

Ecuación de Einstein en vacío

- Empezamos con el estudio de la ecuación de Einstein en una región donde no hay materia, o al menos es tan poca que no es importante como fuente del campo gravitatorio.
- Así, en un principio podemos aplazar el problema de como hay que representar a la materia.
- Además muchas, tal vez la mayoría de las aplicaciones textuales de relatividad general son aplicaciones de la teoría en vacío: El sistema solar es esencialmente vacío fuera del sol. Los planetas son esencialmente partículas de prueba. Ellos responden a la gravedad - siguen geodésicas con buena aproximación - pero contribuyen muy poco al campo gravitatorio. Además, el campo del Sol está determinado a menos de un constante de integración por la ecuación de Einstein en vacío fuera del Sol y simetría esférica. El constante de integración está fijado comparando con la teoría de Newton. La solución esféricamente simétrica - la métrica de Schwarzschild - produce un campo gravitatorio muy lejos que es idéntico a un campo Newtoniano con el constante de integración  $C$  en el rol de  $GM$ . Entonces se pone  $C = GM_{sol}$ .
- La teoría de Newton se puede definir por la ecuación diferencial

$$\nabla^2 \phi = 4\pi G \rho \quad \leftarrow \rho = \text{densidad de masa}, \quad \phi = \text{potencial gravitatorio}$$

En una región de vacío esto reduce a

$$\nabla^2 \phi = 0 \quad \leftarrow \phi \text{ es una función "armónica"}$$

En términos de la curvatura de la conexión inercial esto se expresa como

$$R_{00} = 0 \quad \text{donde } R_{\mu\nu} = R^{\sigma}{}_{\mu\sigma\nu} \text{ es el tensor de Ricci}$$

en coordenadas "inerciales" Newtonianas:  $\leftarrow$  recuerdan  $\Gamma_{00}^i = -g^i R_{00} = -\partial_i g^i$   
con  $\vec{g}$  = aceleración de gravedad en teoría de Newton

Los demás componentes de  $R_{\mu\nu}$  son cero siempre en la teoría Newtoniana.

Einstein tomó como su ecuación de campo en vacío.

$$R_{\mu\nu} = 0$$

- Esta ecuación es sencilla, pero es la ecuación de campo en vacío.

1. Es sencilla. — en términos de curvatura, no tanto escrito explícitamente en términos de componentes de la métrica en una carta.
2. Parece recoger la esencia de la ecuación Newtoniana. Luego estudiaremos el límite Newtoniano.
3. Es tensorial. Como consecuencia vale en todas cartas si vale en una. Entonces satisface el principio de relatividad general: Exactamente la misma ecuación vale en cualquier carta. Solo los campos gravitatorios cambian, tal como en relatividad especial cambian los valores de los variables que describen a la materia, pero no las ecuaciones cuando se cambia de una carta Lorentziana a otra. Einstein consideró que con esto había generalizado el principio de relatividad desde una equivalencia entre referencias Lorentzianas a una equivalencia de todos referencias incluidos los acelerados.

El principio de relatividad general o "covarianza general" ha sido criticado como vacío, que cualquier teoría se puede considerar general relativista. Relatividad especial se puede considerar general relativista: simplemente declaras a los campos  $g^{\mu\nu}$  y  $T^{\sigma}_{\mu\nu}$  que aparecen cuando se usa cartas arbitrarias campos físicos en lugar de partes de las ecuaciones que cambian. Incluso, se pueden caracterizar por ecuaciones de campo tensoriales:  $R^{\sigma}_{\rho\mu\nu} = 0$ ,  $D_{\sigma} g_{\mu\nu} = 0$ . Esto no es el fin de la discusión, pero lo dejó ahí. Ahora vamos a estudiar la ec<sup>n</sup>  $R_{\mu\nu} = 0$ .

¿ Cuantas ecuaciones son  $R_{\mu\nu} = 0$  ?

-  $R_{\mu\nu}$  es simetrico :  $R_{[\mu\nu]} = 0$

Por simetría de Riemann bajo intercambio del primer y segundo par de indices.

Dem:  $R_{\mu\nu} = R^{\sigma\mu\rho\nu} = g^{\rho\sigma} R_{\rho\mu\sigma\nu} = g^{\sigma\rho} R_{\sigma\nu\rho\mu} = R_{\nu\mu}$  □

⇒ Hay no mas que 10 componentes independientes de  $R_{\mu\nu}$

- 10 ecuaciones independientes en  $R_{\mu\nu} = 0$

- En un principio 10 ecuaciones parece justamente lo necesario, porque hay 10 componentes independientes,  $g_{\mu\nu}$ , de la metrica para determinar. Si hay 10 ecuaciones tipo ecuación de onda entonces los  $g_{\mu\nu}$  serán determinados por sus valores iniciales y los de sus primeras derivadas iniciales.

- Pero ¿ esto no puede ser así !

• Supongamos que tenemos una solución a  $R_{\mu\nu} = 0$  en una carta  $x^\mu$ , que coincide con datos iniciales dados en  $x^0 = 0$ .

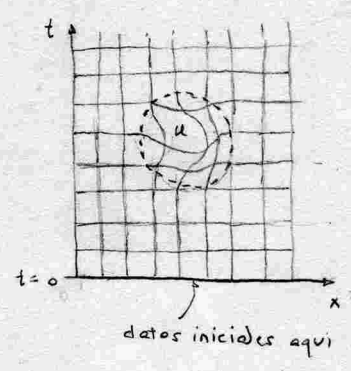
• Sea  $x'^\mu$  una nueva carta tal que  $x'^\mu = x^\mu$  en todas partes salvo en un pequeño abierto  $U$  al futuro de la 3-superficie  $x^0 = 0$ .

• Sean  $g'_{\mu\nu}$  los componentes de la metrica solución en la nueva carta  $x'$

Los componentes de Ricci en la nueva carta son  $R'_{\mu\nu} = 0$

⇒  $g'_{\mu\nu} \neq g_{\mu\nu}$  pero satisface la ecuacion de campo y tiene los mismos datos iniciales !

• La invarianza de la ecuacion de campo  $R_{\mu\nu} = 0$  bajo cambio de coordenadas, o "diffeomorfismos", produce una indeterminación de las soluciones que no se puede fijar con especificar datos iniciales. Eso es similar a la indeterminación  $A_\mu \rightarrow A_\mu + \partial_\mu \chi$  en las ec's de Maxwell, y por tanto se llama indeterminación de calibre.



- La analogía con calibre en EM es muy profunda. De hecho, en el modelo Kaluza-Klein EM y relatividad general en 4 dimensiones son unificadas en relatividad general en 5 dimensiones con  $A_\mu = g_{4\mu}$   $\mu = 0, 1, 2, 3$  y  $A_\mu \rightarrow A_\mu + \partial_\mu \chi$  es consecuencia de un cambio de coordenadas. Aun sin este modelo especulativo hoy muchísimos paradigmas.
- La indeterminación de las soluciones corresponde al hecho que las ecuaciones  $R_{\mu\nu} = 0$  realmente no son 10 ecuaciones independientes. Están relacionadas mediante 4 identidades, las identidades de Bianchi contraídas  $D^\mu [R_{\mu\nu} - \frac{1}{2} g_{\mu\nu} R] = 0$

$$D^\mu [R_{\mu\nu} - \frac{1}{2} g_{\mu\nu} R] = 0$$

con  $R = g^{\rho\sigma} R_{\rho\sigma}$  el "escalar de Ricci".

Dem: En practico 2 demostraron a la identidad de Bianchi

$$D_{[\nu} R^{\mu}{}_{|\alpha|\beta\gamma]} = 0$$

$$\Leftrightarrow D_\nu R^{\mu\alpha\beta\gamma} + D_\alpha R^{\mu\nu\beta\gamma} + D_\beta R^{\mu\alpha\gamma\nu} = 0 \quad \leftarrow \text{porque } R \text{ es antisimétrico en últimos 2 índices.}$$

Poniendo  $\mu = \nu$  y sumando da

$$0 = D_\nu R_{\alpha\gamma} - D_\gamma R_{\alpha\nu} + D_\mu R^{\mu\alpha\gamma\nu}$$

Ahora imponemos la condición de metricidad  $Dg = 0$  y contraemos con  $g^{\alpha\gamma}$

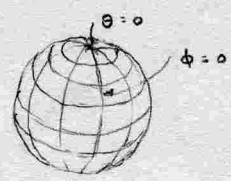
$$0 = D_\nu R - D^\mu R_{\mu\nu} - D^\mu R_{\mu\nu}$$

$$\Leftrightarrow D^\mu [R_{\mu\nu} - \frac{1}{2} g_{\mu\nu} R] = 0 \quad \square$$

- Esto es análogo a las ec<sup>as</sup> de Maxwell en vacío  $\square A_\alpha - \partial_\alpha(\partial \cdot A) = 0$ .  
Parecen 4 ecuaciones de onda para los 4 campos incógnitas  $A_\alpha$ , pero la divergencia del lado izquierdo es idénticamente 0:  
 $\partial^\alpha \square A_\alpha - \partial^\alpha \partial_\alpha \partial \cdot A = \square \partial \cdot A - \square \partial \cdot A = 0$   
Así realmente no son 4 ecuaciones independientes, solo  $4-1=3$ . De ahí la indeterminación calibre.



$d\Omega^2 = d\theta^2 + \sin^2\theta d\phi^2$  es el elemento de línea sobre la esfera de radio 1 en términos de los ángulos de coordenadas esféricas.



- Se espera que lejos de la masa esférica, p.ej. el Sol, la métrica se acerca a la de Minkowski  $\leftarrow$  que la métrica sea asintóticamente plana
- esto se realiza si  $\nu, \lambda \rightarrow 0$  con  $r \rightarrow \infty$

- El ansatz  $ds^2 = -e^{\nu(r)} dt^2 + e^{\lambda(r)} dr^2 + r^2 d\Omega^2$

$$g_{\mu\nu} = \begin{bmatrix} -e^\nu & & & \\ & e^\lambda & & \\ & & r^2 & \\ & & & r^2 \sin^2\theta \end{bmatrix}$$

- es independiente del tiempo  $t$ :  $\partial_t g_{\mu\nu} = 0$ .  $\leftarrow$  es "estacionario"
- es invariante bajo la reversión del tiempo  $t \rightarrow -t$ .  $(r, \theta, \phi) \rightarrow (r, \theta, \phi)$
- bajo esta transformación  $g_{tt} \rightarrow g_{tt}$   $g_{ij} \rightarrow g_{ij}$ , pero  $g_{ti} \rightarrow -g_{ti}$
- En el ansatz  $g_{ti} = 0$ , así  $g_{\mu\nu}$  es invariante.

- Estacionariedad + invarianza bajo reversión del tiempo = "estático"  $\leftarrow$  de b"

- En Minkowski, una rotación espacial  $z^0 \rightarrow z^0, z^i \rightarrow R^i_j z^j$   $R \in SO(3)$   
 $R^T R = \mathbb{1} \quad d\theta R = 0$

implica  $t \rightarrow t' = t \quad \theta \rightarrow \theta'(\theta, \phi)$   
 $r \rightarrow r' = r \quad \phi \rightarrow \phi'(\theta, \phi)$

P.ej. si es una rotación entorno al eje  $z = z^3 \quad \theta' = \theta, \phi' = \phi + \Delta$

- Para una rotación general  $\theta', \phi'$  son funciones más complicadas de  $\theta, \phi$ , pero siempre las esferas  $t, r$  constante giran rigidamente, preservando distancias.

Así  $d\Omega^2 = d\theta^2 + \sin^2\theta d\phi^2 = d\theta'^2 + \sin^2\theta' d\phi'^2$  para cualquier pequeño desplazamiento tangencial a la esfera.



Ahora supongamos que aplicamos la misma transformacion de coordenadas  $t \rightarrow t \quad \theta \rightarrow \theta'(\theta, \phi)$   
 $r \rightarrow r \quad \phi \rightarrow \phi'(\theta, \phi)$

correspondiente a una rotacion espacial en Minkowski a nuestra

métrica ansatz.  $ds^2 = - e^{V(r)} dt^2 + e^{\lambda(r)} dr^2 + r^2 d\Omega^2$ .

- ¡ No cambiaría! - Los primeros dos terminos no cambian porque t, r no estan afectadas por la transformacion
- El último termino es invariable porque  $d\Omega^2$  lo es.

Entonces si hay una solución de la forma del ansatz entonces esto sería una solución estática y esféricamente simétrica en el sentido que es invariante bajo un grupo de transformaciones de coordenadas que es isomorfa a las rotaciones  $SO(3)$ .

Tambien resulte ser la única solución en vacío que es estática y esféricamente simétrica. De hecho es la única solución que es esféricamente simétrica. Estático viene de yapa. Esto es el contenido del teorema Birkhoff - Teubner

- "Simetría esférica" significa que la métrica tiene un grupo de isometrías que incluye a  $SO(3)$  y que las orbitas de este  $SO(3)$  son 2-esferas espaciales.

- isometría = cambio de coordenadas tal que los nuevos componentes  $g'_{\mu\nu}(x')$  de la métrica estan dados por las mismas funciones de las nuevas coordenadas  $x'$  como los viejos componentes  $g_{\mu\nu}(x)$  como funciones de las viejas coordenadas  $x$ .

→ "la métrica se ve exactamente igual."

- orbita de un punto en el espacio tiempo = Si  $P = P(x^\mu = a^\mu)$  entonces la isometría define  $P' = P(x'^\mu = a^\mu)$  - "el punto con los mismos valores de las coordenadas"

Un grupo de isometrías mapea un punto P dado a un conjunto de puntos de esta manera - su orbita.

- Claramente las rotaciones espaciales de Minkowski son isometrías, y sus orbitas son las 2-esferas entorno al origen, que forman una foliación del espacio tiempo.

¿Cómo se obtiene la métrica del ensatz a partir de simetría esférica?

(8)

Hay un teorema que dice que entonces la métrica debe ser de la forma

$$ds^2 = g_{IJ}(v) dv^I dv^J + f(v) \gamma_{AB}(u) du^A du^B$$

en coordenadas adecuadas  $v^0, v^1, u^2, u^3$ .  $u^A$  son coordenadas sobre una órbita mientras  $v^I$  son constantes sobre las órbitas, y sirven para identificar las órbitas.

- la métrica restringida a una órbita,  $f \gamma_{AB}(u) du^A du^B$  debe ser invariante bajo rotaciones, que actúan transitivamente sobre la órbita.

- "transitivo" = te lleva de cualquier punto a cualquier otro punto

Esto restringe  $\gamma$  muchísimo - debe ser un "espacio homogéneo"

- en particular el escalar de Ricci debe ser constante

- si elegimos un polo norte de la 2-esfera, y una base ON allí podemos definir coordenadas normales de Riemann  $z^A$  sobre la esfera. Podemos

$z^1 = \theta \cos \phi$ ,  $z^2 = \theta \sin \phi$  obtenemos coordenadas esféricas, y dado que  $R$  es uniforme se puede mostrar que

$$\gamma_{AB}(u) du^A du^B = d\Omega^2 = d\theta^2 + \sin^2 \theta d\phi^2$$

- Ahora definimos la coordenada radial de Schwarzschild  $r$  por

$$\text{Área órbita} = 4\pi r^2$$

-  $\gamma$  asigna área  $4\pi$  a la órbita.  $\Rightarrow f(v) = r^2$

- Usamos  $r$  como una de nuestras coordenadas  $v^I$ . Aquí tenemos que hacer la hipótesis que  $dr \neq 0$  porque donde  $dr = 0$   $r$  no sirve de coordenada. (No se puede expresar cualquier función suave como una función suave de  $r$  y otra coordenada  $v^0$ .)

- de hecho  $dr = 0$  en el horizonte en Schwarzschild, pero en otras partes del espacio tiempo  $dr \neq 0$ . Creo que no hay soluciones en vacío con  $dr = 0$  en un abierto. Si los hay habría que dejar  $dr \neq 0$  a una hipótesis que selecciona solo de Schwarzschild, junto con simetría esférica.



Se puede seguir así, eligiendo un  $t$  especial hasta que llegamos a una métrica de la forma de nuestro ansatz  $ds^2 = -e^{\nu} dt^2 + e^{\lambda} dr^2 + r^2 d\Omega^2$ , pero con  $\nu$  y  $\lambda$  ahora funciones de  $r$  y  $t$ . Resolviendo la ecuación  $R_{\mu\nu} = 0$  obtenemos como única solución la solución de Schwarzschild.

No voy a presentar todo esto. Solo quise darles una idea como funciona. Esto bien explicado en Wald y en Carroll. Ahora nos volcamos a resolver  $R_{\mu\nu} = 0$  para métricas de la forma de nuestro ansatz y vamos a poner  $\partial_t g_{\mu\nu} = 0$  como hipótesis en lugar de consecuencia de  $R_{\mu\nu} = 0$  para simplificar

Resolviendo  $R_{\mu\nu} = 0$

- Sabemos que los puntos estacionarios de la acción  $I = \frac{1}{2} \int g_{\mu\nu} \dot{x}^\mu \dot{x}^\nu d\lambda$  son geodesicas con  $\lambda$  como parámetro afín. Entonces las ecuaciones Euler-Lagrange deben ser equivalentes a las ecuaciones de geodesicas  $0 = \frac{d^2 x^\sigma}{d\lambda^2} + \Gamma^\sigma_{\mu\nu} \frac{dx^\mu}{d\lambda} \frac{dx^\nu}{d\lambda}$ . Se puede entonces despejar  $\Gamma^\sigma_{\mu\nu}$  de la ecuación E-L para  $\frac{d^2 x^\sigma}{d\lambda^2}$ .

- Obtenemos  $\Gamma^t_{tr} = \Gamma^t_{rt} = \frac{\nu'}{2}$  — denota  $\frac{\partial}{\partial r}$

$\Gamma^\phi_{\phi r} = \Gamma^\phi_{r\phi} = \frac{1}{r}$        $\Gamma^\phi_{\theta\phi} = \Gamma^\phi_{\phi\theta} = \frac{\cos\theta}{\sin\theta}$

$\Gamma^\theta_{r\theta} = \Gamma^\theta_{\theta r} = \frac{1}{r}$        $\Gamma^\theta_{\phi\phi} = -\sin\theta \cos\theta$

$\Gamma^r_{rr} = \frac{\lambda'}{2}$        $\Gamma^r_{tt} = \frac{\nu'}{2} e^{\nu-\lambda}$        $\Gamma^r_{\theta\theta} = -r e^{-\lambda}$        $\Gamma^r_{\phi\phi} = -r \sin^2\theta e^{-\lambda}$

- De esto sale

$R^t_{trt} = \frac{1}{4}(\nu'\lambda' - \nu'' - \nu'^2)$        $R^\theta_{\phi\theta\phi} = (1 - e^{-\lambda}) \sin^2\theta$

$R^z_{\theta t\theta} = -\frac{1}{2} r e^{-\lambda} \nu'$       - solo estos componentes y los relacionados por simetría son no cero.  $R_{\alpha\mu\beta\nu}$  visto como matriz  $6 \times 6$  es diagonal.

$R^t_{\phi t\phi} = \sin^2\theta R^t_{\theta t\theta}$

$R^r_{\theta r\theta} = \frac{1}{2} r e^{-\lambda} \lambda'$

$R^r_{\phi r\phi} = \sin^2\theta R^r_{\theta r\theta}$

Formando el tensor de Ricci  $R_{\mu\nu} = R^{\sigma}_{\mu\sigma\nu}$  obtenemos

$$R_{tt} = e^{\nu-\lambda} \left( \frac{\nu''}{2} + \frac{\nu'^2}{4} - \frac{\nu'\lambda'}{4} + \frac{\nu'}{r} \right)$$

$$R_{rr} = - \left( \frac{\nu''}{2} + \frac{\nu'^2}{4} - \frac{\nu'\lambda'}{4} - \frac{\lambda'}{r} \right)$$

$$R_{\theta\theta} = e^{-\lambda} \left( \frac{r}{2} (\lambda' - \nu') - 1 \right) + 1$$

$$R_{\phi\phi} = 3\sin^2\theta R_{\theta\theta}$$

← Los demás componentes son cero idénticamente para la métrica ansatz.  $R_{\mu\nu}$  es diagonal.

Para métricas estáticas y esféricamente simétricas las ecuaciones de Einstein en vacío,

$R_{\mu\nu} = 0$ , reducen a 3 ecuaciones diferenciales ordinarias en  $r$  para  $\lambda$  y  $\nu$ .

(Claramente  $R_{\phi\phi} = 0$  es redundante con  $R_{\theta\theta} = 0$ .)

• ¡Resolvemos estas ecuaciones!

$$1. \quad 0 = R_{rr} + e^{-(\nu-\lambda)} R_{tt} = \frac{\nu' + \lambda'}{r} \Leftrightarrow \nu + \lambda = k = \text{constante, para } r > 0$$

Reescalando  $t$  se pone  $k$  en 0:

$$\text{Sea } \tilde{\nu} = \nu - k \quad \tilde{t} = e^{\frac{k}{2}} t. \quad \tilde{\nu} + \lambda = 0. \quad \text{Entonces}$$

$$\begin{aligned} ds^2 &= -e^{\nu} dt^2 + e^{\lambda} dr^2 + r^2 d\Omega^2 \\ &= -e^{\tilde{\nu}} d\tilde{t}^2 + \frac{1}{e^{\tilde{\nu}}} dr^2 + r^2 d\Omega^2 \end{aligned}$$

Adoptamos  $\tilde{r}$  como nuestro nuevo  $r$ , y  $\tilde{t}$  como nuestro nuevo  $t$ , entonces

$$ds^2 = -e^{\nu} dt^2 + \frac{1}{e^{\nu}} dr^2 + r^2 d\Omega^2$$

Ahora queda solo encontrar una función de  $r$ ,  $\nu$ .

$$2. \quad 0 = R_{\theta\theta} = e^{-\lambda} \left( \frac{r}{2} (\lambda' - \nu') - 1 \right) + 1 = -e^{\nu} (r \nu' + 1) + 1$$

$$\Leftrightarrow 1 = e^{\nu} (r \nu' + 1) = (r e^{\nu})'$$

$$\Leftrightarrow r e^{\nu} = r + r_s \quad \leftarrow \text{constante de integración llamado radio de Schwarzschild. (Veremos que para soluciones que}$$

$$\Leftrightarrow e^{\nu} = 1 - \frac{r_s}{r} \quad \leftarrow \text{normalmente se consideran } r_s \geq 0 \text{ pero todavía no lo sabemos.)}$$

$$ds^2 = - \left( 1 - \frac{r_s}{r} \right) dt^2 + \left( 1 - \frac{r_s}{r} \right)^{-1} dr^2 + r^2 d\Omega^2$$

Hemos determinado a la métrica a menos de un constante  $r_s$ .

3. Hemos resuelto la ecuación  $R_{\theta\theta} = 0$ . (y por lo tanto  $0 = R_{\phi\phi} = \sin^2\theta R_{\theta\theta}$  también)

y  $0 = R_{rr} + e^{-(\nu-\lambda)} R_{tt}$ . Nos queda una ecuación más, que podemos tomar como

$$0 = R_{rr} = \frac{\nu''}{2} + \frac{\nu'^2}{4} - \frac{\nu'\lambda'}{4} - \frac{\lambda'}{r} = \frac{\nu''}{2} + \frac{\nu'^2}{2} + \frac{\nu'}{r}$$

$$\text{Pero } r_s = -(1 - e^\nu) r \Rightarrow 0 = r_s'' = [(1 - e^\nu)r]'' = -[\nu' e^\nu r + e^\nu - 1]' \\ = -e^\nu [(\nu'' + \nu'^2)r + 2\nu'] \\ = -2re^\nu \left[ \frac{\nu''}{2} + \frac{\nu'^2}{2} + \frac{\nu'}{r} \right]$$

Así nuestra solución a las primeras dos ecuaciones también satisface la tercera, para cualquier valor de  $r_s$ .

¿Esperamos una solución única?

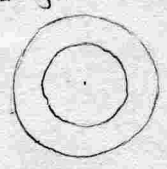
¡No! En el problema análogo en la teoría de Newton resolvimos la ecuación de campo en vacío  $\nabla^2\phi = 0$  para el potencial gravitatorio  $\phi$  en la región fuera de un cuerpo masivo bajo la hipótesis que  $\phi$  es esféricamente simétrico

- Usando el teorema de Gauss sobre superficies de simetría vemos que el flujo de  $\vec{g} = -\nabla\phi$  a través estar es independiente de radio (en la región de vacío)

$$\text{Flujo} = 4\pi r^2 g_r = \text{const.} \Rightarrow \vec{g} = g_r \hat{r} = \frac{\text{const.}}{4\pi r^2} \hat{r}$$

El constante es proporcional a la masa del cuerpo central:

$$\text{const.} = -4\pi G M$$



Así esperamos que la solución estática y esféricamente simétrica de la ecuación de Einstein en vacío,  $R_{\mu\nu} = 0$ , es determinado a menos de un constante relacionado con la masa gravitacional activa del cuerpo central.

( la masa que actúa como fuente del campo gravitatorio.