$ y $g = \eta$: (en la expresión tentativa del p.p. de equilibrio)

en el camino:

$$x^\alpha \longrightarrow x'^\alpha$$

\hookrightarrow puedo andar cualquier campo gravitatorio (partícula a corto libre) mediante un camino de coordenadas no curvadas locales.

Entonces:

$$\Gamma_{\beta\lambda}^\alpha = \Gamma_{\mu\sigma}^{\alpha'} \frac{\partial x^\alpha}{\partial x'^{\mu'}} \frac{\partial x'^{\lambda'}}{\partial x^\beta} \frac{\partial x'^{\sigma'}}{\partial x^\lambda} + \frac{\partial^2 x'^{\rho'}}{\partial x^\beta \partial x^\lambda} \frac{\partial x^\alpha}{\partial x'^{\rho'}}$$

Sea $x_0 \in V_4$ el punto a el que llamamos las coordenadas. Desarrollando en serie el camino, vamos a pedir:

$$x'^\alpha = (x^\alpha - x_0^\alpha) + \frac{1}{2} \Gamma_{\beta\lambda}^\alpha(x_0) (x^\beta - x_0^\beta) (x^\lambda - x_0^\lambda) + O((x - x_0)^3)$$

$$\left. \frac{\partial x'^\alpha}{\partial x^\beta} \right|_{x=x_0} = \delta_{\beta}^{\alpha}$$

substituir \rightarrow

$$\Gamma_{\beta\lambda}^\alpha(x_0) = \Gamma_{\mu\sigma}^{\alpha'}(x_0) \delta_{\rho}^{\mu} \delta_{\rho}^{\lambda} \delta_{\lambda}^{\sigma} + \Gamma_{\beta\lambda}^{\alpha'}(x_0) \delta_{\rho}^{\alpha} = \Gamma_{\beta\lambda}^{\alpha'}(x_0) + \Gamma_{\beta\lambda}^{\alpha'}(x_0)$$

\Downarrow

$$\left. \frac{\partial^2 x'^{\rho'}}{\partial x^\beta \partial x^\lambda} \right|_{x=x_0} = \Gamma_{\beta\lambda}^{\rho'}(x_0)$$

$$\Gamma_{\beta\lambda}^{\alpha'}(x_0) = 0 \quad \text{C.B.D.} \quad (\text{si andar a ese punto})$$

Veremos que hay infinitas transformaciones:

• las que tengo en desarrollo a Taylor

• Esas coquetas con transformaciones lineales (que ahí $\partial^2 = 0 \Rightarrow$

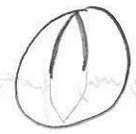
$\Gamma = \text{trf. a. trans.} \Rightarrow \text{origen}$

Ahora, al ser $g_{\alpha\beta}$ no está sistemático, lo puedo diagonalizar mediante transformaciones lineales, que digi $\Gamma = 0 \Rightarrow$ lo logado $g(x_0) = \eta$

• Notas que he hecho falta algo no terminal para poder circularlo: si en un punto interior $\Gamma = 0 \Leftrightarrow$ va a ser en cualquiera coordenadas.

• Hay un teorema más gordo: esto se puede hacer a lo largo de cualquier curv.

• Pero el principio de equivalencia habla de localidad, ¿cómo introducimos las fuerzas de marea?
 ↳ la curvatura.

• En la esfera, dos geodésicas que salen paralelas acaban cortándose. 

• Al fin: ¿cuándo puedo conseguir $\Gamma = 0$ en una región de mi variedad?

Teorema: La condición necesaria y suficiente para que eso ocurra es:

$$R^{\alpha}_{\beta\gamma\mu} = 0$$

(debido para Γ simetría R)

Prueba:

\Rightarrow : obvio $\Gamma = 0 \Rightarrow R = 0$

\Leftarrow : cojo una cubra $\{\theta^{\lambda'}\}$, de conexión $w^{\alpha'}_{\beta'\lambda'} = \gamma^{\alpha'}_{\beta'\lambda'} \theta^{\lambda'}$. Como en otras cubras a lo que lo conexión sea 0.

$$w^{\lambda'}_{\mu} = A^{\lambda}_{\sigma'} (w^{\sigma'}_{\nu} A^{\nu}_{\mu} + dA^{\lambda}_{\mu})$$

¿Cuándo voy a tener $w^{\lambda}_{\mu} = 0$ en alguna cubra?

\Downarrow de alguna cubra de ahí de donde sea 0

$$dA^{\lambda}_{\mu} = -w^{\lambda}_{\sigma'} A^{\sigma'}_{\mu} : \text{¿cuándo tiene estas ecuaciones solución?}$$

Igual que a EDP las condiciones de integridad en $d_{\lambda} d_{\mu} = d_{\mu} d_{\lambda}$, aquí son $d(w^{\lambda}_{\sigma'} A^{\sigma'}_{\mu}) = 0$ (así, ya que $d^2 = 0$)

Es decir, $d w^{\lambda}_{\sigma'} A^{\sigma'}_{\mu} - w^{\lambda}_{\sigma'} \wedge d A^{\sigma'}_{\mu} = 0$

Cuando $\underbrace{A^{\sigma'}_{\mu} d w^{\lambda}_{\sigma'} + w^{\lambda}_{\sigma'} \wedge w^{\sigma'}_{\alpha'} A^{\alpha'}_{\mu}}_{\Omega^{\lambda}_{\sigma'}} = 0 \Leftrightarrow A^{\sigma'}_{\mu} (d w^{\lambda}_{\sigma'} + w^{\lambda}_{\alpha'} \wedge w^{\alpha'}_{\sigma'}) = 0$

Ahora, dado que $\Omega=0$, las condiciones de integrabilidad se satisfacen, \exists solución.
 (matemáticamente lo idem es $\Omega=0 \Rightarrow$ propaga momento de los t_{ij} de $A_{\mu\nu}^{\rho\sigma} = -\omega_{\mu\nu}^{\rho\sigma} A_{\rho\sigma}^{\mu\nu}$, que se define por ser $\Omega=0 \Rightarrow$ así con los otros)

Añ: $\exists A_{\mu\nu}^{\rho\sigma}$ t_{ij} $\omega_{\mu\nu}^{\rho\sigma} = 0$. Falta comprobar que $y = \eta$

Recordar: la conexión no tiene torsión

$$d\theta^\alpha + \omega_{\beta}^{\alpha} \wedge \theta^\beta = 0 \Rightarrow d\theta^\alpha = 0 \Rightarrow \theta^\alpha = dx^\alpha \Rightarrow \text{la conexión se cambia a la base natural!}$$

↓
base de trivial

y $\nabla_x g_{\alpha\beta} = 0$:

$$0 = \partial_x g_{\alpha\beta} - \Gamma_{\alpha\lambda}^{\rho} g_{\rho\beta} - \Gamma_{\beta\lambda}^{\rho} g_{\alpha\rho} \Rightarrow \underline{g_{\alpha\beta} \text{ de } J_0}$$

Y, como, diagonalizamos la métrica con transformaciones lineales, que rotan Γ a ningún punto de su dominio.

• Es decir, en campo gravitatorio es real $\Rightarrow R \neq 0$

• Hay una segunda forma de verlo: estudias la curvatura de la derivación geodésica

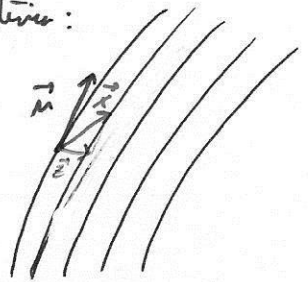
• Sea una familia de geodésicas temporales, de campo tangente \vec{u} . Encuentra el tiempo propio con parámetro,

$u^\rho \nabla_\rho u^\alpha = 0$. Además, en cada punto que $u^\alpha u_\alpha = -1$.

• Definir un vector entre geodésicas cercanas \vec{x} como un vector que apunta a otra geodésica:

$$\int_{\vec{u}} \vec{x} = 0 = [\vec{u}, \vec{x}] \rightarrow \text{es invariante por el flujo de las geodésicas}$$

• \vec{u} no es paralela a $\vec{x} \Leftrightarrow u^\mu \wedge x^\nu = 0 \rightarrow$ captar la otra geodésica



Como $z^\alpha = P_{\rho}^{\alpha} x^\rho$ / un vector que apunta a la geodésica

• Si dejas una geodésica ver que esta implica $\int_{\vec{u}} \vec{z} = 0 \Rightarrow u^\rho \nabla_\rho z^\alpha - z^\rho \nabla_\rho u^\alpha = 0$

• Una velocidad relativa es $u^\rho \nabla_\rho z^\alpha$ (deja en la derivada de $\vec{u} \otimes$ respecto del tiempo)

y una aceleración relativa, $u^\sigma \nabla_\sigma (u^\rho \nabla_\rho z^\alpha) = u^\sigma \nabla_\sigma (z^\rho \nabla_\rho u^\alpha) = (u^\sigma \nabla_\sigma z^\rho) \nabla_\rho u^\alpha + z^\rho u^\sigma \nabla_\sigma \nabla_\rho u^\alpha$

↓
 $\int_{\vec{u}} \vec{z} = 0$

$$+ z^\rho u^\sigma \nabla_\sigma \nabla_\rho u^\alpha = (z^\sigma \nabla_\sigma u^\rho) \nabla_\rho u^\alpha + z^\rho u^\sigma \nabla_\sigma \nabla_\rho u^\alpha = z^\sigma \nabla_\sigma (u^\rho \nabla_\rho u^\alpha) - u^\rho z^\sigma \nabla_\sigma \nabla_\rho u^\alpha + z^\rho u^\sigma \nabla_\sigma \nabla_\rho u^\alpha$$

↓
 $\int_{\vec{u}} \vec{z} = 0$

$$= z^{\rho} u^{\sigma} (\nabla_{\sigma} \nabla_{\rho} u^{\alpha} - \nabla_{\rho} \nabla_{\sigma} u^{\alpha}) \stackrel{\text{Rici}}{=} z^{\rho} u^{\sigma} R^{\alpha}{}_{\lambda\rho\sigma} u^{\lambda}$$

Es decir, ¡la aceleración relativa entre dos geodésicas viene dada por el tensor de curvatura!

$$\boxed{u^{\rho} \nabla_{\rho} (u^{\sigma} \nabla_{\sigma} z^{\alpha}) = R^{\alpha}{}_{\lambda\rho\sigma} u^{\lambda} z^{\rho} u^{\sigma}} \quad (\text{fuerza de marea})$$

¡aclaración! la aceleración entre dos geodésicas es 0

(si $R \neq 0$ sigue entre dos geodésicas con aceleración relativa)

Unicamente, la fuerza de Lorentz aparece: $f^{\alpha} = \frac{q}{m} F^{\alpha}{}_{\mu} u^{\mu}$ (último que A^{μ} es una conexión - gpo de Lie)

Recordar:

$$g_{\alpha\beta} \leftrightarrow \phi \quad (\text{potencial})$$

$$\Gamma \sim \partial g \leftrightarrow \partial \phi \quad (\text{fuerzas})$$

$$R \sim \partial^2 g \leftrightarrow \partial^2 \phi \quad (\text{mareas})$$

Zimatek

