

Geodesicas nulas en Schwarzschild - deflexión de la luz.

- Rayos de luz siguen geodesicas con tangentes nulas, o luminales:

$$g_{\mu\nu} \frac{dx^\mu}{d\lambda} \frac{dx^\nu}{d\lambda} = 0 \quad \text{si } \lambda \text{ es un parametro por la geodesica}$$

- Realmente esto es una aproximación que vale en el límite de longitud de onda corta - la aproximación de optica geometrica. En general luz es gobernada por las ecuaciones de Maxwell en espacio tiempo curvo.

- Geodesicas nulas se pueden caracterizar como los puntos estacionarios de la acción

$$I = \int \frac{1}{2} g_{\mu\nu} \dot{x}^\mu \dot{x}^\nu d\lambda$$

y la condición $g_{\mu\nu} \dot{x}^\mu \dot{x}^\nu = 0$ es la solución

El momento canónico es $p_\mu = \frac{\partial L}{\partial \dot{x}^\mu} = g_{\mu\nu} \dot{x}^\nu$ y la ecuación de Euler-Lagrange es

$$\begin{aligned} 0 &= \frac{d}{d\lambda} g_{\mu\nu} \dot{x}^\nu - \frac{1}{2} \partial_\mu g_{\sigma\rho} \dot{x}^\sigma \dot{x}^\rho = g_{\mu\nu} \ddot{x}^\nu + \dot{x}^\sigma \left[\partial_\sigma g_{\mu\rho} - \frac{1}{2} \partial_\mu g_{\sigma\rho} \right] \dot{x}^\rho \\ &= g_{\mu\nu} \left[\ddot{x}^\nu + \Gamma_{\sigma\rho}^\nu \dot{x}^\sigma \dot{x}^\rho \right] \end{aligned}$$

Esto es la ecuación de una geodesica con λ un parametro afín. Así en puntos estacionarios λ es un parametro afín.

- Nota además que si $g_{\mu\nu} \dot{x}^\mu \dot{x}^\nu = 0$ en un punto sobre la geodesica entonces vale en todos los demás:

La ecuación de la geodesica se puede escribir como

$$0 = \nabla_P P \quad \text{---} \quad P^\mu = \dot{x}^\mu$$

Además $\nabla g = 0$. Entonces $\nabla_P g(p,p) = \nabla_P g(p,p) + g(\nabla_P P, P) + g(P, \nabla_P P) = 0$

$\Rightarrow g(p,p) = g_{\mu\nu} \dot{x}^\mu \dot{x}^\nu$ es constante a lo largo de una geodesica

Entre las soluciones, hay una con λ escalar tal que p^μ es cualquier 4-momento que queramos. — La línea mundo no depende de 4-momento p , mientras la longitud de onda es suficientemente corta que vale la aproximación de óptica geométrica y p^μ es suficientemente chico tal que la partícula no tiene un importante campo gravitatorio propio.

- Alternativamente podríamos usar la acción $I = \int \frac{1}{2} g_{\mu\nu} \dot{x}^\mu \dot{x}^\nu \phi d\lambda$, pero para este problema no tiene ventaja.
- Como en el caso de la partícula con masa, el hecho que $g_{\mu\nu}$ es independiente de t y ϕ implica que p_t y p_ϕ se conservan.
- De la misma manera como para la partícula con masa podemos aprovechar la libertad de girar las coordenadas esféricas θ, ϕ para demostrar que la geodesica permanece en un plano que identificamos con $\theta = \frac{\pi}{2}$
- Vamos a definir $e = p_t$ \leftarrow igual que antes pero sin dividir por m
 $L = p_\phi$
- La ecuación radial es

$$0 = g_{\mu\nu} p^\mu p^\nu = g^{rr} p_r p_r$$

$$= - \left(1 - \frac{2M}{r}\right)^{-1} e^2 + \left(1 - \frac{2M}{r}\right)^{-1} \left(\frac{dr}{d\lambda}\right)^2 + \frac{1}{r^2} L^2$$

$\leftarrow g_{\phi\phi}$ en $\theta = \frac{\pi}{2}$

Podríamos haber encontrado la ecuación radial para partículas con masa a partir de

$$-m^2 = g^{\mu\nu} p_\mu p_\nu$$

- Multiplicando por $\frac{1}{L^2} \left(1 - \frac{2M}{r}\right)$ da \leftarrow supongamos que $L \neq 0$

$$0 = - \frac{e^2}{L^2} + \frac{1}{L^2} \left(\frac{dr}{d\lambda}\right)^2 + \frac{1}{r^2} \left(1 - \frac{2M}{r}\right)$$

Defin $b = \left|\frac{L}{e}\right|$, $W_{\text{eff}}(r) = \frac{1}{r^2} \left(1 - \frac{2M}{r}\right)$

$$\Rightarrow \frac{1}{b^2} = \frac{1}{L^2} \left(\frac{dr}{d\lambda}\right)^2 + W_{\text{eff}}(r) \leftarrow \text{ecuación radial para geodesicas nulas no radiales}$$

Dado que $l = g_{\phi\phi} \frac{d\phi}{d\lambda} = r^2 \sin^2 \theta \frac{d\phi}{d\lambda} = r^2 \frac{d\phi}{d\lambda}$ $\theta = \frac{\pi}{2}$

$$\frac{1}{l^2} \left(\frac{dr}{d\lambda} \right)^2 = \frac{1}{r^4} \left(\frac{dr}{d\phi} \right)^2$$

$$\Rightarrow \frac{1}{b^2} = \frac{1}{r^4} \left(\frac{dr}{d\phi} \right)^2 + W_{eff}(r) \quad \text{para geodesicas nulas no radiales}$$

- A diferencia del caso no nulo hoy solo un parametro, b, en lugar de dos, e y l.

¿ Que significa b?

Si la geodesica llega hasta $r = \infty$ entonces b es el parametro de impacto.

Definimos $x^1 = x = r \sin \theta \cos \phi$
 $x^2 = y = r \sin \theta \sin \phi$
 $x^3 = z = r \cos \theta$

- si $r \gg r_s = 2M$ entonces estas coordenadas son aproximadamente Cartesianas.

De hecho $ds^2 = -dt^2 + dx^2 + dy^2 + dz^2$

$$\partial_\phi x^i = \begin{bmatrix} -r \sin \theta \sin \phi \\ r \sin \theta \cos \phi \\ 0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -y \\ x \\ 0 \end{bmatrix} = [\hat{z} \times \vec{r}]^i$$

para $r \gg r_s$

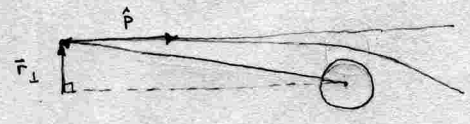
$$-l = p_\phi = g(\partial_\phi, p) = \partial_\phi x^i \delta_{ij} p^j = (\hat{z} \times \vec{r}) \cdot \vec{p} = \hat{z} \cdot (\vec{r} \times \vec{p}) = L_z$$

- Porque la geodesica es nula $-e^2 + \|\vec{p}\|^2 = 0$ vector en direccion de \vec{p}

$$\Rightarrow b = \left| \frac{L_z}{e} \right| = \left| \frac{\hat{z} \cdot (\vec{r} \times \vec{p})}{\|\vec{p}\|} \right| = \left| \hat{z} \cdot (\vec{r} \times \hat{p}) \right| = \|\vec{r}_\perp\|$$

con \vec{r}_\perp el componente de \vec{r} perpendicular a \vec{p} en el plano perpendicular a \hat{z}

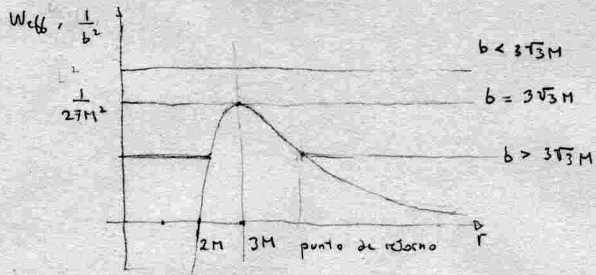
\Rightarrow b es efectivamente lo que se llama parametro de impacto.



¿Cómo son las trayectorias de la luz?

$$\frac{1}{b^2} = \frac{1}{r^4} \left(\frac{dr}{d\phi} \right)^2 + W_{\text{eff}}(r)$$

$$\begin{aligned} \text{con } W_{\text{eff}}(r) &= \frac{1}{r^2} \left(1 - \frac{2M}{r} \right) \\ &= \frac{1}{r^2} - \frac{2M}{r^3} \end{aligned}$$



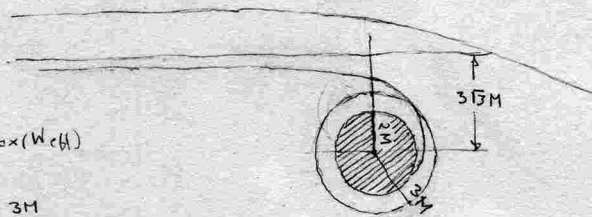
- Máximo de W_{eff}

$$0 = \frac{dW_{\text{eff}}}{dr} = -\frac{2}{r^3} + \frac{6M}{r^4} \Leftrightarrow 0 = r - 3M \Leftrightarrow r = 3M$$

$$\Rightarrow \max(W_{\text{eff}}) = W_{\text{eff}}(3M) = \frac{1}{9M^2} \left(1 - \frac{2M}{3M} \right) = \frac{1}{27M^2} = \left(\frac{1}{3\sqrt{3}M} \right)^2$$

Trayectorias

- $b < 3\sqrt{3}M \Rightarrow \frac{1}{b^2} > \frac{1}{27M^2} = \max(W_{\text{eff}}) \Rightarrow$ trayectoria entrante llega hasta $r=0$ ($2M$), saliente hasta $r=\infty$.

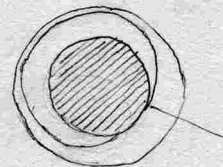


- caso límite $b = 3\sqrt{3}M \Rightarrow \frac{1}{b^2} = \frac{1}{27M^2} = \max(W_{\text{eff}})$

- órbita circular inestable de luz en $r = 3M$

- $b > 3\sqrt{3}M \Rightarrow \frac{1}{b^2} < \frac{1}{27M^2} = \max(W_{\text{eff}})$

- trayectoria entrante desde $r=\infty$ se acerca hasta un r de retorno, $\frac{1}{b^2} = W_{\text{eff}}(r_{\text{retorno}})$, y luego se aleja de vuelta. Este es el caso relevante para el doblamiento de luz por el sol ya que el radio de la fotosfera $R_0 \gg 3\sqrt{3}M$



- trayectoria a partir de un punto con $2M < r < 3M$:
la trayectoria sube y luego cae de vuelta hacia $r=2M$

¿Cómo se ve el horizonte de un agujero negro desde lejos?

- Los rayos de luz que llegan al observador y que extrapolados hacia atrás como si el espacio tiempo fuera plano pasan a una distancia menor a $3\sqrt{3}M$ del centro del agujero próximo al horizonte. \Rightarrow El horizonte parece una esfera de radio $3\sqrt{3}M$.

¿ Y que se ve allí?

- Se ve todo lo que alguna vez cayó en el agujero, congelado justo en $r = 2M$
- pero enrojeciéndose y oscureciéndose tal que pronto el horizonte se practicamente negro.
- En adición se ve un brillo uniforme, la radiación de Hawking. Pero para un agujero negro de masa estelar o mas este es muy, muy débil.

Desplazamiento de luz por el Sol

Defin $u = \frac{b}{r}$

Aquí ' significa $\frac{d}{d\phi}$

En la radial es $1 = u'^2 + u^2 - \frac{2M}{b} u^3$



- Luz de estrellas debe pasar fuera de la fotosphere y va casi recto, Así $b \gg R_0$

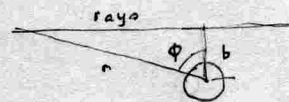
$\Rightarrow \frac{M}{b} \leq \frac{1.47 \text{ km}}{6.96 \times 10^5 \text{ km}} = 2.11 \times 10^{-6} \ll 1$

Vamos a buscar la solución a la ecuación radial solo hasta primer orden en $\frac{M}{b}$

- Primero la solución de orden cero = la solución sin el ultimo término en la ecⁿ radial:

- Probamos con $u(\phi) = \frac{b}{r(\phi)}$ correspondiente a propagación en una línea recta (interpretando r y ϕ como coordenadas polares en el plano Euclideo)

- ponemos $\phi = 0$ en el punto de mayor acercamiento del rayo al origen



$\Rightarrow b = r \cos \phi \Rightarrow u = \cos \phi$

Al $u'^2 + u^2 = \sin^2 \phi + \cos^2 \phi = 1$ ✓ Es una solución

- Ahora hallamos la corrección de primer orden en $\frac{M}{b}$ a esta solución

Primero diferenciamos a la ecuación radial en ϕ

$\Rightarrow 0 = 2u'u'' + 2u'u - \frac{6M}{b} u'u^2 \Rightarrow 0 \quad u' = 0$ — órbita circular. No nuestro caso.

$0 \quad u'' + u = \frac{3M}{b} u^2$

Si la solución es de la forma $w(\phi) = \cos \phi + \frac{M}{b} f_1(\phi) + (\frac{M}{b})^2 f_2(\phi) + \dots$

entonces hasta primer orden en $\frac{M}{b}$

$$w'' + w = \frac{3M}{b} \cos^2 \phi$$

$$\cos 2\phi = \cos^2 \phi - \sin^2 \phi = 2\cos^2 \phi - 1$$

$$\Rightarrow \cos^2 \phi = \frac{\cos 2\phi + 1}{2}$$

$$\Rightarrow w = \cos \phi + \frac{3M}{2b} + A \cos 2\phi \quad \text{con} \quad -4A + A = \frac{3M}{2b} \Rightarrow A = -\frac{1}{2} \frac{M}{b}$$

$$= \cos \phi + \frac{3M}{2b} - \frac{1}{2} \frac{M}{b} \cos 2\phi$$

$$= \cos \phi + \frac{2M}{b} - \frac{M}{b} \cos^2 \phi$$

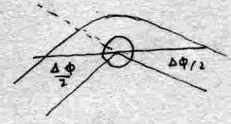
- Es fácil verificar que esta solución satisface la original ecuación radial hasta primer orden en $\frac{M}{b}$.

- Ahora ¿cuanto es el ángulo $\Delta\phi$ por el cual la luz es doblada?

$$0 = \cos\left(\frac{\pi}{2} + \frac{\Delta\phi}{2}\right) + \frac{3M}{2b} - \frac{1}{2} \frac{M}{b} \cos(\pi + \Delta\phi)$$

$$= -\sin\left(\frac{\Delta\phi}{2}\right) + \frac{3M}{2b} + \frac{1}{2} \frac{M}{b} \cos(\Delta\phi)$$

$$\Rightarrow \frac{\Delta\phi}{2} \quad \quad \quad 1$$



$$\Rightarrow \frac{\Delta\phi}{2} = \frac{3M}{2b} + \frac{1}{2} \frac{M}{b} \Rightarrow \Delta\phi = \frac{4M}{b} = 6.44 \times 10^{-6} = 1.74'' \quad \leftarrow \text{segundos de arco}$$

Esto es el desplazamiento angular hacia afuera predicho para las imágenes de las estrellas que se ven justamente en el borde de la fotosfera (o la Luna en un eclipse total)

Es la predicción que confirmó Eddington.